

パラレルリンクタイプの小型組み立てロボット 『ゲンコツ・ロボット』**FANUC Robot M-1iA**



FANUC Robot M-1iA 特長

- 特長 1** **パラレルリンク機構**
安全システムの構築が容易に、
また俊敏な加減速動作を実現します。
- 特長 2** **2種タイプの選択**
高速移動動作と単純組立作業に適した4軸タイプ、
複雑な組立作業に適した6軸タイプ。
- 特長 3** **軽量・コンパクト**
人間の腕サイズのミニロボットLRMateより、
もう1回り小さくして電子機器の組立用に最適化。
- 特長 4** **自由な設置形式**
デスクトップ設置、天吊設置、傾斜角設置、様々な
システムに応じた自由な設置形式を選択可能。
- 特長 5** **IR vision対応**
ビジョン機能のカメラを機構部に内蔵可能です。
高速高精度な画像処理を兼ね備えたシステムを実現します。

FANUC Robot M-1iA 仕様

項目	M-1iA/0.5S	M-1iA/0.5A
動作形態	パラレルリンクメカニズム	
制御軸	4軸	6軸
設置形式	床置、傾斜角	
動作範囲	直径280mm, 高さ100mm	
手首最高速度(注1)	3000deg/sec (J4)	1440deg/sec (J6)
位置繰返し精度	0.02mm	
駆動方式	ACサーボモータによる電気サーボ駆動	
ロボット質量(注2)	14kg	17kg
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) 短い動作では最高速度に達しないことがあります。

注2) ドライブユニットの質量です。