



## 標 準 仕 様 書

RS025N-A

作成A 2021年06月01日  
改訂B 2021年12月08日

川崎重工業株式会社  
ロボットディビジョン

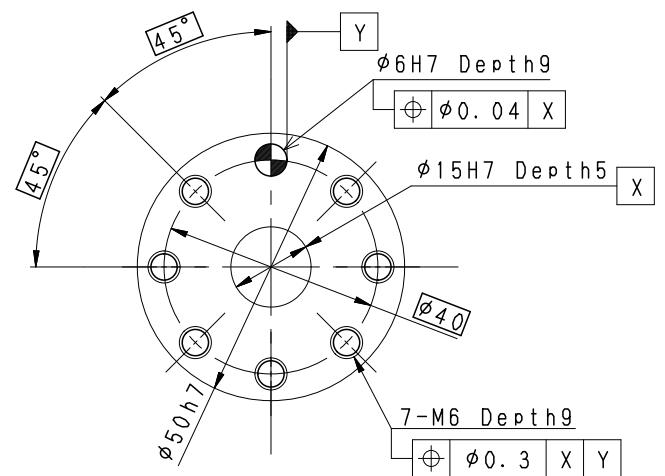
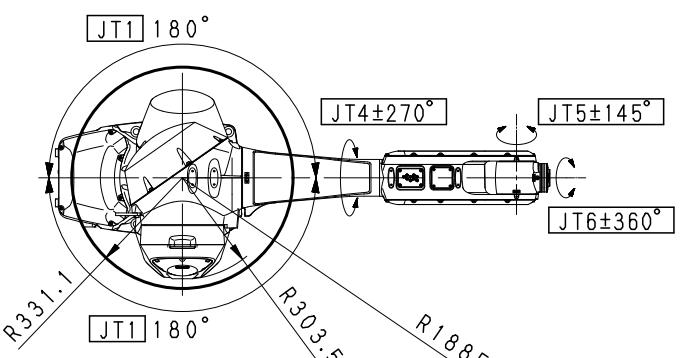
仕様書番号 : 90151-0328DJB

