

標準仕様書

WD003HLF61502

**duAro**  
QA

作成A 2019年03月05日

作成B 2019年06月13日

川崎重工業株式会社  
ロボットビジネスセンター

仕様書番号：	90101-2892DJB
--------	---------------

1. ロボット仕様

〔1〕本体部仕様				
1. 機械型式	WD003HF502			
2. アーム形式	水平多関節型			
3. 動作自由度	各アーム4軸			
4. 構成軸仕様	動作軸		最大動作範囲	備考
	下アーム アーム1	腕旋回 (JT1)	-170° ~ +170°	
		腕旋回 (JT2)	-130° ~ +140°	
		腕上下 (JT3)	0mm ~ +550mm	
		手首回転 (JT4)	-360° ~ +360°	
	上アーム アーム2	腕旋回 (JT1)	-140° ~ +500°	
		腕旋回 (JT2)	-140° ~ +130°	
		腕上下 (JT3)	0mm ~ +550mm	
手首回転 (JT4)		-360° ~ +360°		
5. 位置繰返し精度	±0.05mm (手首フランジ面)			
6. 最大可搬質量	各アーム 3kg (両アームでは6kg)			
7. 手首軸許容負荷	軸No.	許容負荷モーメント	負荷慣性モーメント*	
	JT4	3.9 N・m	0.086 kg・m <sup>2</sup>	
注* 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。				
8. 駆動電動機	同期型ブラシレスモータ JT1:80W, JT2:80W, JT3:80W JT4:50W			
9. 作業範囲	添付図参照			
10. 機械質量	一体型:約220kg, 分離型:約100kg (除く、オプション品)			
11. 塗装色	アーム:マンセル N-95 相当			
12. 設置方法	床置き			
13. 所要エア源	0.2~0.6MPa			
14. 設置環境	周囲温度	5~40℃	*2	
	保管温度	-25~70℃	*2	
	相対湿度	35~85%(但し、結露無きこと)	*2	
	標高	海拔0m ~ 1000m	*2	
15. 内蔵機能	エア配管 φ6×1本 (片腕)			
	内蔵ダブルソレノイドバルブx2連 (片腕)			
	アームID 入力12点、出力8点 (但し、バルブオプション搭載時は、出力信号を使用する)			
16. オプション	エア3点セット (残圧抜き3方弁、レギュレータ、ミストセパレータ)			
	追加ソレノイドバルブ (片腕最大4連)			
17. 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。			

〔2〕制御部仕様		
1. 制御型式	F61	
2. 構造	外気導入冷却方式	
3. 構成及び寸法	添付図参照	
4. 制御軸数	最大10軸(標準接続8軸、オプション2軸)	
5. 駆動方式	フルデジタルサーボ	
6. 動作方式	マニュアルモード	双腕協調動作、単腕独立動作 【補完モード】各軸、ベース座標、ツール座標
	オートモード	双腕協調動作、単腕独立動作 【補完モード】各軸補完、直線補完
7. 教示方式	ダイレクト教示方式、タブレットによる簡易教示方式	
8. 記憶容量	16 MB	
9. 外部操作信号	外部非常停止	
10. オプションボード スロット数	2スロット	
11. 操作パネル	マニュアル/オート切替スイッチ、起動・停止スイッチ、非常停止スイッチ	
12. インターフェース	イーサネット (1000BASE-T/100BASE-TX/10BASE-T)	2ポート
	RS-232C	1ポート
	USB2.0	2ポート ※オプション
	USB3.0	1ポート ※オプション
13. 質量	添付図参照	
14. 所要電源	AC200 - AC230 V±10%, 50/60 Hz±2%, 単相 最大2.0 kVA ※1	
15. 接地	D種(第3種)接地 100Ω以下(ロボット専用接地)、漏れ電流 10mA以下	
16. 周囲温度	5~40℃	
17. 相対湿度	35~85%(但し、結露無きこと)	
18. 塗装色	マンセル 5Y8.5/1 相当	
19. 汎用I/O信号点数	入力16点/出力16点	
20. 標準オプション	分離ハーネス	
	操作BOX	
	汎用I/O追加(入力32点/出力32点~最大 入力64点/出力64点)	
	ビジョンシステム(PC、カメラ、照明)※モニタ・マウス・キーボードはご用意願います。	
	フィールドバス	
	1次電源ケーブル	
	タブレットPC(Android OS)+タブレットソフトウェア	
21. 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	電源投入時及びサーボON時には、瞬時に定常状態の電流の数倍から数十倍の突入電流が発生します。この突入電流により電源電圧のドロップが発生する恐れがありますので、瞬間的な負荷の電流に対しても充分余裕のある電源容量を選定してください。	
*2	表記範囲外でのご使用については、別途ご相談ください。	

## 2. 保証期間と保証内容

### (1) 保証期間

- 1) 本機の納入日より起算して1ヶ年、または稼働時間が3,000時間のいずれか早い時期までと致します。
- 2) 周辺装置を含むシステムとして納入する場合は、別途提出する製作仕様書によるものと致します。

