

FANUC Robot M-710



特長

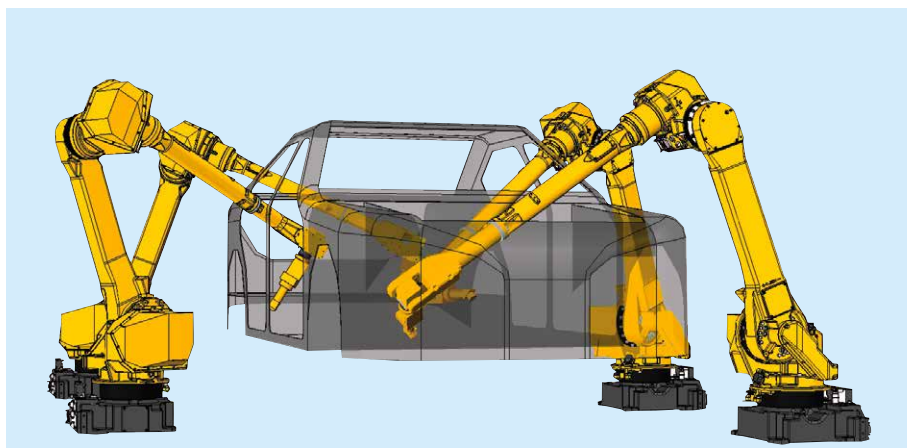
FANUC Robot M-710は、可搬質量12kg～70kgの中型ハンドリングロボットです。

- 用途に応じて6種類のタイプが選択可能です。
 - FANUC Robot M-710/50-26D, /70-21D
 - ・広い動作領域と大きな手首負荷容量により、大型パネルなどを余裕をもってハンドリングできます。
 - ・アームを湾曲させたことで、ロボット前方に障害物があってもアームとの干渉を回避でき、深い場所へのアクセスが容易です。
 - ・関節の露出を抑え、防塵防滴性能を強化しました。
 - FANUC Robot M-710/12-31C, /20-31C, /20-26C
 - ・長いリーチと高い動作性能で、シーリングやアーク溶接など幅広い用途にお使いいただけます。
 - FANUC Robot M-710/50-20C-5X
 - ・高速搬送に対応した5軸タイプのロボットです。天吊り設置も可能で、コンパクトなハンドリングシステムを構築できます。
- フルカバーの装着により、IP67準拠の防塵防滴性能を実現します。工作機械へのローディング、アンローディング、バリ取り、ダイカスト取出しなど厳しい環境でも安心してご使用いただけます。