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。

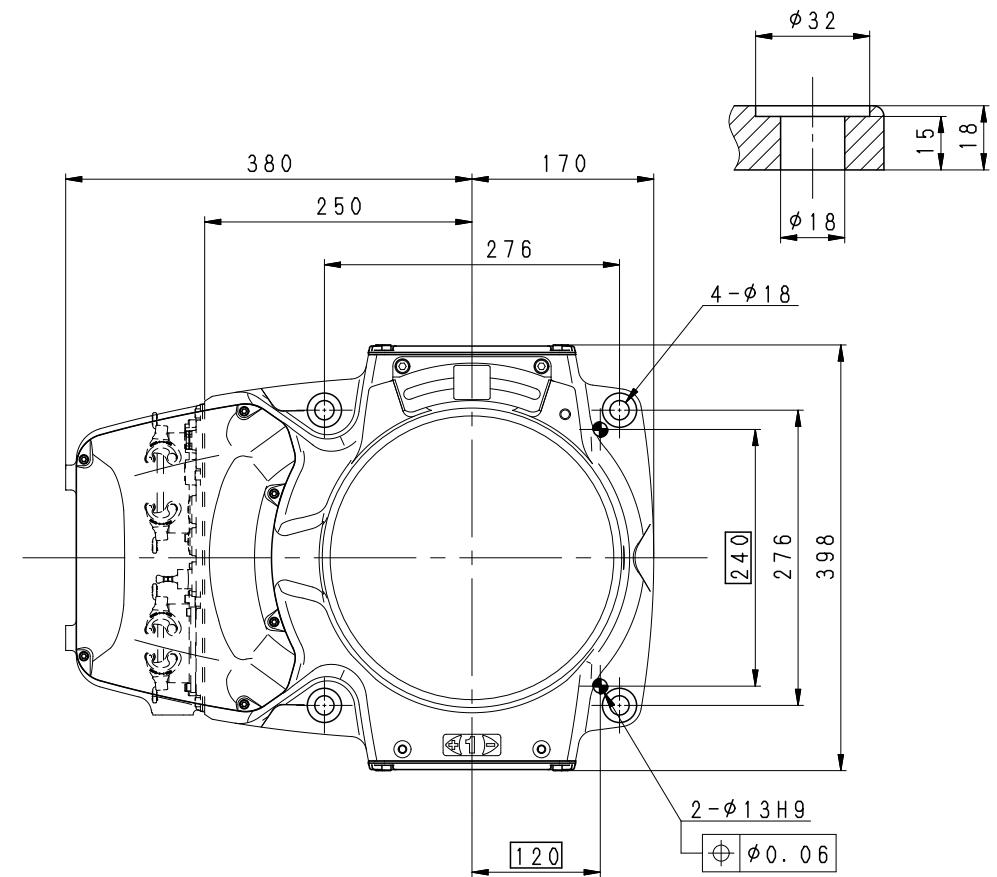
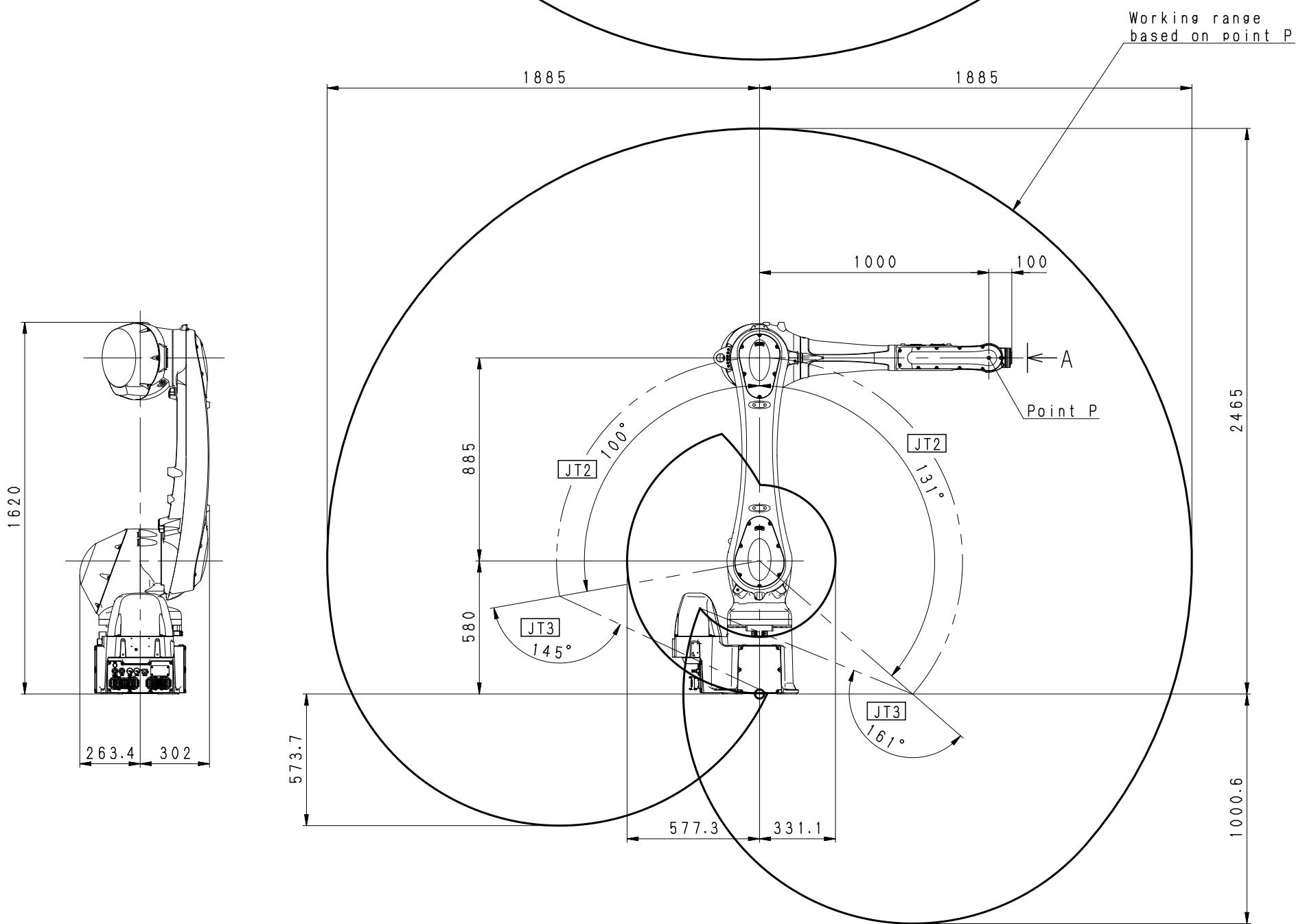
## ロボット仕様

