

FANUC Robot M-710*i*C

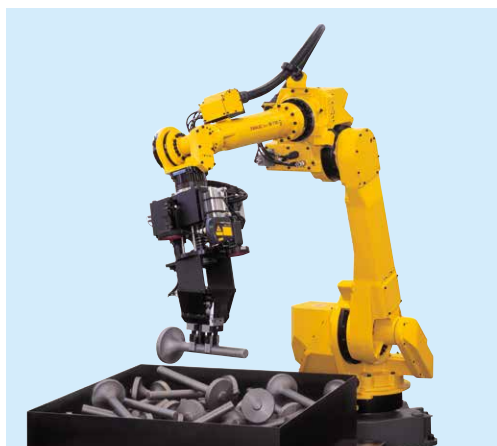


特長

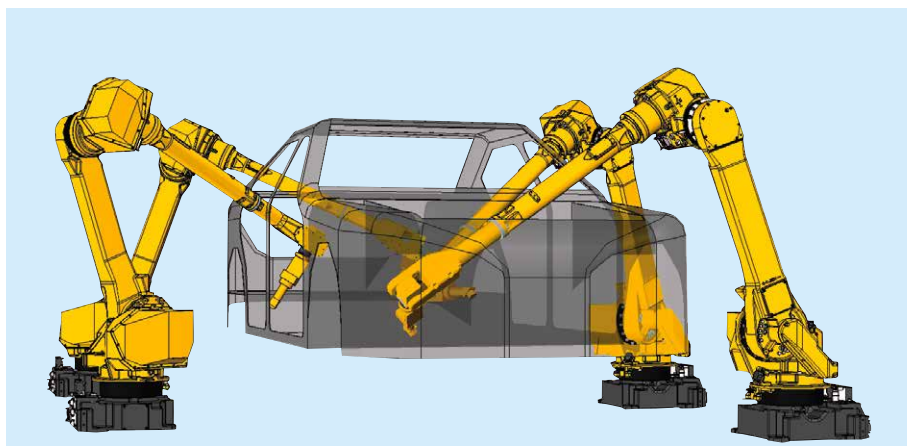
FANUC Robot M-710*i*Cは、可搬質量12kg~70kgの中型ハンドリングロボットです。

- 用途に応じて8種類のタイプが選択可能です。
 - FANUC Robot M-710*i*C/45M, /50, /70
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持ってハンドリングすることができます。
M-710*i*C/45M : 可搬質量45kg
M-710*i*C/50 : 可搬質量50kg
M-710*i*C/70 : 可搬質量70kg
 - FANUC Robot M-710*i*C/50S
コンパクトな本体は狭い場所でのハンドリングに最適です。
(可搬質量50kg)
 - FANUC Robot M-710*i*C/12L, /20L, /20M
長いリーチと高い動作性能で、ハンドリングだけでなく、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。
M-710*i*C/12L : 可搬質量12kg (中空手首)
M-710*i*C/20L : 可搬質量20kg
M-710*i*C/20M : 可搬質量20kg
 - FANUC Robot M-710*i*C/50H
高速搬送に対応した5軸タイプのロボットです。天吊設置とすることで、コンパクトなハンドリングシステムを構築することができます。(可搬質量50kg)
- フルカバーの装着により、IP67相当の耐環境性(防塵・防滴)を実現します。加工部品のローディング、アンローディング、バリ取り、ダイカスト取出しなど、さまざまな用途で安心して使用できます。

