



标 准 规 格 书

RS007L-B

创建A 2025年02月13日

川崎重工业株式会社
机器人事业部

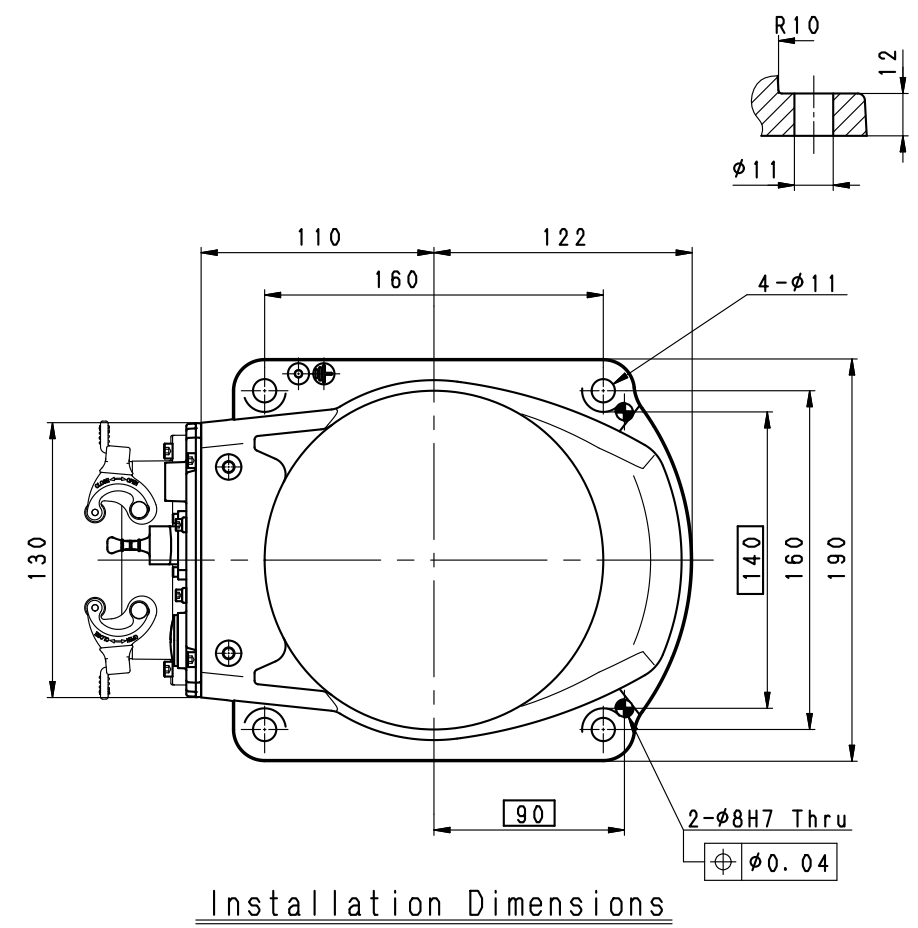
