

# 標準仕様書

MC004V-B00x  
MC004V-B01x

作成A 2021年01月20日  
改訂B 2024年03月05日

川崎重工業株式会社  
ロボットディビジョン

仕様書番号 : 90151-0353DJB

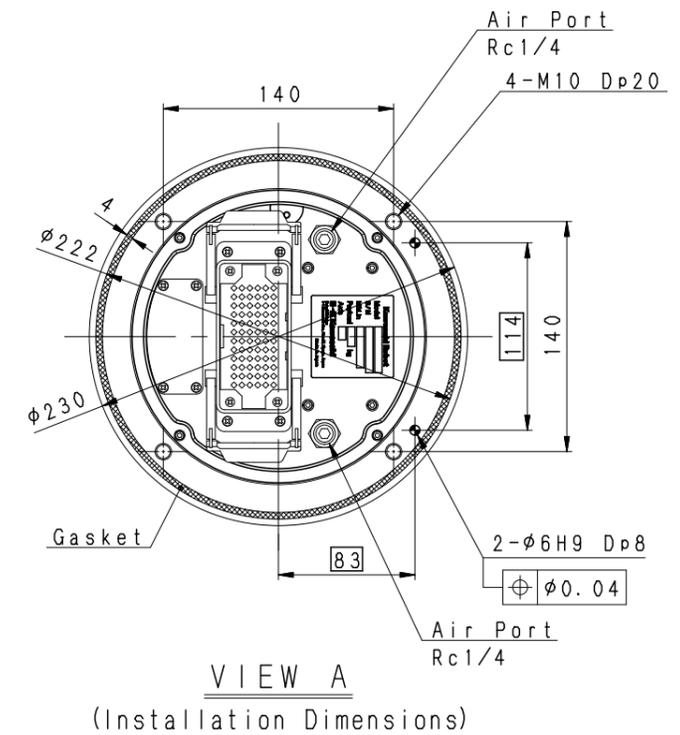