アプリケーション例



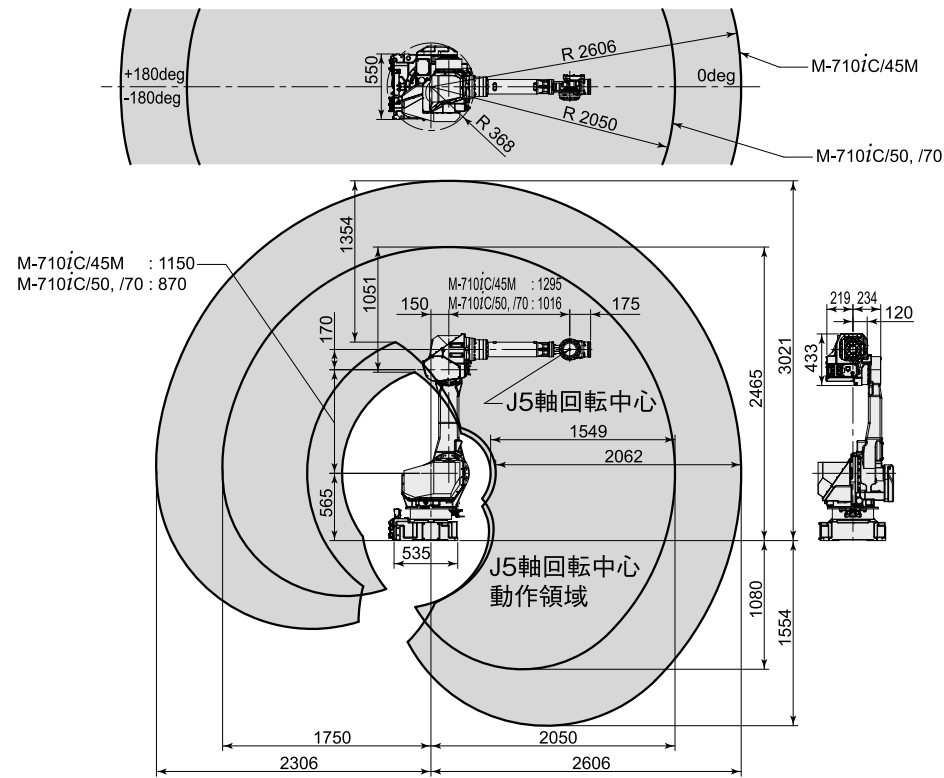
円柱部品バラ積み取出し



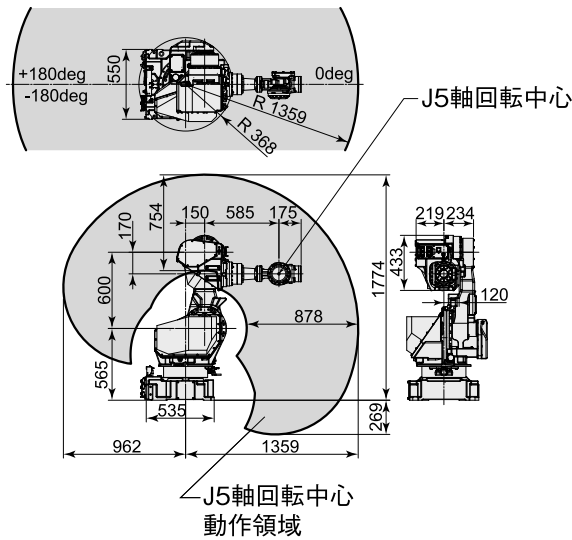
車体シーリング

動作領域

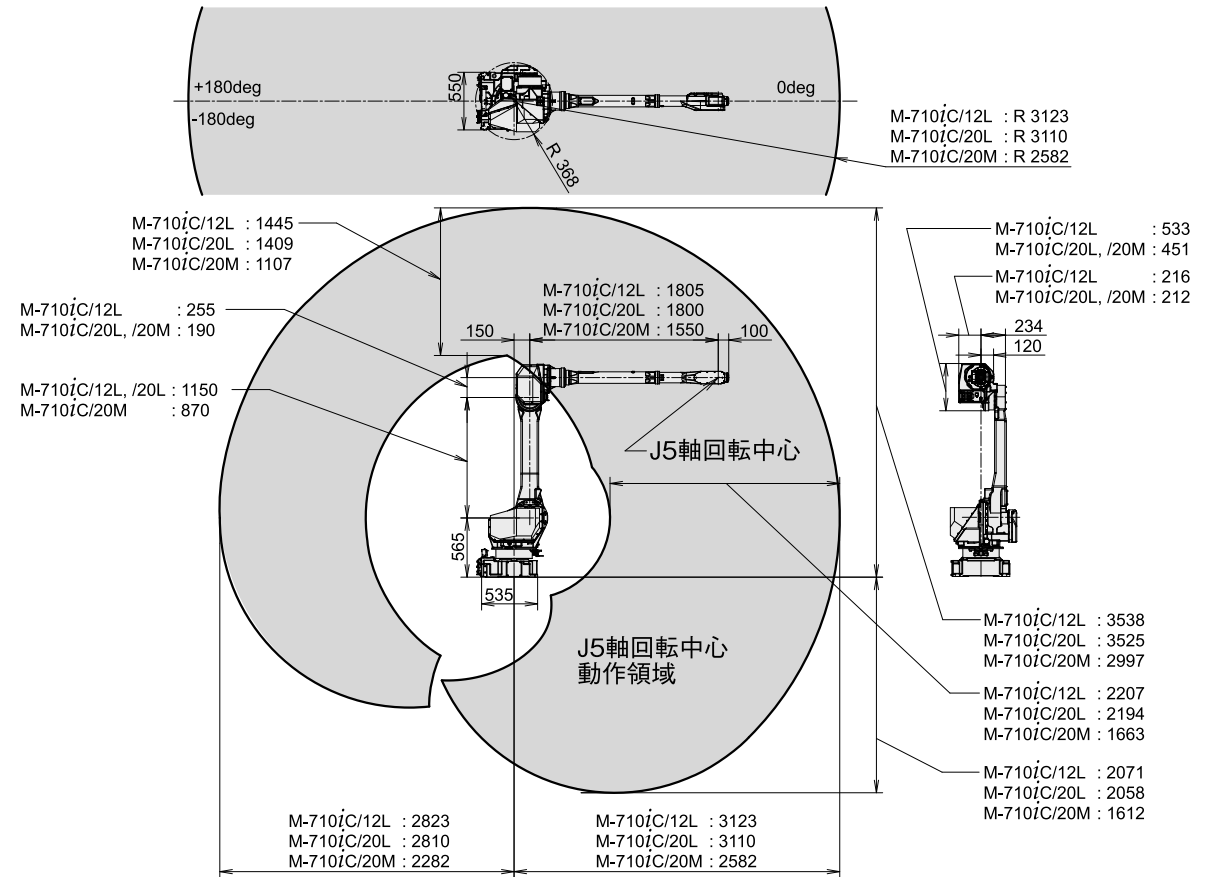
M-710iC/45M, /50, /70



M-710iC/50S



M-710iC/12L, /20L, /20M



仕様

機種	M-710iC/45M	M-710iC/50	M-710iC/70	
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	2050 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軸旋回	360° (180°/s) 6.28 rad (3.14 rad/s)	360° (175°/s) 6.28 rad (3.05 rad/s)	360° (160°/s) 6.28 rad (2.79 rad/s)
	J2軸回転	225° (180°/s) 3.93 rad (3.14 rad/s)	225° (175°/s) 3.93 rad (3.05 rad/s)	225° (120°/s) 3.93 rad (2.09 rad/s)
	J3軸回転	440° (180°/s) 7.68 rad (3.14 rad/s)	440° (175°/s) 7.68 rad (3.05 rad/s)	440° (120°/s) 7.68 rad (2.09 rad/s)
	J4軸 手首回転	800° (250°/s) 13.96 rad (4.36 rad/s)	720° (250°/s) 12.57 rad (4.36 rad/s)	720° (225°/s) 12.57 rad (3.93 rad/s)
