

# FANUC Robot M-900

# FANUC Robot M-910



## 特長

FANUC Robot M-900 / M-910は、可搬質量200~700kgの重可搬ロボットです。

- 用途に応じて7種類のタイプが選択可能です。

### FANUC Robot M-910/700F-28B, /400F-37B

重可搬タイプのロボットです。M-910/700F-28Bは強力な手首と高い剛性で大型ガラスなどの重量物搬送や航空機の機体パネルの穴開け、リベット打ちに適用できます。ロングアームタイプのM-910/400F-37Bは広い動作領域を持ち、大型構造物の搬送や、車体リフトとしてもご使用いただけます。

### FANUC Robot M-900/360-27B, /280-31B, /280-27B, /330F-32B

高速タイプのロボットです。コンパクトな手首と高速な動作を活かし、搬送やスポット溶接などの用途にご使用いただけます。M-900/280-27Bは高剛性タイプです。

### FANUC Robot M-900/200R-35A

棚置きタイプの高速プレス間ハンドリングロボットです。

- 手首部はIP67相当の耐環境性（防塵・防滴）があり、過酷な環境下でも安心してご使用いただけます。
- 保守時期通知機能、学習制振制御、バラ積み取出し、力センサなど、様々な機能をご利用いただけます。

## アプリケーション例



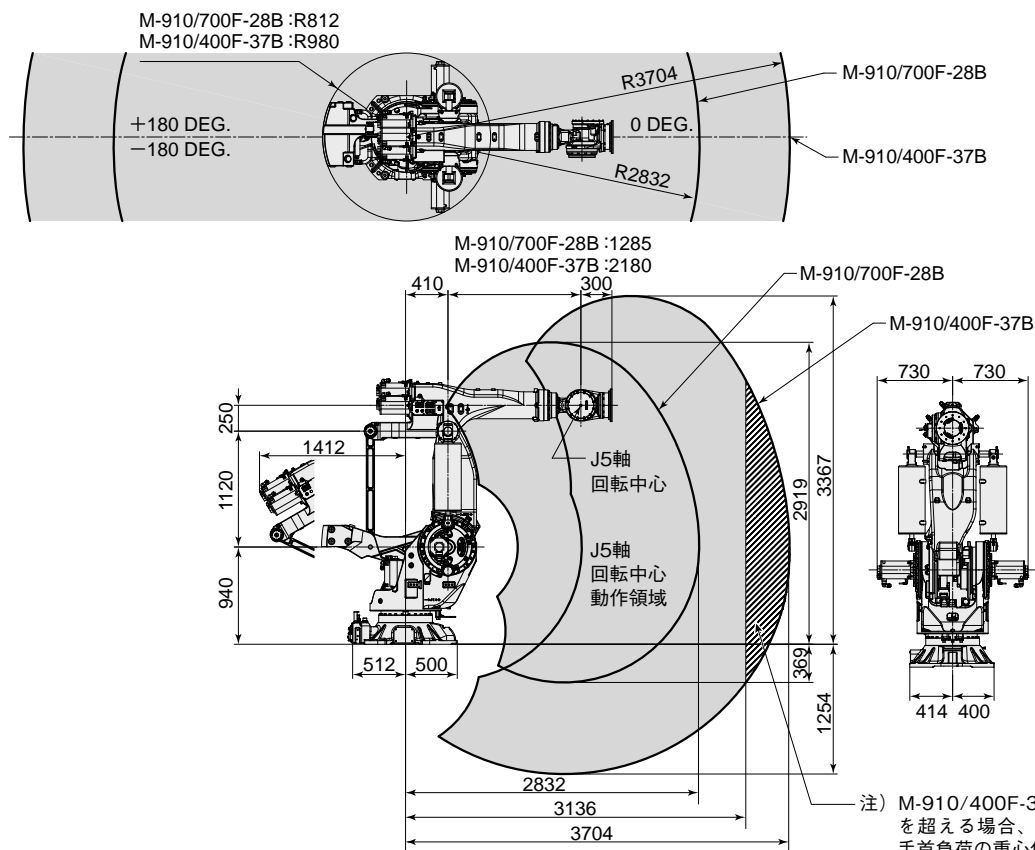
摩擦攪拌接合(FSW)



