重可搬ロボット

FANUC Robot M-900*i*B



特　長

FANUC Robot M-900*i*Bは、可搬質量280～700kgの重可搬ロボットです。

- 用途に応じて8種類のタイプが選択可能です。

  FANUC Robot M-900*i*B/700, /700E, /400L

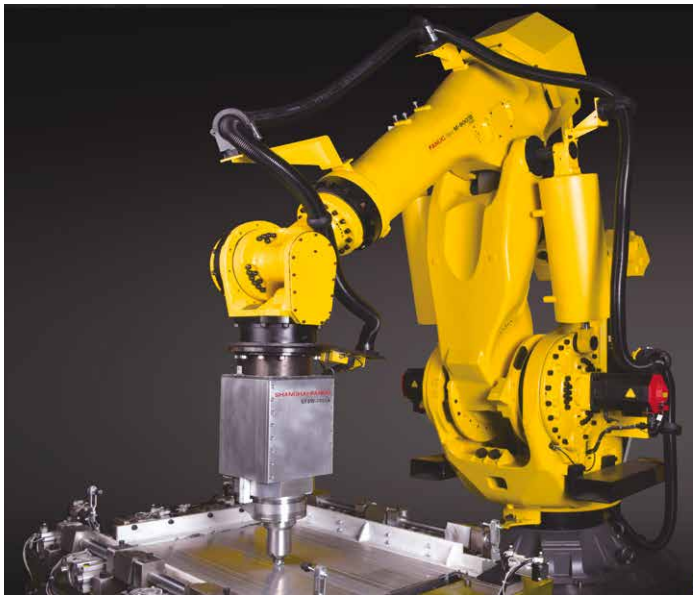
  重可搬タイプのロボットです。強力な手首と高い剛性で大型ガラスなどの重量物搬送や航空機の機体パネルの穴開け、リベット打ちに適用できます。ロングアームタイプのM-900*i*B/400Lは広い動作領域を持ち、大型構造物の搬送や、車体リフタとしてもご使用いただけます。M-900*i*B/700Eは手首の負荷能力を強化したタイプです。

  FANUC Robot M-900*i*B/360, /360E, /280L, /280, /330L

  高速タイプのロボットです。コンパクトな手首と高速な動作を活かし、搬送やスポット溶接などの用途にご使用いただけます。
  M-900*i*B/360Eは手首の負荷能力を強化したタイプ、M-900*i*B/280は高剛性タイプです。他にロングリーチタイプの2機種を取りそろえています。

- 手首部はIP67相当の耐環境性（防塵・防滴）があり、過酷な環境下でも安心してご使用いただけます。
- 保守時期通知機能、学習制振制御、バラ積み取出し、力センサなど、様々な機能をご利用いただけます。

