



标 准 规 格 书

MC004V-B00x

MC004V-B01x

创建A 2025年09月30日

川崎重工业株式会社
机器人事业部

规格书编号： 90151-0353DCA

机器人规格

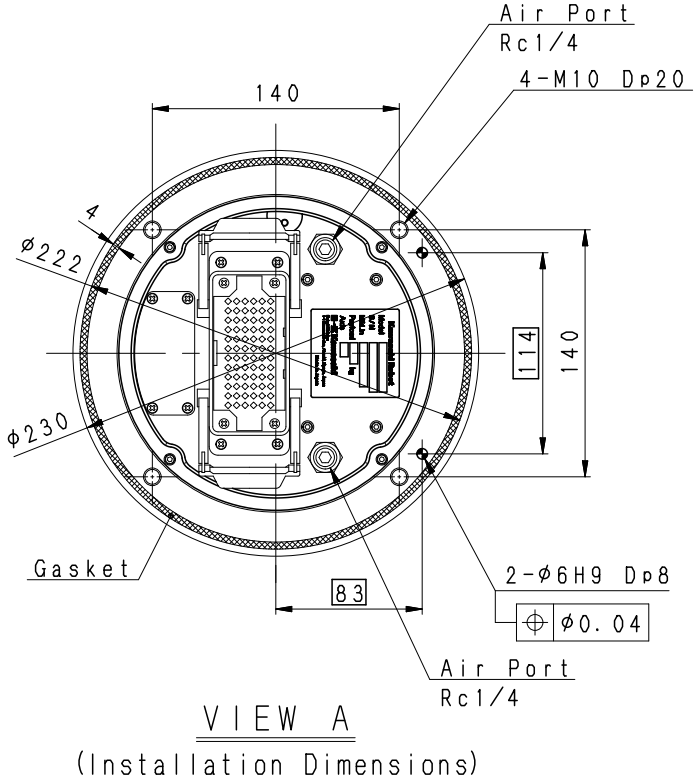
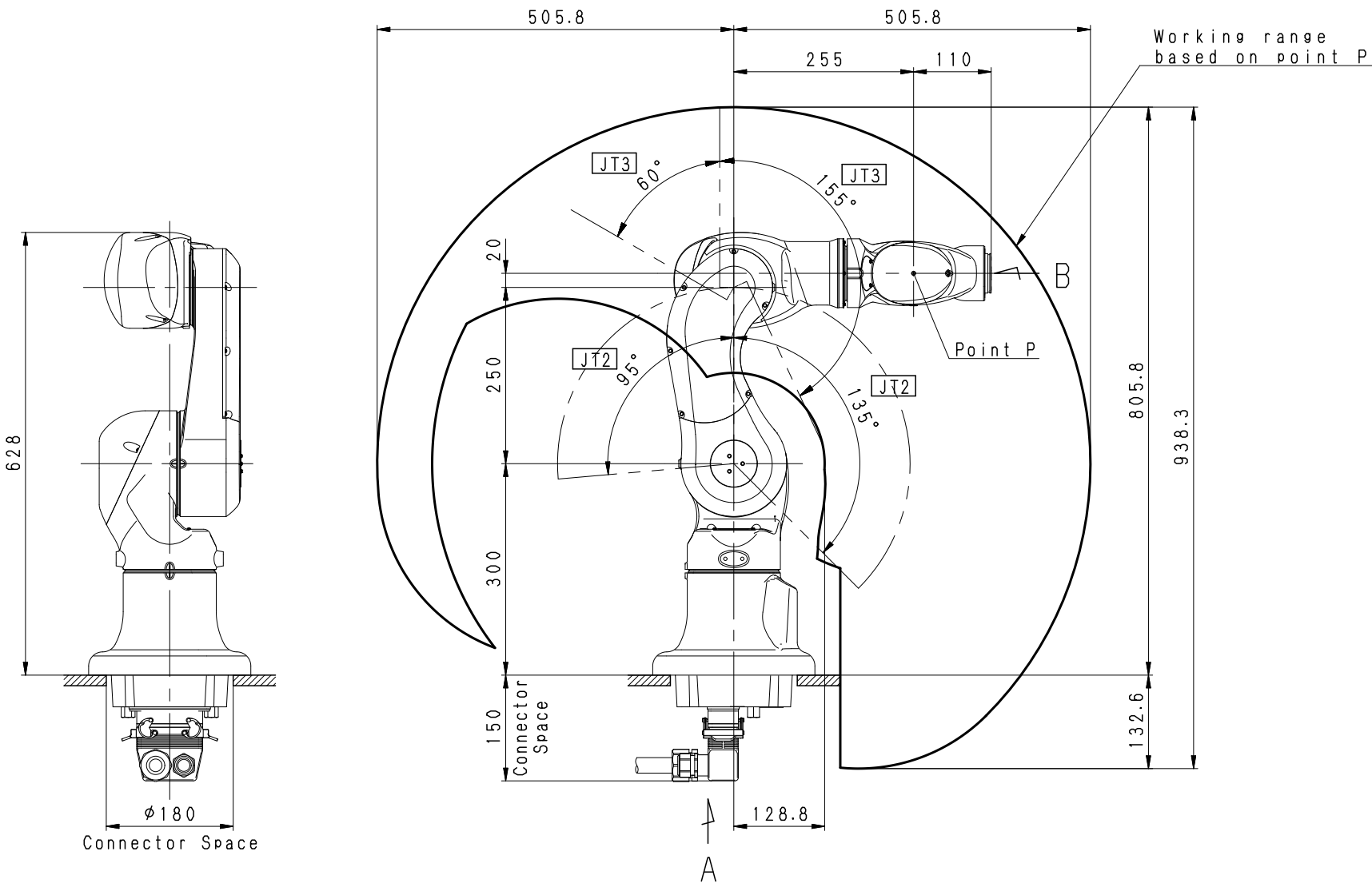
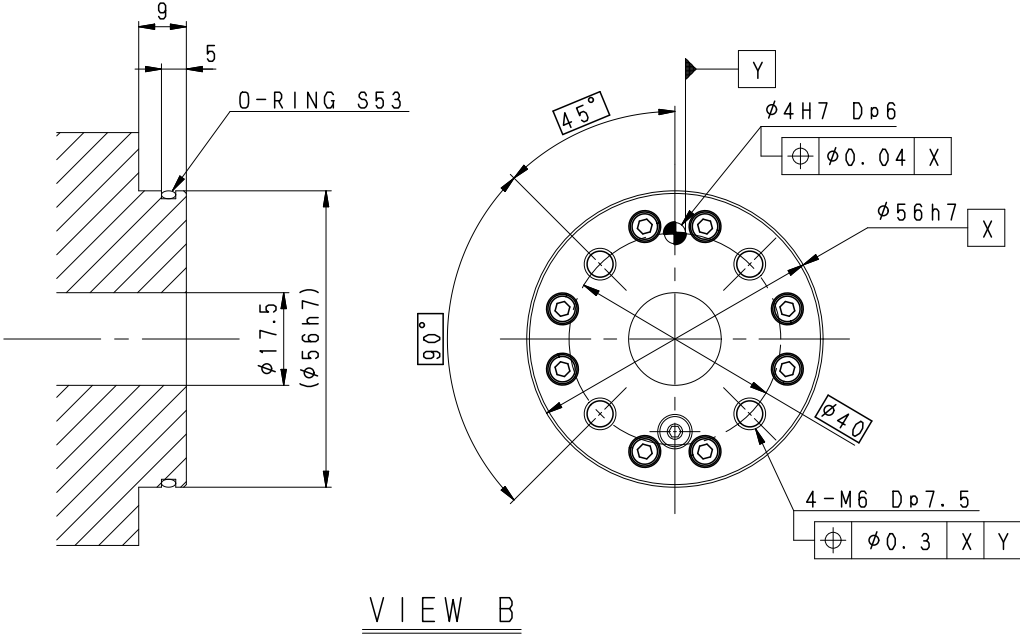
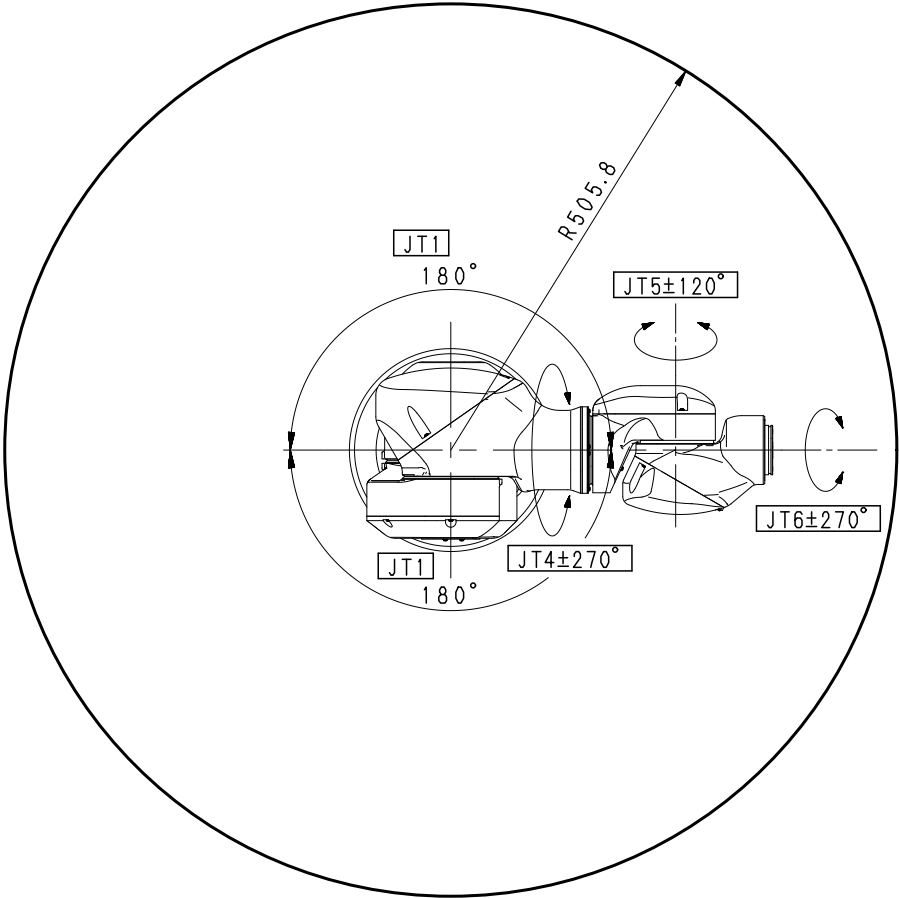
1. 机械型号	MC004V-Bxxx																							
	B00x : 气动工具规格 B01x : 伺服工具规格																							
2. 手臂形式	垂直多关节型																							
3. 自由度	6轴（可选 8轴 ^{*1} ）																							
4. 最大可搬运质量	4kg																							
5. 最大覆盖范围	505.8mm																							
6. 位置重复精度	±0.028mm（手腕法兰面） 符合ISO9283																							
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>200 ° /s</td></tr><tr><td>手臂前后 (JT2)</td><td>+135 ° 至－95 °</td><td>180 ° /s</td></tr><tr><td>手臂上下 (JT3)</td><td>+60 ° 至－155 °</td><td>225 ° /s</td></tr><tr><td>手腕旋转 (JT4)</td><td>±270 °</td><td>700 ° /s</td></tr><tr><td>手腕弯曲 (JT5)</td><td>±120 °</td><td>500 ° /s</td></tr><tr><td>手腕扭转 (JT6)</td><td>±270 °</td><td>350 ° /s</td></tr></table>			动作轴	动作范围	最大速度	手臂旋转 (JT1)	±180 °	