

# 标准规格书

WD002NLF61702

**duAro**  
Q A

作成 2019年06月14日

川崎重工业株式会社  
机器人事业中心

图书编号：90101-2911DCA

# 1. 机器人规格

(1) 本体部规格				
1. 机械型号	WD002NF702			
2. 手臂形式	水平多关节型			
3. 动作自由度	各手臂4轴			
4. 构成轴规格	动作轴		最大动作范围	备注
	下手臂 手臂1	手臂旋转 (JT1)	-170 °~+170 °	
		手臂旋转 (JT2)	-140 °~+140 °	
		手臂上下 (JT3)	0mm~+150mm	
		手腕旋转 (JT4)	-360 °~+360 °	
	上手臂 手臂2	手臂旋转 (JT1)	-140 °~+500 °	
		手臂旋转 (JT2)	-140 °~+140 °	
		手臂上下 (JT3)	0mm~+150mm	
手腕旋转 (JT4)		-360 °~+360 °		
5. 重复定位精度	±0.05 mm (手腕法兰面)			
6. 最大负载重量	各手臂2kg (两手臂4kg)			
7. 手腕轴许用负载	轴No.	最大惯量	惯性力矩*	
	JT4	3.9 N·m	0.086 kg·m <sup>2</sup>	
注* 关于其他的详细内容, 请另外垂询我公司。				
8. 驱动电动机	同期型无刷电机 JT1:80W、JT2:80W、JT3:80W、JT4:50W			
9. 作业范围	参照附图			
10. 机器重量	一体型: 约207kg, 分离型: 约87kg (不含选装件)			
11. 机体颜色	手臂: Munsell N-95 等效			
12. 安装方式	地面式			
13. 气源要求	0.2~0.6MPa			
14. 设置环境	环境温度	5~40°C	*2	
	存放温度	-25~70°C	*2	
	相对湿度	35~85%(无结露现象)	*2	
	海拔高度	海拔0m ~ 1000m	*2	
15. 内置功能	空气配管 φ6×1根 (一侧手臂)			
	手臂ID 输入12点、输出8点 (搭载选装阀时占用输出信号)			
16. 选装	空气3联件(残压释放阀、调节器、油雾分离器)			
	追加电磁阀(一侧手臂最多4组)			
	扩展抓手系统			
17. 其他	关于零件保修、备用件请另行商讨。			

(2) 控制部规格		
1. 控制柜型号	F61	
2. 构造	外界空气导入冷却方式	
3. 构成及尺寸	参照附图	
4. 控制轴数	最大10轴（标准8轴，选装2轴）	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 动作方式	手动模式	双腕协调动作、单手腕独立动作 【插补模式】各轴、基础坐标系、工具坐标系
	自动模式	双腕协调动作、单手腕独立动作 【插补模式】各轴插补、直线插补
7. 示教方式	拖拽示教方式、基于平板电脑的简易示教方式	
8. 存储容量	16 MB	
9. 外部操作信号	外部紧急停止	
10. 选装板卡插槽数	2插槽	
11. 操作面板	手动/自动切换开关、起动·停止开关、紧急停止开关	
12. 接口	以太网 (1000BASE-T/100BASE-TX/10BASE-T)	2端口
	RS-232C	1端口
	USB2.0	2端口 ※选装
	USB3.0	1端口 ※选装
13. 重量	参照附图	
14. 所需电源	AC200 - AC230 V $\pm$ 10%，50/60 Hz $\pm$ 2%，单相 最大2.0 kVA ※1	
15. 接地	D种(第3种)接地 100 $\Omega$ 以下（机器人专用接地）、漏电流 10mA以下	
16. 环境温度	5~40 °C	
17. 相对湿度	35~85%(无结露现象)	
18. 涂装色	Munsell 5Y8.5/1 等效	
19. 通用I/O信号数	输入16点/输出16点	
20. 选装	分离线缆	
	操作盒	
	通用I/O追加（输入32点/输出32点~最多 输入64点/输出64点）	
	现场总线	
	1次电源线缆	
	平板电脑（Android OS）+APP	
21. 其他	有关维护，维修零件请另行商谈。	
*1 接入电源以及伺服ON时，电流瞬间达到常态电流的几倍到几十倍。由于电流的突然变化，会使电源电压产生下降，所以请选择能够对应瞬间负荷足够富裕的电源容量。		
*2 关于本表记载范围以外的使用，请另行商讨。		

