

FANUC Robot M-410*i*B, M-410*i*C



特 長

- M-410*i*B, M-410*i*Cは物流分野のロボット化に貢献する、大型物流ロボットです。
- 搬送するワークに応じて最適なタイプを選択できます。

M-410*i*B/140H 可搬質量140kg

M-410*i*B/700 可搬質量700kg

M-410*i*C/110 可搬質量110kg

M-410*i*C/185 可搬質量185kg

M-410*i*C/315 可搬質量315kg

M-410*i*C/500 可搬質量500kg

- M-410*i*C/110はコンパクトなボディながら高い搬送能力を持ったロボットです。
- M-410*i*C/185, /315, /500のベースは用途に応じて2タイプから選べます。

架台型ベース：

制御装置を架台下に組み込みます。設置時の配線の手間がなく、また、制御装置の設置スペースを節約できます。

コンパクトベース：

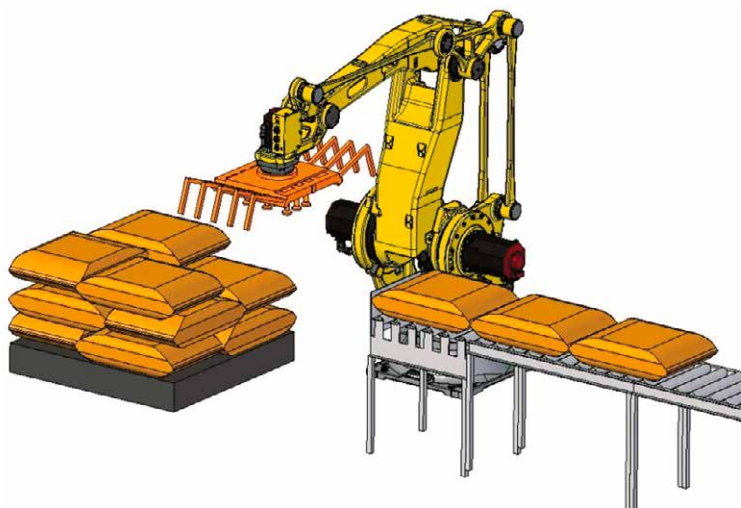
全高を抑えられます。天井が低い場所への設置やロボットを装置に組み込むのに便利です。

- M-410*i*B/700, M-410*i*C/185, /315, /500の中空手首はハンドへの配管配線が容易です。
- *i*RVision（内蔵ビジョン）など、高度な知能化機能をご利用いただけます。（オプション）

