

# FANUC Robot M-2*i*A



## 特 长

FANUC Robot M-2*i*A是一款适用于高速搬运和装配的中型并联连杆机器人。

- 根据手腕部自由度和动作范围的不同可以选择6种机型。

- FANUC Robot M-2*i*A/3A, M-2*i*A/3AL

手腕部采用3轴旋转构造，适用于需要姿势变化的整列和组装等复杂作业。

- FANUC Robot M-2*i*A/3S, M-2*i*A/3SL

手腕部采用1轴旋转构造，适用于传送带上面的需要方向调整的高速整列作业。

- FANUC Robot M-2*i*A/6H, M-2*i*A/6HL

手腕部不使用旋转轴的3轴机器人，其可搬运质量为6kg。适用于对工件的高速整列。

-上述6种机型中，M-2*i*A/3AL, M-2*i*A/3SL以及M-2*i*A/6HL通过使用更长的连杆，覆盖了更广的动作范围。

- 采用了完全密封的构造（IP69K），从而可对应高压喷流清洗。
- 可选用对应食品卫生的材料、表面处理（选项）及润滑油。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



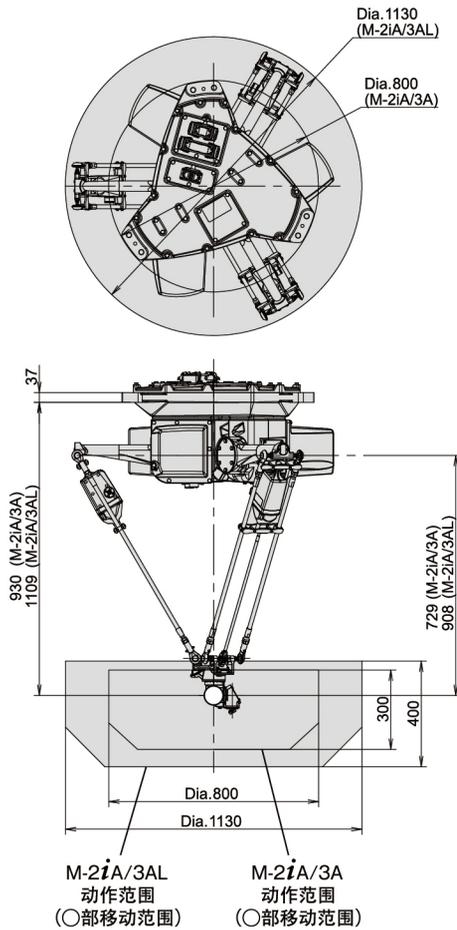
使用M-2*i*A/3S进行食品的高速整列



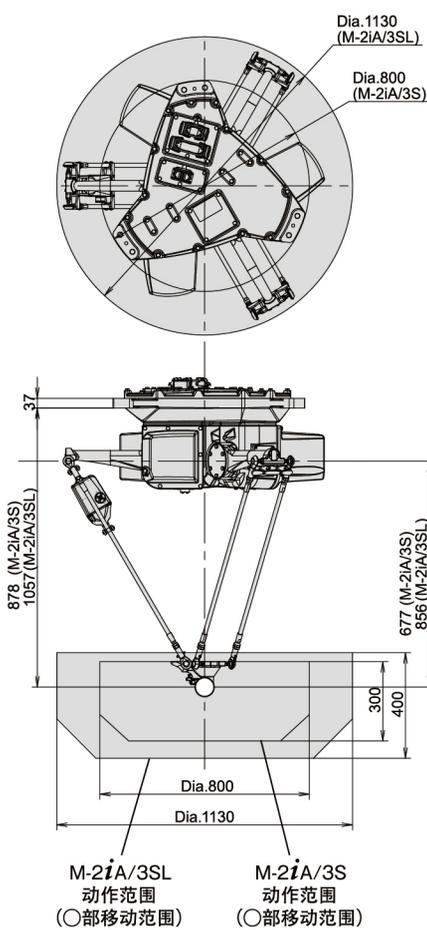
使用M-2*i*A/3A进行礼品的装盒

## 动作范围

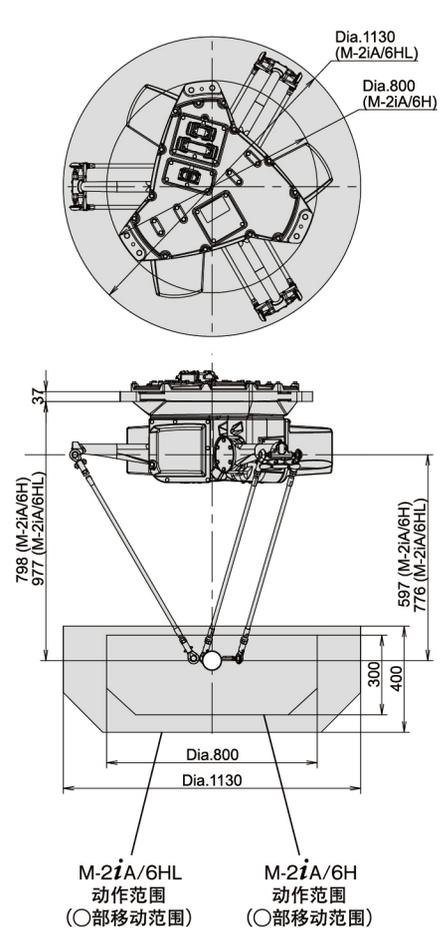
### M-2iA/3A, M-2iA/3AL



### M-2iA/3S, M-2iA/3SL



### M-2iA/6H, M-2iA/6HL



## 规格

机 型		M-2iA/3A, M-2iA/3AL	M-2iA/3S, M-2iA/3SL	M-2iA/6H, M-2iA/6HL
机构		并联机构		
控制轴数		6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	4轴 (J1, J2, J3, J4)	3轴 (J1, J2, J3)
安装方式		顶吊安装		
动作范围 (最大动作速度) 注释1)	J1 - J3	直径 800 mm, 高度 300 mm (直径 1130 mm, 高度 400 mm)		
	J4	720° (1700°/s) 12.57 rad (29.67 rad/s)	720° (3500°/s) 12.57 rad (61.06 rad/s)	-
	J5	300° (1700°/s) 5.24 rad (29.67 rad/s)	-	-
	J6	720° (1700°/s) 12.57 rad (29.67 rad/s)	-	-
手腕部可搬运质量		3 kg	3 kg	6 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)		140 kg	130 kg	125 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 : 4.9 m/s <sup>2</sup> (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) 符合ISO 9283。

注释3) 不含控制装置质量。

# 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](mailto: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.

