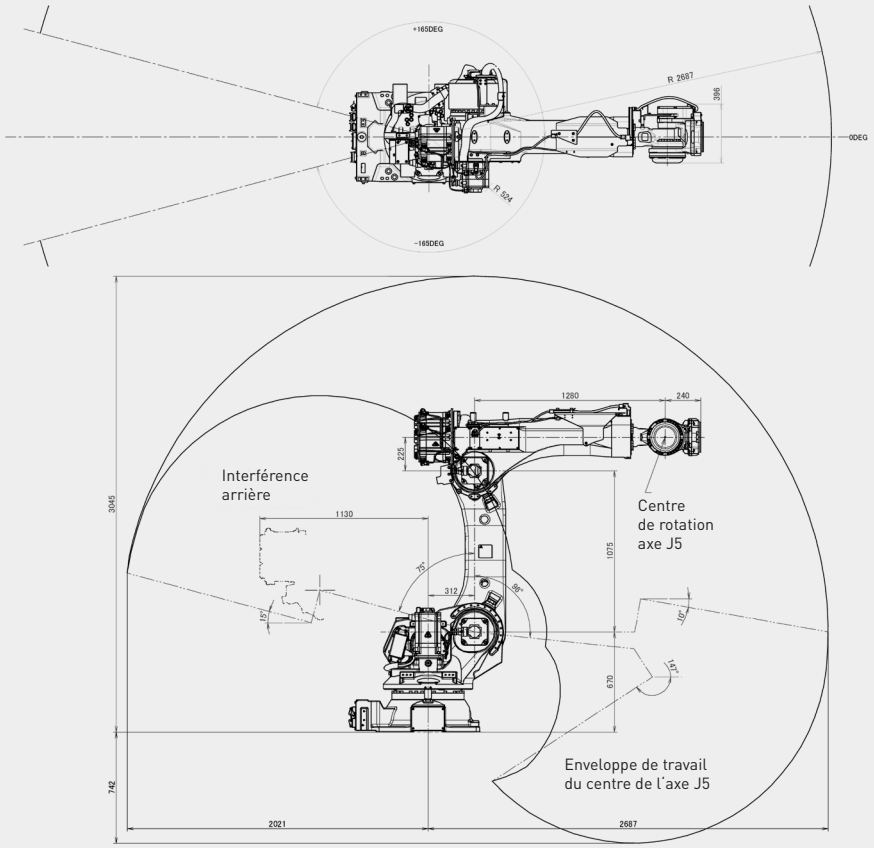
M-810/270-27B

Charge admissible au poignet:**270 kg**

Rayon: **2687 mm**

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement(°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.03*	1430	330	171	312	306	240	720	100	80	80	120	115	200	1730/320	1730/320	900/230



Robot	**M-810/270-27B**
Empreinte au sol [mm]	771 x 610
Fixation au sol	●
Fixation à l'envers	-
Fixation au mur ou en angle	-
Contrôleur	**R-50*i*A**
Armoire Mate	-
Armoire Taille A	●
Armoire Taille C	○
*i*Pendant Touch	●
Raccordements électriques	
Tension 50/60Hz triphasée [V]	380-575
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	3
Services intégrés	
Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	-
Alimentation d'air intégrée	-
Environnement	
Niveau sonore [dB]	70.5
Température ambiante [° C]	0-45
Protection	
Indice de protection / en option	IP56
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

● Standard ○ Sur demande - Non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *Basé sur ISO9283

 Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications techniques sans préavis. Tous droits réservés. ©2026 FANUC Europe Corporation