アプリケーション例



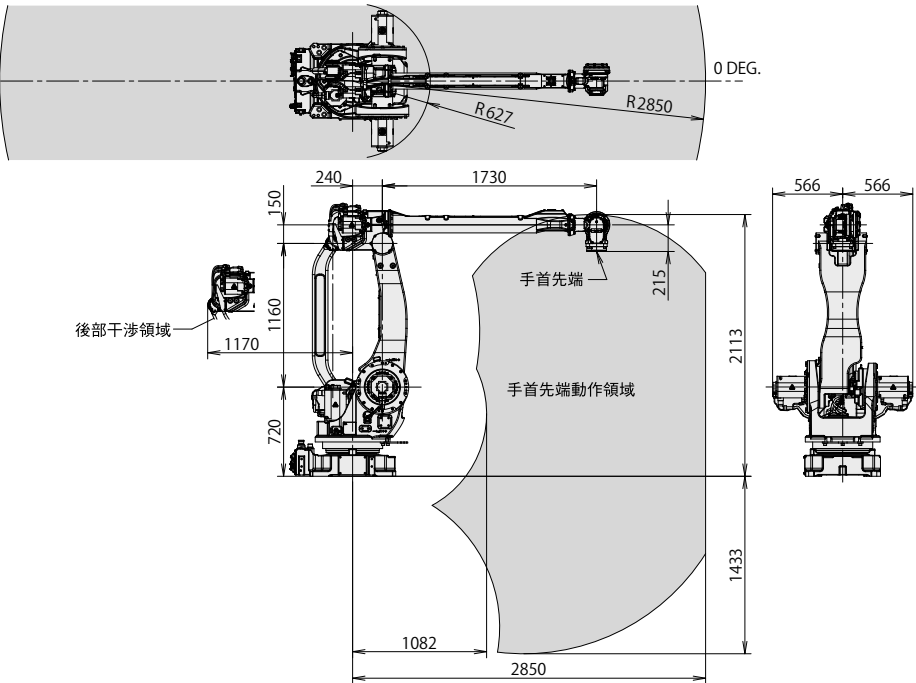
ダンボール箱のパレタイジング



袋物のパレタイジング

動作領域

M-410iB/140H



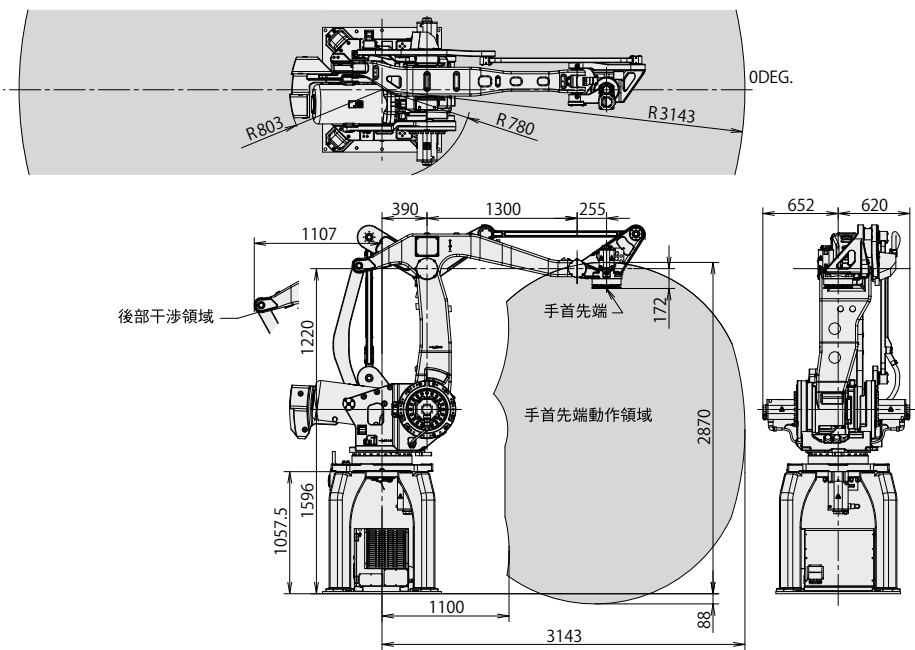
仕 様

機 種		M-410iB/140H
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		2850 mm
設置形式		床置
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	360° (140°/s) 6.28 rad (2.44 rad/s)
	J2軸回転	155° (115°/s) 2.71 rad (2.01 rad/s)
	J3軸回転	112° (135°/s) 1.95 rad (2.36 rad/s)
	J4軸手首振り 注2)	20° (135°/s) 0.35 rad (2.36 rad/s)
	J5軸手首回転	720° (420°/s) 12.57 rad (7.33 rad/s)
	J5軸手首回転	720° (420°/s) 12.57 rad (7.33 rad/s)
手首部可搬質量		140 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg
J3アーム部可搬質量 注3)		140 kg
手首許容負荷	J4軸	147 kg・m ² 1500 kgf・cm・s ²
イナーシャ	J5軸	53 kg・m ² 540 kgf・cm・s ²
駆動方式		AC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)		± 0.05 mm
ロボット質量 注5)		1200 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か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/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) 手首フランジは常時下向きとし、最大20°の幅で角度を微調整できます。
注3) 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に準拠しています。
注5) 制御部質量を含みません。

