



標 準 仕 様 書

BX165L-C50x
BX165L-F50x

作成A 2016年09月28日
改訂C 2020年11月17日

川崎重工業株式会社
ロボットディビジョン

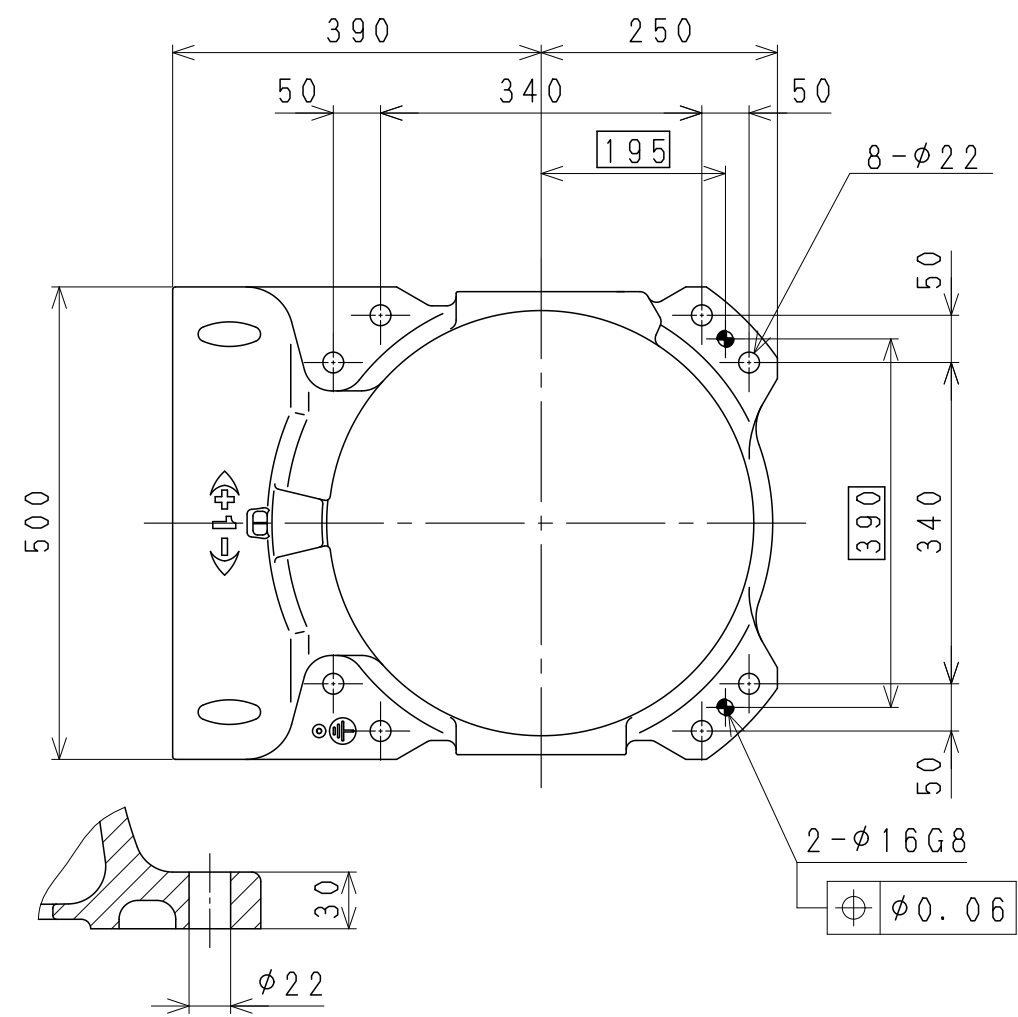
仕様書番号： 90151-0169DJC

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。

