



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
改訂C 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 : 90151-0353DJC

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

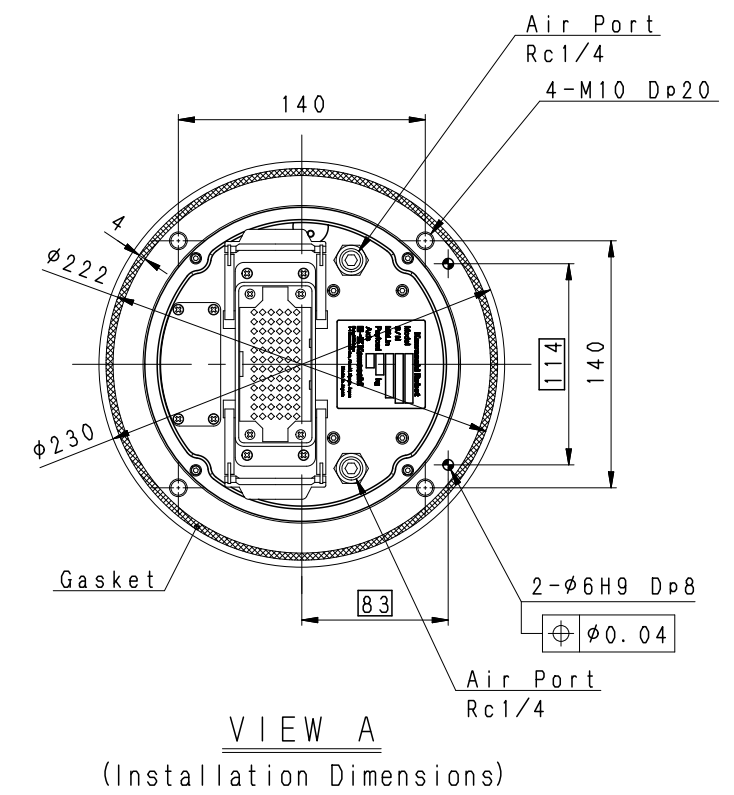
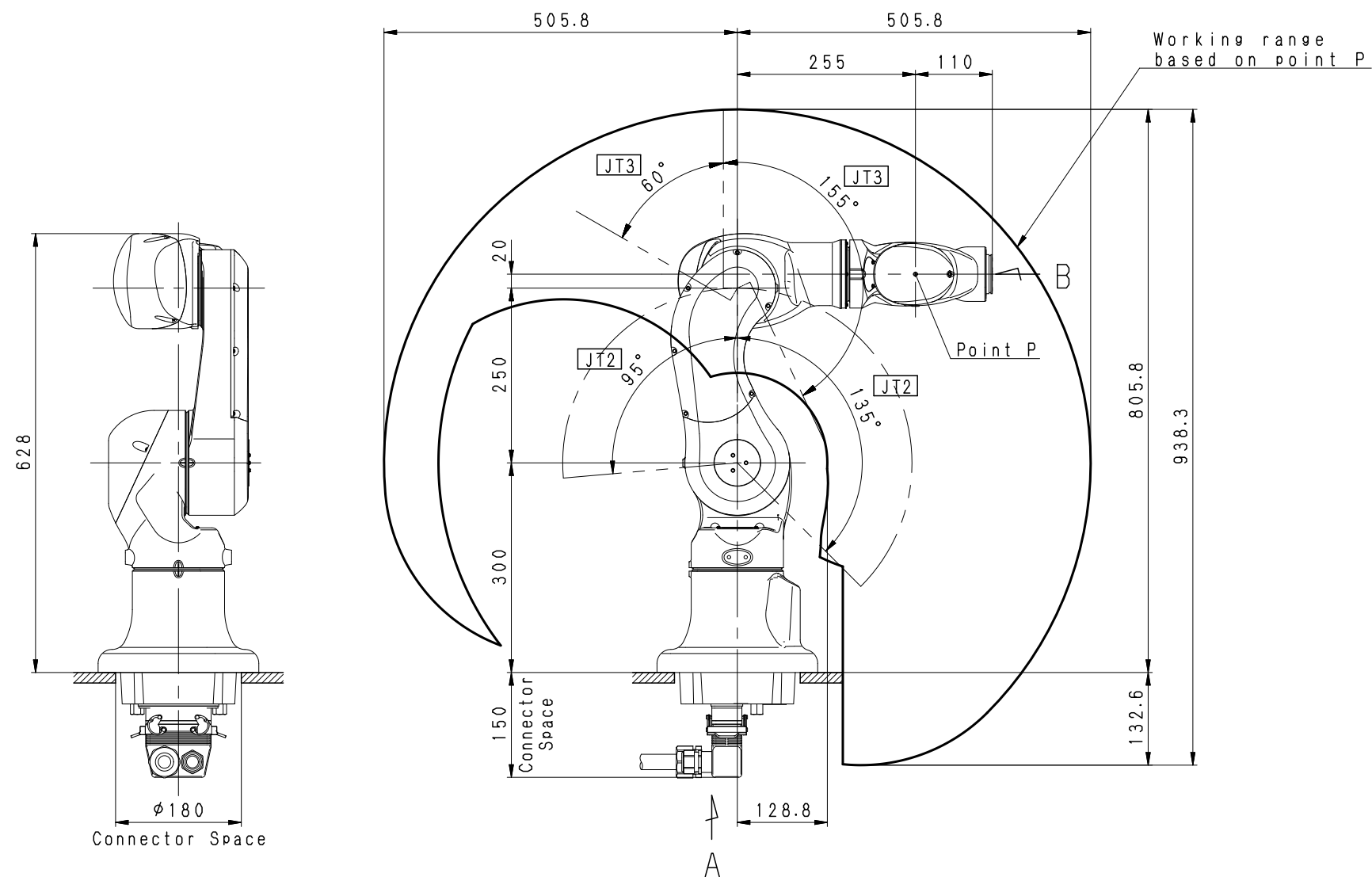
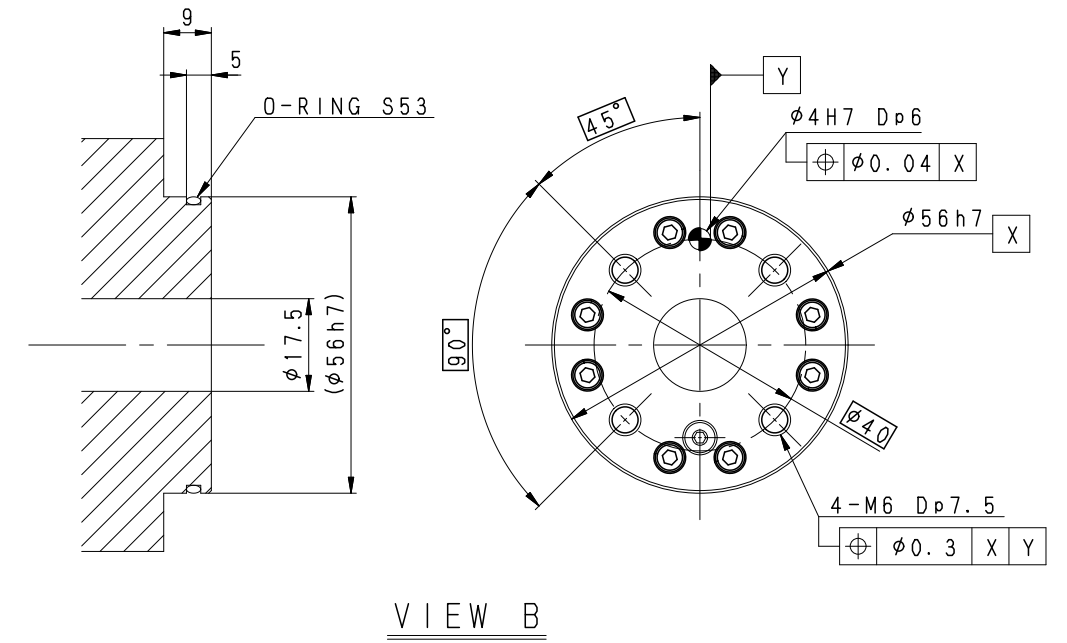
1. 機械型式	MC004V-Bxxx B00x : エアツール仕様 B01x : サーボツール仕様																							
2. アーム形式	垂直多関節型																							
3. 自由度	6軸 (オプション 8軸 ¹⁾)																							
4. 最大可搬質量	4 kg																							
5. 最大リーチ	505.8 mm																							
6. 位置繰り返し精度	± 0.028 mm(手首フランジ面) ISO9283に準拠																							
7. 構成軸仕様	<table><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>± 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></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><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>8.5 N・m</td><td>0.20 kg・m²</td></tr><tr><td>JT5</td><td>8.5 N・m</td><td>0.20 kg・m²</td></tr><tr><td>JT6</td><td>4.0 N・m</td><td>0.10 kg・m²</td></tr></table> <p>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。</p>				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 ²	JT5	8.5 N・m	0.20 kg・m ²	JT6	4.0 N・m	0.10 kg・m ²									
	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 ²																						
JT5	8.5 N・m	0.20 kg・m ²																						