アプリケーション例



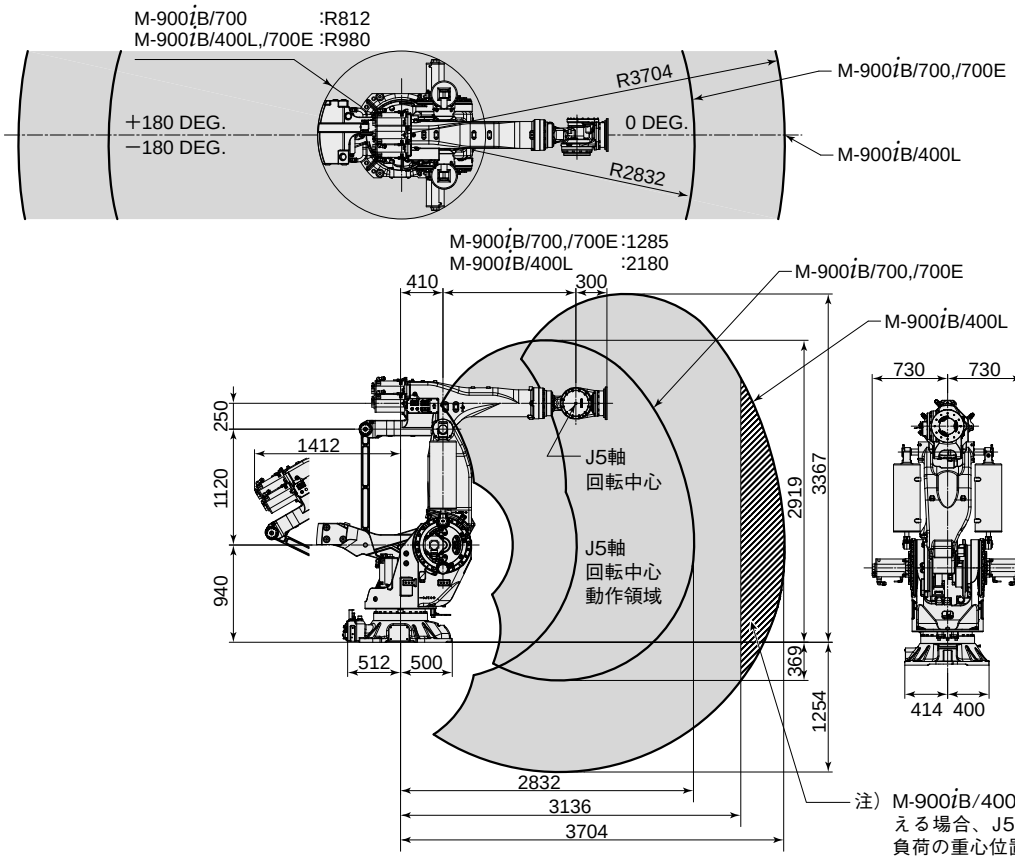
摩擦攪拌接合(FSW)