動作領域

M-410iB/700



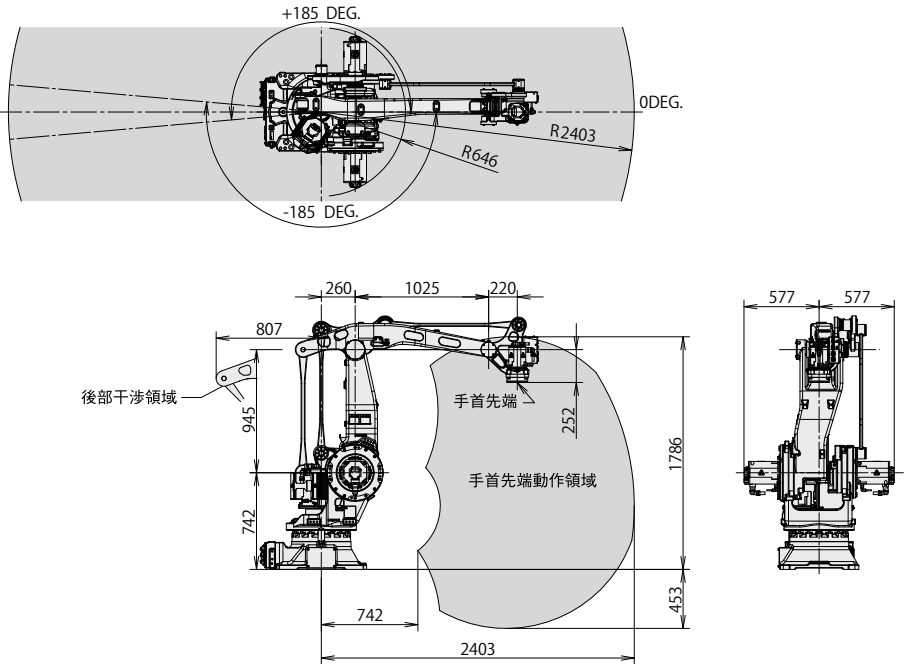
仕 様

機 種		M-410iB/700
動作形態		多関節形ロボット
制御軸		4軸 (J1、J2、J3、J4)
リーチ		3143 mm
設置形式		床置
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	360° (60°/s) 6.28 rad (1.05 rad/s)
	J2軸回転	144° (60°/s) 2.51 rad (1.05 rad/s)
	J3軸回転	136° (60°/s) 2.37 rad (1.05 rad/s)
	J4軸旋回	540° (120°/s) 9.42 rad (2.09 rad/s)
	J4軸旋回	540° (120°/s) 9.42 rad (2.09 rad/s)
手首部可搬質量		700 kg
手首許容負荷イナーシャ		490 kg・m ² 5000 kgf・cm・s ²
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動
位置繰返し精度 注2)		± 0.05 mm
ロボット質量 注3)		2700 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か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/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) ISO 9283に準拠しています。
注3) 制御部質量 (120kg) を含みます。

