

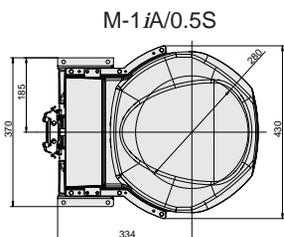
ゲンコツロボット 小型高速組み立てロボット

FANUC Robot M-1*i*Aは、軽量・コンパクトな高速組み立てロボットです。

- 軽量、コンパクトな機構部は狭い場所にも手軽に設置できます。
また、自由な傾斜角で設置できます。
- 用途に応じて2種類のタイプが選択可能です。
 - ・ FANUC Robot M-1*i*A/0.5A
手首3軸(ロボット合計6軸)タイプです。手首先端の向きを自由に変更でき、組み立て作業に適しています。
 - ・ FANUC Robot M-1*i*A/0.5S
手首1軸(ロボット合計4軸)タイプです。手首先端は3000度/秒の高速回転でピッキング作業に適しています。
- ユニークなパラレルリンク機構により俊敏な動作を実現しました。
- スタンド部は分離、反転できます。機械への組み込みが容易です。
- iRVisor(内蔵ビジョン)のカメラを機構部に内蔵可能です。
- 最新のR-30*i*A Mate制御装置により制御され、最新のロボット制御機能を使用することができます。



寸法図



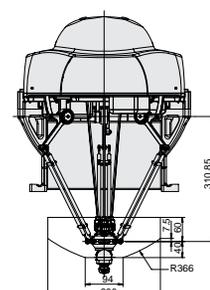
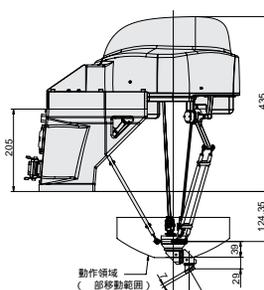
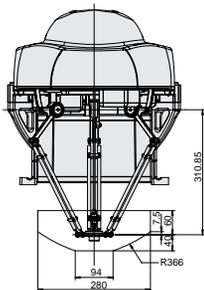
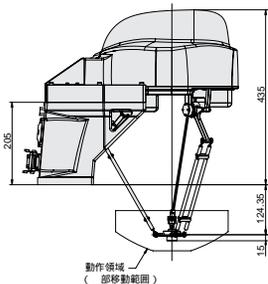
アプリケーション例



キーボード組み立て



プリント板の実装



ファナックゲンコツロボット(小型高速組み立てロボット)M-1*i*Aシリーズ仕様

項目	M-1 <i>i</i> A/0.5S	M-1 <i>i</i> A/0.5A	
動作形態	パラレルリンクメカニズム		
制御軸	4軸(J1、J2、J3、J4)	6軸(J1、J2、J3、J4、J5、J6)	
設置形式	床置、天吊	床置、傾斜角、天吊	
動作範囲 (最高速度) (注1)	J1-J3	直径280mm、高さ100mm	
	J4	720 (≒ 3000 %sec) 12.57 (52.34 rad/sec)	720 (≒ 1440 %sec) 12.57rad (25.13 rad/sec)
	J5	-	300 (≒ 1440 %sec) 5.24rad (25.13 rad/sec)
	J6	-	720 (≒ 1440 %sec) 12.57rad (25.13 rad/sec)
手首部可搬質量	0.5kg		
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。