



標 準 仕 様 書

BA006N-B

作成A 2021年10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： 90151-0638DJA

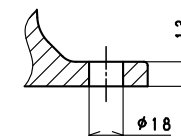
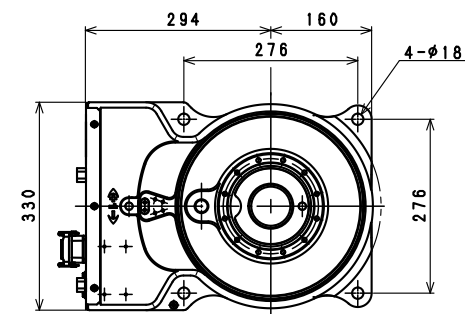
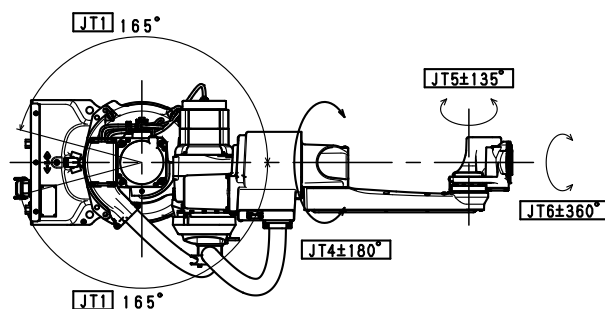
本仕様書の掲載内容は、改良のため予告なく改訂・変更することがあります。