200 ° /s	手臂前后 (JT2)	+135 ° 至－95 °	180 ° /s	手臂上下 (JT3)	+60 ° 至－155 °	225 ° /s	手腕旋转 (JT4)	±270 °	700 ° /s	手腕弯曲 (JT5)	±120 °	500 ° /s	手腕扭转 (JT6)	±270 °	350 ° /s
	动作轴	动作范围	最大速度																					
	手臂旋转 (JT1)	±180 °	200 ° /s																					
	手臂前后 (JT2)	+135 ° 至－95 °	180 ° /s																					
	手臂上下 (JT3)	+60 ° 至－155 °	225 ° /s																					
	手腕旋转 (JT4)	±270 °	700 ° /s																					
	手腕弯曲 (JT5)	±120 °	500 ° /s																					
	手腕扭转 (JT6)	±270 °	350 ° /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[*]</td></tr><tr><td>JT4</td><td>8.5N・m</td><td>0.20kg・m²</td></tr><tr><td>JT5</td><td>8.5N・m</td><td>0.20kg・m²</td></tr><tr><td>JT6</td><td>4.0N・m</td><td>0.10kg・m²</td></tr></table>				最大负载扭矩	负载惯性矩 [*]	JT4	8.5N・m	0.20kg・m ²	JT5	8.5N・m	0.20kg・m ²	JT6	4.0N・m	0.10kg・m ²									
		最大负载扭矩	负载惯性矩 [*]																					
	JT4	8.5N・m	0.20kg・m ²																					
	JT5	8.5N・m	0.20kg・m ²																					
	JT6	4.0N・m	0.10kg・m ²																					