## 2. 保修期及保修内容

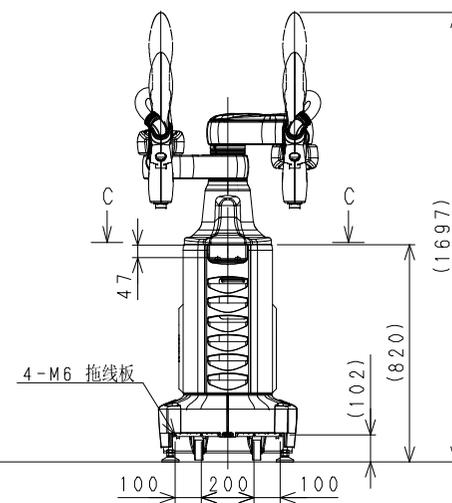
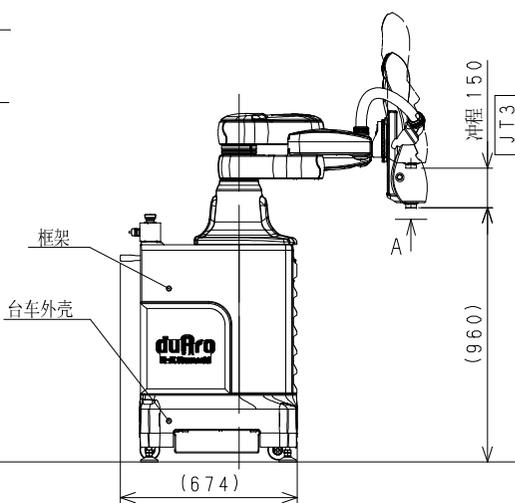
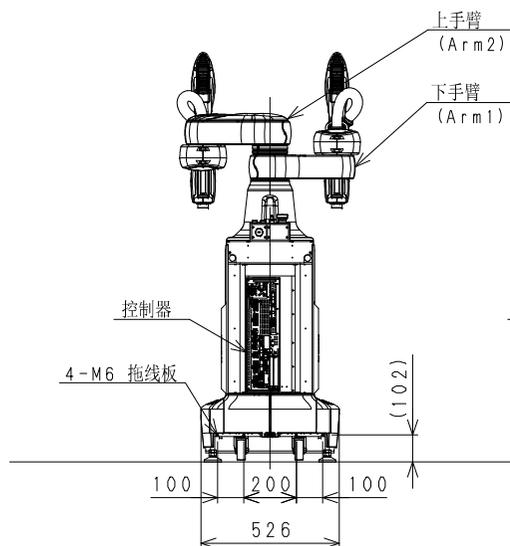
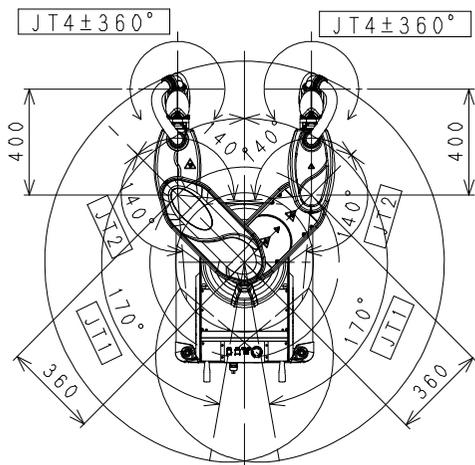
### (1) 保修期

- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置等系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

