

# FANUC Robot M-900iB

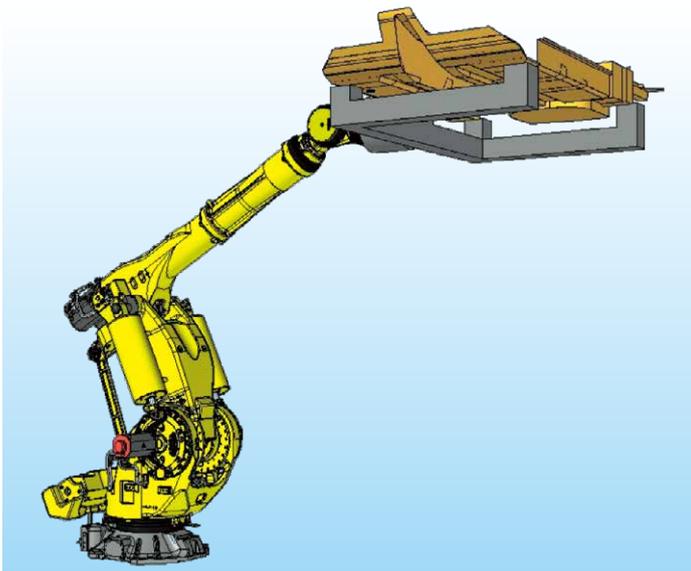


## 特长

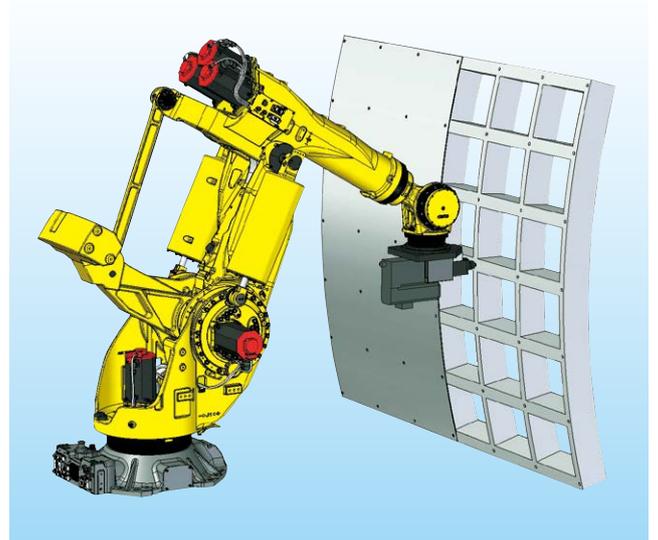
FANUC Robot M-900iB是可搬运质量为280 kg~700 kg的重型智能机器人。

- 可以根据用途从6种机型中选择最合适的机器人。
  - FANUC Robot M-900iB/700, /400L  
重型机器人系列。具有强劲的手腕和高刚性，适用于大型玻璃板等重型工件的搬运、飞机机身的钻孔以及铆接等应用。长臂型机器人400L具有广阔的动作范围，可以用来搬运大型结构件或者汽车车身。
  - FANUC Robot M-900iB/360, /280L  
高速型机器人系列。具有结构紧凑的手腕和高速的动作性能，适用于搬运和点焊等应用。而且可以进行顶吊安装。
  - FANUC Robot M-900iB/280  
与M-900iB/360具有同样的动作范围。是可搬运质量为280 kg的高刚性机型。
  - FANUC Robot M-900iB/330L  
填补了M-900iB/400L和M-900iB/280L之间空白的高负载长臂型机器人。
- 手腕部具有与IP67相当的环境耐受性能(防尘、防水)，即使在严酷的环境下也可以安心使用。
- 通过和iRVision(内置视觉功能)进行配套，可以使用最新的智能化功能。