重量物搬送

## 動作領域

# M-910/700F-28B, /400F-37B



## 仕様

機種		M-910/700F-28B	M-910/400F-37B
動作形態			
制御軸			
多関節形ロボット			
6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)			
リーチ		2832 mm	3704 mm 注1)
設置形式			
床置			
動作範囲 (最大動作速度) 注2)	J1軸旋回	360°(80°/s) 6.28 rad (1.40 rad/s)	
	J2軸回転	154°(80°/s) 2.69 rad (1.40 rad/s)	
	J3軸回転	160°(80°/s) 2.79 rad (1.40 rad/s)	
	J4軸手首回転	720°(100°/s) 12.57 rad (1.75 rad/s)	
	J5軸手首振り	244°(100°/s) 4.26 rad (1.75 rad/s)	
	J6軸手首回転	720°(160°/s) 12.57 rad (2.79 rad/s)	
手首部可搬質量		700 kg	400 kg
J2ベース部可搬質量		550 kg	
J3アーム部可搬質量		25 kg	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	5000 N·m 510 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J5軸	5000 N·m 510 kgf·m	2744 N·m 280 kgf·m
	J6軸	2800 N·m 286 kgf·m	1725 N·m 176 kgf·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	1098 kg·m <sup>2</sup> 11200 kgf·cm·s <sup>2</sup>	
	J5軸	1098 kg·m <sup>2</sup> 11200 kgf·cm·s <sup>2</sup>	
	J6軸	444 kg·m <sup>2</sup> 4532 kgf·cm·s <sup>2</sup>	
駆動方式			
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)		±0.1 mm	
ロボット質量 注4)		3030 kg	3150 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 : 4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G)以下			

注1) 手先負荷300kgを超えて使用する場合、手首の動作制限があります。動作領域の図を参照してください。

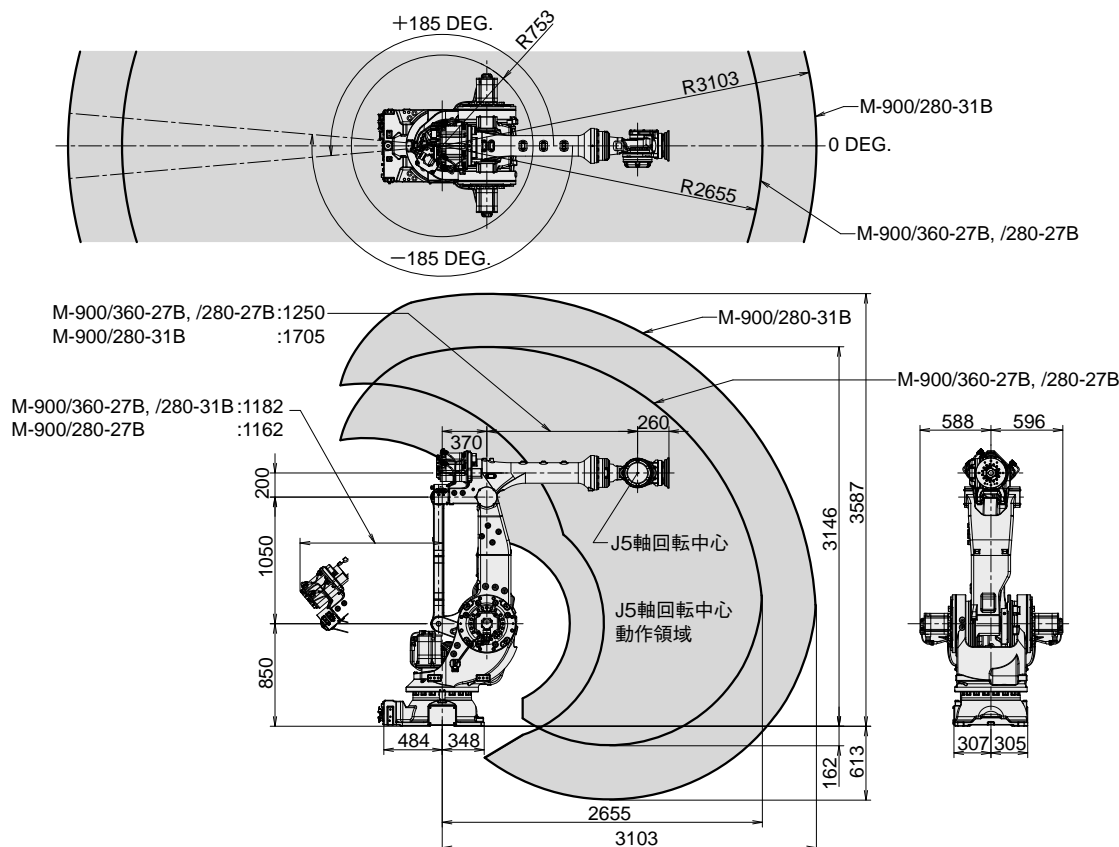
注2) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