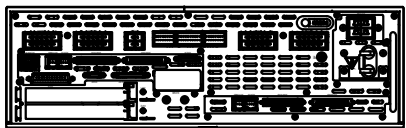
### (2) 保証内容

- 1) 保証期間内において、本機を構成する純正部品に万一当社の責任による障害が発生し、当社がこれを認めた場合は、本機の修理サービスを無償で実施致します。  
なお、上記保証の適用範囲は当社納入製品に限るものとし、それ以外の責任は一切負わないものとします。
- 2) 保証期間内であっても、次の場合は無償修理サービスの適用を除外するものと致します。
  - ① 「説明書」に定められた注意を怠ったことに起因する故障。
  - ② 貴社の責任による修理、改造、移動またはご使用者のお取扱い上の問題と認められる故障。
  - ③ 「説明書」に定められた点検・調整・整備を怠ったことに起因する故障。
  - ④ 純正部品、当社が指定する部品・潤滑油以外のご使用に起因する故障。
  - ⑤ 「説明書」に記載された消耗部品の消耗、この消耗に起因する故障、およびその交換費用。
  - ⑥ 火災、地震、水害、落雷その他の天災地変や不適正なご使用、または第三者の加害、盗難等、およびそれに起因する故障。
  - ⑦ 当社の施行範囲外の輸送、および工事等に起因する故障。
  - ⑧ 性能上問題のない音、振動、油のにじみ、塗装面の退色、錆、および外観上の軽微な傷。  
(仕様の内容によっては、別途協議と致します。)
- 3) この保証は、日本国内で使用されるロボットに限り適用致します。
- 4) 転売、譲渡、貸与、他国への移設等をされる場合は、別途協議と致します。

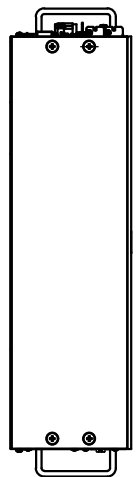


F61 CONTROLLER

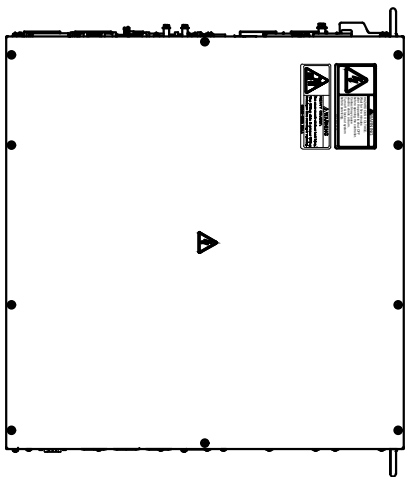
MASS: 13.7Kg (Without any options)



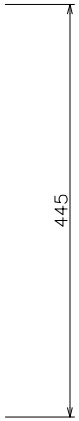
REAR VIEW



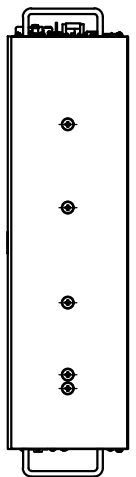
SIDE VIEW



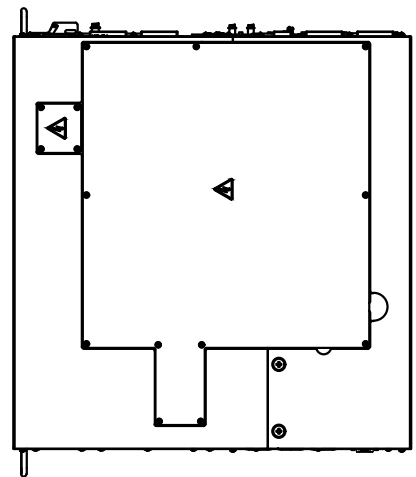
TOP VIEW



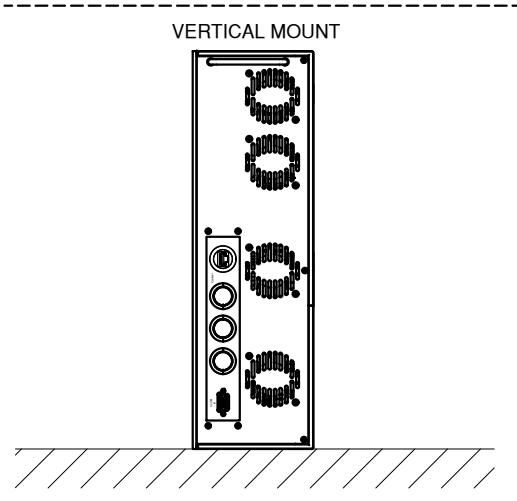
445



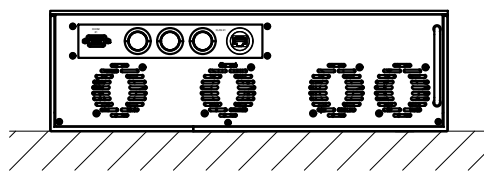
SIDE VIEW



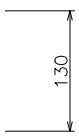
BOTTOM VIEW



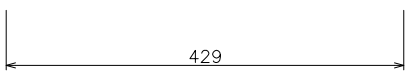
VERTICAL MOUNT



FRONT VIEW



130



429