

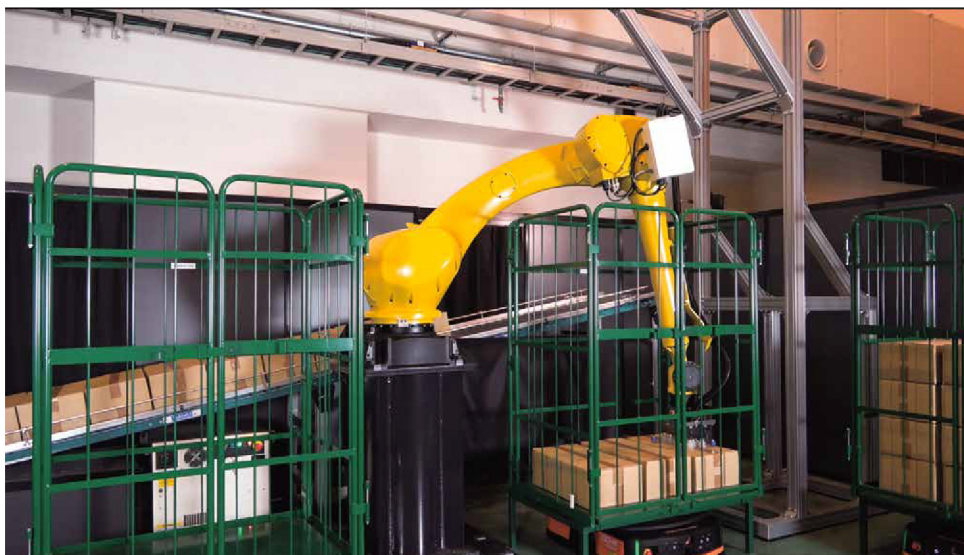
FANUC Robot M-710iD

特 长

FANUC Robot M-710iD是追求易用性和耐环境性能的中型智能机器人。

- 强化了手腕可搬运质量、动作速度等基本性能。
- 通过使J2手臂弯曲,即使机器人前方有障碍物,也能避免干涉手臂,使手臂轻松到达较深的地方。
- 可以安装全封闭外罩,并且抑制了关节的曝露,强化了防尘防滴性能。
- 即使在机床上下料、去毛刺、取出压铸件等苛刻环境下也可以放心使用。
- 更新后的机构不仅外观时尚,刚性也有所提升。
- 保留了M-710iC的安装尺寸、手腕设备安装接口,可以顺利地置换。

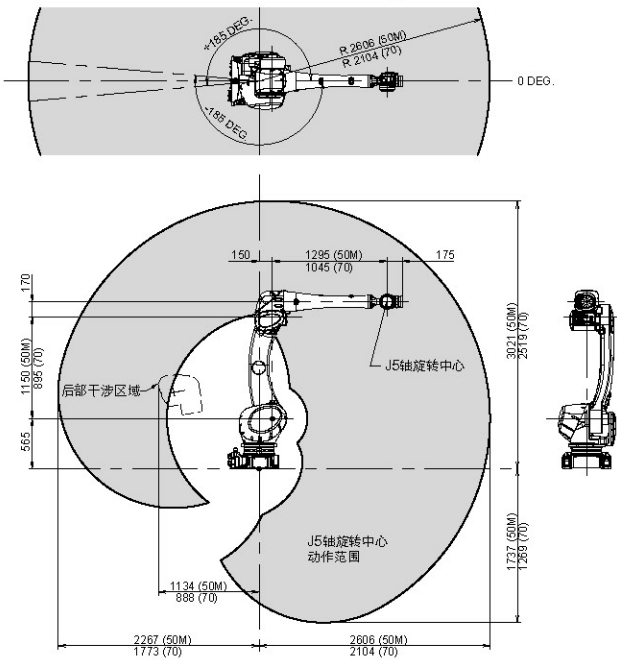
应用实例



向笼车搬运纸箱

动作范围

M-710iD/50M, /70



规格

机 型		M-710iD/50M	M-710iD/70
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		2606 mm	2104 mm
安装方式 注释1)		地面安装、顶吊安装、倾斜角安装	
动作范围 (最高速度) 注释2)	J1轴旋转	370° (180°/s) 6.46 rad (3.14 rad/s)	370° (180°/s) 6.46 rad (3.14 rad/s)
	J2轴旋转	225° (180°/s) 3.93 rad (3.14 rad/s)	225° (180°/s) 3.93 rad (3.14 rad/s)
	J3轴旋转	440° (180°/s) 7.68 rad (3.14 rad/s)	440° (180°/s) 7.68 rad (3.14 rad/s)
	J4轴手腕旋转	800° (260°/s) 13.96 rad (4.54 rad/s)	720° (260°/s) 12.57 rad (4.54 rad/s)
	J5轴手腕摆动	250° (260°/s) 4.36 rad (4.54 rad/s)	250° (260°/s) 4.36 rad (4.54 rad/s)
	J6轴手腕旋转	800° (370°/s) 13.96 rad (6.46 rad/s)	720° (370°/s) 12.57 rad (6.46 rad/s)
手腕部可搬运质量		50 kg	70 kg
J3外壳部可搬运质量 注释3)		合计 20 kg	20 kg
J3手臂部可搬运质量 注释3)			20 kg
手腕允许负载 转矩	J4轴	215 N·m 22 kgf·m	300 N·m 31 kgf·m
	J5轴	215 N·m 22 kgf·m	300 N·m 31 kgf·m
	J6轴	130 N·m 13 kgf·m	150 N·m 15 kgf·m
手腕允许负载 转动惯量	J4轴	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²
	J5轴	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²	30 kg·m ² 306 kgf·cm·s ²
	J6轴	20 kg·m ² 204 kgf·cm·s ²	15 kg·m ² 153 kgf·cm·s ²
驱动方式		使用伺服电机进行电气伺服驱动	
重复定位精度 注释4)		± 0.06 mm	± 0.03 mm
机器人质量 注释5)		600 kg	580 kg
安装条件		环境温度：0 ~ 45℃ 环境湿度：通常在 75%RH以下 (无结露现象) 短期 (1个月之内) 95%RH以下 (无结露现象) 振动加速度：4.9m/s ² (0.5G) 以下	

注释1) 倾斜角安装时，J1、J2轴的动作范围受到限制。
注释2) 短距离移动时有可能达不到最高速度。
注释3) J3外壳部可搬运质量、J3手臂部可搬运质量受手腕部负载质量的限制。
注释4) 符合ISO 9283。
注释5) 不包含控制装置质量。

上海发那科机器人有限公司
SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

上海市宝山区富联三路369号
No.369 Fulian No.3 Road,BaoShan District,Shanghai
▪ 电话：021-5032 7700 Tel:021-5032 7700
▪ 邮编：201906 Zip:201906
▪ E-Mail:sfr@shanghai-fanuc.com.cn

Https://www.shanghai-fanuc.com.cn
© Copyright 2025.10 SHANGHAI-FANUC Robotics CO.,LTD.