動作領域

M-410iC/110

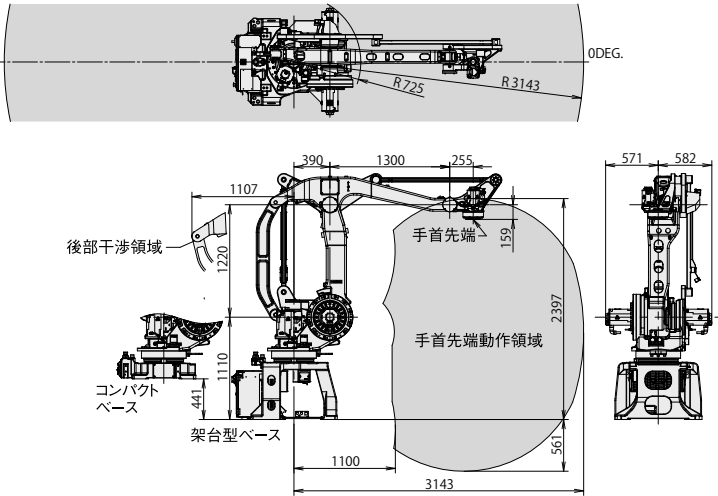


仕 様

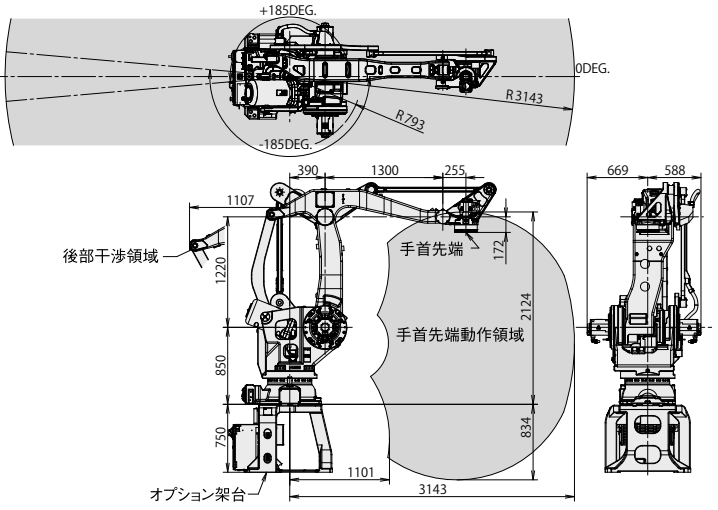
機 種		M-410iC/110
動作形態		多関節形ロボット
制御軸		4軸 (J1、J2、J3、J4)
リーチ		2403 mm
設置形式		床置
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370° (145°/s) 6.46 rad (2.53 rad/s)
	J2軸回転	125° (130°/s) 2.18 rad (2.27 rad/s)
	J3軸回転	140° (140°/s) 2.44 rad (2.44 rad/s)
	J4軸手首回転	720° (420°/s) 12.57 rad (7.33 rad/s)
	J4軸手首回転	720° (420°/s) 12.57 rad (7.33 rad/s)
手首部可搬質量		110 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg
J3アーム部可搬質量 注2)		30 kg
手首許容負荷イナーシャ		53 kg・m ² 540 kgf・cm・s ²
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動
位置繰返し精度 注3)		± 0.05 mm
ロボット質量 注4)		1030 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か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/s ² (0.5G) 以下

注1) 短い動作では各軸の最高速度に達しないことがあります。
注2) 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3) ISO 9283に準拠しています。
注4) 制御装置 (120kg) を含みません。

M-410iC/185, /315



M-410iC/500



仕様

機種		M-410iC/185	M-410iC/315
動作形態		多関節形ロボット	
制御軸		4軸 (J1、J2、J3、J4)	
リーチ		3143 mm	
設置形式		床置	
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	360° (140°/s) 6.28 rad (2.44 rad/s)	360° (90°/s) 6.28 rad (1.57 rad/s)
	J2軸回転	144° (140°/s) 2.51 rad (2.44 rad/s)	144° (100°/s) 2.51 rad (1.75 rad/s)
	J3軸回転	136° (140°/s) 2.37 rad (2.44 rad/s)	136° (110°/s) 2.37 rad (1.92 rad/s)
	J4軸手首回転	720° (305°/s) 12.57 rad (5.32 rad/s)	720° (195°/s) 12.57 rad (3.40 rad/s)
	J4軸手首回転	12.57 rad (5.32 rad/s)	12.57 rad (3.40 rad/s)
手首部可搬質量		185 kg	315 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg	
J3アーム部可搬質量 注2)		30 kg	
手首許容負荷イナーシャ		88 kg・m ² 898 kgf・cm・s ²	155 kg・m ² 1580 kgf・cm・s ²
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動	
位置繰返し精度 注3)		± 0.05 mm	
ロボット質量	架台型	1600 kg 注4)	
	架台なし	1330 kg 注5)	
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か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/s ² (0.5G) 以下	

仕様

機種		M-410iC/500
動作形態		多関節形ロボット
制御軸		4軸 (J1、J2、J3、J4)
リーチ		3143 mm
設置形式		床置
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370° (85°/s) 6.46 rad (1.48 rad/s)
	J2軸回転	144° (85°/s) 2.51 rad (1.48 rad/s)
	J3軸回転	136° (85°/s) 2.37 rad (1.48 rad/s)
	J4軸手首回転	720° (200°/s) 12.57 rad (3.49 rad/s)
	J4軸手首回転	12.57 rad (3.49 rad/s)
手首部可搬質量		500 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg
J3アーム部可搬質量 注2)		30 kg
手首許容負荷イナーシャ		250 kg・m ² 2550 kgf・cm・s ²
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動
位置繰返し精度 注3)		± 0.05 mm
ロボット質量	架台型	2410 kg 注4)
	架台なし	1910 kg 注5)
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か月以内) 振動加速度 : 4.9 m/s ² (0.5G) 以下

注1) 短い動作では各軸の最高速度に達しないことがあります。
注2) 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3) ISO 9283に準拠しています。
注4) 制御部質量 (120kg) を含みます。
注5) 制御部質量 (120kg) を含みません。

注1) 短い動作では各軸の最高速度に達しないことがあります。
注2) 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3) ISO 9283に準拠しています。
注4) 制御部質量 (120kg) を含みます。
注5) 制御部質量 (120kg) 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

●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。