

FANUC 机器人 M-20iA

M-20iA 型机器人 为 6 轴增强型工业机器人即关节型手臂机器人，采用的新型交流伺服电机具有结构紧凑、高输出、响应快、高可靠性等特点。机器人的手臂具有细长而紧凑的设计，由于各个轴的动态性能高，保证了优良的焊接精度、速度和可重复性。

高强度的手臂与最先端的伺服控制技术有效提高了各轴的动作速度及加减速的性能。运动的作业时间缩短 15%以上，实现了行业内最高的生产能力。电机传动轴上安装有制动器，通过闭合电路原理动作，在失电的情况下自动抱闸，避免危险性的运动。

功能		备注
焊接重启功能		
再生暂时停止再启动功能		
防碰撞功能		
遥控坐标系选择功能		直交、工具、便利、各轴、工件等各坐标系
状态显示功能		
程序编辑功能		位置、命令的更改、插入、删除、程序复制及删除，合并
程序变换功能		平行、回转移动、镜向变换等
程序呼出功能		
最佳加速 / 减速控制		
减震控制		
轨迹恒定性控制		
高精度轨迹控制		
转角高速作业精确控制		
自诊断功能		故障分类和数据显示
示教-再生切换功能		
断电恢复功能		停电中断，再上电后可接序停止位置开始工作
程序存储容量		100 套
外部记忆		SUB 插口、局域网或以太网
外部输出输入		I/O 40 点/CC-LINK(总线模块)
结 构		垂直多关节形 (6 自由度)
单轴最大 动作范围	轴 1 (回旋)	340°
	轴 2 (上臂)	260°
	轴 3 (下臂)	458°
	轴 4 (手腕回旋)	400°
	轴 5 (手腕摆动)	360°
	轴 6 (手腕回转)	900°
单轴最大 运动速度	轴 1	195°/s
	轴 2	175°/s
	轴 3	180°/s
	轴 4	360°/s
	轴 5	360°/s
	轴 6	550°/s

外侧最大工作半径	1811mm
内侧最小工作半径	404mm
重复定位精度	±0.08mm
负载质量	轴 6 最大荷载 20kg
重量	250 kg
周围温度	0~45 °
振动值	0.5G 以下
安装方式	直立

机器人 P 点动作范围图:

