

FANUC Robot M-10*i*A

FANUC Robot M-20*i*A

特 長

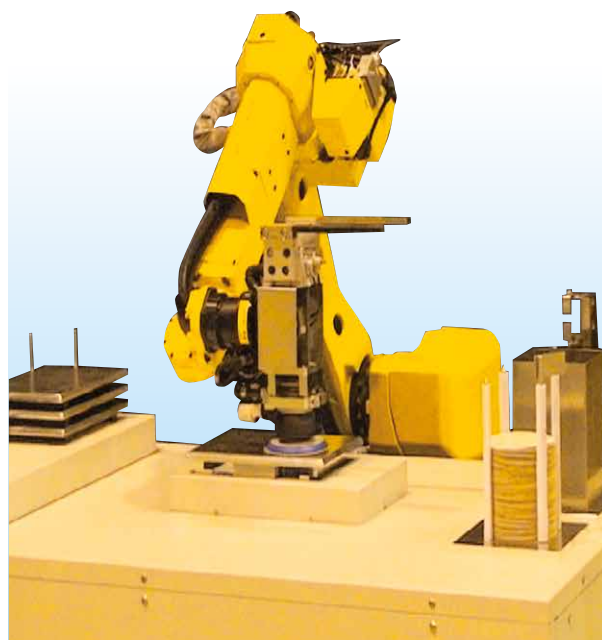
FANUC Robot M-10*i*A / M-20*i*Aは、7 ～ 35kg可搬クラスの小型ハンドリングロボットです。

- ユーザケーブル処理の容易な中空手首タイプと大型ワークハンドリングに適した高イナーシャ対応手首タイプがあります。
- 標準アーム、ショートアーム、ロングアームなど作業エリアに応じたリーチを選択できます。
- 高剛性アームと優れたサーボ技術で、加減速性能を向上させ、ハンドリング時間短縮により、高い生産性を実現します。
- *i*RVision（内蔵ビジョン）や力センサと組合せ、様々な知能化機能をご利用いただけます。

アプリケーション例



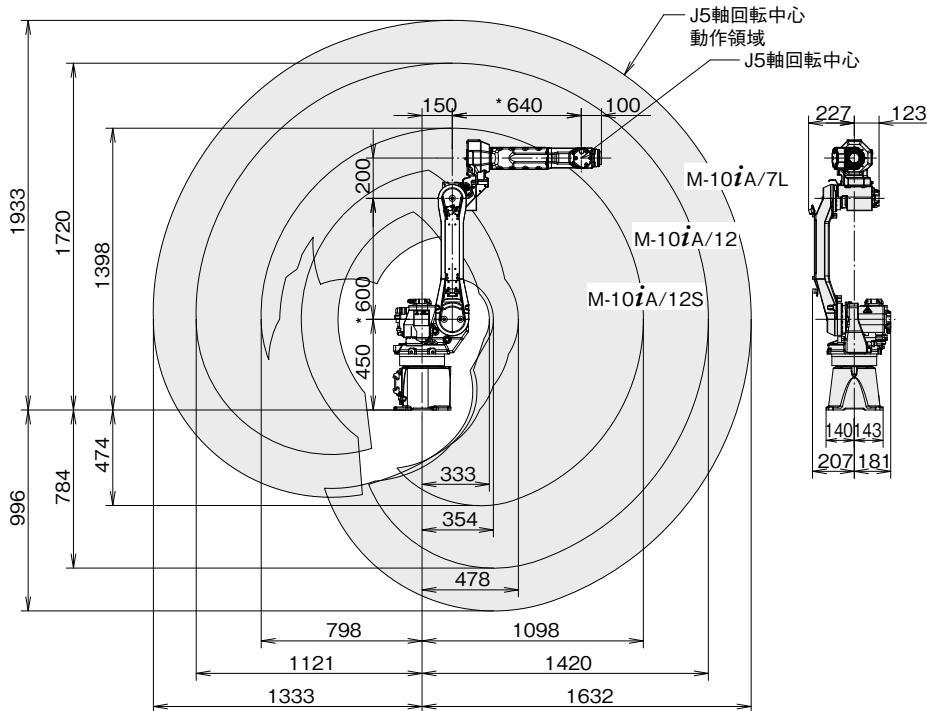
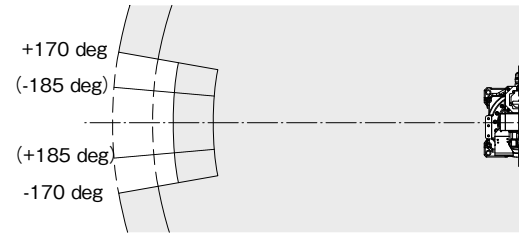
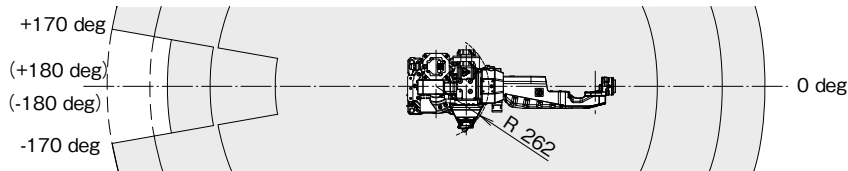
小物部品のバラ積み取り出し