アプリケーション例



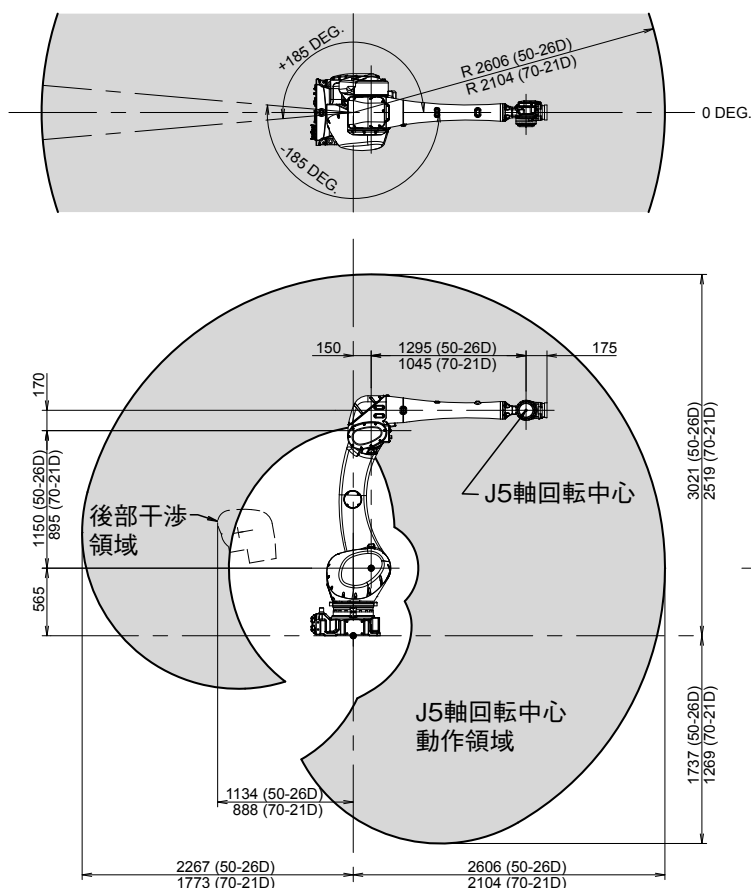
カゴ台車へのダンボール箱搬送



車体シーリング

動作領域

M-710/50-26D, /70-21D



仕様

機種		M-710/50-26D	M-710/70-21D
動作形態		多関節形ロボット	
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)	
リーチ		2606 mm	2104 mm
設置形式 (注1)		床置、天吊、傾斜角	
動作範囲 (最大動作速度) (注2)	J1軸回転	370° (180°/s) 6.46 rad (3.14 rad/s)	370° (180°/s) 6.46 rad (3.14 rad/s)
	J2軸回転	225° (180°/s) 3.93 rad (3.14 rad/s)	225° (180°/s) 3.93 rad (3.14 rad/s)
	J3軸回転	440° (180°/s) 7.68 rad (3.14 rad/s)	440° (180°/s) 7.68 rad (3.14 rad/s)
	J4軸手首回転	800° (260°/s) 13.96 rad (4.54 rad/s)	720° (260°/s) 12.57 rad (4.54 rad/s)
	J5軸手首振り	250° (260°/s) 4.36 rad (4.54 rad/s)	250° (260°/s) 4.36 rad (4.54 rad/s)
	J6軸手首回転	800° (370°/s) 13.96 rad (6.46 rad/s)	720° (370°/s) 12.57 rad (6.46 rad/s)
