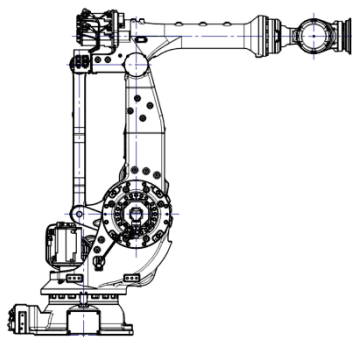




FANUC机器人 M-900*i*B/360

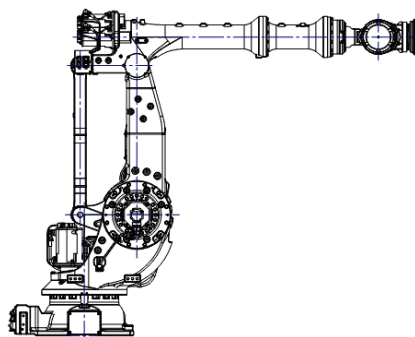
M-900*i*B系列机型

FANUC M-900*i*B 系列机器人是可搬运质量为280 kg ~ 700 kg的重型智能机器人，共有4种机型。



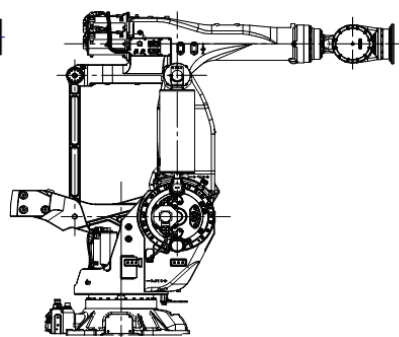
M-900*i*B/360

可达半径 2655 mm
 最大负载 360 kg



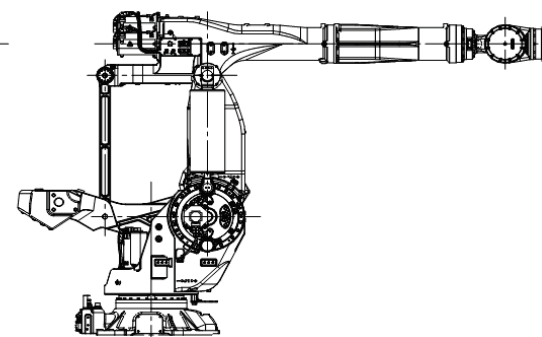
M-900*i*B/280L

可达半径 3103 mm
 最大负载 280 kg



M-900*i*B/700

可达半径 2832 mm
 最大负载 700 kg



M-900*i*B/400L

可达半径 3704 mm
 最大负载 400 kg

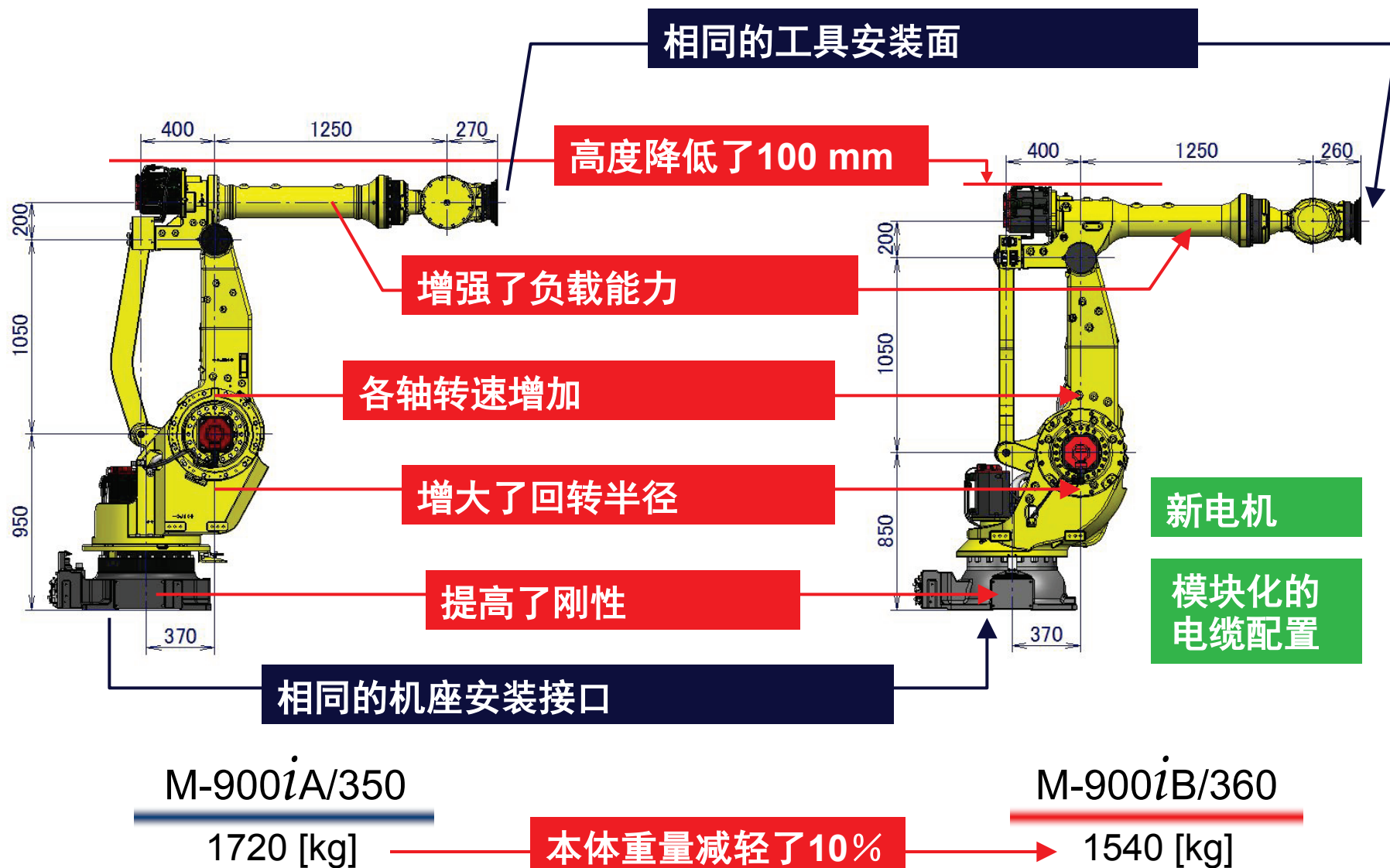
M-900iB/360特性



M-900iB/360

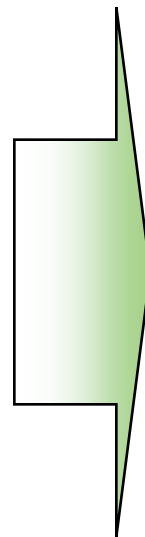
- ◆ 可搬运负载质量为360 kg
- ◆ 提高了各轴的转动速度
- ◆ 减轻了本体重量、结构更紧凑
- ◆ 增强了本体刚性
- ◆ 与旧机型的手腕法兰接口和机座接口尺寸相同
- ◆ 手腕部达到IP67防护等级（防尘防水）可在恶劣环境下使用
- ◆ 适用于搬运和点焊应用，可倒吊安装

M-900iB/360特性 (与M-900iA/350相比)



负载和速度的提升

		M-900iA/350
手腕部最大负载 [kg]		350
J3手臂最大负载 [kg]		25
可达半径 [mm]		2,650
最高速度 [deg/sec]	J1	100
	J2	95
	J3	95
	J4	105
	J5	105
	J6	170
手腕允许负载 转矩 [Nm]	J4	1,960
	J5	1,960
	J6	891.8
手腕允许负载 惯量 [kgm ²]	J4	235.2
	J5	235.2
	J6	156.8



M-900iB/360	提升比例
360	3% ↑
50	100% ↑
2,655	0.2% ↑
110	10% ↑
105	11% ↑
100	5% ↑
110	5% ↑
110	5% ↑
180	6% ↑
1,960	-
1,960	-
1,050	18% ↑
260	11% ↑
260	11% ↑
160	2% ↑

