

空圧・油圧・真空

直動システム・開連

ロボット用

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

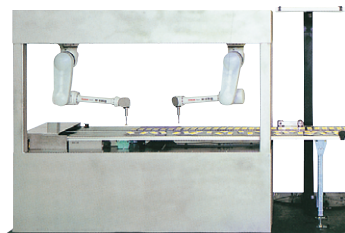
ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境



M-430iA/2P

### アプリケーション例



M-430iA/2Fによる食品のビジュアルトラッキングシステム

## 食品・医薬品ハンドリングロボット M-430iAシリーズ

FANUC Robot M-430iAは、可搬質量2kgの食品・医薬品ハンドリングロボットです。

- 用途に応じて2種類のタイプが選択可能です。

FANUC Robot M-430iA/2F

5軸構成の高速ハンドリング向け垂直多関節ロボットです。

FANUC Robot M-430iA/2P

6軸構成の器用な動作とコンパクトなサイズの垂直多関節ロボットです。

- 120回/分のワーク搬送能力があり、連続稼働可能です。M-430iA/2Fでは基本軸各軸にモータを2本ずつ装備し、デュアルドライブ・トルクタンデム制御により、連続稼働性能が格段に向上しました。

- アームの清潔性を保つための、さまざまな工夫を施しました。食品・医薬品ハンドリング現場で安心してお使いいただけます。

酸・アルカリ洗浄液への耐性

IP67のダブルシール構造

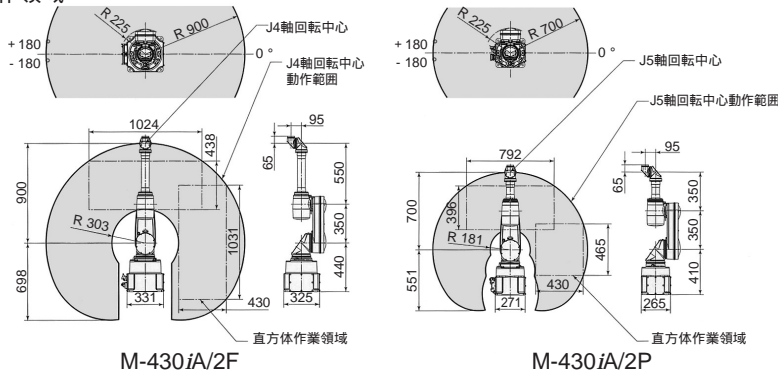
手首部無給脂構造

食品機械用グリスの採用

ケーブルの露出のない完全中空アーム構造

- 最新のロボットコントローラR-30iAを採用し、豊富な知能化機能がお使いいただけます。ビジュアルトラッキングと複数台のM-430iAを組合せることで、搬送能力の向上が可能です。

### 動作領域



M-430iA/2F

M-430iA/2P

## ファナック食品・医薬品ハンドリングロボットM-430iAシリーズ仕様

項目		M-430iA/2F	M-430iA/2P
動作形態		多関節形ロボット	
制御軸		5軸 5 axes (J1、J2、J3、J4、J5)	6軸 6 axes (J1、J2、J3、J4、J5、J6)
リーチ		900mm	700mm
設置形式		床置、天吊、壁掛	
動作範囲 (最大動作速度)	J1	360° (300 %sec) 6.28 rad (5.24 rad/sec)	
	J2	230° (320 %sec) 4.01 rad (5.59 rad/sec)	250° (300 %sec) 4.36 rad (5.24 rad/sec)
	J3	383° (320 %sec) 6.69 rad (5.59 rad/sec)	400° (340 %sec) 6.98 rad (5.93 rad/sec)
	J4	300° (360 %sec) 5.24 rad (6.28 rad/sec)	380° (300 %sec) 6.63 rad (5.24 rad/sec)
	J5	540° (1200 %sec) 9.42 rad (20.94 rad/sec)	300° (300 %sec) 5.24 rad (5.24 rad/sec)
	J6		540° (720 %sec) 9.42 rad (12.57 rad/sec)
	手首部可搬質量		最大2kg
手首許容負荷 モーメント (注1)	J4	3.5 N・m 0.36 kgf・m	3.5 N・m 0.36 kgf・m
	J5	1.5 N・m 0.15 kgf・m	3.5 N・m 0.36 kgf・m
	J6		1.5 N・m 0.15 kgf・m
手首許容負荷 イナーシャ (注1)	J4	0.032 kg・m <sup>2</sup> 0.33kgf・cm・sec <sup>2</sup>	0.032 kg・m <sup>2</sup> 0.33 kgf・cm・sec <sup>2</sup>
	J5	0.0065 kg・m <sup>2</sup> 0.066 kgf・cm・sec <sup>2</sup>	0.032 kg・m <sup>2</sup> 0.33 kgf・cm・sec <sup>2</sup>
	J6		0.0065 kg・m <sup>2</sup> 0.066 kgf・cm・sec <sup>2</sup>
駆動方式		ACサーボモータによる駆動	
位置線返し精度		±0.5mm	
ロボット質量(注2)		55kg	45kg
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) 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2) 制御部質量を含みません。