手首部可搬質量		50 kg	70 kg
J3ケーシング部可搬質量 (注3)		合計 20 kg	20 kg
J3アーム部可搬質量 (注3)			20 kg
手首許容 負荷モーメント	J4軸	215 N·m 22 kgf·m	300 N·m 31 kgf·m
	J5軸	215 N·m 22 kgf·m	300 N·m 31 kgf·m
	J6軸	130 N·m 13 kgf·m	150 N·m 15 kgf·m
手首許容 負荷イナーシャ	J4軸	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²
	J5軸	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²
	J6軸	20 kg·m ² 204 kgf·cm·s ²	15 kg·m ² 153 kgf·cm·s ²
駆動方式		サーボモータによる電気サーボ駆動	
位置繰返し精度 (注4)		± 0.06 mm	± 0.03 mm
ロボット質量 (注5)		600 kg	580 kg
設置条件		周囲温度 : 0~45°C 周囲湿度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下	

注1) 傾斜角設置では、J1、J2軸の動作範囲に制限が付きます。

注2) 短い動作距離では各軸の最高速度に達しないことがあります。

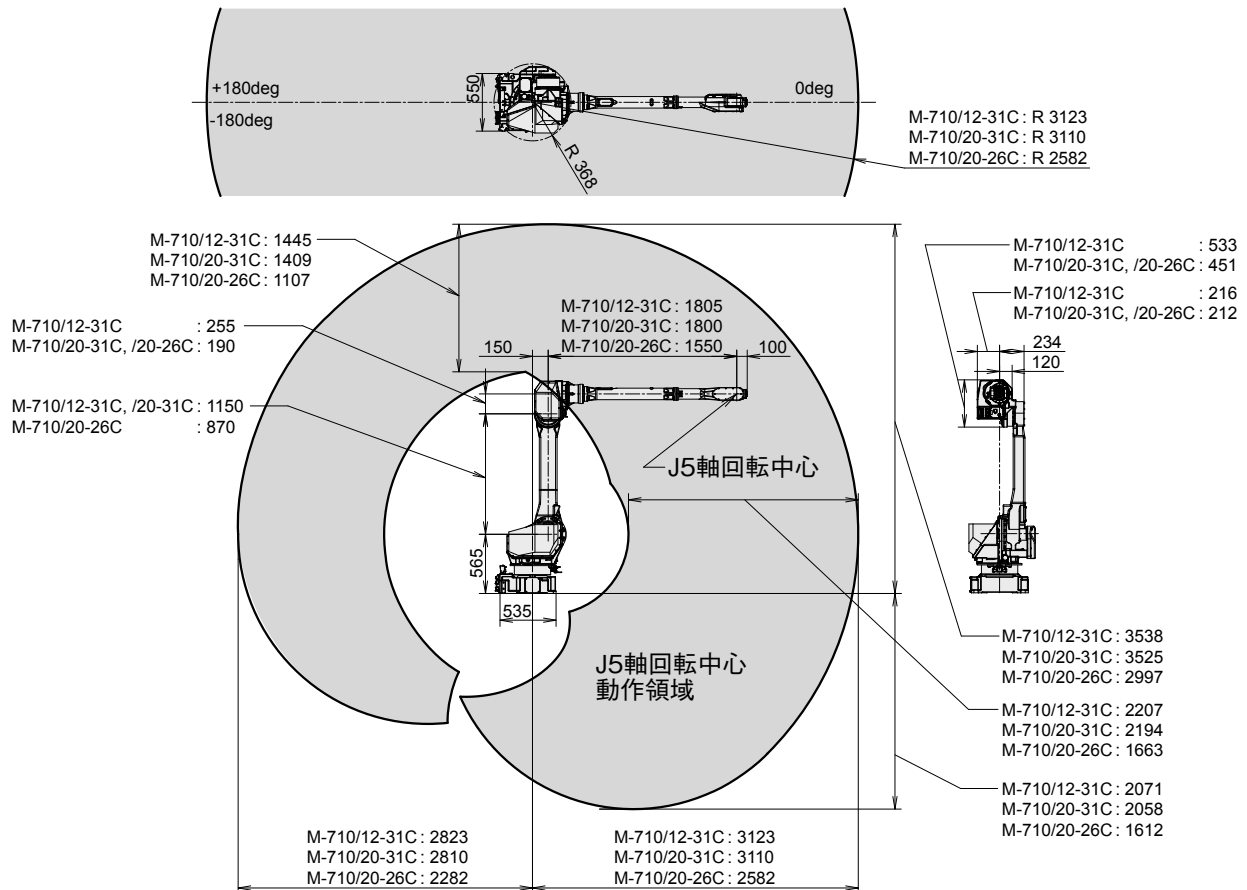
注3) J3ケーシング部可搬質量、J3アーム部可搬質量は、手首部負荷質量によって制限を受けます。