ロボット仕様

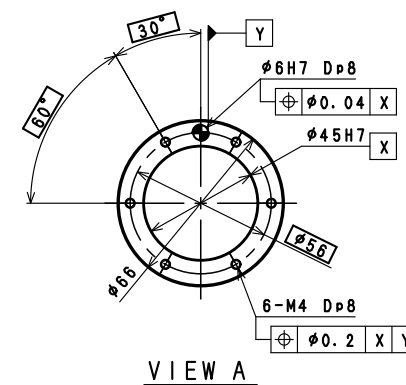
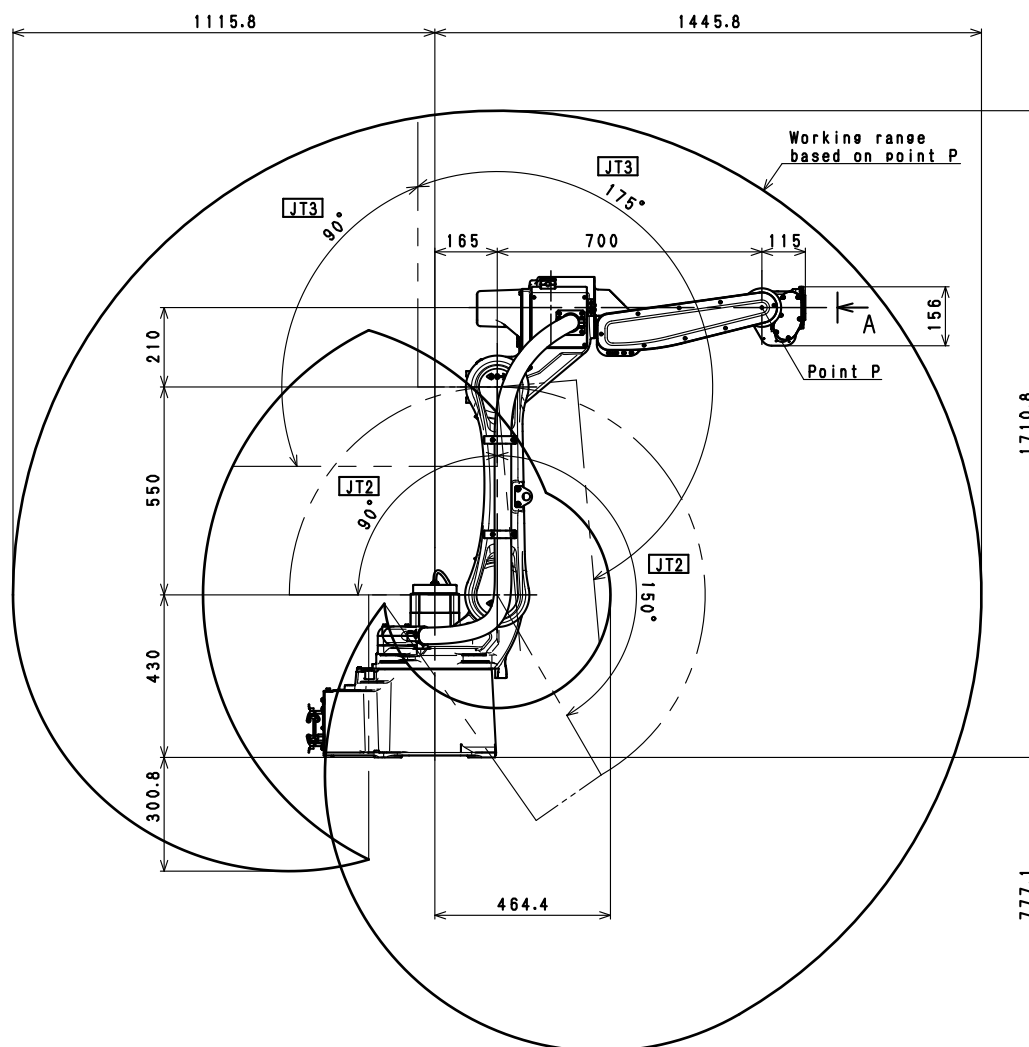
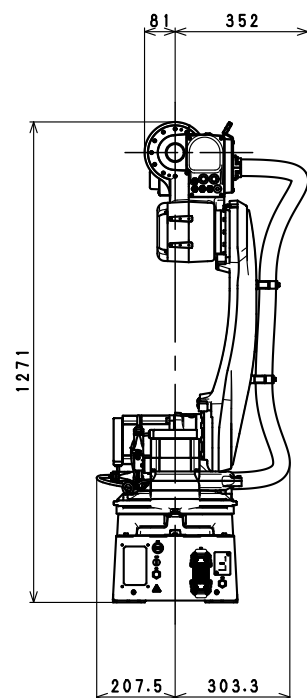
1. 機械型式	BA006N-B																							
2. アーム形式	垂直多関節型																							
3. 自由度	6 軸																							
4. 最大可搬質量	6 kg																							
5. 最大リーチ	1,445 mm																							
6. 位置繰り返し精度	± 0.06 mm(手首フランジ面) ISO9283に準拠																							
7. 構成軸仕様	<table><tr><th>動作軸</th><th>動作範囲</th><th>最大速度</th></tr><tr><td>腕旋回 (JT1)</td><td>± 165 °</td><td>240 ° /s</td></tr><tr><td>腕前後 (JT2)</td><td>+ 150 ° - - 90 °</td><td>240 ° /s</td></tr><tr><td>腕上下 (JT3)</td><td>+ 90 ° - - 175 °</td><td>220 ° /s</td></tr><tr><td>手首回転 (JT4)</td><td>± 180 °</td><td>430 ° /s</td></tr><tr><td>手首曲げ (JT5)</td><td>± 135 °</td><td>430 ° /s</td></tr><tr><td>手首捻り (JT6)</td><td>± 360 °</td><td>650 ° /s</td></tr></table>			動作軸	動作範囲	最大速度	腕旋回 (JT1)	± 165 °	240 ° /s	腕前後 (JT2)	+ 150 ° - - 90 °	240 ° /s	腕上下 (JT3)	+ 90 ° - - 175 °	220 ° /s	手首回転 (JT4)	± 180 °	430 ° /s	手首曲げ (JT5)	± 135 °	430 ° /s	手首捻り (JT6)	± 360 °	650 ° /s
動作軸	動作範囲	最大速度																						
腕旋回 (JT1)	± 165 °	240 ° /s																						
腕前後 (JT2)	+ 150 ° - - 90 °	240 ° /s																						
腕上下 (JT3)	+ 90 ° - - 175 °	220 ° /s																						
手首回転 (JT4)	± 180 °	430 ° /s																						
手首曲げ (JT5)	± 135 °	430 ° /s																						
手首捻り (JT6)	± 360 °	650 ° /s																						
8. 手首軸許容負荷	<table><tr><th></th><th>最大負荷トルク</th><th>負荷慣性モーメント*</th></tr><tr><td>JT4</td><td>12 N・m</td><td>0.4 kg・m²</td></tr><tr><td>JT5</td><td>12 N・m</td><td>0.4 kg・m²</td></tr><tr><td>JT6</td><td>3.75 N・m</td><td>0.07 kg・m²</td></tr></table> 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。				最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*	JT4	12 N・m	0.4 kg・m ²	JT5	12 N・m	0.4 kg・m ²	JT6	3.75 N・m	0.07 kg・m ²									
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*																						
JT4	12 N・m	0.4 kg・m ²																						
JT5	12 N・m	0.4 kg・m ²																						
JT6	3.75 N・m	0.07 kg・m ²																						
9. 質量	150 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:																							

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。

本ロボットはアーク溶接専用ロボットですので、アーク適用以外での使用については別途御相談ください。



Installation Dimensions



VIEW A

BA006N-B
WORKING RANGE