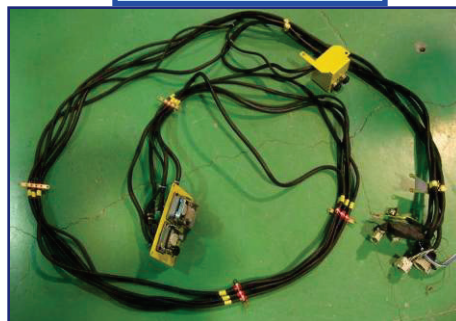
模块化的电缆配置

基本电缆（控制6个电机）和选项电缆彼此独立。
便于单独更换或安装上述某一种电缆。

基本电缆



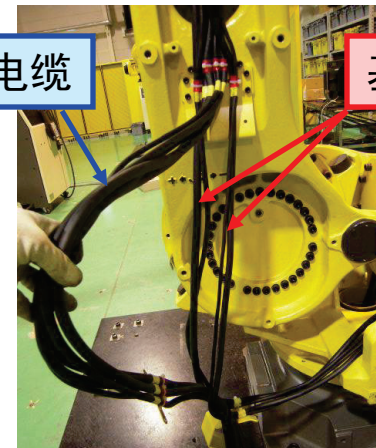
选项电缆



整套电缆

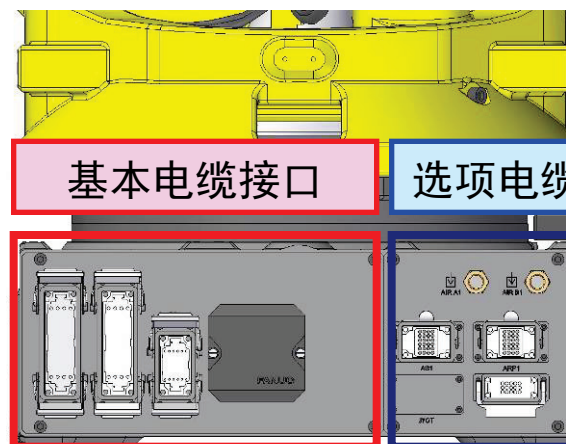


选项电缆



基本电缆

基本电缆接口

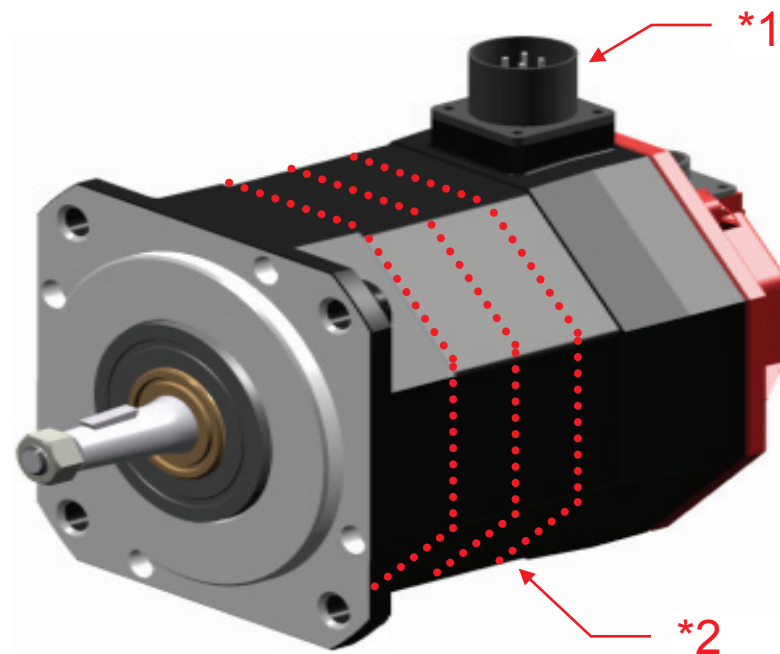


