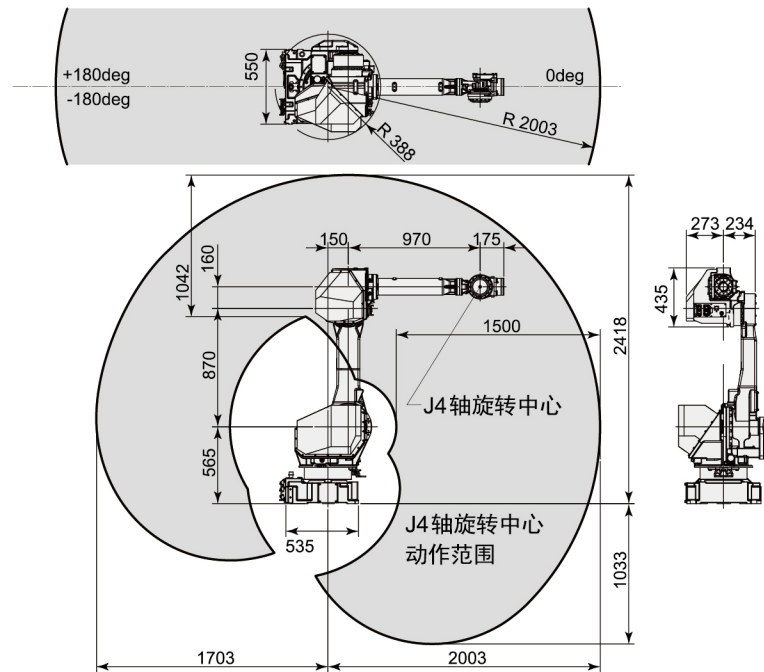


M-710*i*C/50H



规格

机 型		M-710 <i>i</i> C/50H
机构		多关节型机器人
控制轴数		5轴 (J1、J2、J3、J4、J5)
可达半径		2003 mm
安装方式		地面安装、顶吊安装
动作范围 (最高速度) (注释1)	J1轴旋转	360°(175°/s) 6.28 rad (3.05 rad/s)
	J2轴旋转	225°(175°/s) 3.93 rad (3.05 rad/s)
	J3轴旋转	440°(175°/s) 7.68 rad (3.05 rad/s)
	J4轴手腕摆动	234°(175°/s) 4.08 rad (3.05 rad/s)
	J5轴手腕旋转	720°(720°/s) 12.57 rad (12.57 rad/s)
手腕部可搬运质量		50 kg
J3外壳部可搬运质量(注释2)		15 kg
手腕允许负载 转矩	J4轴	150 N·m 15.3 kgf·m
	J5轴	68 N·m 6.9 kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	6.3 kg·m ² 64.3 kgf·cm·s ²
	J5轴	2.5 kg·m ² 25.5 kgf·cm·s ²
驱动方式		使用AC伺服电机进行电气伺服驱动
重复定位精度(注释3)		± 0.03 mm
机器人质量(注释4)		540 kg
安装条件		环境温度 : 0~45°C 环境湿度 : 通常在75%RH以下 (无结露现象) 短期在95%RH以下 (1个月之内) 振动加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下

注释1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。
注释2) J3外壳部的可搬运质量受到手臂部负载质量的限制。
注释3) 遵从ISO 9283《工业机器人性能规范及其试验方法》的测量结果。
注释4) 不包含控制装置质量。

FANUC Robot M-710*i*C



特 长

FANUC Robot M-710*i*C是一款中型搬运机器人，可搬运质量为12kg~70kg。

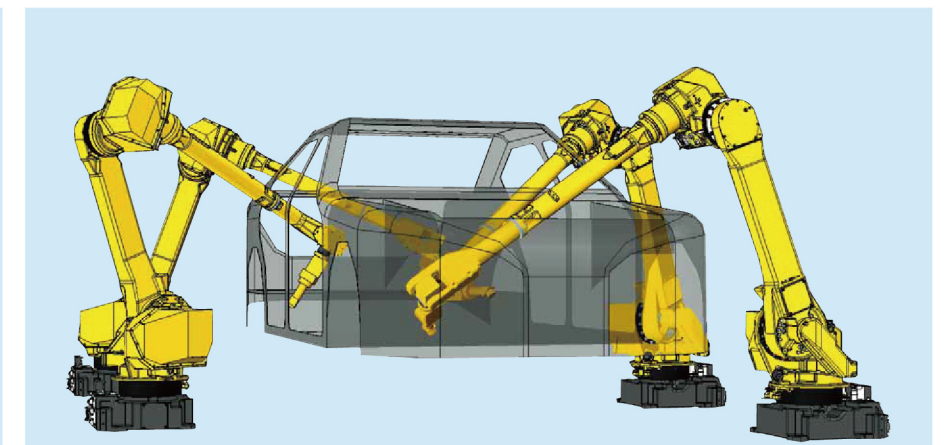
● 根据用途有以下8种机型可供选择：

- FANUC Robot M-710*i*C/45M, /50, /70
具有动作范围广和手腕负载容量大的特点，可以轻松地搬运大型面板等工件。
M-710*i*C/45M : 可搬运质量45kg
M-710*i*C/50 : 可搬运质量50kg
M-710*i*C/70 : 可搬运质量70kg
 - FANUC Robot M-710*i*C/50S
具有机身紧凑的特点，最适合在狭小场所进行搬运作业。(可搬运质量50kg)
 - FANUC Robot M-710*i*C/12L, /20L, /20M
具有可达半径大、运动性能好的特点，因此用途广泛。不仅适用于搬运作业，还可适用于涂胶作业和电弧焊作业等方面。
M-710*i*C/12L : 可搬运质量12kg (中空手腕)
M-710*i*C/20L : 可搬运质量20kg
M-710*i*C/20M : 可搬运质量20kg
 - FANUC Robot M-710*i*C/50H
适用于高速搬运的5轴机器人。能够对应顶吊安装，构筑紧凑的搬运系统。(可搬运质量50kg)
- 采用全封闭式护罩的构造，实现了相当于IP67的环境耐受性能(防尘、防水)。可以放心地应用在加工工件的上下料、去毛刺毛边和压铸件的取出等方面。

应用实例



散堆圆柱形工件的拾取



汽车车体的涂胶作业