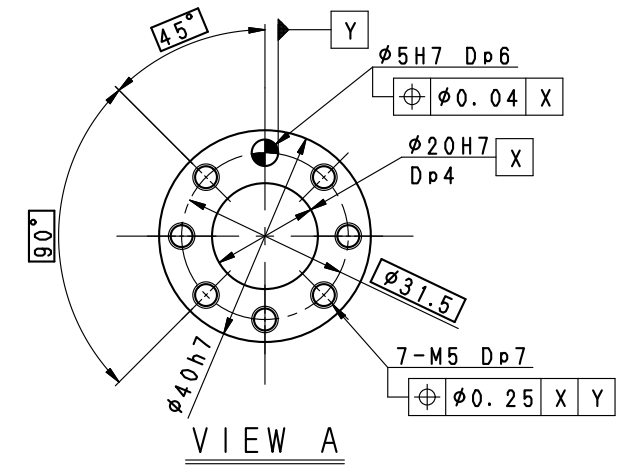
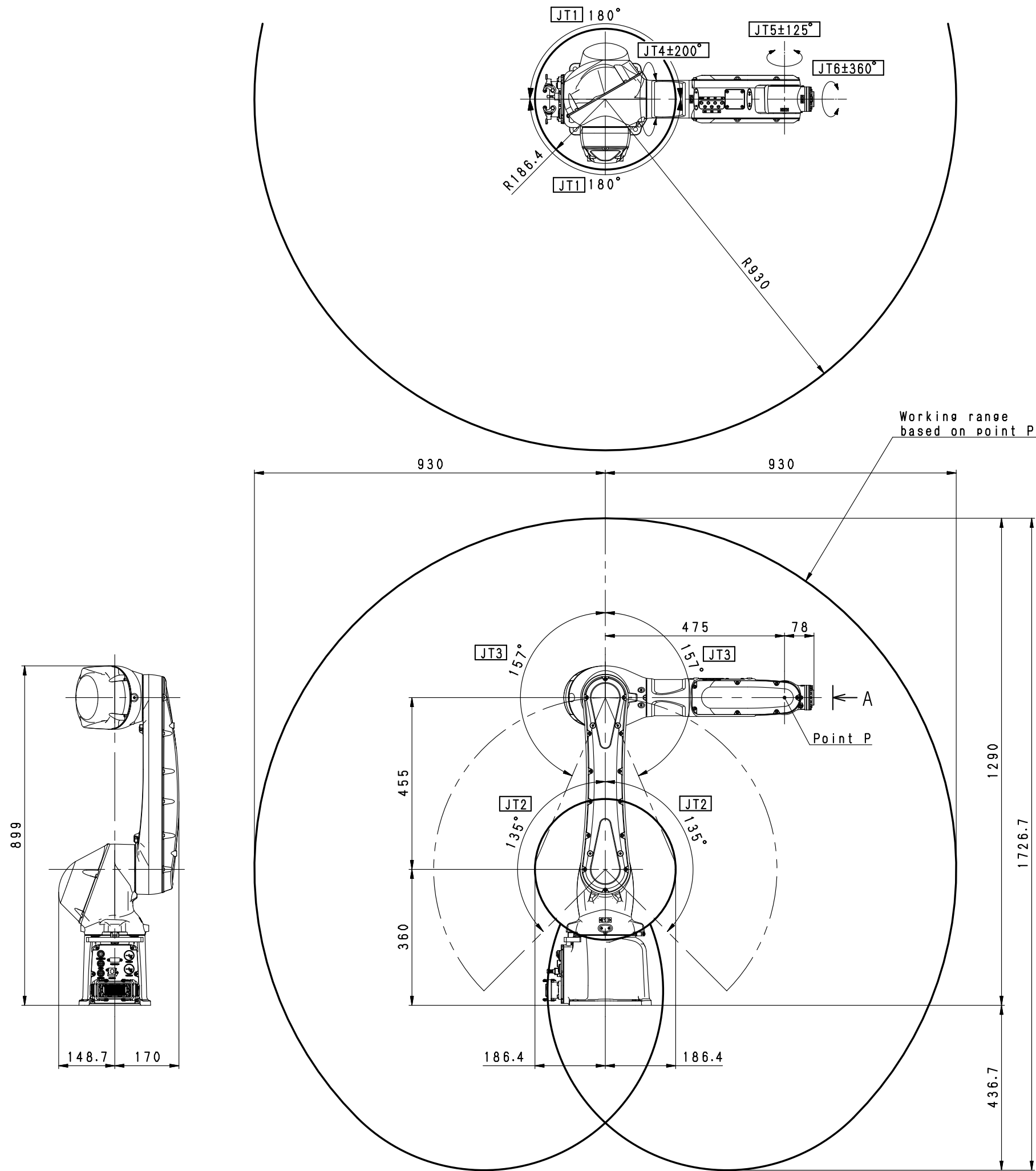
规格书编号： 90151-0314DCA