选项电缆接口

J1 轴接口面板

新型电机

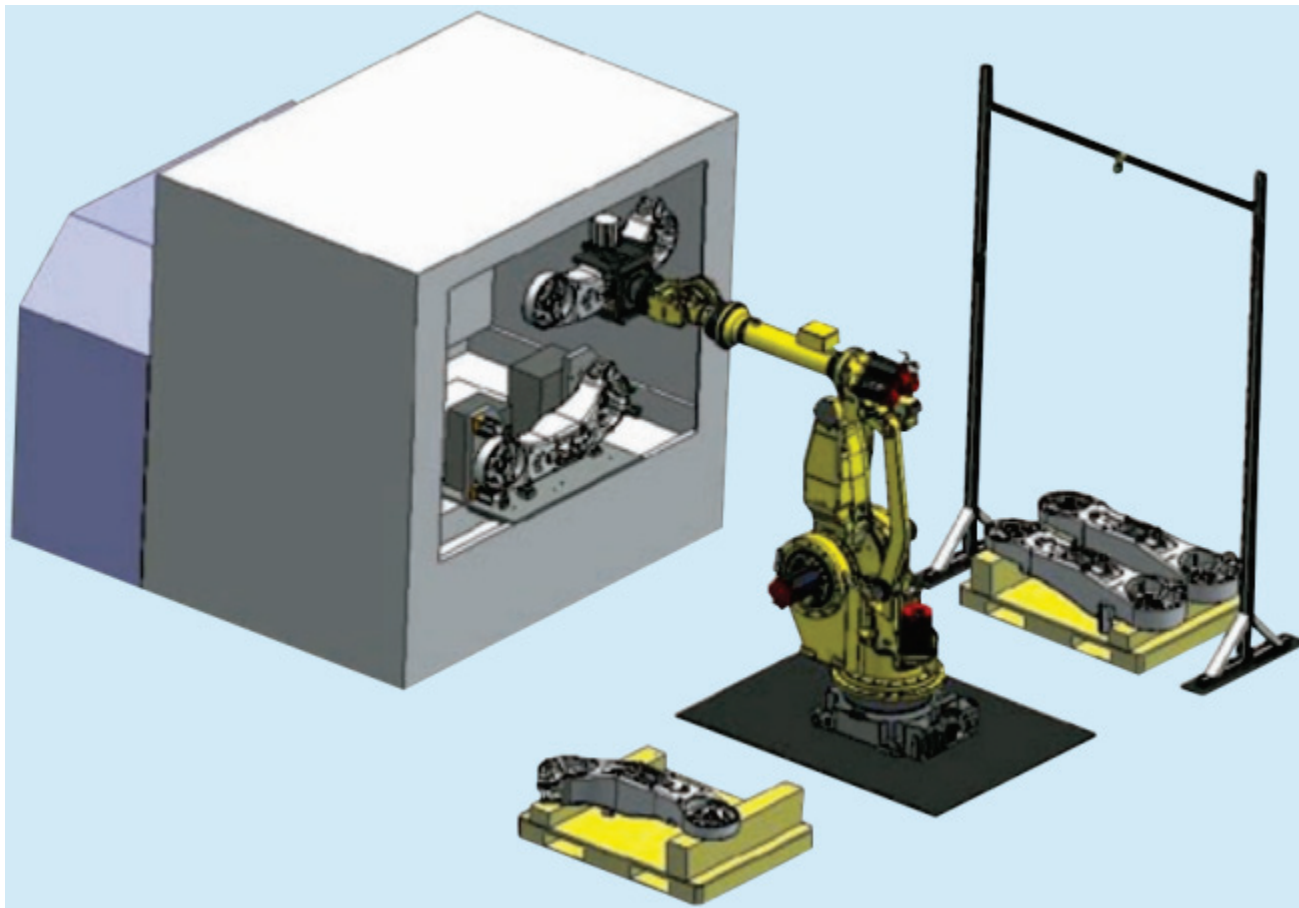
- 维护更便利
- 可靠性更高



*1 采用快插接头

*2 改进密封圈，增强防水性

应用示例

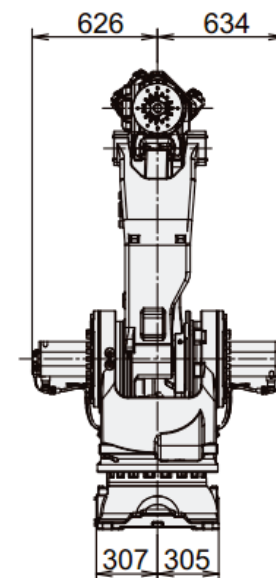
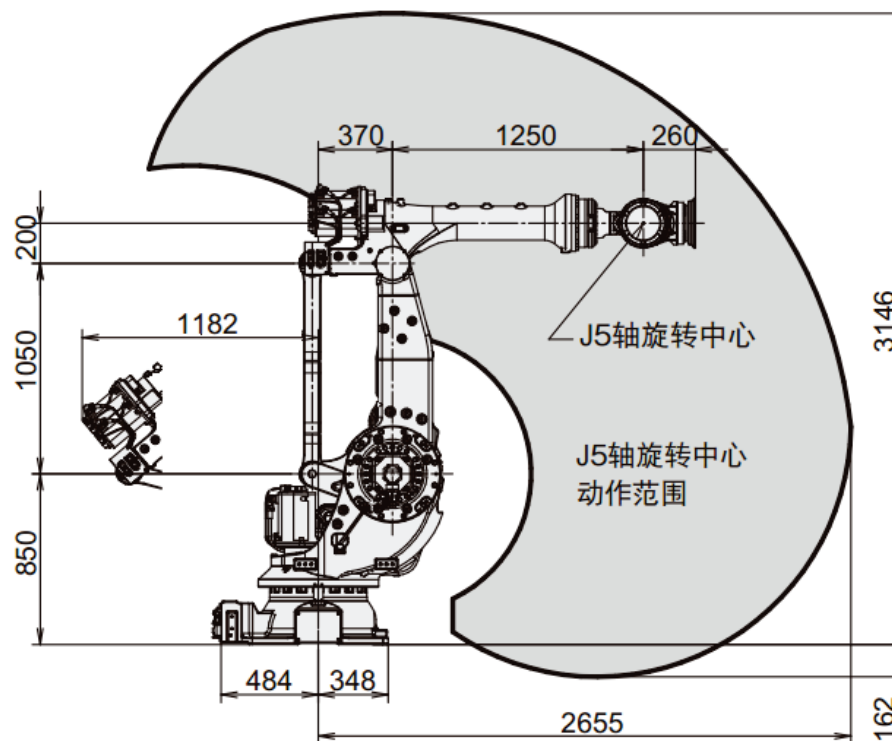
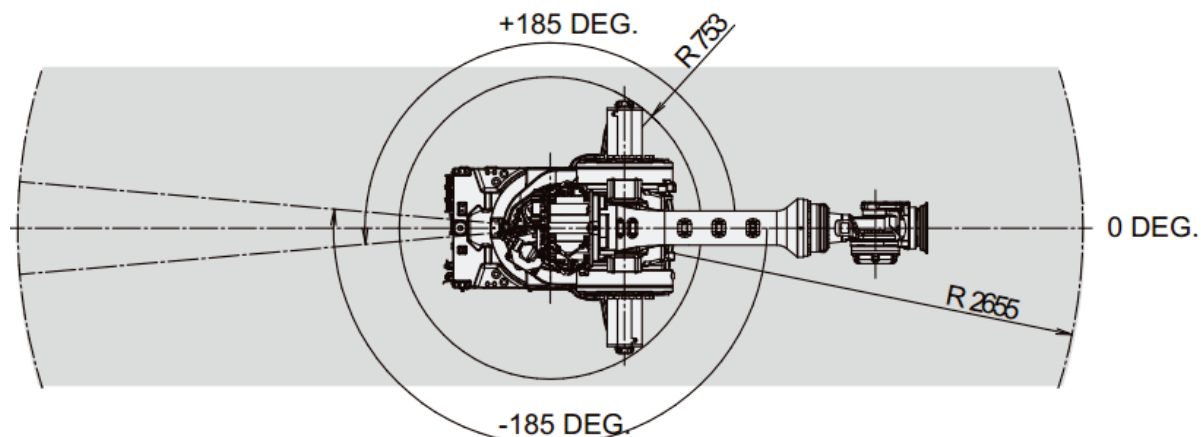