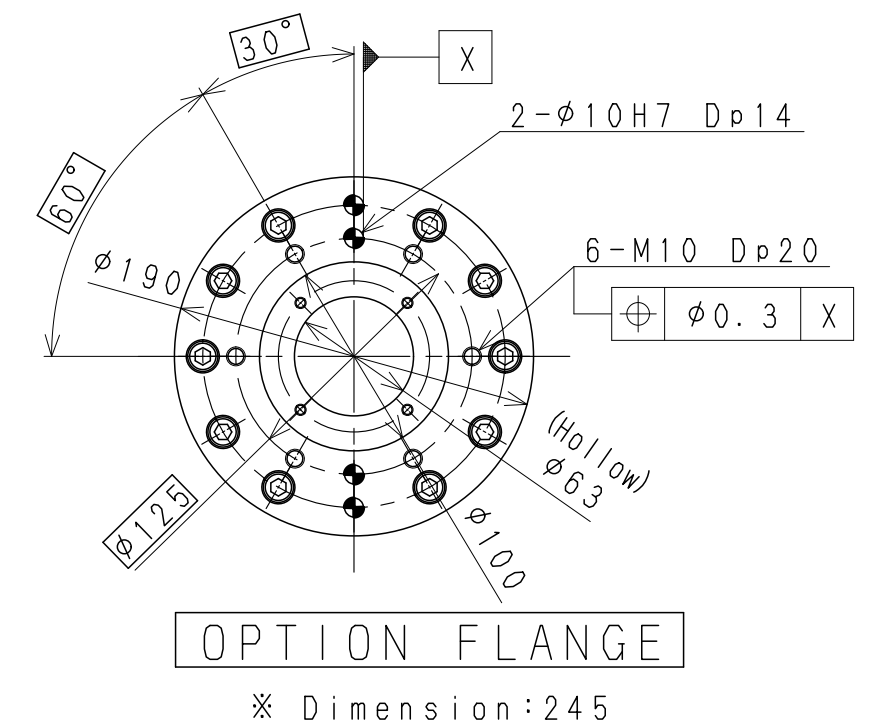
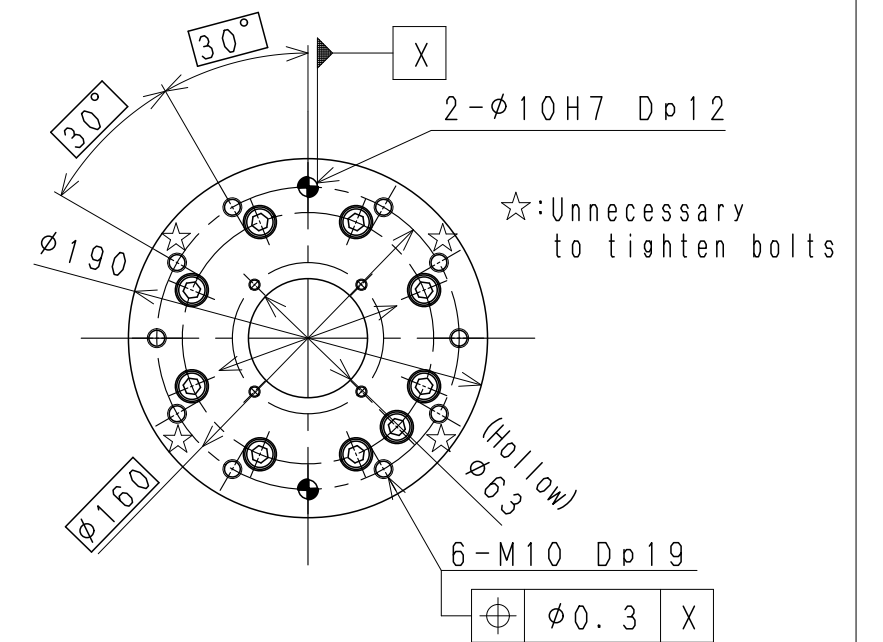
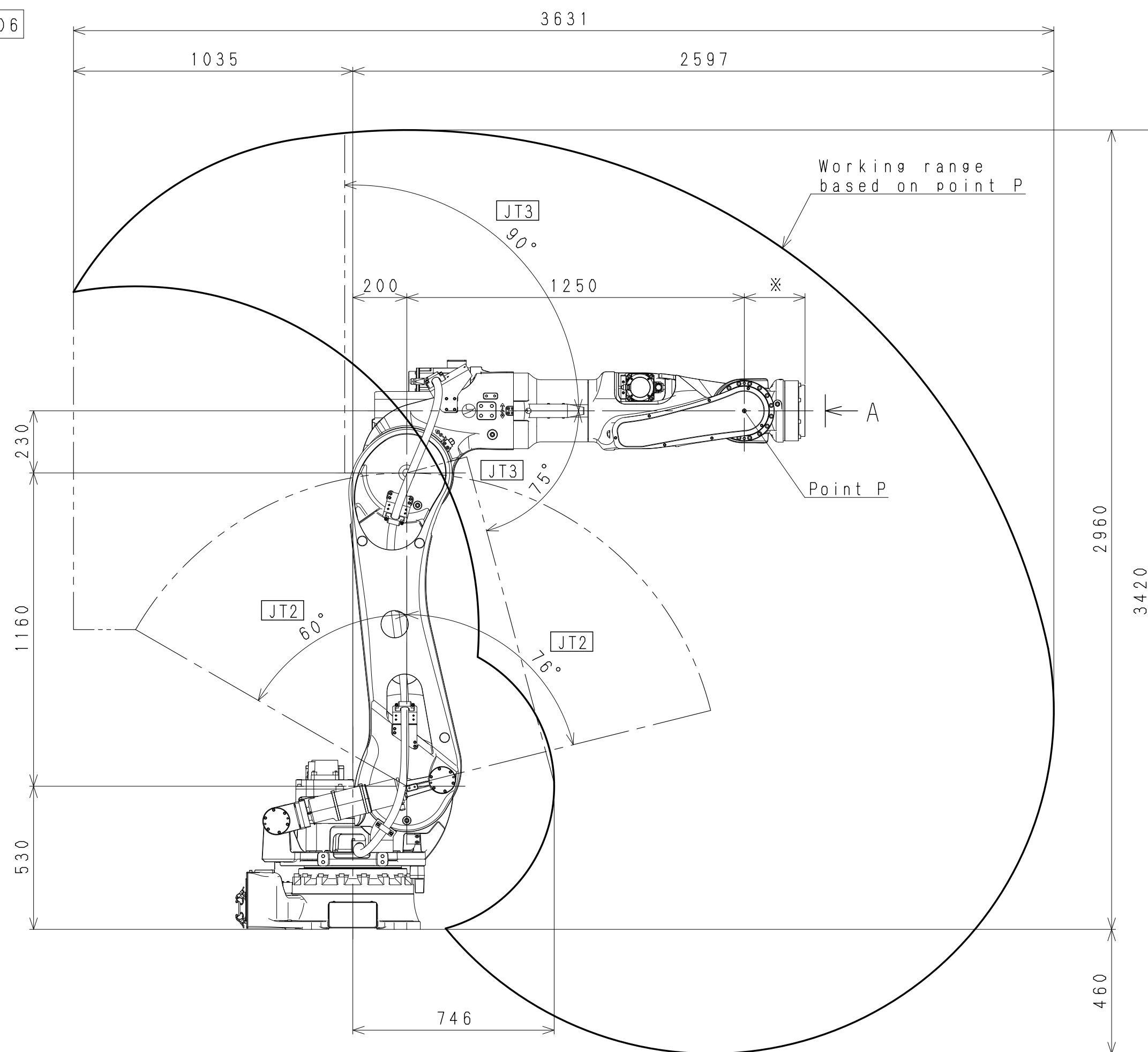
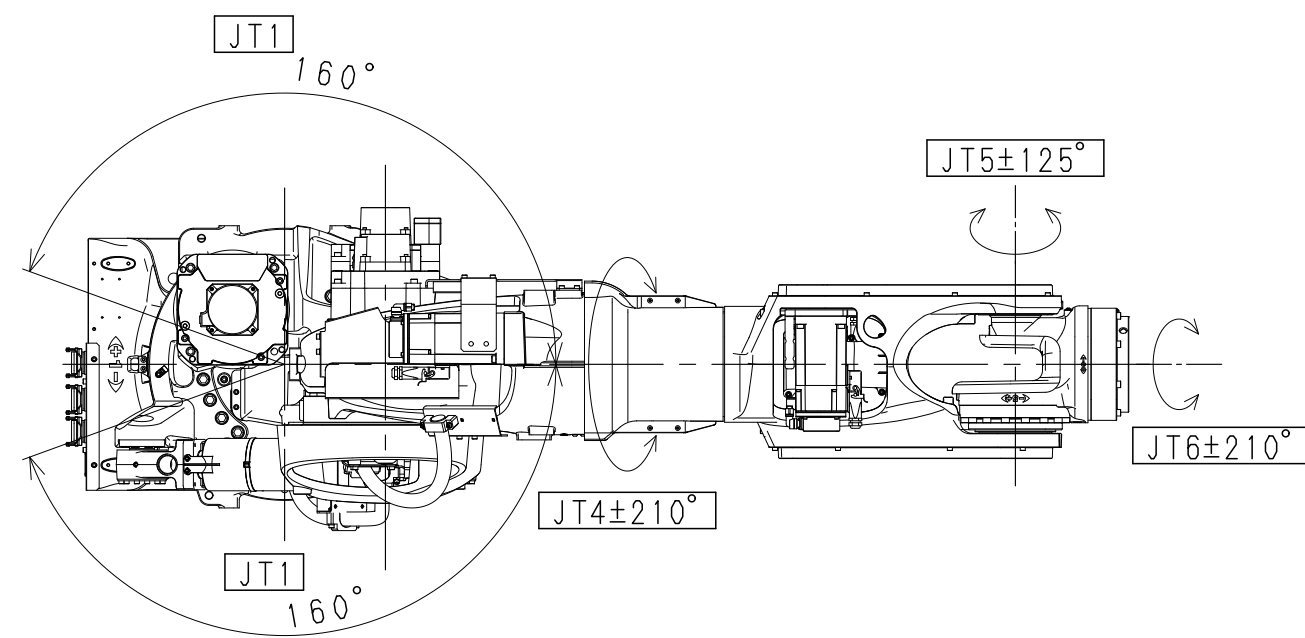
ロボット仕様