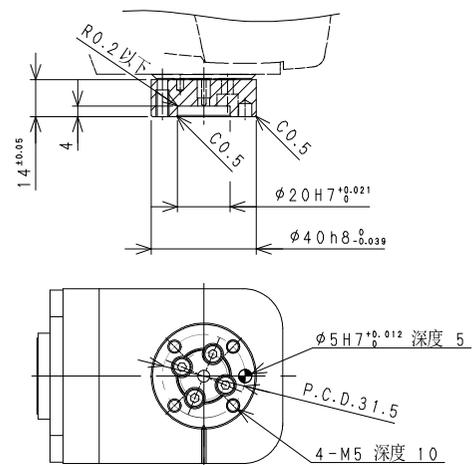
### (2) 保修内容

- 1) 在保修期内，如果是我公司的原因造成的构成本机的零件发生问题，在我公司认可的情况下，提供无偿修理服务。  
另外，上述保修的适应范围仅限我公司交付的制品，除此之外不负任何责任。
- 2) 即使在保修期内，对下列情况也不适用无偿修理服务。
  - ① 没有按「说明书」记载的注意事项操作而发生的故障。
  - ② 由贵公司进行的修理，改造，移动或使用者的不当操作而引发的故障。
  - ③ 因未满足「说明书」的点检，调整，维修要求而发生的故障。
  - ④ 没有使用纯正零件或我公司指定的零件及润滑油而发生的故障。
  - ⑤ 「说明书」上记载的消耗品的消耗及此消耗引起的故障和更换费用。
  - ⑥ 因火灾，地震，水灾，闪电或不适当的使用，或第三者的加害，偷盗等发生的故障。
  - ⑦ 我公司施行范围外的运输及施工而导致的故障。
  - ⑧ 声响，振动，渗油，褪色，生锈及外观上的轻微瑕疵等并非性能上问题的。  
(根据规格的内容，另行签订合同。)
- 3) 此保修只适用于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，贷与，转移至其他国家的情况，另行签订合同。

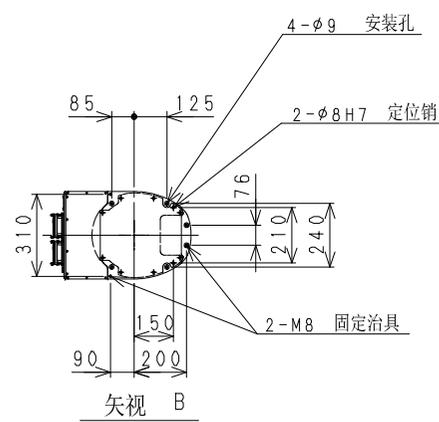
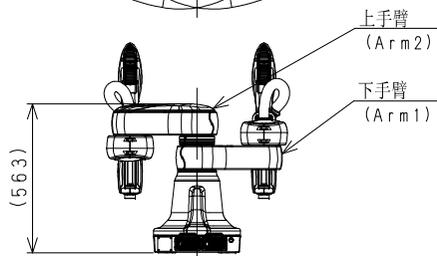
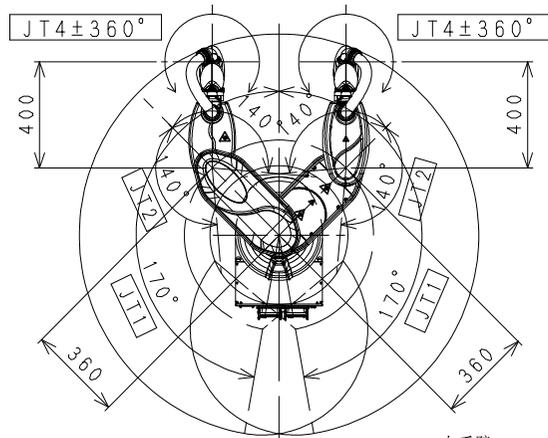
duAro1 综合型



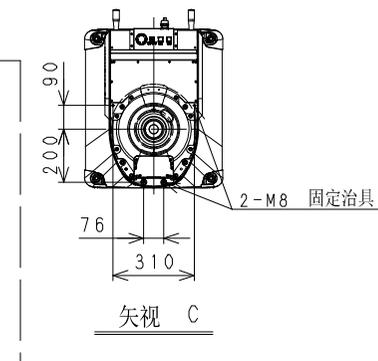
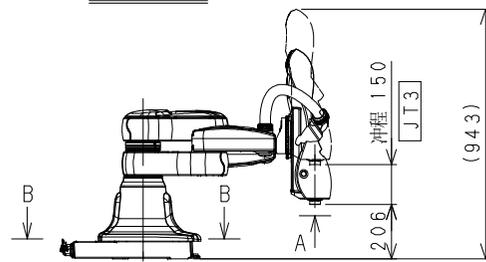
分离类型