铸件的机床上下料（视觉）

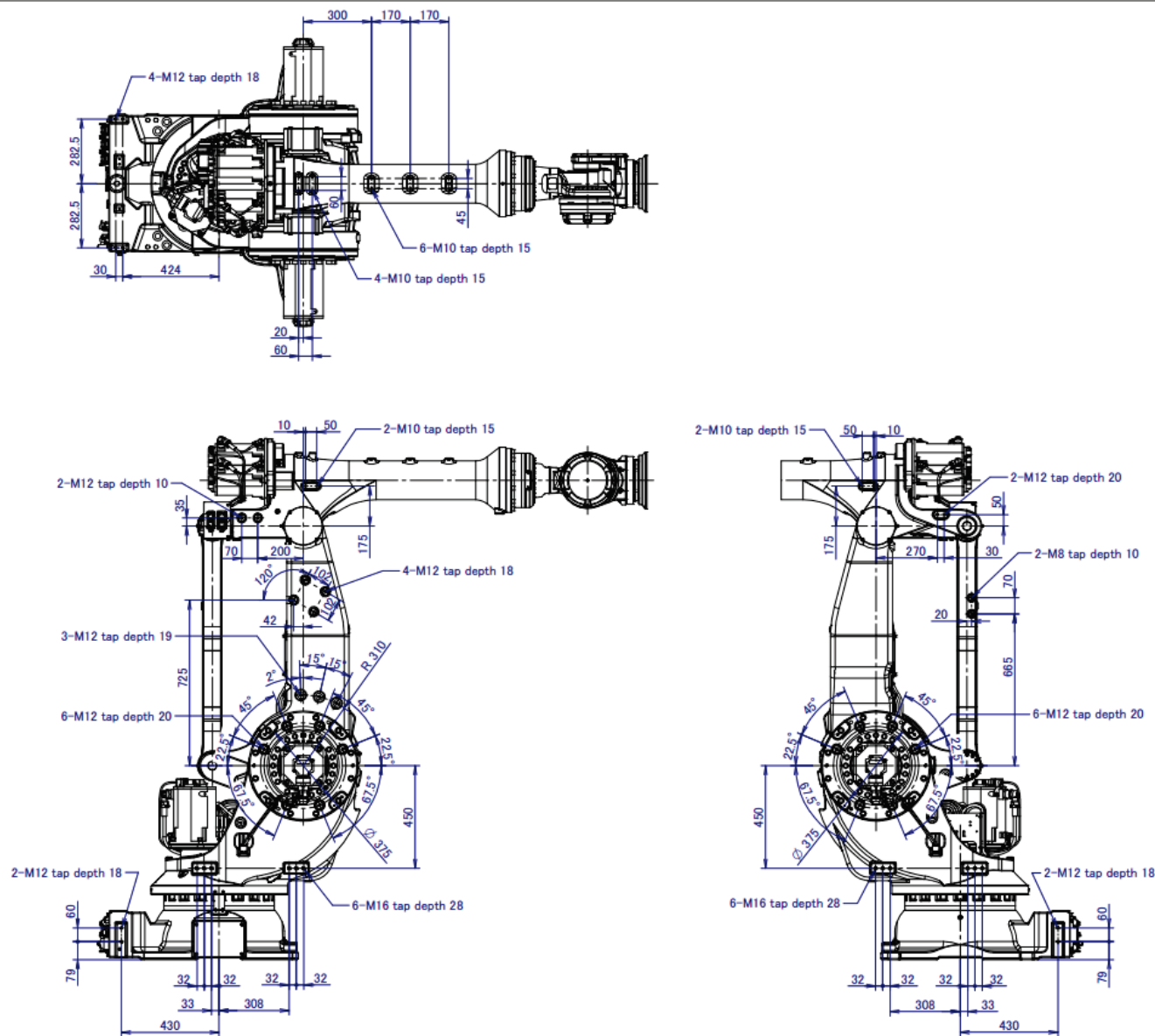
规格

型号	M-900iB/360					
机构	多关节型机器人					
控制轴数	6 轴 (J1, J2, J3, J4, J5, J6)					
可达半径	2655 mm					
安装方式 (注释1)	地面安装、倒吊安装、倾斜安装					
动作范围 (注释2) (最高速度)	J1	370° (110°/s)	J2	151° (105°/s)	J3	223.7° (100°/s)
	J4	720° (110°/s)	J5	250° (110°/s)	J6	720° (180°/s)
手腕部最高运动速度	2000 mm/s					
手腕部最大负载	360 kg					
J3手臂部最大负载	50 kg					
手腕允许负载转矩	J4	1960 Nm	J5	1960 Nm	J6	1050 Nm
手腕允许负载惯量	J4	260 kgm ²	J5	260 kgm ²	J6	160 kgm ²
驱动方式	交流伺服电机驱动					
重复定位精度	± 0.3 mm					
机器人质量 (注释3)	1540 kg					
输入电源功率 (平均功耗)	15 kVA (3 kW)					
安装条件	环境温度 : 0 ~ 45°C 环境湿度 : 通常在75% RH以下 (无结露现象), 短期在95% RH以下 (1个月之内) 振动加速度: 4.9 m/s ² (0.5G)以下					
	注释1) 如采用倾斜安装方式, 机器人J1轴和J2轴的运动范围将受到限制。 注释2) 短距离运动时, 可能达不到各轴的最高标称速度。 注释3) 不含机器人控制器的质量。					