1. 機械型式	BX165L-C, BX165L-F																						
2. アーム形式	垂直多関節型																						
3. 自由度	6軸 (オプション 7軸)																						
4. 最大可搬質量	165 kg																						
5. 最大リーチ	2,597 mm																						
6. 位置繰り返し精度	±0.06 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>±160 °</td><td>120 ° /s</td></tr> <tr> <td>腕前後 (JT2)</td><td>+76 ° - -60 °</td><td>110 ° /s</td></tr> <tr> <td>腕上下 (JT3)</td><td>+90 ° - -75 °</td><td>130 ° /s</td></tr> <tr> <td>手首回転 (JT4)</td><td>±210 °</td><td>170 ° /s</td></tr> <tr> <td>手首曲げ (JT5)</td><td>±125 °</td><td>170 ° /s</td></tr> <tr> <td>手首捻り (JT6)</td><td>±210 °</td><td>280 ° /s</td></tr> </tbody> </table>		動作軸	動作範囲	最大速度	腕旋回 (JT1)	±160 °	120 ° /s	腕前後 (JT2)	+76 ° - -60 °	110 ° /s	腕上下 (JT3)	+90 ° - -75 °	130 ° /s	手首回転 (JT4)	±210 °	170 ° /s	手首曲げ (JT5)	±125 °	170 ° /s	手首捻り (JT6)	±210 °	280 ° /s
動作軸	動作範囲	最大速度																					
腕旋回 (JT1)	±160 °	120 ° /s																					
腕前後 (JT2)	+76 ° - -60 °	110 ° /s																					
腕上下 (JT3)	+90 ° - -75 °	130 ° /s																					
手首回転 (JT4)	±210 °	170 ° /s																					
手首曲げ (JT5)	±125 °	170 ° /s																					
手首捻り (JT6)	±210 °	280 ° /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>952 N・m</td><td>99 kg・m²</td></tr> <tr> <td>JT5</td><td>952 N・m</td><td>99 kg・m²</td></tr> <tr> <td>JT6</td><td>491 N・m</td><td>49.5 kg・m²</td></tr> </tbody> </table> 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。			最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*	JT4	952 N・m	99 kg・m ²	JT5	952 N・m	99 kg・m ²	JT6	491 N・m	49.5 kg・m ²									
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*																					
JT4	952 N・m	99 kg・m ²																					
JT5	952 N・m	99 kg・m ²																					
JT6	491 N・m	49.5 kg・m ²																					
9. 質量	890 kg (除く、オプション品)																						
10. 設置方法	床置き																						
11. 設置環境	周囲温度: 0 - 45 °C																						
	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	手首部: IP67 相当 基軸部: IP54 相当																						
14. ドレッシング	ツール-手首フランジ間のケーブル長は1.5m 標準ドレッシング仕様から変更する場合は別途御相談ください。																						
15. オプション	メカストップ	可変ストップ: JT1/JT2/JT3																					
	アダプタブラケット	ツール-手首フランジ間																					