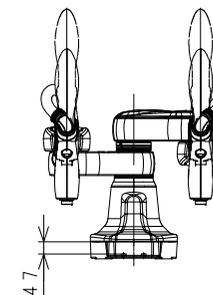
矢视 A  
(S=1/2)



矢视 B

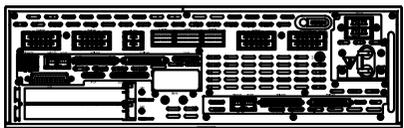


矢视 C

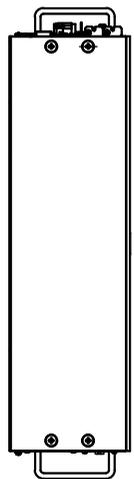


F61 CONTROLLER

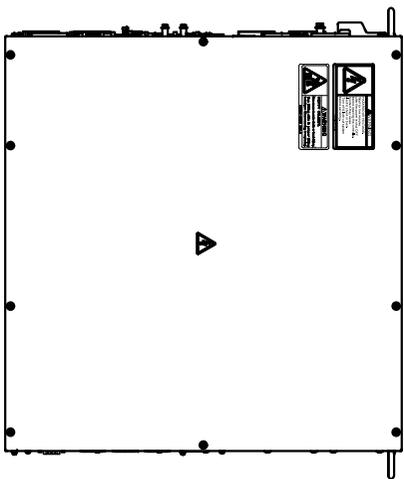
MASS: 13.7Kg (Without any options)



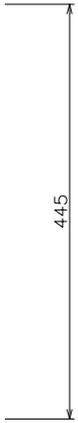
REAR VIEW



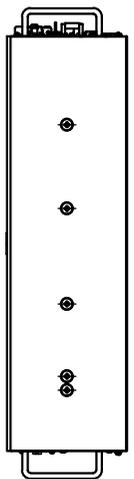
SIDE VIEW



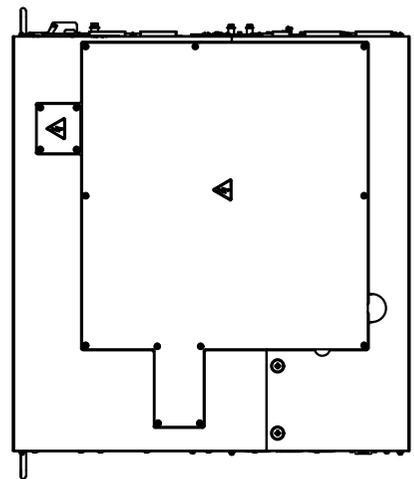
TOP VIEW



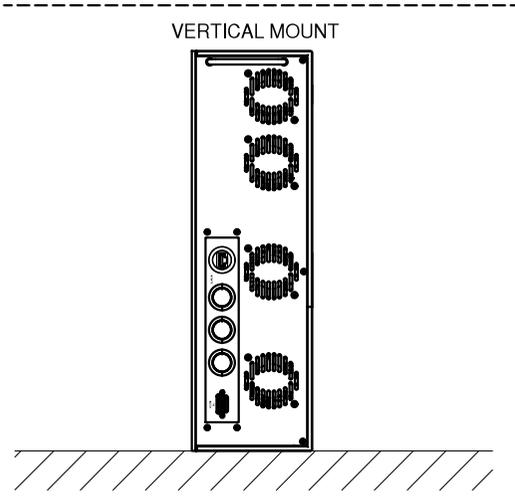
445



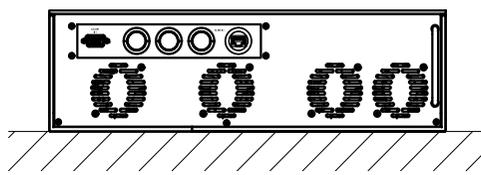
SIDE VIEW



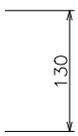
BOTTOM VIEW



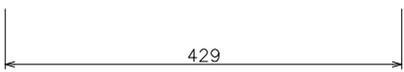
VERTICAL MOUNT



FRONT VIEW



130



429