1. 機械型式	RS025N-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	25 kg																							
5. 最大リーチ	1,885 mm																							
6. 位置繰り返し精度	$\pm 0.04 \text{ mm}$ (手首フランジ面) ISO9283に準拠																							
7. 構成軸仕様	<table border="1"> <thead> <tr> <th>動作軸</th> <th>動作範囲</th> <th>最大速度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>腕旋回 (JT1)</td> <td><math>\pm 180^\circ</math></td> <td><math>215^\circ/\text{s}</math></td> </tr> <tr> <td>腕前後 (JT2)</td> <td><math>+131^\circ - - 100^\circ</math></td> <td><math>215^\circ/\text{s}</math></td> </tr> <tr> <td>腕上下 (JT3)</td> <td><math>+145^\circ - - 161^\circ</math></td> <td><math>270^\circ/\text{s}</math></td> </tr> <tr> <td>手首回転 (JT4)</td> <td><math>\pm 270^\circ</math></td> <td><math>420^\circ/\text{s}</math></td> </tr> <tr> <td>手首曲げ (JT5)</td> <td><math>\pm 145^\circ</math></td> <td><math>420^\circ/\text{s}</math></td> </tr> <tr> <td>手首捻り (JT6)</td> <td><math>\pm 360^\circ</math></td> <td><math>780^\circ/\text{s}</math></td> </tr> </tbody> </table>			動作軸	動作範囲	最大速度	腕旋回 (JT1)	$\pm 180^\circ$	$215^\circ/\text{s}$	腕前後 (JT2)	$+131^\circ - - 100^\circ$	$215^\circ/\text{s}$	腕上下 (JT3)	$+145^\circ - - 161^\circ$	$270^\circ/\text{s}$	手首回転 (JT4)	$\pm 270^\circ$	$420^\circ/\text{s}$	手首曲げ (JT5)	$\pm 145^\circ$	$420^\circ/\text{s}$	手首捻り (JT6)	$\pm 360^\circ$	$780^\circ/\text{s}$
動作軸	動作範囲	最大速度																						
腕旋回 (JT1)	$\pm 180^\circ$	$215^\circ/\text{s}$																						
腕前後 (JT2)	$+131^\circ - - 100^\circ$	$215^\circ/\text{s}$																						
腕上下 (JT3)	$+145^\circ - - 161^\circ$	$270^\circ/\text{s}$																						
手首回転 (JT4)	$\pm 270^\circ$	$420^\circ/\text{s}$																						
手首曲げ (JT5)	$\pm 145^\circ$	$420^\circ/\text{s}$																						
手首捻り (JT6)	$\pm 360^\circ$	$780^\circ/\text{s}$																						
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>60 N·m</td> <td><math>2.6 \text{ kg}\cdot\text{m}^2</math></td> </tr> <tr> <td>JT5</td> <td>60 N·m</td> <td><math>2.6 \text{ kg}\cdot\text{m}^2</math></td> </tr> <tr> <td>JT6</td> <td>32 N·m</td> <td><math>1.3 \text{ kg}\cdot\text{m}^2</math></td> </tr> </tbody> </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	60 N·m	$2.6 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$	JT5	60 N·m	$2.6 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$	JT6	32 N·m	$1.3 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$									
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*																						
JT4	60 N·m	$2.6 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$																						
JT5	60 N·m	$2.6 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$																						
JT6	32 N·m	$1.3 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$																						
9. 質量	270 kg (除く、オプション品)																							
10. 設置方法	床置き																							
11. 設置環境	<p>周囲温度: <math>0 - 45^\circ\text{C}</math></p> <p>相対湿度: 35 - 85 % (但し、結露無きこと)</p>																							
12. 塗装色	マンセル 10GY9/1相当																							
13. 保護等級	IP67相当																							
14. 内蔵機能	エア配管 ( 8 × 2本)																							
15. オプション	<p>センサハーネス 12回路</p> <p>内蔵バルブ ダブル / シングルソレノイドバルブ (計3回路以内)</p> <p>エアー3点セット フィルター / レギュレータ / ミストセパレータ</p> <p>メカストッパー 可変ストッパー: JT1用</p> <p>設置架台 300 mmH / 600 mmH</p> <p>ベースプレート 750 mm × 750 mm</p>																							

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。



VIEW A



Installation Dimensions

RS025N-A  
WORKING RANGE