Kawasaki Robotics

標 準 仕 様 書

RA010L-A

作成A　2015年02月18日
改訂B　2018年05月25日
改訂C　2020年10月13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：　90151-0049DJC

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	RA010L-A
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	10 kg
5. 最大リーチ	1,925 mm
6. 位置繰り返し精度	±0.05 mm（手首フランジ面）　ISO9283に準拠

7. 構成軸仕様

動作軸	動作範囲	最大速度
腕旋回　(JT1)	±180 °	190 °/s
腕前後　(JT2)	＋155 ° － －105 °	205 °/s
腕上下　(JT3)	＋150 ° － －163 °	210 °/s
手首回転　(JT4)	±270 °	400 °/s
手首曲げ　(JT5)	±145 °	360 °/s
手首捻り　(JT6)	±360 °	610 °/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	22 N･m	0.7 kg･m^2
JT5	22 N･m	0.7 kg･m^2
JT6	10 N･m	0.2 kg･m^2

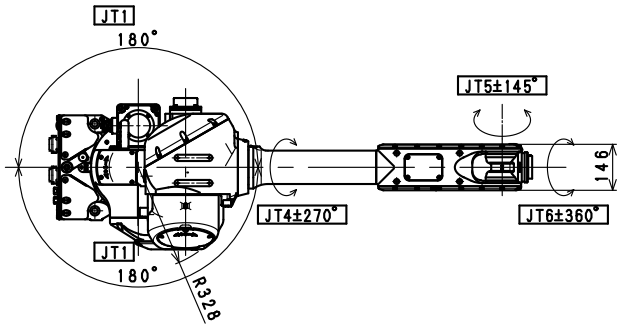
注* この表の中の値は、手首各軸に許容される最大トルクが負荷された時、許容される負荷慣性モーメントを示します。
その他詳細につきましては、別途当社まで御問い合わせください。

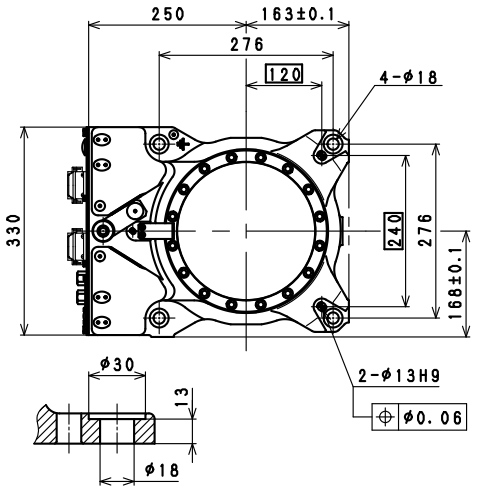
9. 質量	230 kg（除く、オプション品）
10. 設置方法	床置き、天吊り
11. 設置環境	周囲温度:　0 - 45 ℃
	相対湿度:　35 - 85 %（但し、結露無きこと）
12. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当
13. 保護等級	IP65 相当
14. 内蔵機能	エア配管（φ8×2本）

15. オプション

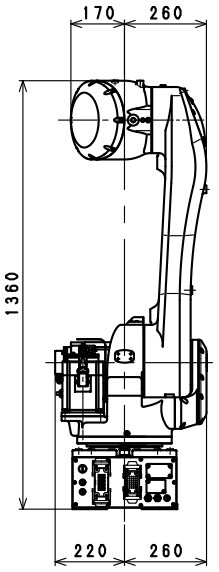
ショックセンサ	川重製、その他
トーチブラケット	350A用 / 500A用標準ブラケット、その他
内蔵バルブ	ダブル / シングルソレノイドバルブ　計4回路以内
メカストッパ	可変ストッパ JT1/JT2/JT3用
塗装色指定	
設置仕様	壁掛け仕様
設置架台	300 mmH / 600 mmH
ベースプレート	750 mm×750 mm