重量物搬送

動作領域

M-900*i*B/700,/700E,/400L



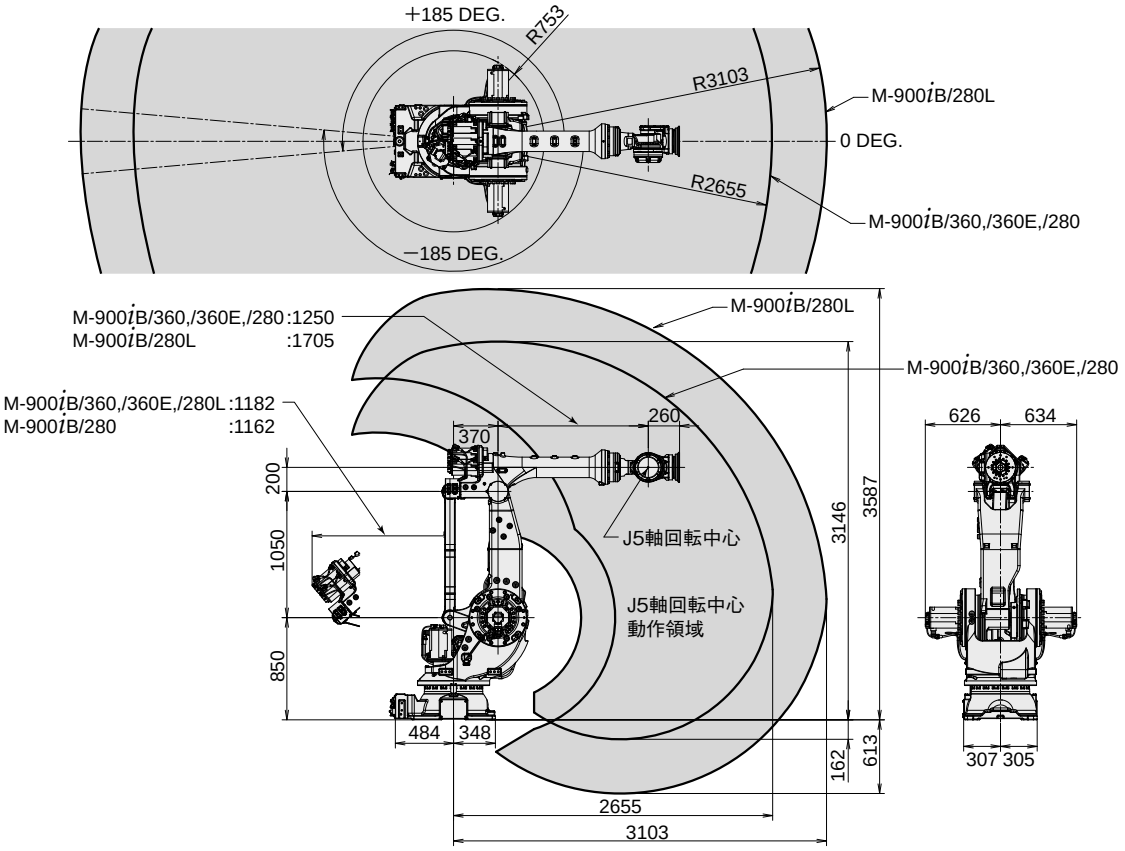
仕　様

機　種		M-900*i*B/700	M-900*i*B/700E	M-900*i*B/400L
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		2832 mm		3704 mm 注1）
設置形式		床置		
動作範囲（最大動作速度）注2）	J1軸旋回	360°(80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)		
	J2軸回転	154°(80°/s) 2.69 rad (1.40 rad/s)		
	J3軸回転	160°(80°/s) 2.79 rad (1.40 rad/s)		
	J4軸手首回転	720°(100°/s) 12.57 rad (1.75 rad/s)		
	J5軸手首振り	244°(100°/s) 4.26 rad (1.75 rad/s)		
	J6軸手首回転	720°(160°/s) 12.57 rad (2.79 rad/s)		
手首部可搬質量		700 kg		400 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg		
J3アーム部可搬質量		25 kg		
手首許容負荷モーメント	J4軸	3400 N·m 347 kgf·m	5000 N·m 510 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J5軸	3400 N·m 347 kgf·m	5000 N·m 510 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J6軸	1725 N·m 176 kgf·m	2800 N·m 286 kgf·m	1725 N·m 176 kgf·m
手首許容負荷イナーシャ	J4軸	1098 kg·m^2 11200 kgf·cm·s^2		
	J5軸	1098 kg·m^2 11200 kgf·cm·s^2		
	J6軸	444 kg·m^2 4532 kgf·cm·s^2		
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動		
位置繰返し精度 注3）		±0.1 mm		
ロボット質量 注4）		2800 kg	3030 kg	3150 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/s^2 (0.5G)以下		

注1）手先負荷300kgを超えて使用する場合、手首の動作制限があります。動作領域の図を参照してください。
注2）短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。
注3）ISO 9283に準拠しています。
注4）制御部質量を含みません。

