



## 標 準 仕 様 書

KF121J-D  
KF121J-E

作成A 2017年08月31日  
改訂B 2025年05月27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 : 90151-0222DJB

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。

# 1. 口ボット仕様(床置き、天吊り仕様)

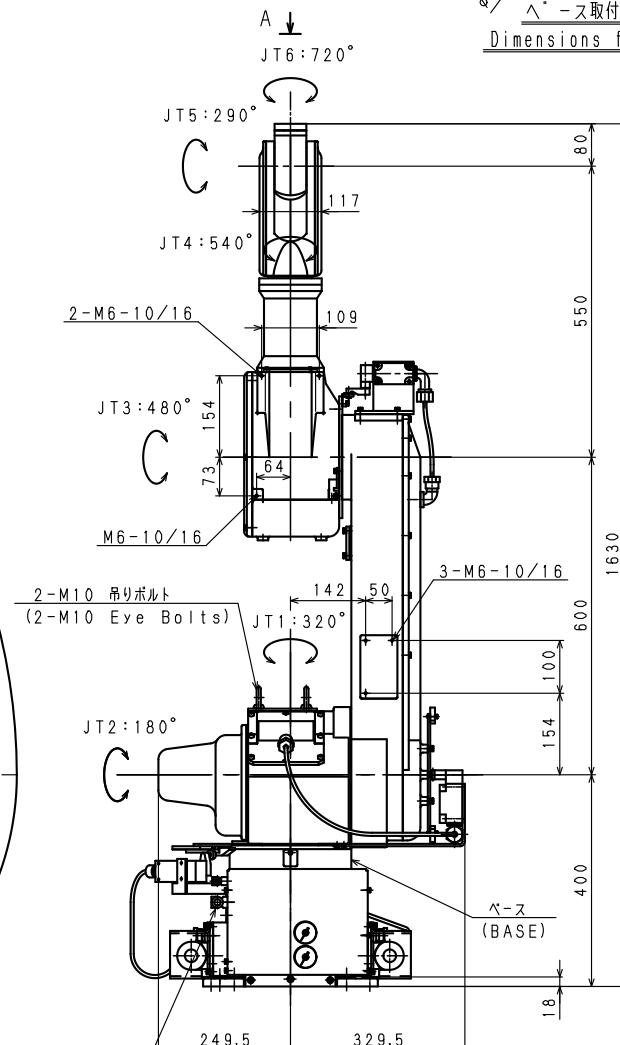
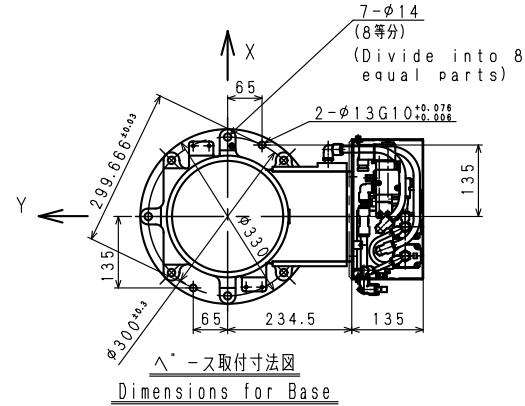
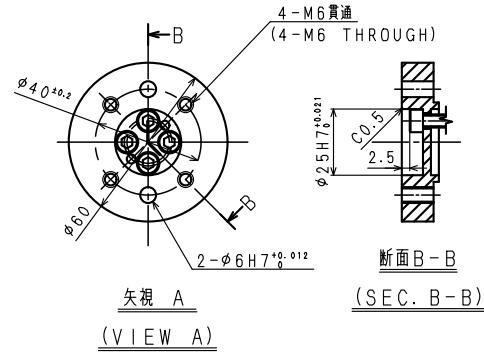
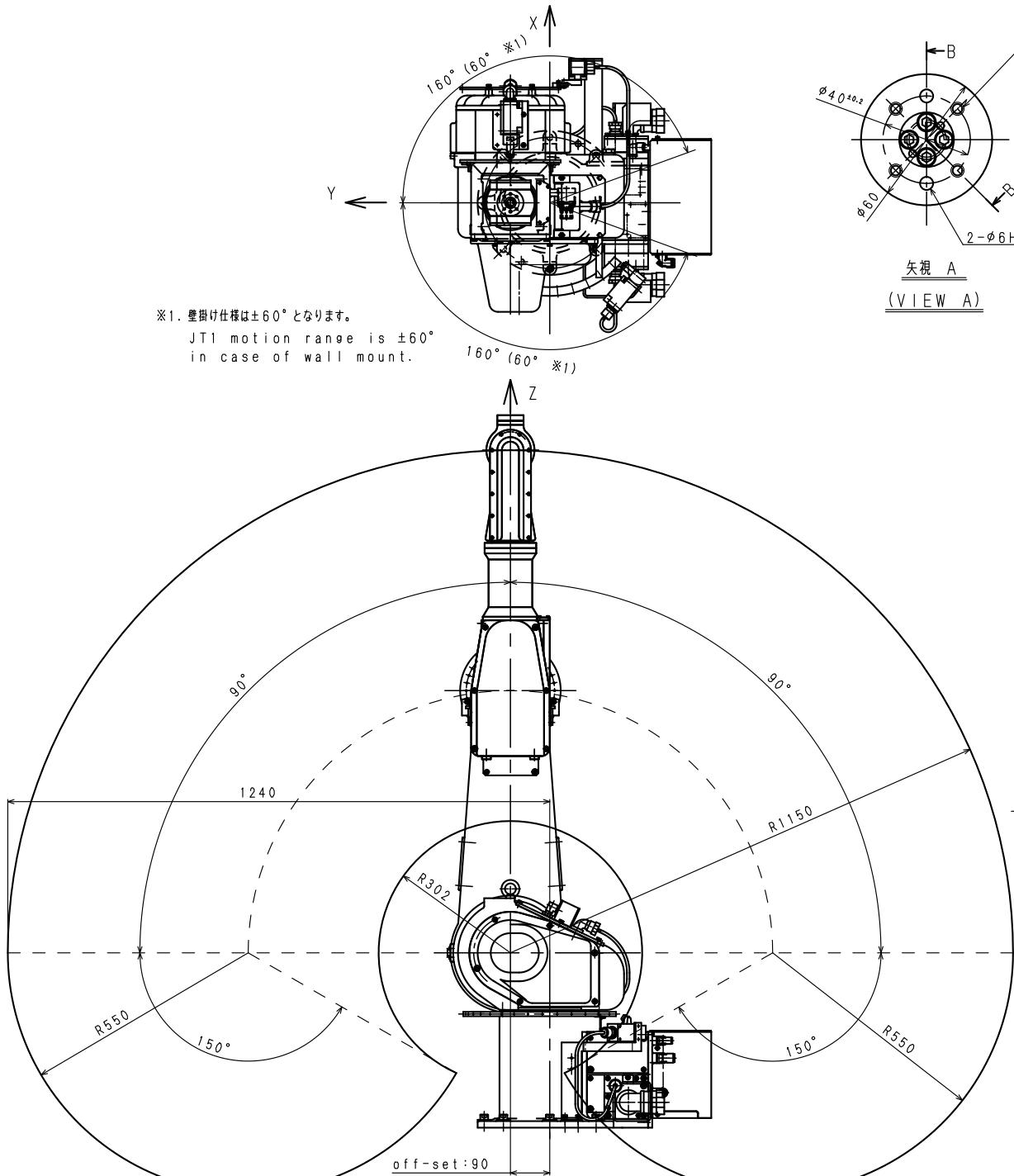
## (1) 本体部仕様