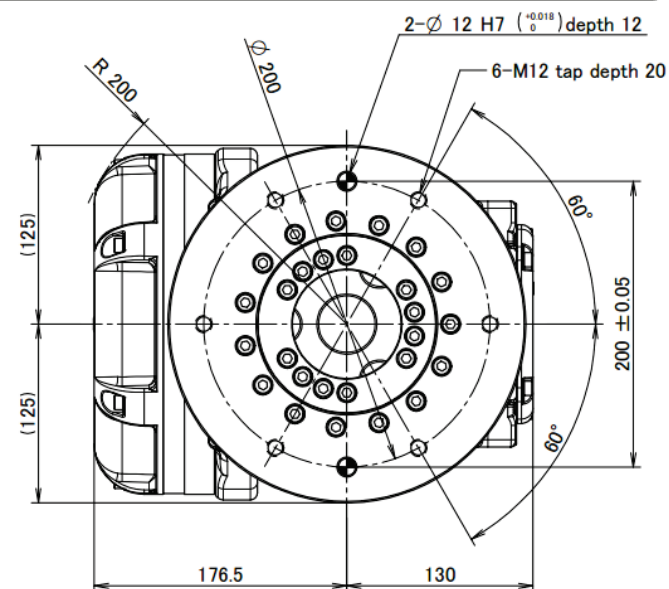
运动范围和外形尺寸



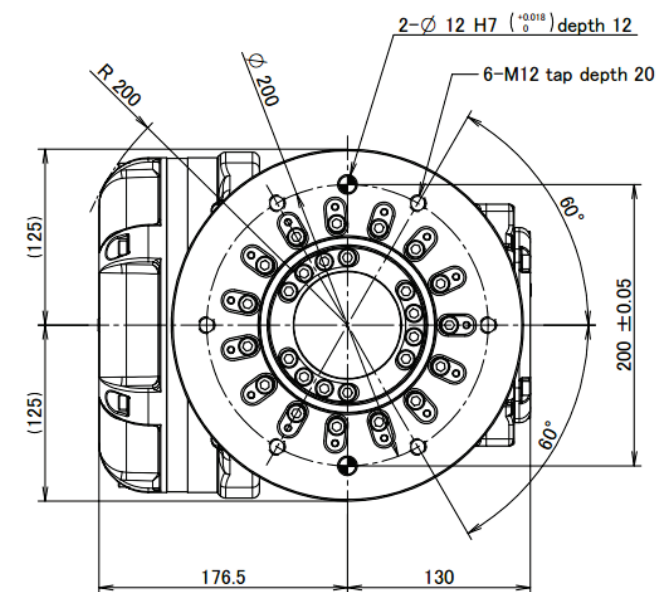
设备安装面尺寸



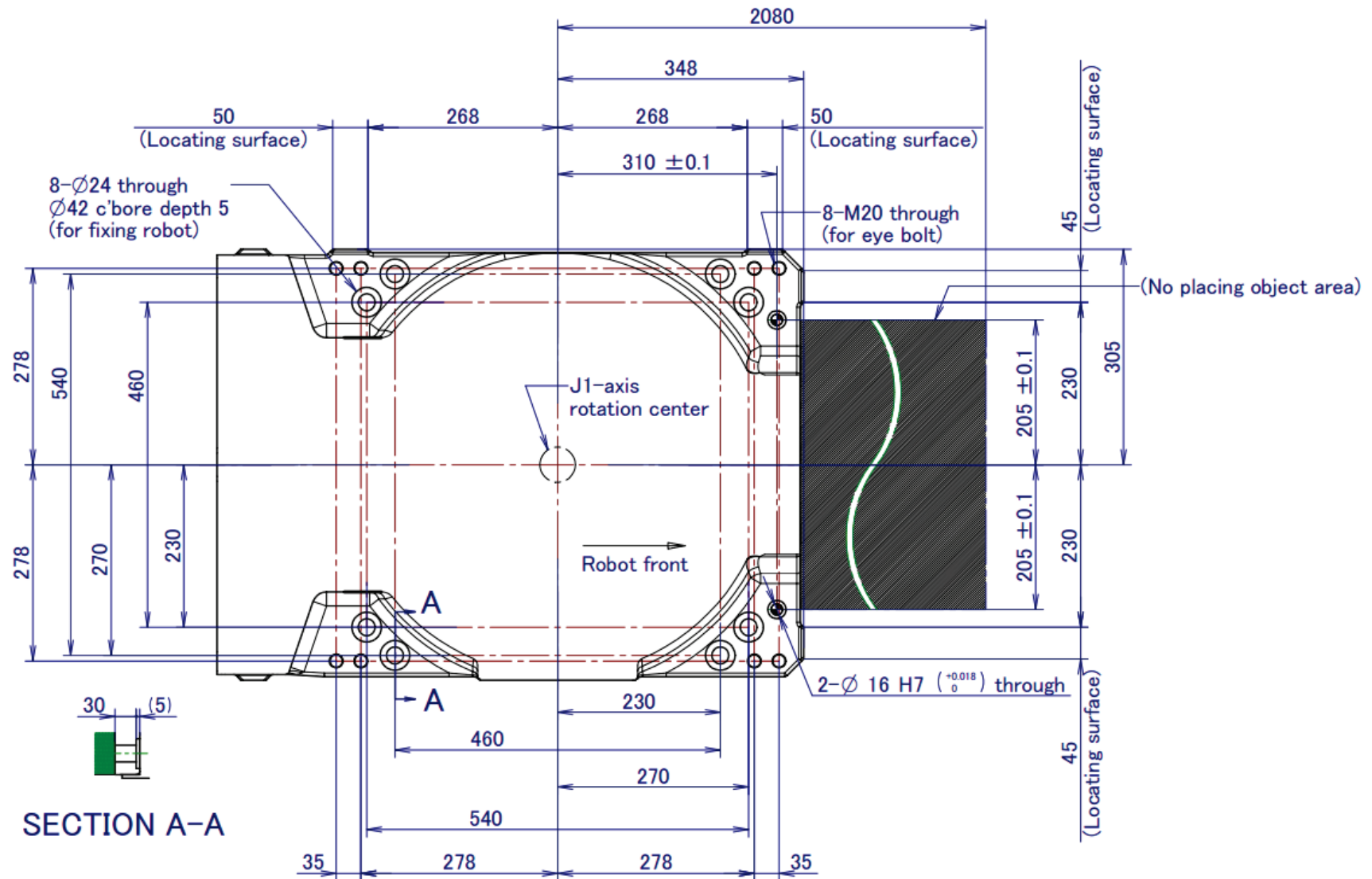