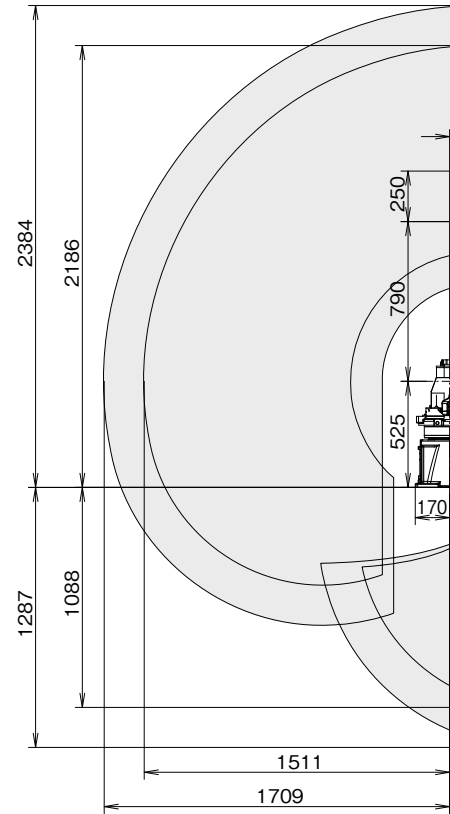
ケース部品の仕上げ研磨

M-10iA/12S, /12, /7L

M-20iA



*J2アーム長	*J3アーム長
M-10iA/12S : 400mm	M-10iA/12S : 510mm
M-10iA/12 : 600mm	M-10iA/12 : 640mm
M-10iA/7L : 600mm	M-10iA/7L : 860mm



*J3アーム長
M-20iA : 835mm
M-20iA/12L : 1040mm

仕 様

機 種		M-10iA/12S	M-10iA/12	M-10iA/7L
制御軸				
リーチ		1098mm	1420mm	1632mm
設置形式				
動作範囲 (最大動作速度) (注1、注2)	J1軸回転	340°/360°(オプション) (260°/s) 5.93 rad/6.28 rad (オプション) (4.54 rad/s)	340°/360°(オプション) (230°/s) 5.93 rad/6.28 rad (オプション) (4.01 rad/s)	
	J2軸回転	250°(280°/s) 4.36 rad (4.89 rad/s)	250°(225°/s) 4.36 rad (3.93 rad/s)	
	J3軸回転	340°(315°/s) 5.93 rad (5.50 rad/s)	445°(230°/s) 7.76 rad (4.01 rad/s)	447°(230°/s) 7.80 rad (4.01 rad/s)
	J4軸手首回転		380°(430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	
	J5軸手首振り		380°(430°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	
	J6軸手首回転		720°(630°/s) 12.57 rad (11.0 rad/s)	
手首部可搬質量		12 kg		7 kg
手首許容負荷 モーメント	J4軸	22.0 N·m		15.7 N·m
	J5軸	22.0 N·m		10.1 N·m
	J6軸	9.8 N·m		5.9 N·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	0.65 kg·m ²		0.63 kg·m ²
	J5軸	0.65 kg·m ²		0.38 kg·m ²
	J6軸	0.17 kg·m ²		0.061 kg·m ²
位置繰返し精度 注3)				
ロボット質量 注4)		130 kg		
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。

