

FANUC Robot M-3*i*A

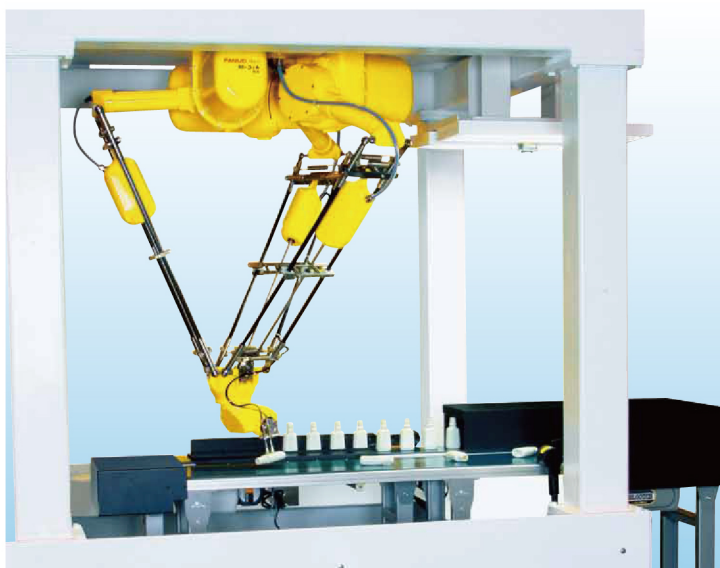
特 长

FANUC Robot M-3*i*A是一款大型高速搬运、装配用并联连杆机器人。

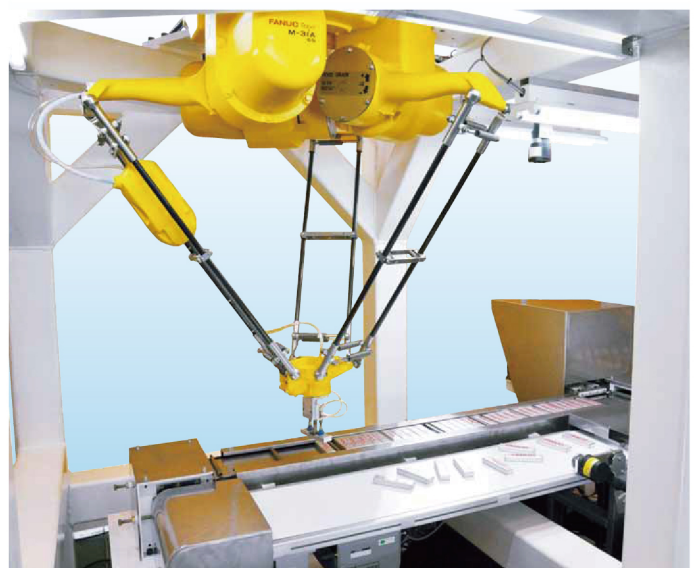
作为并联机构机器人，它拥有采用了独特构造的6轴机型，扩大了在物流、装配生产线的适用范围。

- 根据用途的不同可以进行3种机型的选择。
 - FANUC Robot M-3*i*A/6S
机器人前端装有1轴旋转手腕的合计4轴机型。
最大可搬运质量为8kg(选项),适用于一次抓取多个摆放在运转中的传送带上的物品,并进行高速整列和搬运。
 - FANUC Robot M-3*i*A/6A
机器人前端装有复合3轴手腕的合计6轴机型。
可以随意地变换物品的角度。适用于整列、装配等多种作业。
 - FANUC Robot M-3*i*A/12H
机器人前端不使用旋转轴,可搬运质量为12kg的3轴机型。适用于对摆放在运转中的传送带上的物品进行高速整列。
- 通过密封的构造实现了与IP67相当的环境耐受性能(防尘、防水)。
- 可选用对应食品卫生的材料、表面处理及润滑油(选项)。为食品领域的自动化生产做出了贡献。
- 可以使用*i*RVision(内置视觉功能)以及*i*RPickTool等各种智能化功能。

