

## ハンドリング知能ロボット M-10iAシリーズ

FANUC Robot M-10iAは、10kg可搬のケーブル内蔵型ハンドリングロボットです。ハンドケーブル処理が容易になり、教示コストの大幅削減が可能です。

- 手首軸に独自の駆動機構を採用し、ハンドケーブル内蔵型ハンドリングロボットで世界最小のスリム化を実現しました。旋回ベース干渉半径と本体ベースも縮小し、狭い隙間に入り込むハンドリングなどロボットの密集設置を可能にします。
- ハンドケーブル曲げを抑え、かつ、保守性のよい片持ちアームにハンドケーブルを搭載しました。ハンドケーブルを通すコンジットも提供します。(オプション)
- ハンドケーブル挙動の安定化により、ROBOGUIDE(オプション)によるオフライン教示で、教示コストを大幅に削減します。
- 手首可搬能力強化により、センサユニット、ダブルハンド、多機能ハンドなど広範囲な作業ツールへの対応も可能です。
- コントローラには、セル生産用に機能を絞ったクラス最小のR-30iA MateIに加え、システム指向の高い高機能R-30iAも選択可能です。
- 組付け精度に誤差がある部品も位置補正して組立できるiR Vision(内蔵ビジョン)、ハンドの干渉を敏感に検出し曲げを最小限に抑える衝突検出機能、ハンド先端と部品継手が一定の相対速度・姿勢で溶接できる協調機能など、ファナックの多数の知能化機能もご利用いただけます。(オプション)

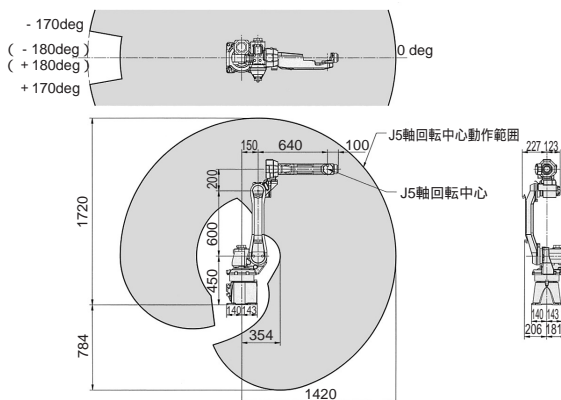


アプリケーション例



ロボドリルからのロード・アンロード

動作領域



## ファナックハンドリング知能ロボットM-10iAシリーズ仕様

機種		M-10iA
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)
リーチ		1,420mm
設置形式		床置、天吊、傾斜角
動作範囲 (注1) (最大動作速度)	J1軸旋回	340 °/360 ° (option) (210 °/sec) 5.93 rad/6.28 rad (option) (3.67 rad/sec)
	J2軸回転	250 ° (190 °/sec) 4.36 rad (3.32 rad/sec)
	J3軸回転	445 ° (210 °/sec) 7.76 rad (3.67 rad/sec)
	J4軸手首回転	380 ° (400 °/sec) 6.63 rad (6.98 rad/sec)
	J5軸手首振り	380 ° (400 °/sec) 6.63 rad (6.98 rad/sec)
	J6軸手首回転	720 ° (600 °/sec) 12.57 rad (10.5 rad/sec)
手首部可搬質量		最大10kg
手首許容負荷 モーメント (注2)	J4軸	22.0 N·m
	J5軸	22.0 N·m
	J6軸	9.8 N·m
手首許容負荷 イナーシャ (注2)	J4軸	0.63kg·m <sup>2</sup>
	J5軸	0.63kg·m <sup>2</sup>
	J6軸	0.15kg·m <sup>2</sup>
位置繰返し精度		± 0.08mm
ロボット質量 (注3)		130kg
設置条件		周囲温度: 0 ~ 45 周囲湿度: 通常75%RH以下 (結露しないこと) 短期95%RH以下 (1ヶ月以内) 振動値: 0.5G以下

注1) 手首軸動作範囲はハンドによって制限を受けます。注2) 最大可搬質量時の値です。許容モーメント/イナーシャは負荷により変わります。注3) 制御部質量を含みません。

空圧・油圧・真空  
直動システム・関連  
ロボット  
3  
制御・検出・計測  
駆動・回転  
軸受・素材・機械  
動力伝達・伝動  
搬送・運搬  
ポンプ・送風機・粉体  
工場設備・環境