## 应用实例



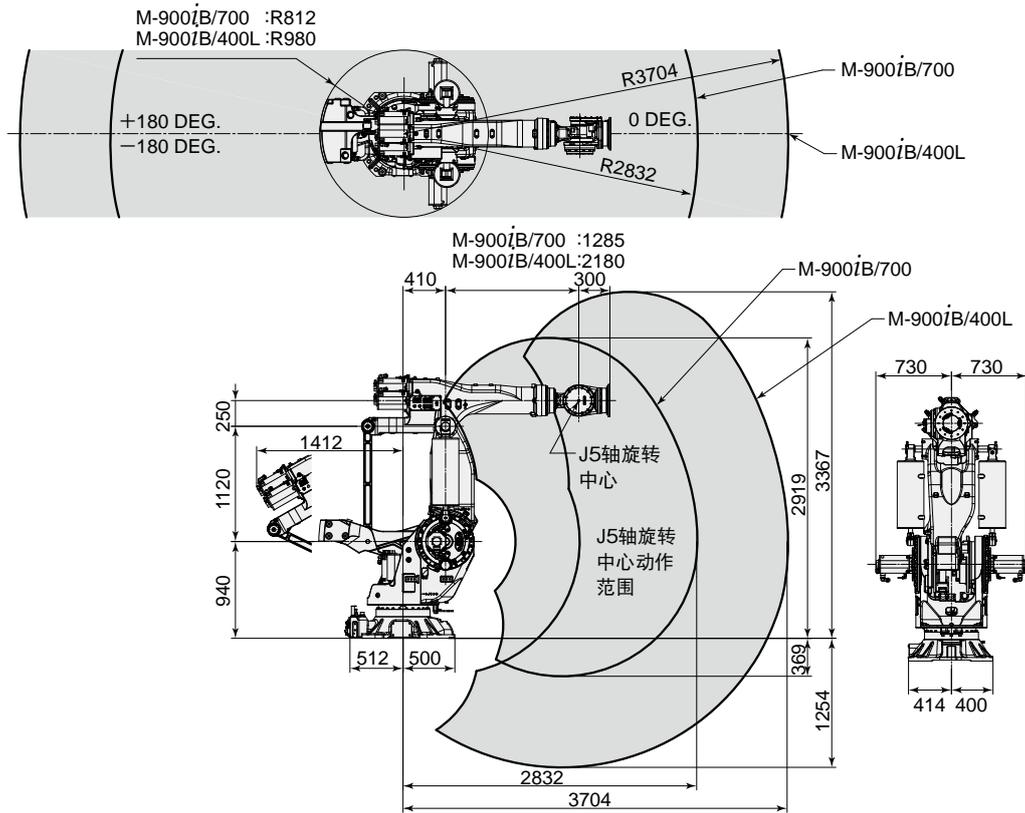
车身覆盖件的搬运



飞机机身的钻孔

## 动作范围

# M-900iB/700,/400L



## 规格

机型		M-900iB/700	M-900iB/400L
机构		多关节型机器人	
控制轴数		6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	
可达半径		2832 mm	3704 mm
安装方式		地面安装	
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1轴旋转	360°(80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)	
	J2轴旋转	154°(80°/s) 2.69 rad (1.40 rad/s)	
	J3轴旋转	160°(80°/s) 2.79 rad (1.40 rad/s)	
	J4轴手腕旋转	720°(100°/s) 12.57 rad (1.75 rad/s)	
	J5轴手腕摆动	244°(100°/s) 4.26 rad (1.75 rad/s)	
	J6轴手腕旋转	720°(160°/s) 12.57 rad (2.79 rad/s)	
手腕部可搬运质量		700 kg	400 kg
J2机座部可搬运质量		550 kg	
J3手臂部可搬运质量		25 kg	
手腕允许负载 转矩	J4轴	3400 N·m 347 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J5轴	3400 N·m 347 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J6轴	1725 N·m 176 kgf·m	
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	1098 kg·m <sup>2</sup>	11200 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J5轴	1098 kg·m <sup>2</sup>	11200 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J6轴	444 kg·m <sup>2</sup>	4532 kgf·cm·s <sup>2</sup>
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2)		±0.1 mm	
机器人质量 注释3)		2800 kg	3150 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: 4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G)以下	