应用实例



使用M-3*i*A/6A把空瓶竖起来并整列



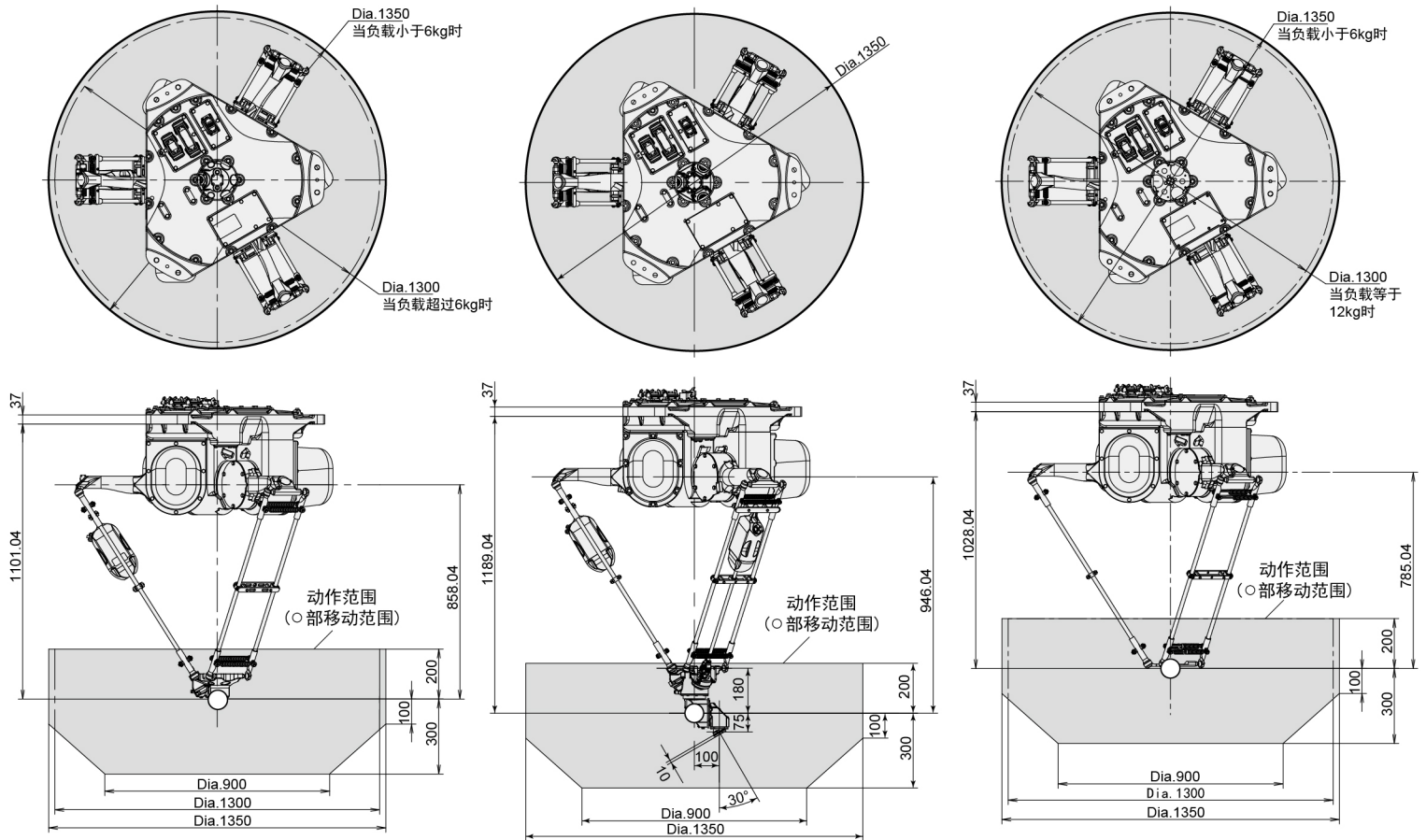
使用M-3*i*A/6S进行食品的高速整列

动作范围

M-3*i*A/6S

M-3*i*A/6A

M-3*i*A/12H



规格

机型	M-3 <i>i</i> A/6S	M-3 <i>i</i> A/6A	M-3 <i>i</i> A/12H
机构		并联机构	
控制轴数	4轴 (J1、J2、J3、J4)	6轴 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)	3轴 (J1、J2、J3)
安装方式		顶吊设置	
动作范围 (最大动作速度) 注释1)	J1-J3	直径 1350 mm、高 500 mm 注释4)	
	J4	720° (4000°/s) 12.57 rad (69.81 rad/s)	720° (2000°/s) 12.57 rad (34.90 rad/s)
	J5	—	300° (2000°/s) 5.24 rad (34.90 rad/s)
	J6	—	720° (2000°/s) 12.57 rad (34.90 rad/s)
手腕部可搬运质量	6 kg (选项8 kg)	6 kg	12 kg
重复定位精度 注释2)		±0.03 mm	
驱动方式		使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
机器人质量 注释3)	160 kg	175 kg	155 kg
安装条件	环境温度 : 0~45℃ 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大动作速度。

注释2) 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3) 不含控制装置质量。

注释4) 对于M-3*i*A/6S和M-3*i*A/12H, 当负载超过6kg时, 有动作范围的限制。

FANUC

上海发那科机器人有限公司
SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

上海市宝山区富联路1500号 No.1500 Fulian Road, BaoShan District, Shanghai

电话: 021-50327700

Tel: 021-50327700

传真: 021-50327711

Fax: 021-50327711

邮编: 201906

Zip: 201906

E-Mail: sfr@shanghai-fanuc.com.cn [Http://www.shanghai-fanuc.com.cn](http://www.shanghai-fanuc.com.cn)

© Copyright 2018. 4 SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

