



标 准 规 格 书

BA006L-B

创建A 2025年08月22日

川崎重工业株式会社
机器人事业部

规格书编号： 90151-0369DCA

机器人规格

1. 机械型号	BA006L-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	6kg																														
5. 最大覆盖范围	2,036mm																														
6. 位置重复精度	±0.08mm（手腕法兰面）符合ISO9283																														
7. 构成轴规格	<table><tr><th colspan="2">动作轴</th><th>动作范围</th><th>最大速度</th></tr><tr><td>手臂旋转</td><td>(JT1)</td><td>±165 °</td><td>210 ° /s</td></tr><tr><td>手臂前后</td><td>(JT2)</td><td>+150 ° 至 -90 °</td><td>210 ° /s</td></tr><tr><td>手臂上下</td><td>(JT3)</td><td>+90 ° 至 -175 °</td><td>220 ° /s</td></tr><tr><td>手腕旋转</td><td>(JT4)</td><td>±180 °</td><td>430 ° /s</td></tr><tr><td>手腕弯曲</td><td>(JT5)</td><td>±135 °</td><td>430 ° /s</td></tr><tr><td>手腕扭转</td><td>(JT6)</td><td>±360 °</td><td>650 ° /s</td></tr></table>			动作轴		动作范围	最大速度	手臂旋转	(JT1)	±165 °	210 ° /s	手臂前后	(JT2)	+150 ° 至 -90 °	210 ° /s	手臂上下	(JT3)	+90 ° 至 -175 °	220 ° /s	手腕旋转	(JT4)	±180 °	430 ° /s	手腕弯曲	(JT5)	±135 °	430 ° /s	手腕扭转	(JT6)	±360 °	650 ° /s
动作轴		动作范围	最大速度																												
手臂旋转	(JT1)	±165 °	210 ° /s																												
手臂前后	(JT2)	+150 ° 至 -90 °	210 ° /s																												
手臂上下	(JT3)	+90 ° 至 -175 °	220 ° /s																												
手腕旋转	(JT4)	±180 °	430 ° /s																												
手腕弯曲	(JT5)	±135 °	430 ° /s																												
手腕扭转	(JT6)	±360 °	650 ° /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>12N・m</td><td>0.4kg・m²</td></tr><tr><td>JT5</td><td>12N・m</td><td>0.4kg・m²</td></tr><tr><td>JT6</td><td>3.75N・m</td><td>0.07kg・m²</td></tr></table> 注* 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*	JT4	12N・m	0.4kg・m ²	JT5	12N・m	0.4kg・m ²	JT6	3.75N・m	0.07kg・m ²																
	最大负载扭矩	负载惯性矩*																													
JT4	12N・m	0.4kg・m ²																													
JT5	12N・m	0.4kg・m ²																													
JT6	3.75N・m	0.07kg・m ²																													
9. 质量	160kg（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. 内置功能	空气配管（φ8×1根）、气体配管（φ8×1根） 内置焊接电缆（60sq、JT1底座部 - JT3之间）																														
14. 选购件	<table><tr><td>冲击传感器</td><td>BINZEL制造、TOKIN制造等</td></tr><tr><td>焊接焊炬</td><td>350A/500A、风冷/水冷 *包括焊炬 - 送料装置之间的焊接电缆 送料装置用焊接电缆[DAIHEN等]</td></tr><tr><td>内置阀</td><td>双/单电磁阀 总计2个电路以内</td></tr><tr><td>机械挡块</td><td>可变挡块：JT1</td></tr><tr><td>安装基座</td><td>300mmH / 600mmH</td></tr><tr><td>底板</td><td>750mm×750mm</td></tr><tr><td>涂装颜色</td><td></td></tr><tr><td></td><td></td></tr><tr><td></td><td></td></tr></table>			冲击传感器	BINZEL制造、TOKIN制造等	焊接焊炬	350A/500A、风冷/水冷 *包括焊炬 - 送料装置之间的焊接电缆 送料装置用焊接电缆[DAIHEN等]	内置阀	双/单电磁阀 总计2个电路以内	机械挡块	可变挡块：JT1	安装基座	300mmH / 600mmH	底板	750mm×750mm	涂装颜色															
冲击传感器	BINZEL制造、TOKIN制造等																														
焊接焊炬	350A/500A、风冷/水冷 *包括焊炬 - 送料装置之间的焊接电缆 送料装置用焊接电缆[DAIHEN等]																														
内置阀	双/单电磁阀 总计2个电路以内																														
机械挡块	可变挡块：JT1																														
安装基座	300mmH / 600mmH																														
底板	750mm×750mm																														
涂装颜色																															

有关维护零件和备件，请另行咨询。

此机器人为电弧焊专用机器人，因此如需用于电弧应用以外的用途，请另行咨询。