标准法兰



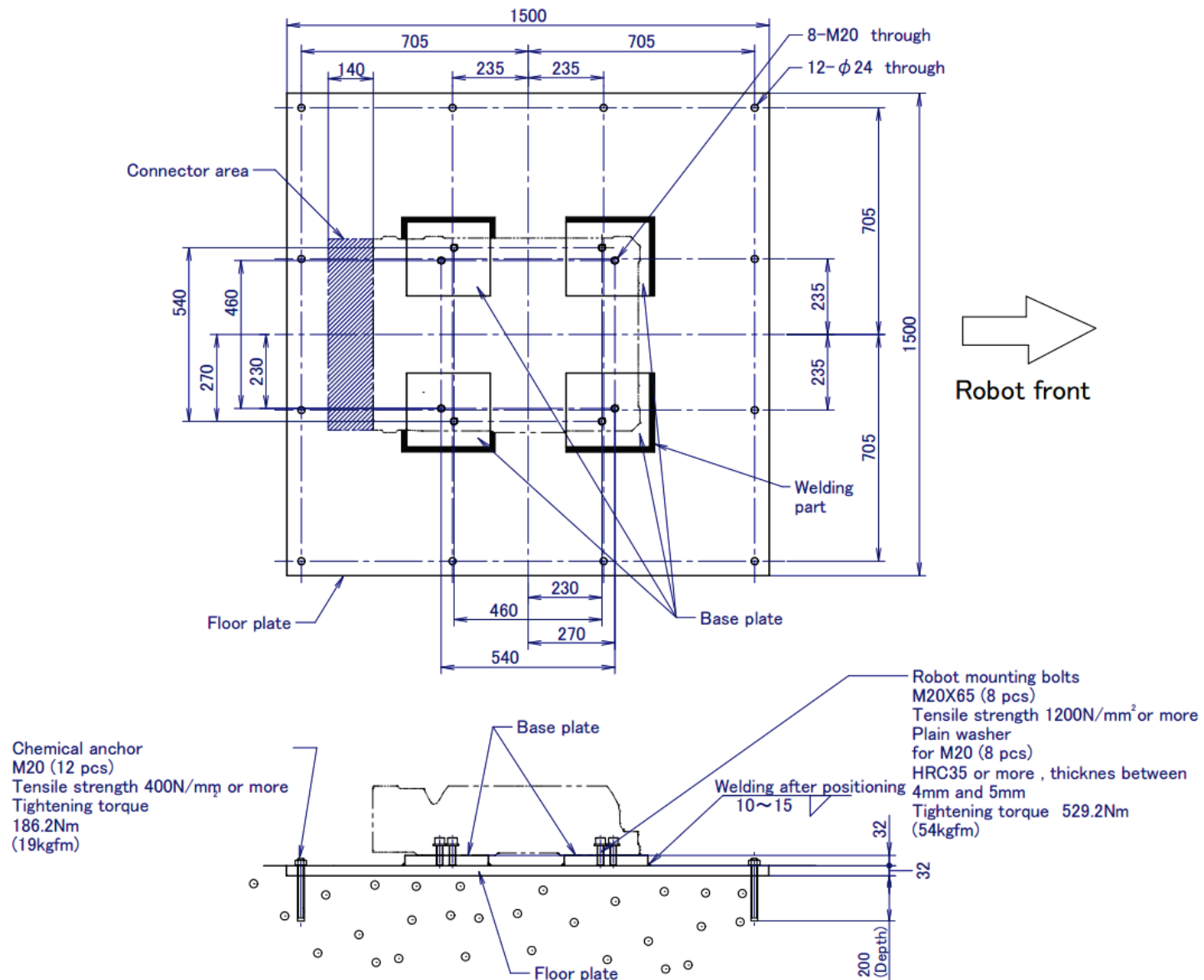
绝缘法兰



机座安装面尺寸

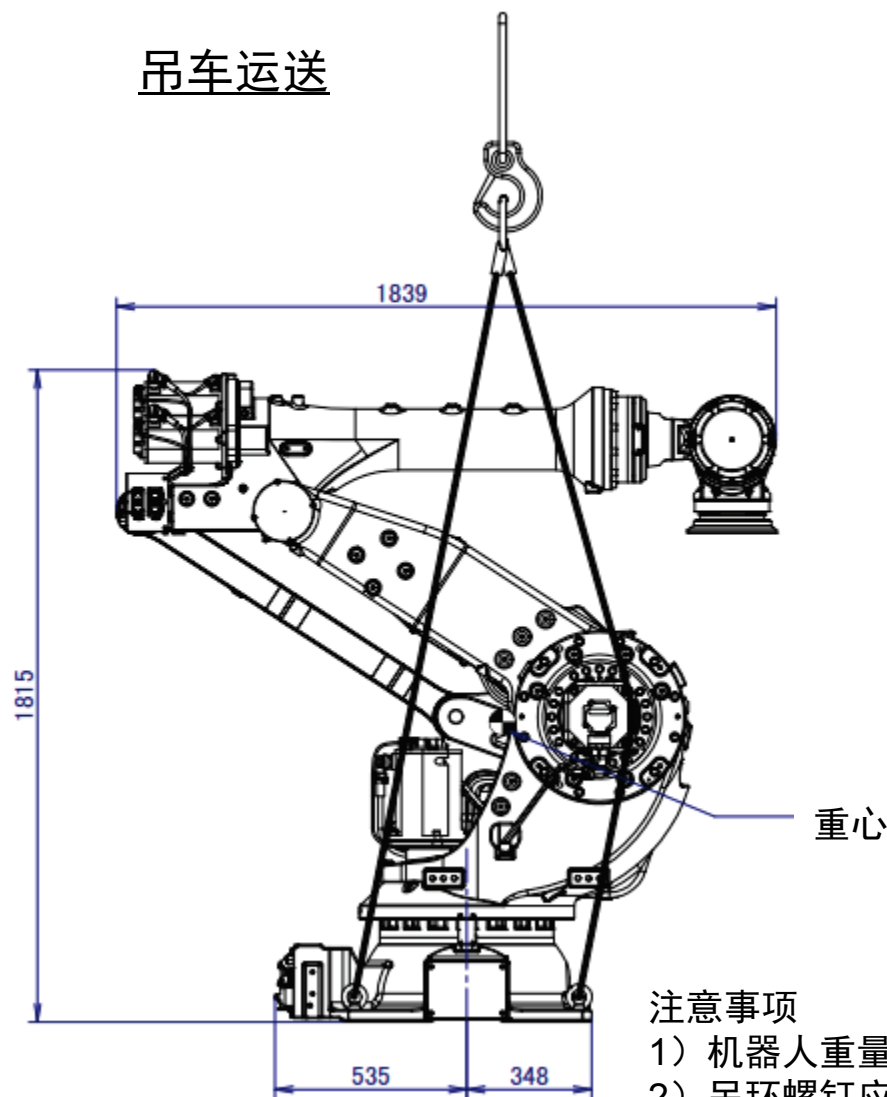


标准安装底板尺寸



运送方式

吊车运送