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。

## 動作領域

# M-900/360-27B, /280-31B, /280-27B



## 仕様

機種		M-900/360-27B	M-900/280-31B	M-900/280-27B
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		2655 mm	3103 mm	2655 mm
設置形式		床置、天吊、傾斜角		
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370°(110°/s) 6.46 rad (1.92 rad/s)		
	J2軸回転	151°(105°/s) 2.64 rad (1.83 rad/s)		
	J3軸回転	223.7°(100°/s) 3.90 rad (1.75 rad/s)		
	J4軸手首回転	720°(110°/s) 12.57 rad (1.92 rad/s)	720°(125°/s) 12.57 rad (2.18 rad/s)	720°(110°/s) 12.57 rad (1.92 rad/s)
	J5軸手首振り	250°(110°/s) 4.36 rad (1.92 rad/s)	250°(125°/s) 4.36 rad (2.18 rad/s)	250°(110°/s) 4.36 rad (1.92 rad/s)
	J6軸手首回転	720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)	720°(205°/s) 12.57 rad (3.58 rad/s)	720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)
手首部可搬質量		360kg	280 kg	
J2ベース部可搬質量		550 kg		
J3アーム部可搬質量		50 kg		
手首許容負荷 モーメント	J4軸	2330 N·m 238 kgf·m	1700 N·m 174 kgf·m	1960 N·m 200 kgf·m
	J5軸	2330 N·m 238 kgf·m	1700 N·m 174 kgf·m	1960 N·m 200 kgf·m
	J6軸	1280 N·m 131 kgf·m	950 N·m 97 kgf·m	1050 N·m 107 kgf·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	500 kg·m <sup>2</sup> 5102 kgf·cm·s <sup>2</sup>	215 kg·m <sup>2</sup> 2194 kgf·cm·s <sup>2</sup>	260 kg·m <sup>2</sup> 2653 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J5軸	500 kg·m <sup>2</sup> 5102 kgf·cm·s <sup>2</sup>	215 kg·m <sup>2</sup> 2194 kgf·cm·s <sup>2</sup>	260 kg·m <sup>2</sup> 2653 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J6軸	360 kg·m <sup>2</sup> 3673 kgf·cm·s <sup>2</sup>	140 kg·m <sup>2</sup> 1429 kgf·cm·s <sup>2</sup>	160 kg·m <sup>2</sup> 1633 kgf·cm·s <sup>2</sup>
駆動方式		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)		±0.1 mm		
ロボット質量 注3)		1540 kg	1600 kg	1700 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 : 4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G)以下		

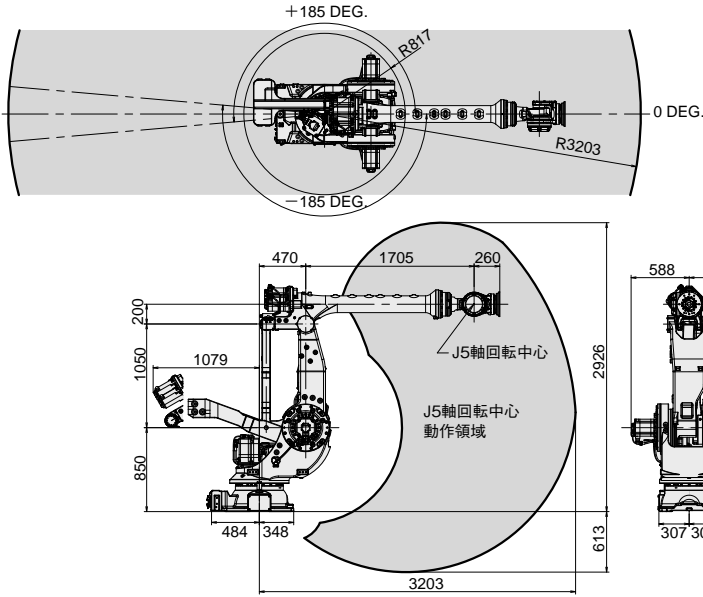
注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) ISO 9283に準拠しています。