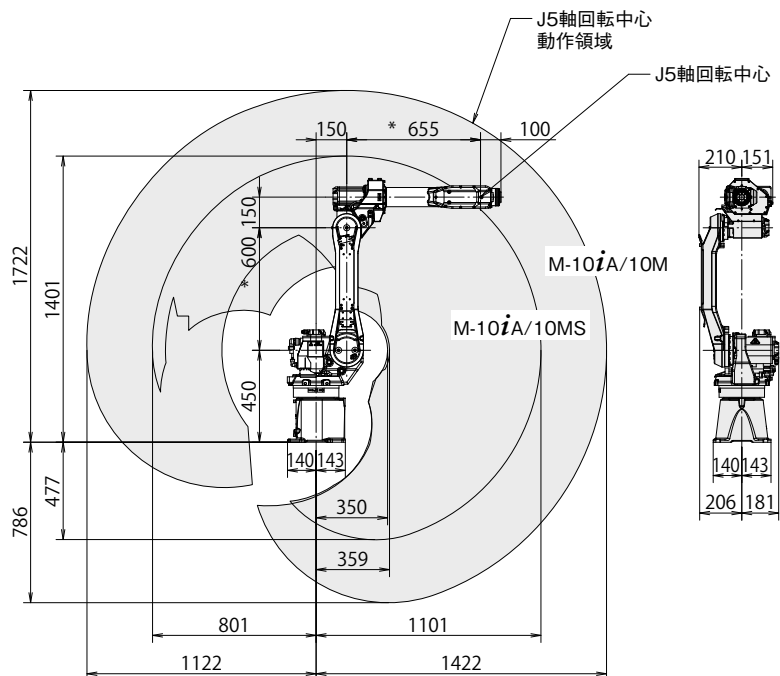
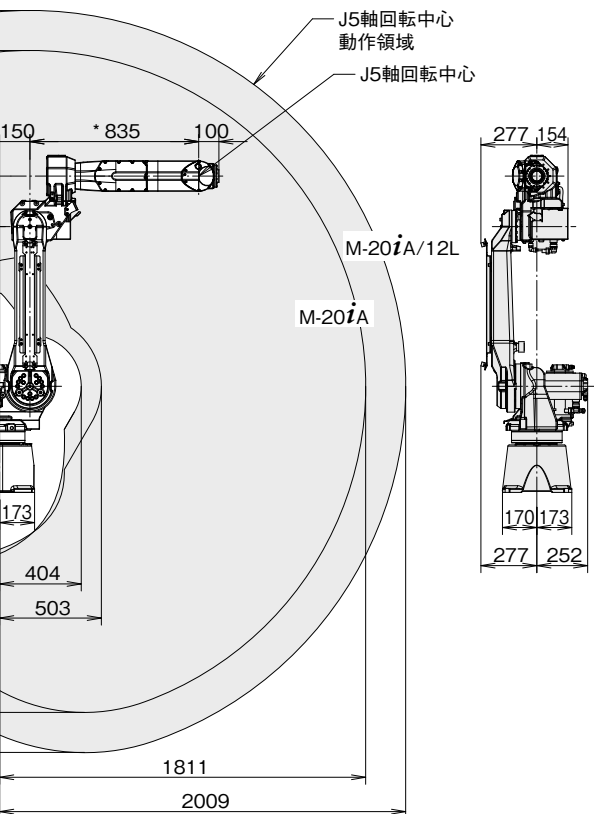
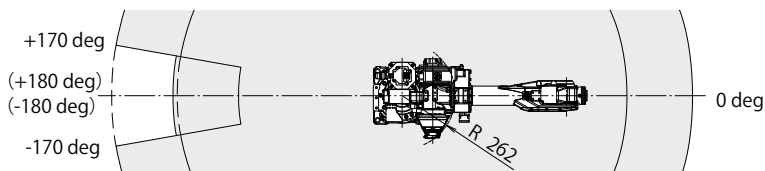
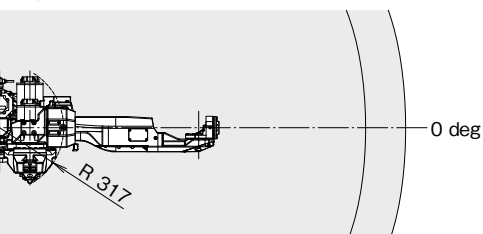
注2) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注3) ISO 9283に準拠しています。