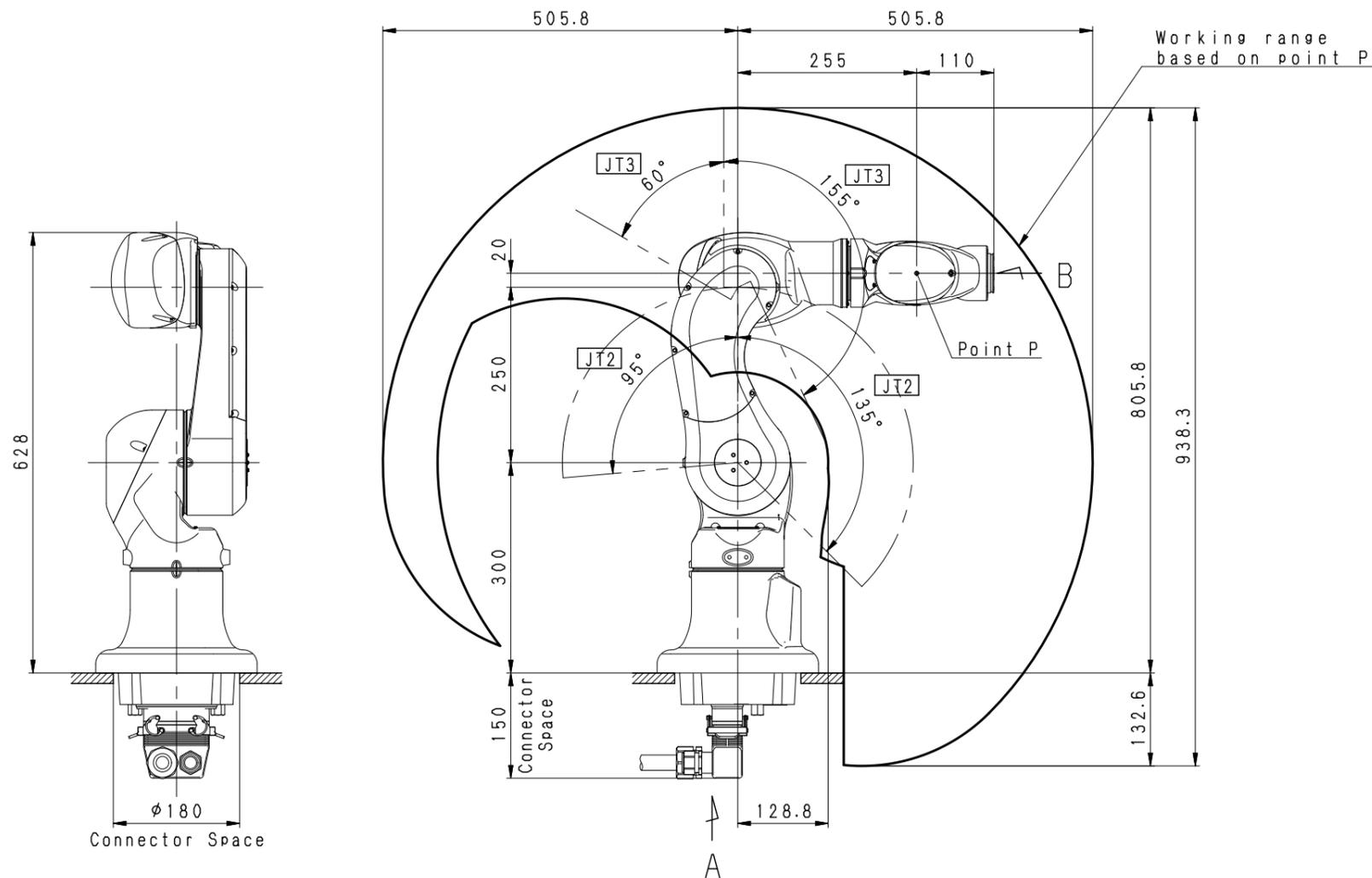
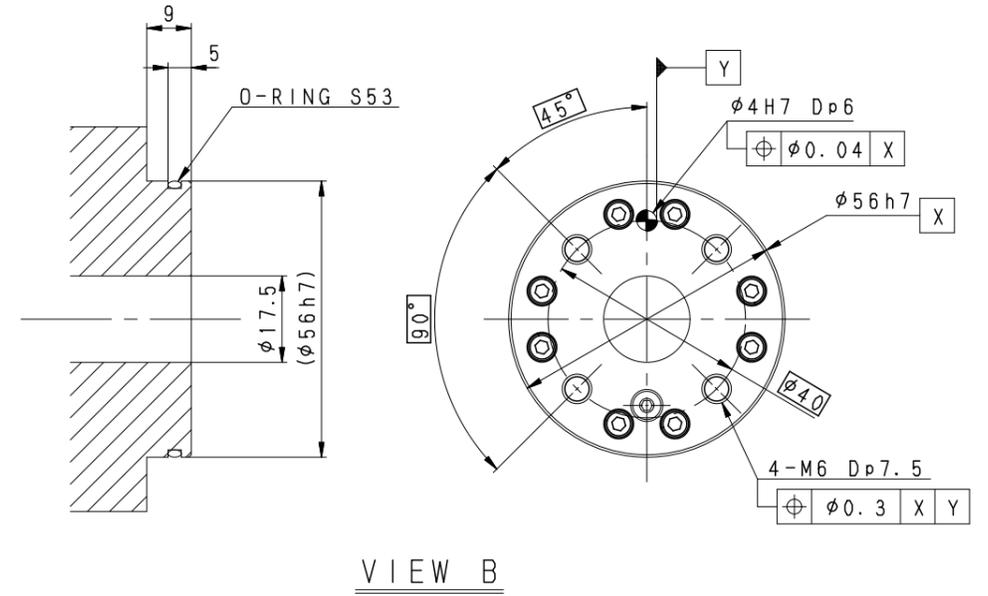
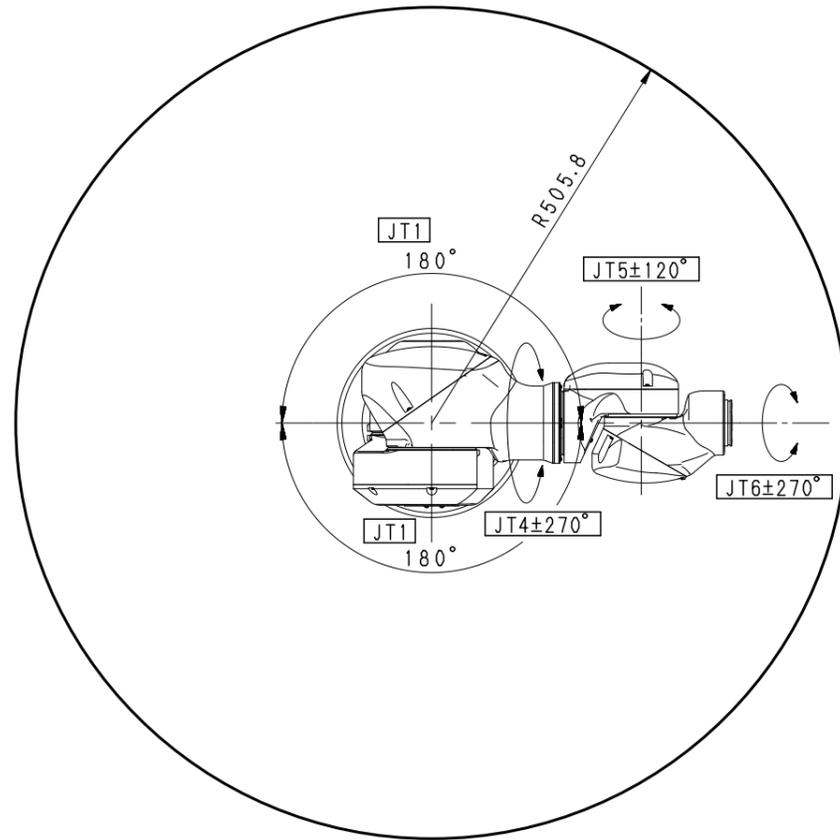
## ロボット仕様

