

# FANUC Robot M-410iC



## 特 长

- M-410iC系列是为实现物流系统的机器人化而开发的大型物流智能机器人。
- 可以根据搬运工件的特征选择最合适的机型。
  - M-410iC/185 可搬运质量 185kg
  - M-410iC/315 可搬运质量 315kg
- 可以根据实际需要从2种机座中选择最合适的机型。

台架型机座：  
控制装置可以设置在台架的内部。安装时可免去布线的麻烦。另外，也可以节省控制装置的设置空间。

紧凑型机座：  
薄型设计降低了机器人的高度，从而便于将机器人安装在天棚低的地方或者其他装置的内部。
- 因为采用了中空手臂，所以机械手的布线很容易。
- 可以使用iRVision（内置视觉）等高度智能化功能。（选项）

## 应用实例



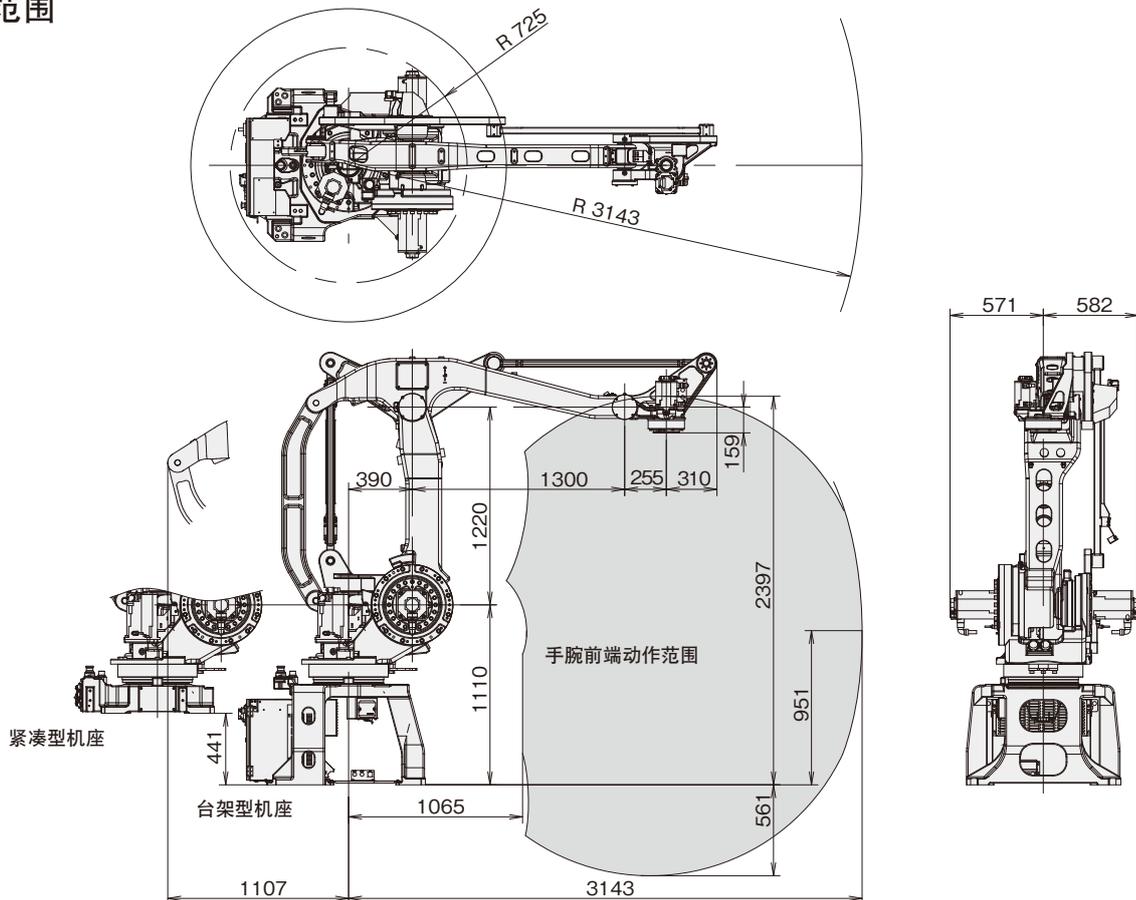
瓦楞纸箱的码垛堆积系统



袋装物品的码垛堆积系统

# FANUC Robot M-410iC

## 动作范围



## 规格

项目	规格				
	M-410iC/185		M-410iC/315		
机构	多关节型机器人				
控制轴数	4轴 (J1、J2、J3、J4)				
可达半径	3143mm				
安装方式	地面安装				
动作范围 (最高速度) 注释1)	J1轴旋转	360° (140°/s)	6.28 rad (2.44 rad/s)	360° (90°/s)	6.28 rad (1.57 rad/s)
	J2轴旋转	144° (140°/s)	2.51 rad (2.44 rad/s)	144° (100°/s)	2.51 rad (1.75 rad/s)
	J3轴旋转	136° (140°/s)	2.37 rad (2.44 rad/s)	136° (110°/s)	2.37 rad (1.92 rad/s)
	J4轴手腕旋转	720° (305°/s)	12.57 rad (5.32 rad/s)	720° (195°/s)	12.57 rad (3.40 rad/s)
手腕部可搬运质量	185kg		315kg		
J2机座部可搬运质量	550kg				
J3手臂部可搬运质量 注释2)	30kg				
手腕允许负载 转矩 转动惯量	88 kgm <sup>2</sup>	898 kgfcms <sup>2</sup>	155 kgm <sup>2</sup>	1580 kgfcms <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	± 0.5 mm				
机器人质量	台架型机座 1600kg (注释3) 紧凑型机座 1330kg (注释4)				
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 (一个月之内) 振动加速度: 4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G) 以下				

注释1) 短距离移动时有可能达不到各轴的最高速度。  
 注释2) J3手臂部可搬运质量受到手腕部可搬运质量的限制。  
 注释3) 包含控制装置质量 (120kg)。  
 注释4) 不包含控制装置质量 (120kg)。