1. 機械型式	KF121J-D														
2. アーム形式	多関節型														
3. 動作自由度	6軸														
4. 構成軸仕様	動作軸	最大動作範囲	最高速度												
	腕旋回 (JT1)	±160°	220°/s												
	腕前後 (JT2)	+90~-90°	120°/s												
	腕上下 (JT3)	+150~-150°	240°/s												
	手首回転 (JT4)	±270°	430°/s												
	手首曲げ (JT5)	±145°	430°/s												
	手首捻り (JT6)	±360°	720°/s												
5. 位置繰返し精度	±0.2mm(手首フランジ面)														
6. 最大可搬質量	5kg														
7. 最大速度	5000mm/s(手首フランジ面) (最大直線補間速度:1500mm/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>7.8 N·m</td><td>0.17 kg·m<sup>2</sup></td></tr> <tr> <td>JT5</td><td>7.8 N·m</td><td>0.17 kg·m<sup>2</sup></td></tr> <tr> <td>JT6</td><td>2.9 N·m</td><td>0.06 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	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>	JT5	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>	JT6	2.9 N·m	0.06 kg·m <sup>2</sup>
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*													
JT4	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>													
JT5	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>													
JT6	2.9 N·m	0.06 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. 駆動電動機	同期型ブラシレスモータ														
10. 作業範囲	添付図1参照														
11. 機械質量	140kg(除く、オプション品)														
12. 塗装色	マンセル10GY9/1相当														
13. 設置方法	床置き、天吊り														
14. 設置環境	周囲温度 0~40°C, 相対湿度 35~85%(但し、結露なきこと)														
15. 防爆構造	内圧防爆+本質安全防爆構造														
16. 供給工ア	清浄、乾燥空気: 0.3 Nm <sup>3</sup> /min、0.3~0.7 MPa 大気圧露点: -17°C 以下														
17. オプション	設置架台(600mmH / 300mmH, ベースプレート(750mm x 750mm)) JT1メカストッパ														
18. その他	メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談下さい。														

