

Алматы (7273)495-231
Ангарск (3955)60-70-56
Архангельск (8182)63-90-72
Астрахань (8512)99-46-04
Барнаул (3852)73-04-60
Белгород (4722)40-23-64
Благовещенск (4162)22-76-07
Брянск (4832)59-03-52
Владивосток (423)249-28-31
Владикавказ (8672)28-90-48
Владимир (4922)49-43-18
Волгоград (844)278-03-48
Вологда (8172)26-41-59
Воронеж (473)204-51-73
Екатеринбург (343)384-55-89

Иваново (4932)77-34-06
Ижевск (3412)26-03-58
Иркутск (395)279-98-46
Казань (843)206-01-48
Калининград (4012)72-03-81
Калуга (4842)92-23-67
Кемерово (3842)65-04-62
Киров (8332)68-02-04
Коломна (4966)23-41-49
Кострома (4942)77-07-48
Краснодар (861)203-40-90
Красноярск (391)204-63-61
Курск (4712)77-13-04
Курган (3522)50-90-47
Липецк (4742)52-20-81

Магнитогорск (3519)55-03-13
Москва (495)268-04-70
Мурманск (8152)59-64-93
Набережные Челны (8552)20-53-41
Нижний Новгород (831)429-08-12
Новокузнецк (3843)20-46-81
Ноябрьск (3496)41-32-12
Новосибирск (383)227-86-73
Омск (3812)21-46-40
Орел (4862)44-53-42
Оренбург (3532)37-68-04
Пенза (8412)22-31-16
Петрозаводск (8142)55-98-37
Псков (8112)59-10-37
Пермь (342)205-81-47

Ростов-на-Дону (863)308-18-15
Рязань (4912)46-61-64
Самара (846)206-03-16
Санкт-Петербург (812)309-46-40
Саратов (845)249-38-78
Севастополь (8692)22-31-93
Саранск (8342)22-96-24
Симферополь (3652)67-13-56
Смоленск (4812)29-41-54
Сочи (862)225-72-31
Ставрополь (8652)20-65-13
Сургут (3462)77-98-35
Сыктывкар (8212)25-95-17
Тамбов (4752)50-40-97
Тверь (4822)63-31-35

Тольятти (8482)63-91-07
Томск (3822)98-41-53
Тула (4872)33-79-87
Тюмень (3452)66-21-18
Ульяновск (8422)24-23-59
Улан-Удэ (3012)59-97-51
Уфа (347)229-48-12
Хабаровск (4212)92-98-04
Чебоксары (8352)28-53-07
Челябинск (351)202-03-61
Череповец (8202)49-02-64
Чита (3022)38-34-83
Якутск (4112)23-90-97
Ярославль (4852)69-52-93

Россия +7(495)268-04-70

Казахстан +7(7172)727-132

Киргизия +996(312)96-26-47

<https://fanuc.nt-rt.ru/> || fcu@nt-rt.ru

Роботы серии M-1



Максимальная нагрузка на кисть: **1 кг**



Максимальная досягаемость: **420 мм**

Модельный ряд роботов:

M-1iA/1H	3 оси
M-1iA/0.5S	4 оси
M-1iA/0.5A	6 осей
M-1iA/1HL	3 оси, Длинная рука
M-1iA/0.5SL	4 оси, Длинная рука
M-1iA/0.5AL	6 осей, Длинная рука



M-1iA/0.5A



Робот			Контроллер							Максимальная нагрузка на кисть (кг)	Достигаемость (мм)	Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Среднее Потребление энергии [кВт]	Класс IP	
Серия	Версия	Модель	Версия	Модель шкафа					J1						J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6							
			R-30iB Plus	Шкаф Compact	Шкаф Open Air	Шкаф Mate	Шкаф типа A	Шкаф типа B																								
M-1	iA	1H	●	-	●	○	-	-	1	280	3	± 0.02	18 ^(*)12)	ø 280 x 100 ^(*)13)		-	-	-	-	-	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20				
M-1	iA	0.5S	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	280	4	± 0.02	20 ^(*)12)	ø 280 x 100 ^(*)13)		720	-	-	-	-	3000	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	0.5A	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	280	6	± 0.02	23 ^(*)12)	ø 280 x 100 ^(*)13)		720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	*14)			0.2	IP20	IP20		
M-1	iA	1HL	●	-	●	○	-	-	1	420	3	± 0.03	21 ^(*)12)	ø 420 x 150 ^(*)13)		-	-	-	-	-	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20				
M-1	iA	0.5SL	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	420	4	± 0.03	23 ^(*)12)	ø 420 x 150 ^(*)13)		720	-	-	-	-	3000	-	-	*14)			0.2	IP20	IP20			
M-1	iA	0.5AL	●	-	●	○	-	-	0.5 (1)	420	6	± 0.03	26 ^(*)12)	ø 420 x 150 ^(*)13)		720	300	720	-	-	-	1440	1440	1440	*14)			0.2	IP20	IP20		

● стандартно

○ по запросу

- недоступно

[] с аппаратным и/или программным обеспечением

*12) с основанием

*13) Ø в мм по высоте

*14) см. диаграмму нагрузки запястья