JT6	4.0 N・m	0.10 kg・m ²																						
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) ³																							
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	<table><tr><td>センサハーネス</td><td>8回路</td></tr><tr><td>内蔵バルブ²</td><td>ダブル/シングルソレノイドバルブ 計2回路以内</td></tr><tr><td>ベース部エア接続口²</td><td>2ポート: Rc 1/4</td></tr><tr><td>ハンド用エア配管²</td><td>4×最大4本</td></tr></table>			センサハーネス	8回路	内蔵バルブ ²	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 ²	2ポート: Rc 1/4	ハンド用エア配管 ²	4×最大4本													
センサハーネス	8回路																							
内蔵バルブ ²	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 ²	2ポート: Rc 1/4																							
ハンド用エア配管 ²	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	<table><tr><td>エンコーダバッテリー</td><td>外付け 延長ハーネス 1 - 5 m(1 m毎)</td></tr><tr><td>I/Oタイプ</td><td>PNP(ソース)</td></tr><tr><td>外部軸モータ¹</td><td>50W ブラシレスモータ 計2PC以内</td></tr><tr><td>設置方法</td><td>壁掛け</td></tr></table>			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 ¹	50W ブラシレスモータ 計2PC以内	設置方法	壁掛け													
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 ¹	50W ブラシレスモータ 計2PC以内																							
設置方法	壁掛け																							

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

3 めっきを剥離させる可能性があるため、運搬・保管・据付・使用の際は塩素系の薬剤及び雰囲気は避けてください。



MC004V
WORKING RANGE