# 1. 口ボット仕様(壁掛け仕様)

## (1) 本体部仕様

1. 機械型式	KF121J-E														
2. アーム形式	多関節型														
3. 動作自由度	6軸														
4. 構成軸仕様	動作軸	最大動作範囲	最高速度												
	腕旋回 (JT1)	± 60°	120°/s												
	腕前後 (JT2)	+ 90 ~ - 90°	120°/s												
	腕上下 (JT3)	+ 150 ~ - 150°	240°/s												
	手首回転 (JT4)	± 270°	430°/s												
	手首曲げ (JT5)	± 145°	430°/s												
	手首捻り (JT6)	± 360°	720°/s												
5. 位置繰返し精度	± 0.2mm(手首フランジ面)														
6. 最大可搬質量	5 kg														
7. 最大速度	3600mm/s(手首フランジ面) (最大直線補間速度: 1500mm/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>7.8 N·m</td><td>0.17 kg·m<sup>2</sup></td></tr> <tr> <td>JT5</td><td>7.8 N·m</td><td>0.17 kg·m<sup>2</sup></td></tr> <tr> <td>JT6</td><td>2.9 N·m</td><td>0.06 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	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>	JT5	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>	JT6	2.9 N·m	0.06 kg·m <sup>2</sup>
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*													
JT4	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>													
JT5	7.8 N·m	0.17 kg·m <sup>2</sup>													
JT6	2.9 N·m	0.06 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. 駆動電動機	同期型ブラシレスモータ														
10. 作業範囲	添付図1参照														
11. 機械質量	140kg(除く、オプション品)														
12. 塗装色	マンセル10GY9/1相当														
13. 設置方法	壁掛け														
14. 設置環境	周囲温度 0 ~ 40°C, 相対湿度 35 ~ 85%(但し、結露なきこと)														
15. 防爆構造	内圧防爆 + 本質安全防爆構造														
16. 供給工ア	清浄、乾燥空気: 0.3 Nm <sup>3</sup> /min, 0.3 ~ 0.7 MPa 大気圧露点: -17°C 以下														
17. オプション	設置架台	ベースプレート(750mm x 750mm)													
	JT1メカストッパ														
18. その他	メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談下さい。														



エア供給口 (チューブ径Ø12)  
Purging air inlet port  
(Tube diameter Ø12)

添付図1 (Fig. 1)

KF121J

全体動作図

MOVEMENT &amp; DIMENSIONS