



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. ロボット仕様 (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	5 kg														
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><tr><td></td><td>最大負荷トルク</td><td>負荷慣性モーメント*</td></tr><tr><td>JT4</td><td>7.8 N・m</td><td>0.17 kg・m²</td></tr><tr><td>JT5</td><td>7.8 N・m</td><td>0.17 kg・m²</td></tr><tr><td>JT6</td><td>2.9 N・m</td><td>0.06 kg・m²</td></tr></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 ²	JT5	7.8 N・m	0.17 kg・m ²	JT6	2.9 N・m	0.06 kg・m ²
		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 ²												
	JT5	7.8 N・m	0.17 kg・m ²												
	JT6	2.9 N・m	0.06 kg・m ²												
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 , 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 エ ア	清浄、乾燥空気:0.3Nm ³ / min、0.3 ~ 0.7MPa 大気圧露点: - 17 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メカストップ														
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. ロボット仕様(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		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 ²
	JT5	7.8 N・m	0.17 kg・m ²
	JT6	2.9 N・m	0.06 kg・m ²
	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 , 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 エ ア	清浄、乾燥空気:0.3Nm ³ / min、0.3 ~ 0.7MPa 大気圧露点: - 17 以下		
17. オ プ シ ョ ン	設置架台	ベースプレート(750mm x 750mm)	
		JT1メカストップ	
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。		