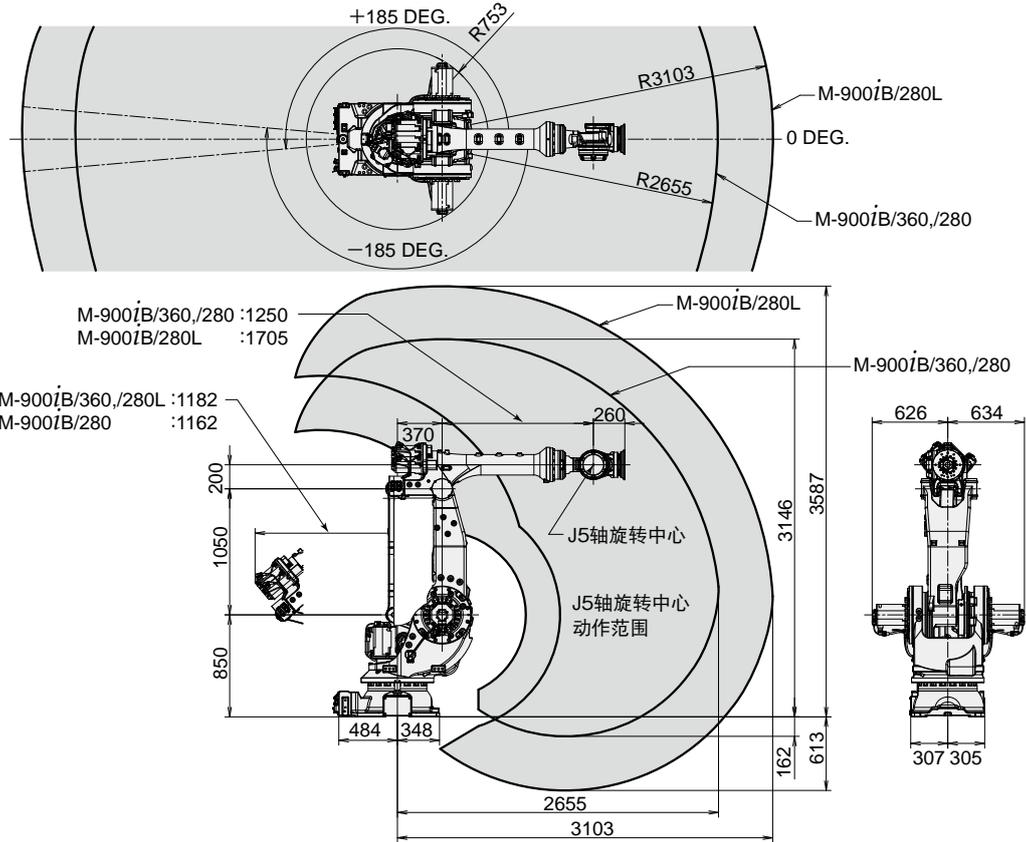
注释1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

注释2) 遵照ISO 9283标准。

注释3) 不包含控制装置的质量。

## 动作范围

# M-900iB/360,/280L,/280



## 规格

机型		M-900iB/360,/280	M-900iB/280L
机构		多关节型机器人	
控制轴数		6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	
可达半径		2655 mm	3103 mm
安装方式		地面安装、顶吊安装、倾斜角安装	
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1轴旋转	370°(110°/s) 6.46 rad (1.92 rad/s)	
	J2轴旋转	151°(105°/s) 2.64 rad (1.83 rad/s)	
	J3轴旋转	223.7°(100°/s) 3.90 rad (1.75 rad/s)	
	J4轴手腕旋转	720°(110°/s) 12.57 rad (1.92 rad/s)	720°(125°/s) 12.57 rad (2.18 rad/s)
	J5轴手腕摆动	250°(110°/s) 4.36 rad (1.92 rad/s)	250°(125°/s) 4.36 rad (2.18 rad/s)
	J6轴手腕旋转	720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)	720°(205°/s) 12.57 rad (3.58 rad/s)
手腕部可搬运质量		360 kg (M-900iB/360) 280 kg (M-900iB/280)	280 kg
J2机座部可搬运质量		550 kg	
J3手臂部可搬运质量		50 kg	
手腕允许负载 转矩	J4轴	1960 N·m 200 kgf·m	1700 N·m 174 kgf·m
	J5轴	1960 N·m 200 kgf·m	1700 N·m 174 kgf·m
	J6轴	1050 N·m 107 kgf·m	950 N·m 97 kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	260 kg·m <sup>2</sup> 2653 kgf·cm·s <sup>2</sup>	215 kg·m <sup>2</sup> 2194 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J5轴	260 kg·m <sup>2</sup> 2653 kgf·cm·s <sup>2</sup>	215 kg·m <sup>2</sup> 2194 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J6轴	160 kg·m <sup>2</sup> 1633 kgf·cm·s <sup>2</sup>	140 kg·m <sup>2</sup> 1429 kgf·cm·s <sup>2</sup>
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2)		±0.1 mm	
机器人质量 注释3)		1540 kg (M-900iB/360) 1700 kg (M-900iB/280)	1600 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 : 4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G)以下	