注4) 制御部質量を含みません。

A, /12L

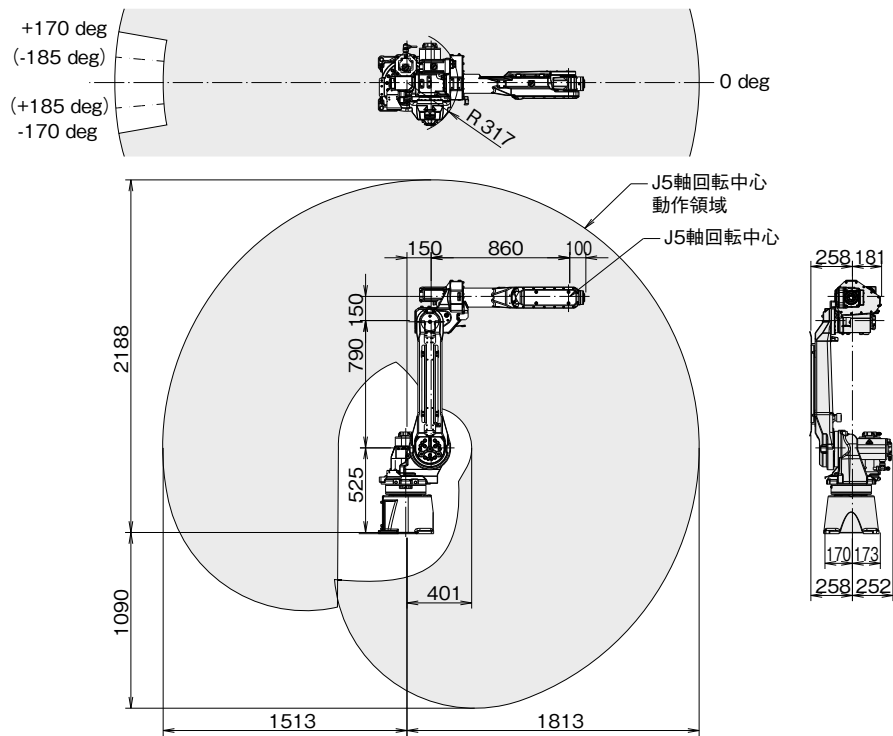
M-10iA/10M, /10MS



*J2アーム長 M-10iA/10MS : 400mm M-10iA/10MS : 530mm
M-10iA/10M : 600mm M-10iA/10M : 655mm