[*] 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。																								
9. 质量	25kg（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： 10至35℃																							
	相对湿度： 35至85%（无结露）																							
12. 表面精加工	耐VHP灭菌电镀及抛光（#400相当） ^{*3}																							
13. 防护等级	手腕部：IP67相当 基轴部：IP65相当																							
14. 清洁度	ISO 5级																							
15. 内置功能	传感器线束	8个电路																						
	内置阀 ^{*2}	双/单电磁阀 总计2个电路以内																						
	底座部空气连接口 ^{*2}	2个端口：Rc 1/4																						
	手部用空气配管 ^{*2}	φ4×最多4根																						
16. 支持灭菌	支持过氧化氢气体（VHP）灭菌（干） 参考浓度：400至1,200ppm																							
17. 编码器电池	外置 延长线束 3m																							
18. 分离线束	底面连接																							
19. I/O类型	NPN（SINK）																							
20. 选购件	编码器电池	外置 延长线束 1至5m（每1m）																						
	I/O类型	PNP（SOURCE）																						
	外部轴马达 ^{*1}	50W 无刷马达 共2PC以内																						
	安装方法	壁挂式																						

有关维护零件和备件, 请另行咨询。

^{*1} 仅限伺服工具规格

^{*2} 仅限气动工具规格

^{*3} 为防止电镀剥落, 运输、保管、安装及使用时应避免接触含氯药剂及氯气环境。



MC004V
WORKING RANGE