注4) ISO 9283に準拠します。

注5) 制御部質量を含みません。

動作領域

M-710/12-31C, /20-31C, /20-26C



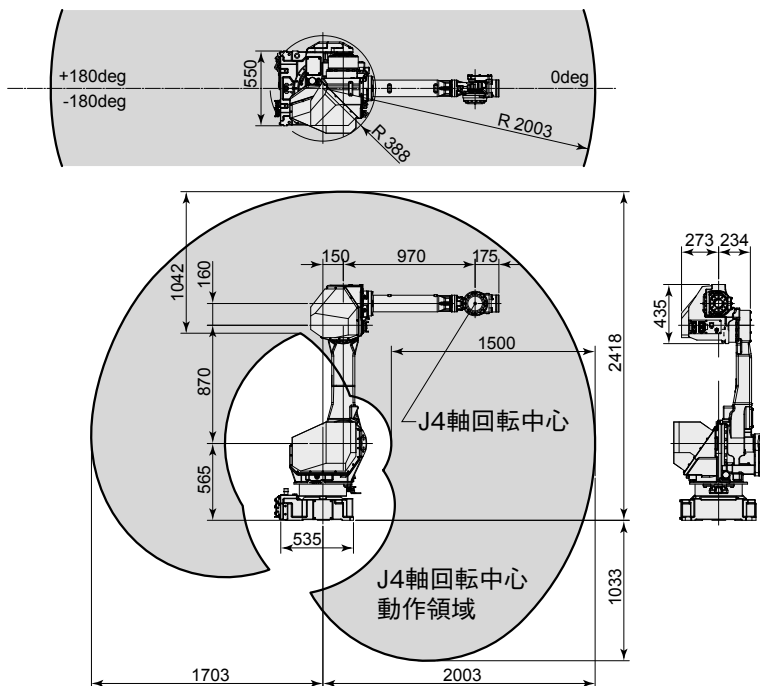
仕様

機種	M-710/12-31C	M-710/20-31C	M-710/20-26C	
動作形態	多関節形ロボット			
制御軸	6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)			
リーチ	3123 mm	3110 mm	2582 mm	
設置形式 (注1)	床置、天吊、傾斜角			
動作範囲 (最大動作速度) (注2)	J1軸回転	360° (180°/s) 6.28 rad (3.14 rad/s)	360° (175°/s) 6.28 rad (3.05 rad/s)	360° (175°/s) 6.28 rad (3.05 rad/s)
	J2軸回転	225° (180°/s) 3.93 rad (3.14 rad/s)	225° (165°/s) 3.93 rad (2.88 rad/s)	225° (175°/s) 3.93 rad (3.05 rad/s)
	J3軸回転	434° (180°/s) 7.57 rad (3.14 rad/s)	432° (180°/s) 7.54 rad (3.14 rad/s)	435° (180°/s) 7.59 rad (3.14 rad/s)
	J4軸手首回転	400° (400°/s) 6.98 rad (6.98 rad/s)	400° (350°/s) 6.98 rad (6.11 rad/s)	400° (350°/s) 6.98 rad (6.11 rad/s)
	J5軸手首振り	380° (430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	280° (360°/s) 4.89 rad (6.28 rad/s)	280° (360°/s) 4.89 rad (6.28 rad/s)
	J6軸手首回転	720° (630°/s) 12.57 rad (11.0 rad/s)	900° (600°/s) 15.71 rad (10.47 rad/s)	900° (600°/s) 15.71 rad (10.47 rad/s)
手首部可搬質量	12 kg	20 kg		
J3ケーシング部可搬質量 (注3)	24 kg			
手首許容負荷 モーメント	J4軸	22.0 N·m 2.24 kgf·m	39.2 N·m 4.0 kgf·m	
	J5軸	22.0 N·m 2.24 kgf·m	39.2 N·m 4.0 kgf·m	
	J6軸	9.8 N·m 1.0 kgf·m	19.6 N·m 2.0 kgf·m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	0.65 kg·m ² 6.6 kgf·cm·s ²	0.88 kg·m ² 9.0 kgf·cm·s ²	
	J5軸	0.65 kg·m ² 6.6 kgf·cm·s ²	0.88 kg·m ² 9.0 kgf·cm·s ²	
	J6軸	0.17 kg·m ² 1.7 kgf·cm·s ²	0.25 kg·m ² 2.6 kgf·cm·s ²	
駆動方式	サーボモータによる駆動			
位置繰返し精度 (注4)	± 0.06 mm			
ロボット質量 (注5)	540 kg		530 kg	
設置条件	周囲温度 : 0~45°C 周囲湿度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下			

注1) 傾斜角設置では、J1、J2軸の動作範囲に制限が付きます。
 注2) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。
 注3) J3ケーシング部可搬質量は、手首部負荷質量によって制限を受けます。
 注4) ISO 9283に準拠しています。
 注5) 制御部質量を含みません。

動作領域

M-710/50-20C-5X



仕様

機種		M-710/50-20C-5X
動作形態		多関節形ロボット
制御軸		5軸 (J1、J2、J3、J4、J5)
リーチ		2003 mm
設置形式		床置、天吊
動作範囲 (最大動作速度) (注1)	J1軸旋回	360° (175°/s) 6.28 rad (3.05 rad/s)
	J2軸回転	225° (175°/s) 3.93 rad (3.05 rad/s)
	J3軸回転	440° (175°/s) 7.68 rad (3.05 rad/s)
	J4軸手首振り	234° (175°/s) 4.08 rad (3.05 rad/s)
	J5軸手首回転	720° (720°/s) 12.57 rad (12.57 rad/s)
手首部可搬質量		50 kg
J3ケーシング部可搬質量 (注2)		15 kg
手首許容負荷 モーメント	J4軸	150 N·m 15.3 kgf·m
	J5軸	68 N·m 6.9 kgf·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	6.3 kg·m ² 64.3 kgf·cm·s ²
	J5軸	2.5 kg·m ² 25.5 kgf·cm·s ²
駆動方式		サーボモータによる駆動
位置繰返し精度 (注3)		± 0.03 mm
ロボット質量 (注4)		540 kg
設置条件		周囲温度 : 0~45°C 周囲湿度 : 通常 75 %RH以下 (結露しないこと) 短期 (1か月以内) 95 %RH以下 (結露しないこと) 振動加速度 : 4.9m/s ² (0.5G) 以下

注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。
 注2) J3ケーシング部可搬質量は、手首部負荷質量によって制限を受けます。
 注3) ISO 9283に準拠しています。
 注4) 制御部質量を含みません。

ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580
 ☎ (0555)84-5555(代) FAX (0555)84-5512 <https://www.fanuc.co.jp/>

●お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談ください。

本社(中央テクニカルセンタ) 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580
 日野支社 〒191-8509 東京都日野市旭が丘 3-5-1
 名古屋支社 〒485-0077 愛知県小牧市西之島 1918-1
 大阪支店 〒559-0034 大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41
 広島支店 〒732-0032 広島県広島市東区上温品 1-7-3
 ●ファナックアカデミ 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580

☎ (0555)84-6262 FAX (0555)84-6256
 ☎ (042)589-8916 FAX (042)589-8959
 ☎ (0568)75-0475 FAX (0568)75-0126
 ☎ (06)6614-2112 FAX (06)6614-2121
 ☎ (082)289-7972 FAX (082)289-7971
 ☎ (0555)84-6030 FAX (0555)84-5540



ファナック関連サイト

●本機の外觀および仕様は改良のため予告なく変更することがあります。
 ●本カタログからの無断転載を禁じます。
 ●本カタログに記載された商品は、「外国為替および外国貿易法」に基づく規制対象です。輸出には日本政府の許可が必要な場合があります。また、商品によっては米国政府の再輸出規制を受ける場合があります。本商品の輸出に当たっては当社までお問い合わせください。