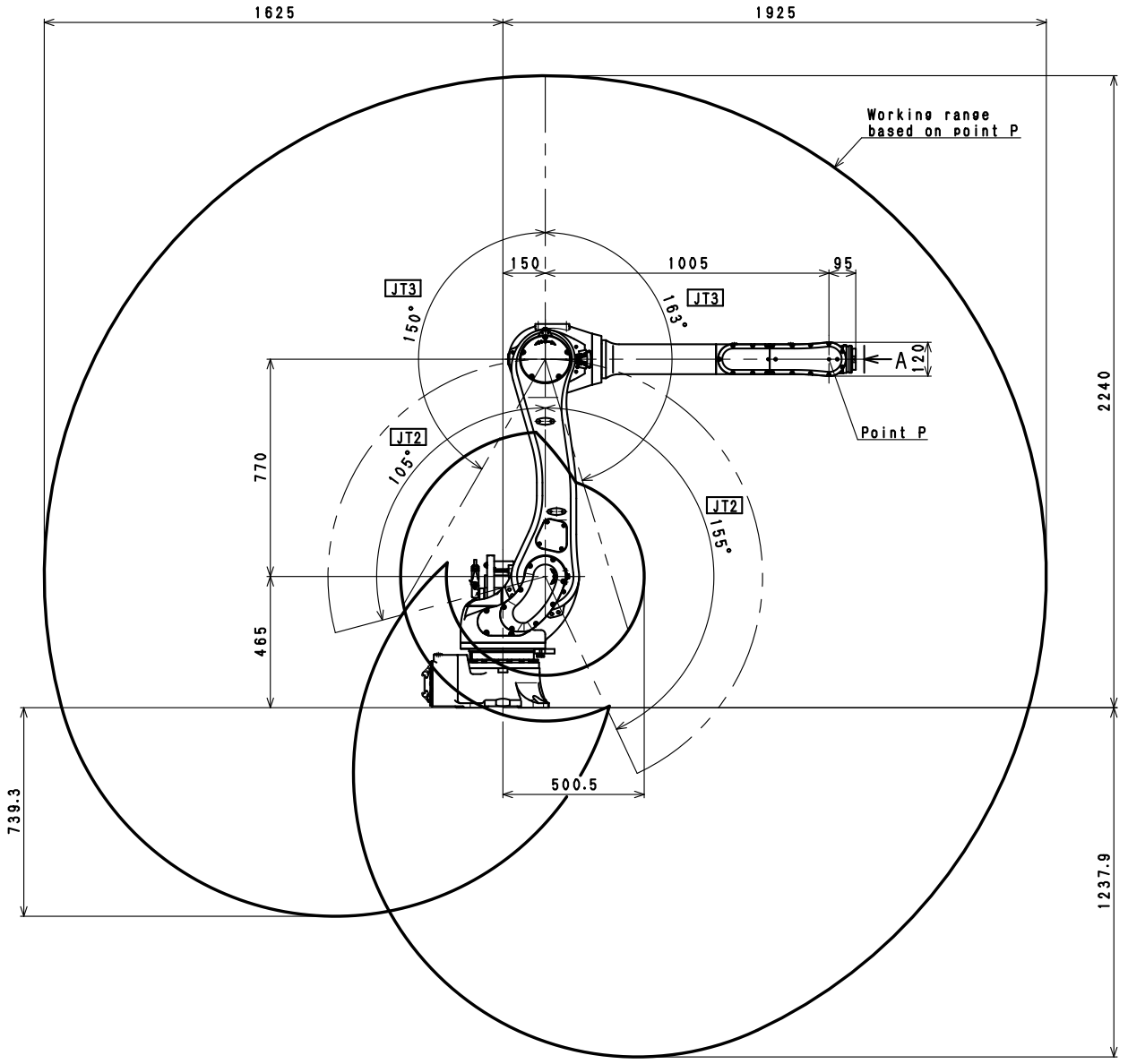
メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談ください。

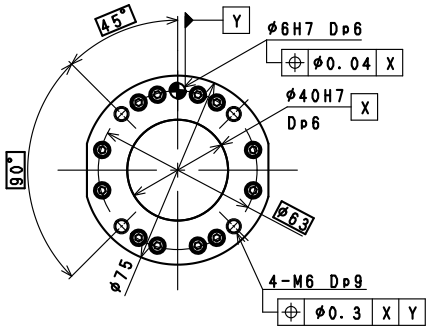




Installation Dimensions







VIEW A

RA010L

WORKING RANGE