	J5軸 手首振り	250° (250°/s) 4.36 rad (4.36 rad/s)	250° (250°/s) 4.36 rad (4.36 rad/s)	250° (225°/s) 4.36 rad (3.93 rad/s)
	J6軸 手首回転	800° (360°/s) 13.96 rad (6.28 rad/s)	720° (355°/s) 12.57 rad (6.20 rad/s)	720° (225°/s) 12.57 rad (3.93 rad/s)
	手首部可搬質量	45 kg	50 kg	70 kg
J3ケーシング部可搬質量 (注3)	15 kg			
手首許容負荷 モーメント	J4軸	206 N·m 21 kgf·m	294 N·m 30 kgf·m	294 N·m 30 kgf·m
	J5軸	206 N·m 21 kgf·m	294 N·m 30 kgf·m	294 N·m 30 kgf·m
	J6軸	127 N·m 13 kgf·m	147 N·m 15 kgf·m	147 N·m 15 kgf·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	28 kg·m ²	286 kgf·cm ²	286 kgf·cm ²
	J5軸	28 kg·m ²	286 kgf·cm ²	286 kgf·cm ²
	J6軸	20 kg·m ² 204 kgf·cm ²	11 kg·m ² 112 kgf·cm ²	11 kg·m ² 112 kgf·cm ²
駆動方式	ACサーボモータによる駆動			
位置繰返し精度 (注4)	± 0.06 mm	± 0.03 mm	± 0.04 mm	
ロボット質量 (注5)	570 kg	560 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。