吊车
最小载荷: 3.0 吨

吊索
最小载荷: 1.0 吨/根

机器人运送姿势

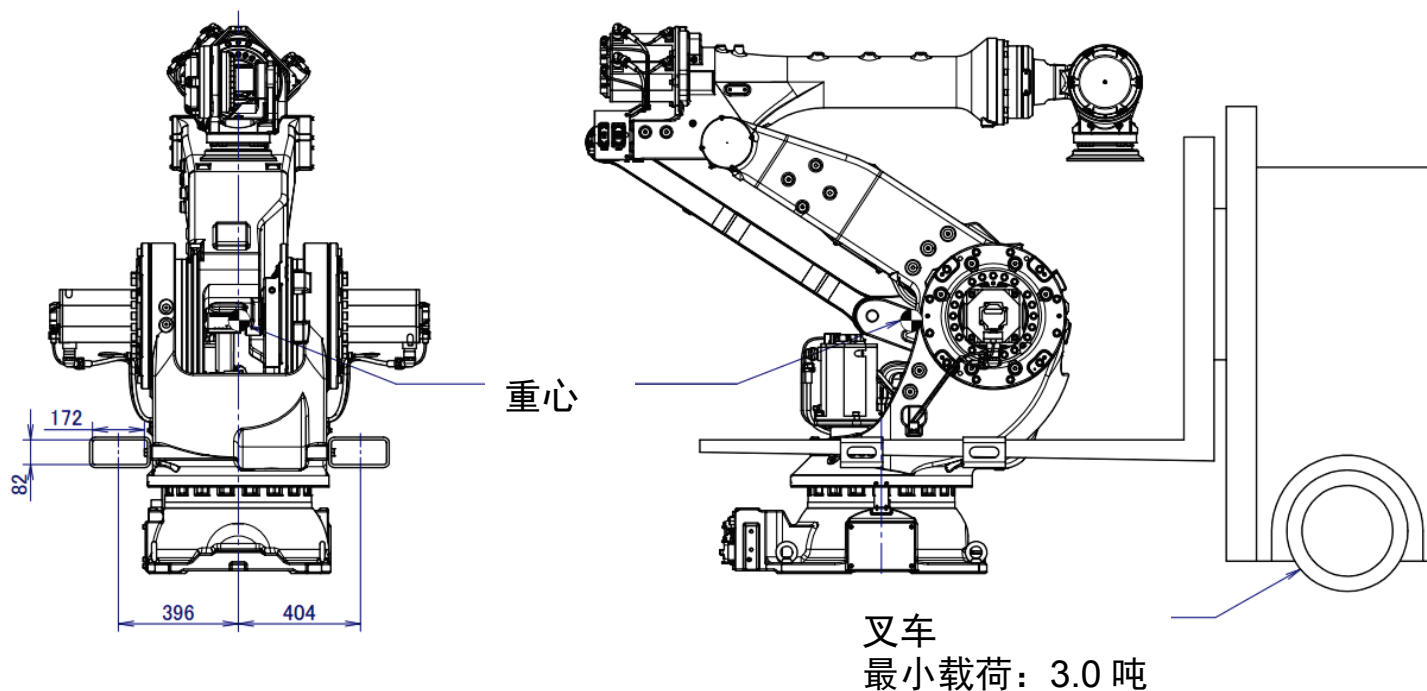
J1: 0° / 180°
J2: -57°
J3: 0°
J4: 0°
J5: -90°
J6: 0°