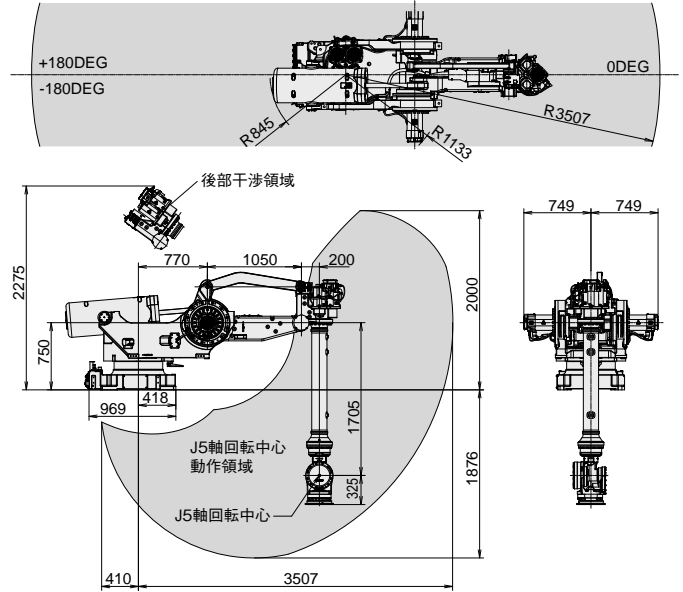
注3) 制御部質量を含みません。

動作領域

M-900/330F-32B



M-900/200R-35A



仕様

機種		M-900/330F-32B	M-900/200R-35A
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		3203 mm	3507 mm
設置形式		床置	棚置
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸旋回	370° (100°/s) 6.46 rad (1.75 rad/s)	360° (110°/s) 6.28 rad (1.92 rad/s)
	J2軸回転	151° ( 85°/s) 2.64 rad (1.48 rad/s)	180° ( 95°/s) 3.14 rad (1.66 rad/s)
	J3軸回転	163.7° ( 85°/s) 2.86 rad (1.48 rad/s)	180° ( 95°/s) 3.14 rad (1.66 rad/s)
	J4軸手首回転	720° ( 90°/s) 12.57 rad (1.57 rad/s)	720° ( 95°/s) 12.57 rad (1.66 rad/s)
	J5軸手首振り	250° ( 85°/s) 4.36 rad (1.48 rad/s)	230° ( 95°/s) 4.01 rad (1.66 rad/s)
	J6軸手首回転	720° (165°/s) 12.57 rad (2.88 rad/s)	720° (165°/s) 12.57 rad (2.88 rad/s)
手首部可搬質量		330 kg	200 kg (A)
J2ベース部可搬質量		550 kg	—
J3アーム部可搬質量		50 kg	25 kg (B)
手首許容負荷 モーメント	J4軸	2205 N·m 225 kgf·m	2200 N·m 225 kgf·m
	J5軸	2205 N·m 225 kgf·m	2200 N·m 225 kgf·m
	J6軸	1200 N·m 122 kgf·m	715 N·m 73 kgf·m
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	340 kg·m <sup>2</sup> 3470 kgf·cm·s <sup>2</sup>	431.2 kg·m <sup>2</sup> 4400 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J5軸	340 kg·m <sup>2</sup> 3470 kgf·cm·s <sup>2</sup>	431.2 kg·m <sup>2</sup> 4400 kgf·cm·s <sup>2</sup>
	J6軸	220 kg·m <sup>2</sup> 2245 kgf·cm·s <sup>2</sup>	392 kg·m <sup>2</sup> 4000 kgf·cm·s <sup>2</sup>
駆動方式		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)		±0.1 mm	
ロボット質量注3)		1780 kg	2670 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 : 4.9 m/s <sup>2</sup> (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



ファナック関連サイト

- 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, 2024

RM-900(J)-01, 2024.4, Printed in Japan