1. 機械型式	MC004V-Bxxx																						
	B00x : エアツール仕様 B01x : サーボツール仕様																						
2. アーム形式	垂直多関節型																						
3. 自由度	6軸 (オプション 8軸 <sup>1</sup> )																						
4. 最大可搬質量	4 kg																						
5. 最大リーチ	505.8 mm																						
6. 位置繰り返し精度	±0.028 mm (手首フランジ面) ISO9283に準拠																						
7. 構成軸仕様	<table border="1"> <thead> <tr> <th>動作軸</th> <th>動作範囲</th> <th>最大速度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>腕旋回 (JT1)</td> <td>±180°</td> <td>200°/s</td> </tr> <tr> <td>腕前後 (JT2)</td> <td>+135° - -95°</td> <td>180°/s</td> </tr> <tr> <td>腕上下 (JT3)</td> <td>+60° - -155°</td> <td>225°/s</td> </tr> <tr> <td>手首回転 (JT4)</td> <td>±270°</td> <td>700°/s</td> </tr> <tr> <td>手首曲げ (JT5)</td> <td>±120°</td> <td>500°/s</td> </tr> <tr> <td>手首捻り (JT6)</td> <td>±270°</td> <td>350°/s</td> </tr> </tbody> </table>		動作軸	動作範囲	最大速度	腕旋回 (JT1)	±180°	200°/s	腕前後 (JT2)	+135° - -95°	180°/s	腕上下 (JT3)	+60° - -155°	225°/s	手首回転 (JT4)	±270°	700°/s	手首曲げ (JT5)	±120°	500°/s	手首捻り (JT6)	±270°	350°/s
	動作軸	動作範囲	最大速度																				
	腕旋回 (JT1)	±180°	200°/s																				
	腕前後 (JT2)	+135° - -95°	180°/s																				
	腕上下 (JT3)	+60° - -155°	225°/s																				
	手首回転 (JT4)	±270°	700°/s																				
	手首曲げ (JT5)	±120°	500°/s																				
	手首捻り (JT6)	±270°	350°/s																				
8. 手首軸許容負荷	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>最大負荷トルク</th> <th>負荷慣性モーメント*</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>JT4</td> <td>8.5 N・m</td> <td>0.20 kg・m<sup>2</sup></td> </tr> <tr> <td>JT5</td> <td>8.5 N・m</td> <td>0.20 kg・m<sup>2</sup></td> </tr> <tr> <td>JT6</td> <td>4.0 N・m</td> <td>0.10 kg・m<sup>2</sup></td> </tr> </tbody> </table>			最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*	JT4	8.5 N・m	0.20 kg・m <sup>2</sup>	JT5	8.5 N・m	0.20 kg・m <sup>2</sup>	JT6	4.0 N・m	0.10 kg・m <sup>2</sup>									
		最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*																				
	JT4	8.5 N・m	0.20 kg・m <sup>2</sup>																				
	JT5	8.5 N・m	0.20 kg・m <sup>2</sup>																				
JT6	4.0 N・m	0.10 kg・m <sup>2</sup>																					
注* この表の中の値は、手首各軸に許容される最大トルクが負荷された時、許容される負荷慣性モーメントを示します。 その他詳細につきましては、別途当社まで御問い合わせください。																							
9. 質量	25 kg (除く、オプション品)																						
10. 設置方法	床置き、天吊り																						
11. 設置環境	周囲温度:	10 - 35																					
	相対湿度:	35 - 85 % (但し、結露無きこと)																					
12. 表面仕上げ	VHP滅菌耐性めっき及びバフ研磨(#400相当)																						
13. 保護等級	手首部: IP67 相当 基軸部: IP65 相当																						
14. クリーン度	ISOクラス5																						
15. 内蔵機能	センサハーネス	8回路																					
	内蔵バルブ <sup>2</sup>	ダブル/シングルソレノイドバルブ 計2回路以内																					
	ベース部エア接続口 <sup>2</sup>	2ポート: Rc 1/4																					
	ハンド用エア配管 <sup>2</sup>	4×最大4本																					
16. 滅菌対応	過酸化水素ガス(VHP)滅菌(ドライ)対応 参考濃度: 400 - 1,200 ppm																						
17. エンコーダバッテリー	外付け 延長ハーネス 3 m																						
18. 分離ハーネス	底面接続																						
19. I/Oタイプ	NPN(シンク)																						
20. オプション	エンコーダバッテリー	外付け 延長ハーネス 1 - 5 m (1 m毎)																					
	I/Oタイプ	PNP(ソース)																					
	外部軸モータ <sup>1</sup>	50W ブラシレスモータ 計2PC以内																					

メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談ください。

1 サーボツール仕様のみ

2 エアツール仕様のみ



**MC004V  
WORKING RANGE**