動作領域

M-900*i*B/360,/360E,/280L,/280



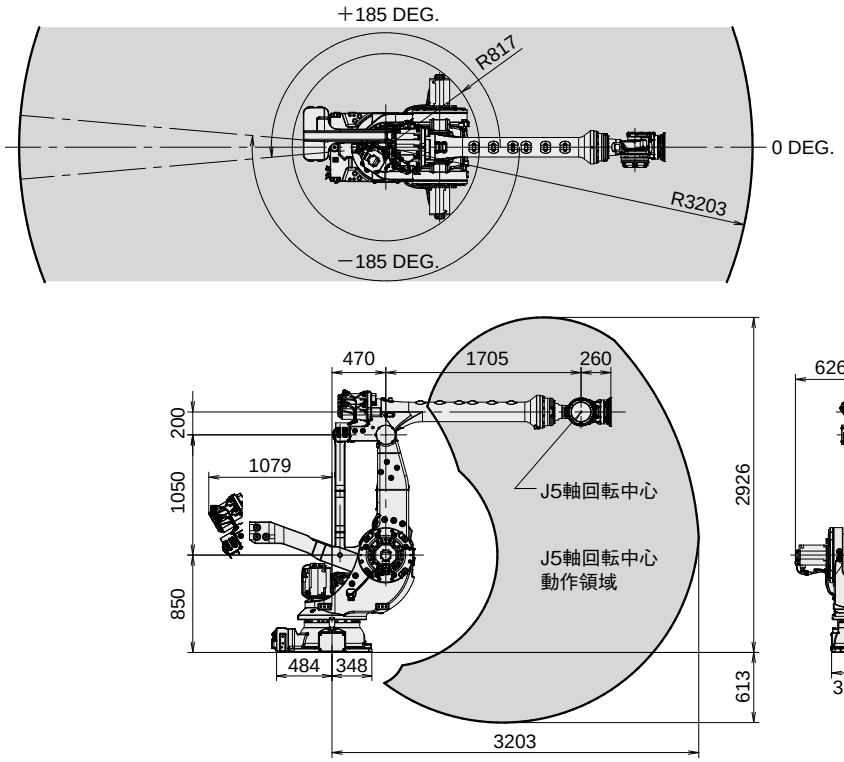
仕　様

機　種		M-900*i*B/360,/280	M-900*i*B/360E	M-900*i*B/280L
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		2655 mm		3103 mm
設置形式		床置、天吊		
動作範囲（最大動作速度）注1）	J1軸旋回	370°(110°/s) 6.46 rad (1.92 rad/s)		
	J2軸回転	151°(105°/s) 2.64 rad (1.83 rad/s)		
	J3軸回転	223.7°(100°/s) 3.90 rad (1.75 rad/s)		
	J4軸手首回転	720°(110°/s) 12.57 rad (1.92 rad/s)		720°(125°/s) 12.57 rad (2.18 rad/s)
	J5軸手首振り	250°(110°/s) 4.36 rad (1.92 rad/s)		250°(125°/s) 4.36 rad (2.18 rad/s)
	J6軸手首回転	720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)		720°(205°/s) 12.57 rad (3.58 rad/s)
手首部可搬質量		360kg (M-900*i*B/360,/360E) 280kg (M-900*i*B/280)		280 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg		
J3アーム部可搬質量		50 kg		
手首許容負荷モーメント	J4軸	1960 N·m 200 kgf·m	2330 N·m 238 kgf·m	1700 N·m 174 kgf·m
	J5軸	1960 N·m 200 kgf·m	2330 N·m 238 kgf·m	1700 N·m 174 kgf·m
	J6軸	1050 N·m 107 kgf·m	1280 N·m 131 kgf·m	950 N·m 97 kgf·m
手首許容負荷イナーシャ	J4軸	260 kg·m² 2653 kgf·cm·s²	500 kg·m² 5102 kgf·cm·s²	215 kg·m² 2194 kgf·cm·s²
	J5軸	260 kg·m² 2653 kgf·cm·s²	500 kg·m² 5102 kgf·cm·s²	215 kg·m² 2194 kgf·cm·s²
	J6軸	160 kg·m² 1633 kgf·cm·s²	360 kg·m² 3673 kgf·cm·s²	140 kg·m² 1429 kgf·cm·s²
駆動方式		AC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）		±0.1 mm		
ロボット質量 注3）		1540kg (M-900*i*B/360,/360E) 1700kg (M-900*i*B/280)		1600 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到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。

動作領域

M-900*i*B/330L



仕　様

機　種		M-900*i*B/330L
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		3203 mm
設置形式		床置
動作範囲（最大動作速度）注1）	J1軸旋回	370°　(100°/s)　6.46 rad (1.75 rad/s)
	J2軸回転	151°　(85°/s)　2.64 rad (1.48 rad/s)
	J3軸回転	163.7°(85°/s)　2.86 rad (1.48 rad/s)
	J4軸手首回転	720°　(90°/s) 12.57 rad (1.57 rad/s)
	J5軸手首振り	250°　(85°/s)　4.36 rad (1.48 rad/s)
	J6軸手首回転	720°　(165°/s) 12.57 rad (2.88 rad/s)
手首部可搬質量		330 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg
J3アーム部可搬質量		50 kg
手首許容負荷モーメント	J4軸	2205 N·m　225 kgf·m
	J5軸	2205 N·m　225 kgf·m
	J6軸	1200 N·m　122 kgf·m
手首許容負荷イナーシャ	J4軸	340 kg·m^2　3470 kgf·cm·s^2
	J5軸	340 kg·m^2　3470 kgf·cm·s^2
	J6軸	220 kg·m^2　2245 kgf·cm·s^2
駆動方式		AC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）		±0.1 mm
ロボット質量 注3）		1780 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/s^2 (0.5G)以下

注1）短い動作距離では各軸の最高速度に到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-900*i*B(J)-10, 2026.10, Printed in Japan

©FANUC CORPORATION, 2012