M-20iA	M-20iA/12L	M-10iA/10M	M-10iA/10MS
6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)			
1811mm	2009mm	1422mm	1101mm
床置、天吊、傾斜角			
340°/370°(オプション) (195°/s)	340°/370°(オプション) (200°/s)	340°/360°(オプション) (225°/s)	340°/360°(オプション) (290°/s)
5.93 rad/6.45 rad (オプション) (3.40 rad/s)	5.93 rad/6.45 rad (オプション) (3.49 rad/s)	5.93 rad/6.28 rad (オプション) (3.93 rad/s)	5.93 rad/6.28 rad (オプション) (5.06 rad/s)
260°(175°/s) 4.54 rad (3.05 rad/s)		250°(205°/s) 4.36 rad (3.58 rad/s)	250°(280°/s) 4.36 rad (4.89 rad/s)
458°(180°/s) 8.00 rad (3.14 rad/s)	460°(190°/s) 8.04 rad (3.32 rad/s)	445°(225°/s) 7.76 rad (3.93 rad/s)	341°(315°/s) 5.95 rad (5.50 rad/s)
400°(360°/s) 6.98 rad (6.28 rad/s)	400°(430°/s) 6.98 rad (7.50 rad/s)	380°(420°/s) 6.63 rad (7.33 rad/s)	
360°(360°/s) 6.28 rad (6.28 rad/s)	360°(430°/s) 6.28 rad (7.50 rad/s)	280°(420°/s) 6.63 rad (7.50 rad/s)	
900°(550°/s) 15.71 rad (9.60 rad/s)	900°(630°/s) 15.71 rad (11.0 rad/s)	720°(700°/s) 12.57 rad (12.22 rad/s)	720°(720°/s) 12.57 rad (12.57 rad/s)
20 kg	12 kg	10 kg	
44.0 N·m	22.0 N·m	26.0 N·m	
44.0 N·m	22.0 N·m	26.0 N·m	
22.0 N·m	9.8 N·m	11.0 N·m	
1.04 kg·m ²	0.65 kg·m ²	0.90 kg·m ²	
1.04 kg·m ²	0.65 kg·m ²	0.90 kg·m ²	
0.28 kg·m ²	0.17 kg·m ²	0.30 kg·m ²	
± 0.03 mm			
250 kg		130 kg	

M-20iA/20M, /35M



仕 様

機 種		M-20iA/20M	M-20iA/35M
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)	
リーチ		1813mm	
設置形式		床置、天吊、傾斜角	
動作範囲 (最大動作速度) (注1、注2)	J1軸回転	340°/370°(オプション) (195°/s) 5.93 rad/6.45 rad(オプション) (3.40 rad/s)	340°/370°(オプション) (180°/s) 5.93 rad/6.45 rad(オプション) (3.14 rad/s)
	J2軸回転	260°(175°/s) 4.54 rad (3.05 rad/s)	260°(180°/s) 4.54 rad (3.14 rad/s)
	J3軸回転	458°(180°/s) 8.00 rad (3.14 rad/s)	458°(200°/s) 8.00 rad (3.49 rad/s)
	J4軸手首回転	400°(405°/s) 6.98 rad (7.07 rad/s)	400°(350°/s) 6.98 rad (6.11 rad/s)
	J5軸手首振り	280°(405°/s) 4.89 rad (7.07 rad/s)	280°(350°/s) 4.89 rad (6.11 rad/s)
	J6軸手首回転	900°(615°/s) 15.71 rad (10.73 rad/s)	900°(400°/s) 15.71 rad (6.98 rad/s)
手首部可搬質量		20 kg	35 kg
手首許容負荷 モーメント	J4軸	45.1 N・m	110 N・m
	J5軸	45.1 N・m	110 N・m
	J6軸	30.0 N・m	60 N・m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	2.01 kg・m ²	4.00 kg・m ²
	J5軸	2.01 kg・m ²	4.00 kg・m ²
	J6軸	1.01 kg・m ²	1.50 kg・m ²
位置繰返し精度 注3)		± 0.03 mm	
ロボット質量 注4)		250 kg	252 kg
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) 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 山梨県忍野村 ☎ (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)

山梨県忍野村

〒401-0597

☎ (0555)84-6262 FAX (0555)84-6256
- 日野支社

東京都日野市旭が丘 3-5-1

〒191-8509

☎ (042)589-8916 FAX (042)589-8959
- 名古屋支社

愛知県小牧市西之島 1918-1

〒485-0077

☎ (0568)75-0475 FAX (0568)75-0126
- 大阪支店

大阪府大阪市住之江区南港北 1-3-41

〒559-0034

☎ (06)6614-2112 FAX (06)6614-2121
- 広島支店

広島県広島市東区上温品 1-7-3

〒732-0032

☎ (082)289-7972 FAX (082)289-7971
- ファナックアカデミ

山梨県忍野村

〒401-0597

☎ (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。