注意事项

- 1) 机器人重量 1540 kg
- 2) 吊环螺钉应符合JIS B 1168要求
- 3) 使用4个吊环螺钉, 4根吊索

运送方式

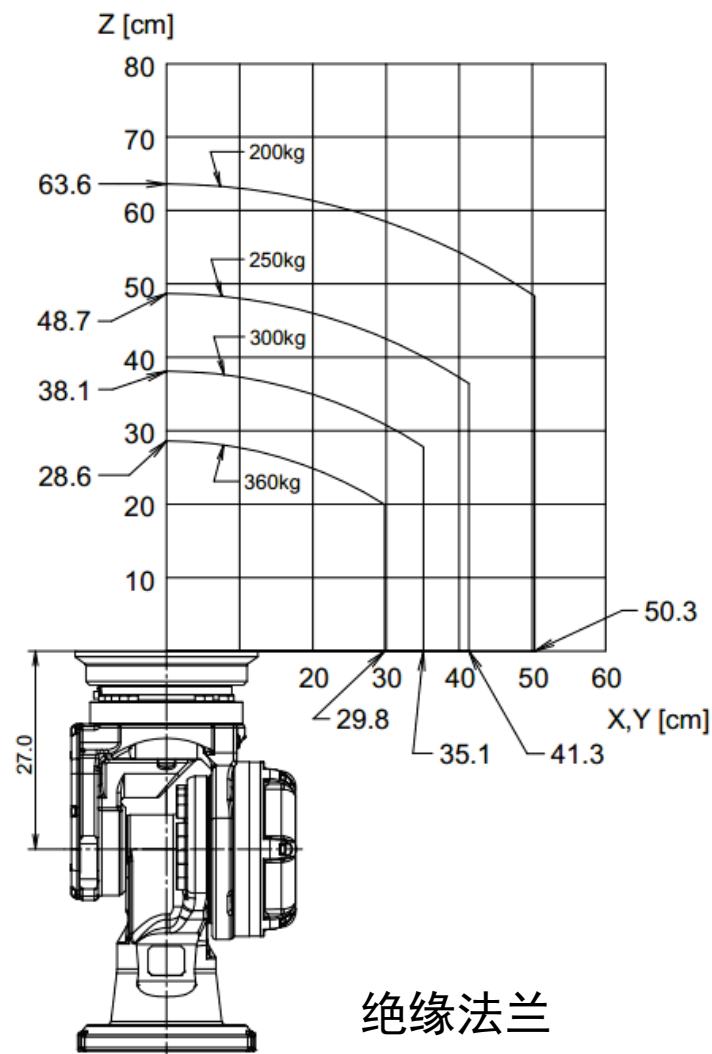
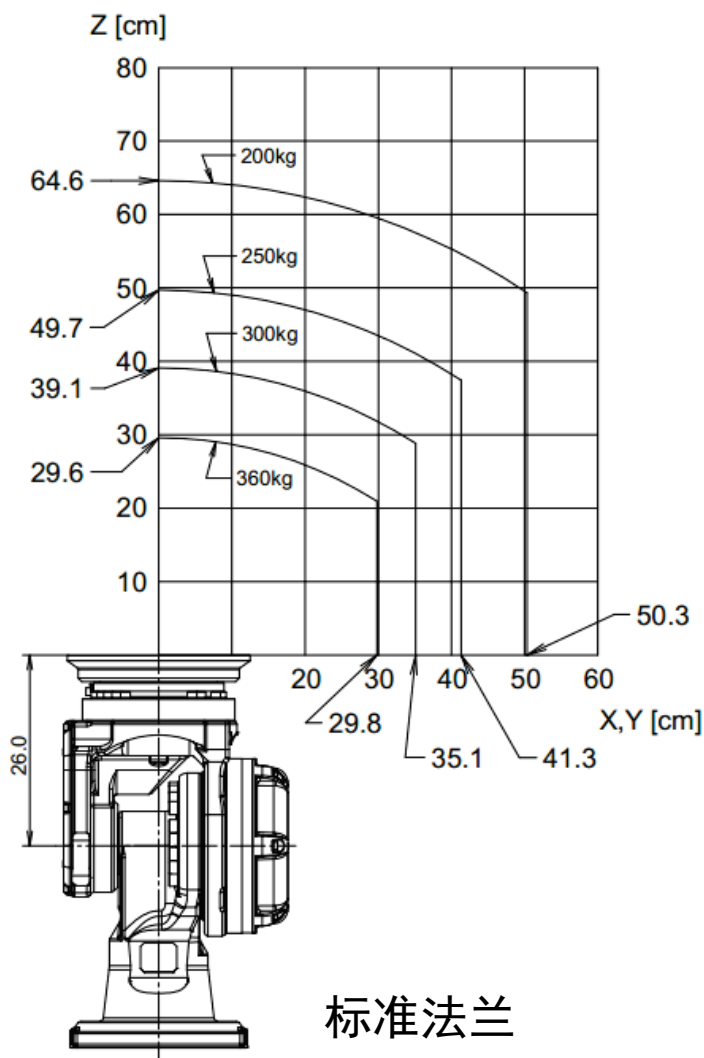
叉车运送



机器人运送姿势

J1:	0° / 180°
J2:	-57°
J3:	0°
J4:	0°
J5:	-90°
J6:	0°

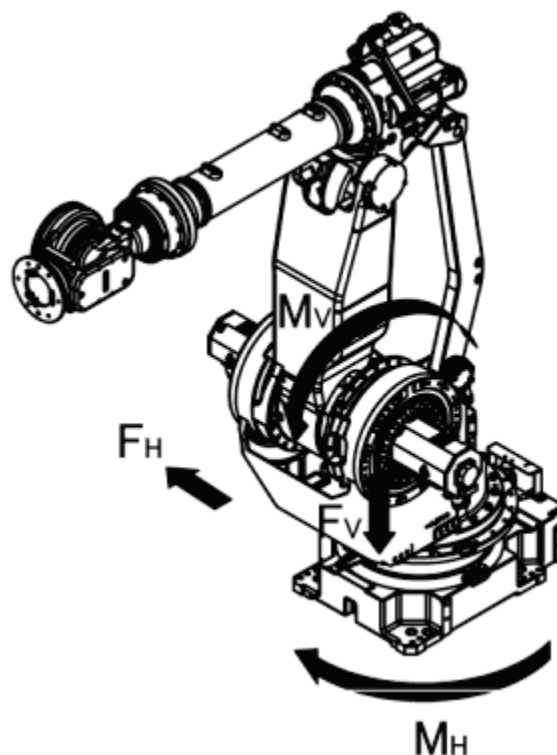
手腕允许负载曲线图



机座承受载荷

断电急停状态下，机座承受力和力矩

垂直力矩 M_V (kNm)	垂直力 F_V (kN)	水平力矩 M_H (kNm)	水平力 F_H (kN)
114.66	59.78	33.32	45.08



谢 谢

FANUC

您的机器人专家

上海发那科机器人有限公司

SHANGHAI-FANUC Robotics Co., Ltd.

地址：上海市宝山区富联路1500号

邮编：201906

电话：+86-21-50327700

传真：+86-21-56025810

[Http://www.shanghai-fanuc.com.cn](http://www.shanghai-fanuc.com.cn)