仕様

機種	M-710iC/50S	
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	1359 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軸旋回	360° (175°/s) 6.28 rad (3.05 rad/s)
	J2軸回転	169° (175°/s) 2.95 rad (3.05 rad/s)
	J3軸回転	376° (175°/s) 6.56 rad (3.05 rad/s)
	J4軸手首回転	720° (250°/s) 12.57 rad (6.20 rad/s)
	J5軸手首振り	250° (250°/s) 4.36 rad (4.36 rad/s)
	J6軸手首回転	720° (355°/s) 12.57 rad (6.20 rad/s)
	手首部可搬質量	50 kg
J3ケーシング部可搬質量 (注3)	15 kg	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	206 N·m 21 kgf·m
	J5軸	206 N·m 21 kgf·m
	J6軸	127 N·m 13 kgf·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	28 kg·m ² 286 kgf·cm ²
	J5軸	28 kg·m ² 286 kgf·cm ²
	J6軸	11 kg·m ² 112 kgf·cm ²
駆動方式	ACサーボモータによる駆動	
位置繰返し精度 (注4)	± 0.03 mm	
ロボット質量 (注5)	545 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。

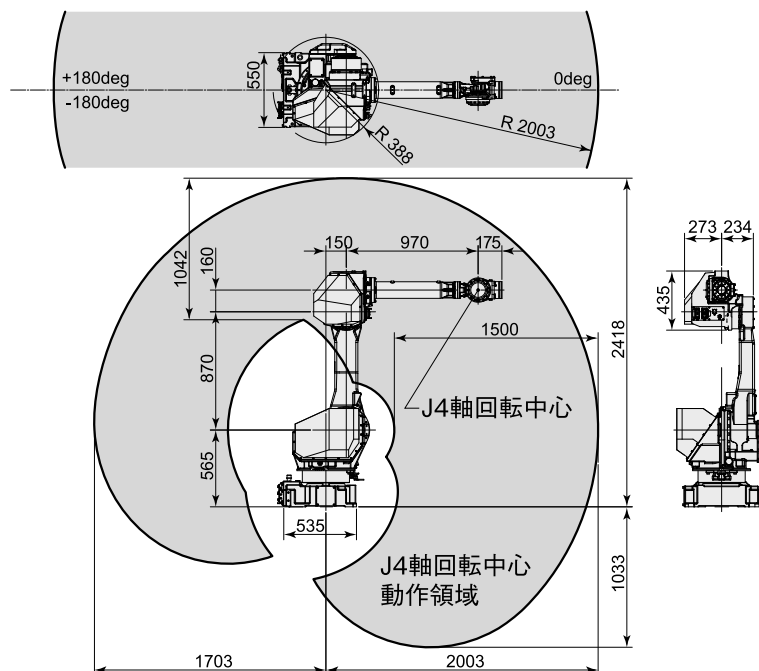
仕様

機種	M-710iC/12L	M-710iC/20L	M-710iC/20M	
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軸旋回	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 (2.09 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	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	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	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 ²	0.88 kg·m ² 9.0 kgf·cm ²	0.88 kg·m ² 9.0 kgf·cm ²
	J5軸	0.65 kg·m ² 6.6 kgf·cm ²	0.88 kg·m ² 9.0 kgf·cm ²	0.88 kg·m ² 9.0 kgf·cm ²
	J6軸	0.17 kg·m ² 1.7 kgf·cm ²	0.25 kg·m ² 2.6 kgf·cm ²	0.25 kg·m ² 2.6 kgf·cm ²
駆動方式	AC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-710iC/50H



仕様

機種		M-710iC/50H
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		AC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

☎ (0555)84-6262 FAX (0555)84-6256

日野支社 〒191-8509 東京都日野市旭が丘 3-5-1

☎ (042)589-8916 FAX (042)589-8959

名古屋支社 〒485-0077 愛知県小牧市西之島 1918-1

☎ (0568)75-0475 FAX (0568)75-0126

大阪支店 〒559-0034 大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41

☎ (06)6614-2112 FAX (06)6614-2121

広島支店 〒732-0032 広島県広島市東区上温品 1-7-3

☎ (082)289-7972 FAX (082)289-7971

●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)84-6030 FAX (0555)84-5540

- 本機の外観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。

© FANUC CORPORATION, 2005

RM-710iC(J)-12, 2022.4, Printed in Japan