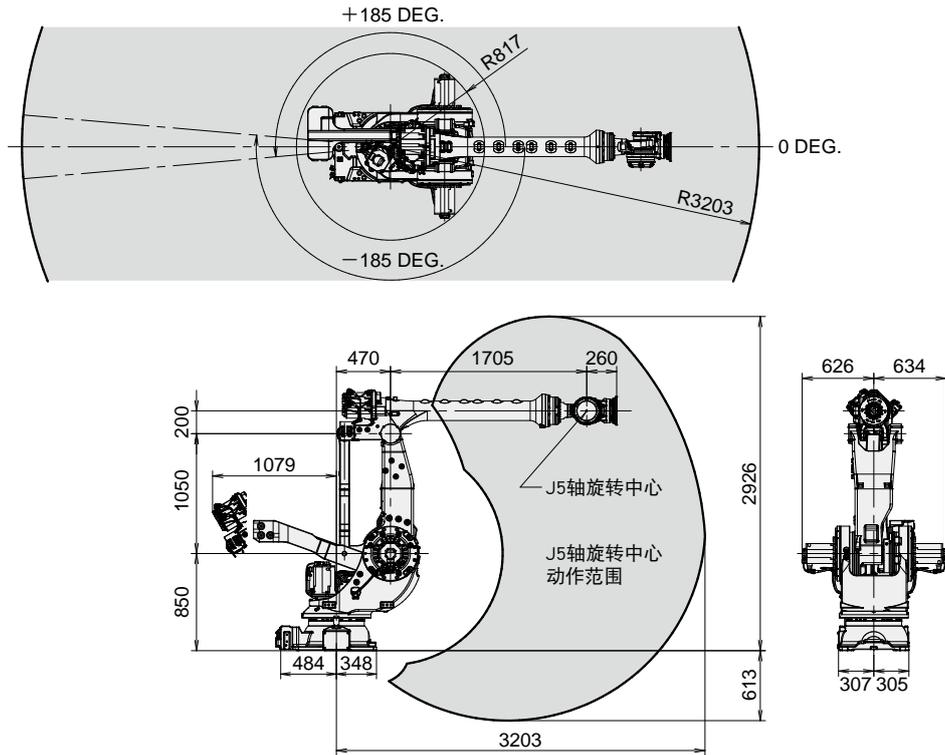
注释1) 短距离移动时有可能达不到最高速度。

注释2) 遵照ISO 9283标准。

注释3) 不包含控制装置的质量。

## 动作范围

# M-900iB/330L



## 规格

机 型		M-900iB/330L	
机构		多关节型机器人	
控制轴数		6轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)	
可达半径		3203 mm	
安装方式		地面安装	
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1轴旋转	370° (100°/s)	6.46 rad (1.75 rad/s)
	J2轴旋转	151° (85°/s)	2.64 rad (1.48 rad/s)
	J3轴旋转	163.7° (85°/s)	2.86 rad (1.48 rad/s)
	J4轴手腕旋转	720° (90°/s)	12.57 rad (1.57 rad/s)
	J5轴手腕摆动	250° (85°/s)	4.36 rad (1.48 rad/s)
	J6轴手腕旋转	720° (165°/s)	12.57 rad (2.88 rad/s)
手腕部可搬运质量		330 kg	
J2机座部可搬运质量		550 kg	
J3手臂部可搬运质量		50 kg	
手腕允许负载 转矩	J4轴	2205 N·m	225 kgf·m
	J5轴	2205 N·m	225 kgf·m
	J6轴	1200 N·m	122 kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	340 kg·m <sup>2</sup>	3470 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J5轴	340 kg·m <sup>2</sup>	3470 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J6轴	220 kg·m <sup>2</sup>	2245 kgf·cm·s <sup>2</sup>
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2)		±0.1 mm	
机器人质量 注释3)		1780 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 : 4.9 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高速度。

注释2) 遵照ISO 9283标准。

注释3) 不包含控制装置的质量。

# FANUC CORPORATION

Oshino-mura, Yamanashi 401-0597, Japan  
Phone: 81-555-84-5555 Fax: 81-555-84-5512 <http://www.fanuc.co.jp>

上海发那科机器人有限公司

上海市宝山区富联路1500号 邮编:201906

电话: 86-21-5032-7700

传真: 86-21-5032-7711

台湾发那科股份有限公司

台中市台中工业区16路10号 邮递区号:40768

电话: 886-4-2359-0522

传真: 886-4-2359-0771

FANUC MECHATRONICS (MALAYSIA)  
SDN. BHD.

No.32, Jalan Pengacara U1/48, Temasya Industrial Park, Section U1,  
Glenmarie, 40150 Shah Alam, Selangor Darul Ehsan, Malaysia

Phone: 60-3-7628-0110

Fax: 60-3-7628-0220

FANUC SINGAPORE PTE. LTD.

No.1 Teban Gardens Crescent, Singapore 608919, Singapore

Phone: 65-6567-8566

Fax: 65-6566-5937

- 本机的外观及规格如需改良而变更，恕不另行通知。
- 严禁擅自转载本商品目录中的内容。
- 本说明书中所载的产品受《外汇和外国贸易法》的管制。从日本出口到其他国家时，必须得到日本政府的出口许可。此外，将该产品再出口到其他国家时，必须得到再出口该产品的国家的政府许可。另外，该产品还同时受美国政府的再出口限制。在出口或再出口该类产品时，请向FANUC（发那科）公司洽询。

© FANUC CORPORATION, 2012

RM-900iB(C)-07, 2019.9, Printed in Japan