机器人规格

1. 机械型号	RS007L-B																										
2. 手臂形式	垂直多关节型																										
3. 自由度	6轴																										
4. 最大可搬运质量	7kg																										
5. 最大覆盖范围	930mm																										
6. 位置重复精度	±0.03mm（手腕法兰面）符合ISO9283																										
7. 构成轴规格	<table><tr><td>动作轴</td><td>动作范围</td><td>最大速度</td></tr><tr><td>手臂旋转（JT1）</td><td>±180 °</td><td>370 ° /s</td></tr><tr><td>手臂前后（JT2）</td><td>±135 °</td><td>310 ° /s</td></tr><tr><td>手臂上下（JT3）</td><td>±157 °</td><td>410 ° /s</td></tr><tr><td>手腕旋转（JT4）</td><td>±200 °</td><td>550 ° /s</td></tr><tr><td>手腕弯曲（JT5）</td><td>±125 °</td><td>550 ° /s</td></tr><tr><td>手腕扭转（JT6）</td><td>±360 °</td><td>1,000 ° /s</td></tr></table>			动作轴	动作范围	最大速度	手臂旋转（JT1）	±180 °	370 ° /s	手臂前后（JT2）	±135 °	310 ° /s	手臂上下（JT3）	±157 °	410 ° /s	手腕旋转（JT4）	±200 °	550 ° /s	手腕弯曲（JT5）	±125 °	550 ° /s	手腕扭转（JT6）	±360 °	1,000 ° /s			
动作轴	动作范围	最大速度																									
手臂旋转（JT1）	±180 °	370 ° /s																									
手臂前后（JT2）	±135 °	310 ° /s																									
手臂上下（JT3）	±157 °	410 ° /s																									
手腕旋转（JT4）	±200 °	550 ° /s																									
手腕弯曲（JT5）	±125 °	550 ° /s																									
手腕扭转（JT6）	±360 °	1,000 ° /s																									
8. 手腕轴允许负载	<table><tr><td></td><td>最大负载扭矩</td><td>负载惯性矩^{*1}</td></tr><tr><td>JT4</td><td>17.0N・m</td><td>0.50kg・m²</td></tr><tr><td>JT5</td><td>17.0N・m</td><td>0.50kg・m²</td></tr><tr><td>JT6</td><td>10.0N・m</td><td>0.20kg・m²</td></tr></table> 注^{*1} 此表中的值表示将允许的最大扭矩施加到手腕各轴时允许的负载惯性矩。 有关其他详细信息，请另行咨询本公司。				最大负载扭矩	负载惯性矩 ^{*1}	JT4	17.0N・m	0.50kg・m ²	JT5	17.0N・m	0.50kg・m ²	JT6	10.0N・m	0.20kg・m ²												
	最大负载扭矩	负载惯性矩 ^{*1}																									
JT4	17.0N・m	0.50kg・m ²																									
JT5	17.0N・m	0.50kg・m ²																									
JT6	10.0N・m	0.20kg・m ²																									
9. 质量	36kg（不包括选购件）																										
10. 安装方法	落地式、吊装式																										
11. 安装环境	环境温度：0至45℃ 相对湿度：35至85%（无结露）																										
12. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/1																										
13. 防护等级	手腕部：IP67相当 基轴部：IP65相当																										
14. 清洁度	相当于Class 6 *非保证值。																										
15. 内置功能	空气配管（φ6×1根）																										
16. 选购件	<table><tr><td>安装方法</td><td>壁挂式</td></tr><tr><td>防护等级</td><td>基轴部：IP67相当</td></tr><tr><td rowspan="5">选购的线束^{*2}</td><td>传感器线束（8个电路）</td></tr><tr><td>局域网线束（CAT5e、直通）</td></tr><tr><td>手腕出线外部轴线束（马达、信号）</td></tr><tr><td>底座出线外部轴线束（马达、信号）</td></tr><tr><td>D0型（I/O 过渡线束）</td></tr><tr><td>内置阀</td><td>双/单电磁阀 总计3个电路以内</td></tr><tr><td>气动电路</td><td>空气三件套</td></tr><tr><td>机械挡块</td><td>可变挡块：JT1</td></tr><tr><td>适配器板</td><td>RS003/RS005转换板</td></tr><tr><td>安装基座</td><td>300mmH / 600mmH</td></tr><tr><td>底板</td><td>400mm × 400mm</td></tr><tr><td>伺服ON指示灯</td><td>符合UL（指示灯颜色：黄色）</td></tr></table>			安装方法	壁挂式	防护等级	基轴部：IP67相当	选购的线束 ^{*2}	传感器线束（8个电路）	局域网线束（CAT5e、直通）	手腕出线外部轴线束（马达、信号）	底座出线外部轴线束（马达、信号）	D0型（I/O 过渡线束）	内置阀	双/单电磁阀 总计3个电路以内	气动电路	空气三件套	机械挡块	可变挡块：JT1	适配器板	RS003/RS005转换板	安装基座	300mmH / 600mmH	底板	400mm × 400mm	伺服ON指示灯	符合UL（指示灯颜色：黄色）
安装方法	壁挂式																										
防护等级	基轴部：IP67相当																										
选购的线束 ^{*2}	传感器线束（8个电路）																										
	局域网线束（CAT5e、直通）																										
	手腕出线外部轴线束（马达、信号）																										
	底座出线外部轴线束（马达、信号）																										
	D0型（I/O 过渡线束）																										
内置阀	双/单电磁阀 总计3个电路以内																										
气动电路	空气三件套																										
机械挡块	可变挡块：JT1																										
适配器板	RS003/RS005转换板																										
安装基座	300mmH / 600mmH																										
底板	400mm × 400mm																										
伺服ON指示灯	符合UL（指示灯颜色：黄色）																										

*2：不能选择所有选购的线束。请另行咨询。

有关维护零件和备件，请另行咨询。



RS007L-B
WORKING RANGE