FANUC

高精度・高剛性ロボット

M-800/M-810

高精度・高剛性により、ロボット加工を実現

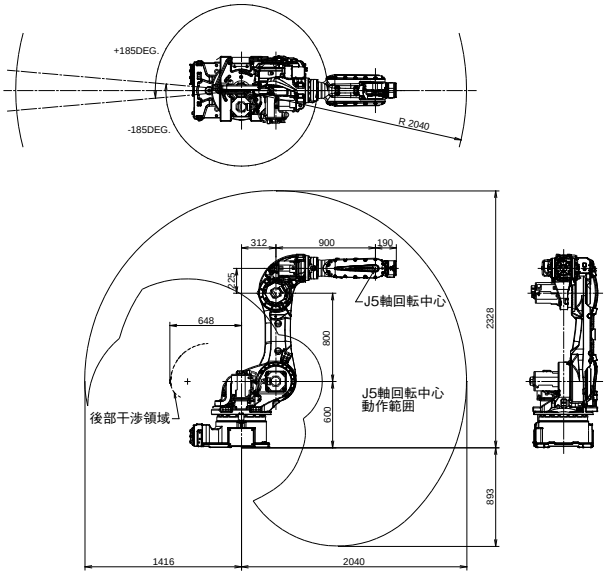
ロボットの6自由度により、大型部品を多方向から加工可能

高い防塵・防滴性能で、切粉環境やウェット加工にも対応

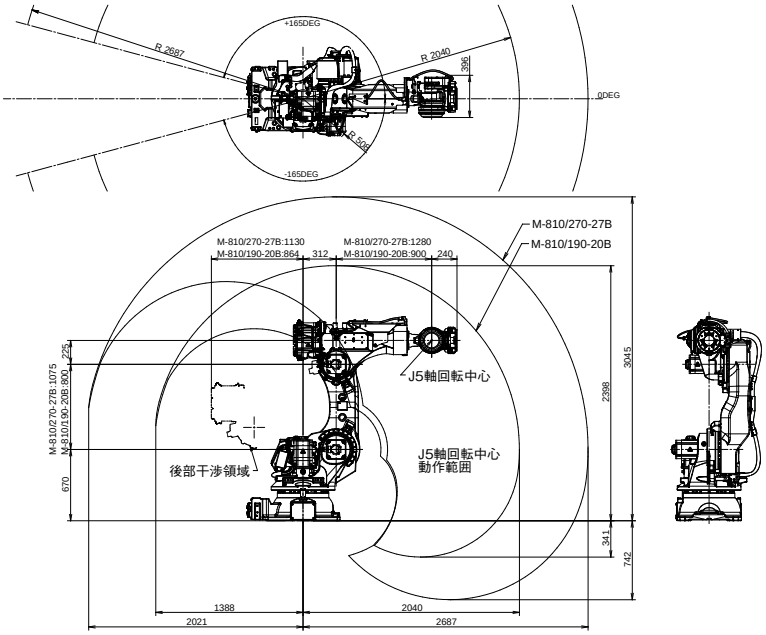


動作領域　Operating space

M-800/60-20B



M-810/190-20B, /270-27B



仕様　Specifications

機　種		M-800/60-20B		M-810/190-20B	M-810/270-27B	
動作形態		多関節形ロボット				
制御軸		6軸（J1、J2、J3、J4、J5、J6）				
リーチ		2040 mm			2687 mm	
設置形式		床　置				
動作範囲（最高速度）（注1）	J1軸旋回	370° (150°/s)		330° (100°/s)		
	J2軸回転	225° (150°/s)		171°　(80°/s)		
	J3軸回転	340° (150°/s)		297° (80°/s)	405° (130°/s)	
	J4軸手首回転	720° (260°/s)		306° (120°/s)		
	J5軸手首振り	250° (260°/s)		240° (115°/s)		
	J6軸手首回転	720° (400°/s)		720° (200°/s)		
可搬質量	J2ベース上	-		550 kg		
	J3アーム上	21kg (A)	5/3*(A)+(B)≦35kg	-		
	J3ケーシング上	35kg (B)		50 kg	50 kg (A)	1/2*(A)+(B)≦275kg
	手首部	60 kg		190 kg	270 kg (B)	
手首許容負荷モーメント	J4軸	210 N·m		1200 N·m	1730 N·m	
	J5軸	210 N·m		1200 N·m	1730 N·m	
	J6軸	130 N·m		630 N·m	900 N·m	
手首許容負荷イナーシャ	J4軸	30 kg·m²		200 kg·m²	320 kg·m²	
	J5軸	30 kg·m²		200 kg·m²	320 kg·m²	
	J6軸	20 kg·m²		180 kg·m²	230 kg·m²	
駆動方式		サーボモータによる電気サーボ駆動				
位置繰返し精度（注2）		± 0.015 mm		± 0.020 mm	± 0.030 mm	
ロボット質量（注3）		820 kg		1360 kg	1430 kg	
設置条件		周 囲 温 度：0 ～ 45℃ 周 囲 湿 度：通常 75%RH以下（結露しないこと）、 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動加速度：4.9 m/s²（0.5G）以下				

注1）短い動作距離では各軸の最高速度に達しないことがあります。
注2）ISO 9283に準拠しています。
注3）制御部質量を含みません。

ファナック株式会社　山梨県南都留郡忍野村忍草3580　☎ (0555)84-5555(代)

● お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談ください。

本社	山梨県南都留郡忍野村忍草3580	☎ (0555)84-6262
日野支社	東京都日野市旭が丘 3-5-1	☎ (042)589-8916
名古屋支社	愛知県小牧市西之島 1918-1	☎ (0568)75-0475
大阪支店	大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41	☎ (06)6614-2112
広島支店	広島県広島市東区上温品 1-7-3	☎ (082)289-7972
九州支店	熊本県菊池郡菊陽町津久礼2522-13	☎ (096)232-1315
● ファナックアカデミ	山梨県南都留郡忍野村忍草3580	☎ (0555)84-6030

公式HP　YouTube　ファナックアカデミ

●本機の外観および仕様は改良のため予告なく変更することがあります。
●本カタログからの無断転載を禁じます。
●本カタログに記載された商品は、『外国為替および外国貿易法』に基づく規制対象です。
輸出には日本政府の許可が必要な場合があります。また、商品によっては米国政府の再輸出規制を受ける場合があります。本商品の輸出に当たっては当社までお問い合せください。

RM-800_810(J)-01, 2026.10, Printed in Japan

©FANUC CORPORATION, 2026