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。

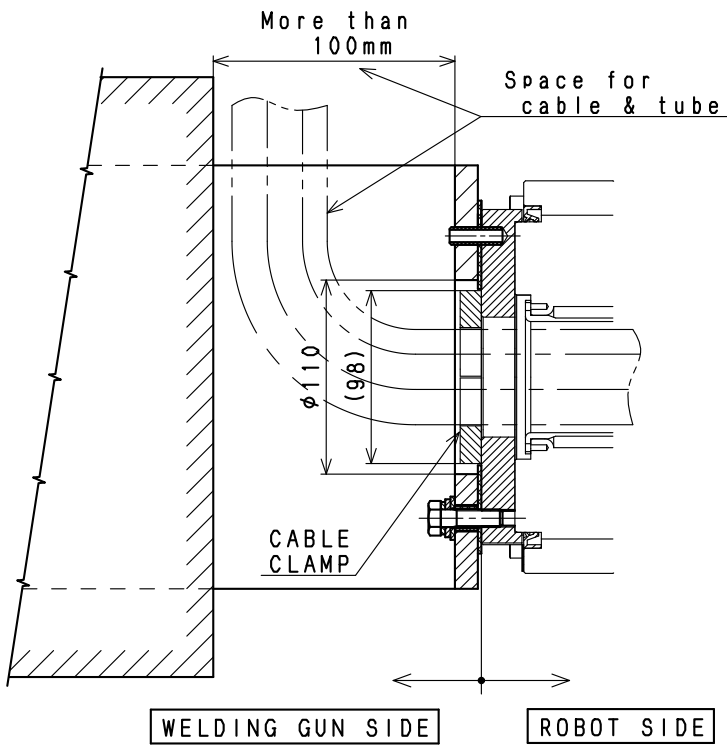


Installation Dimensions



VIEW A

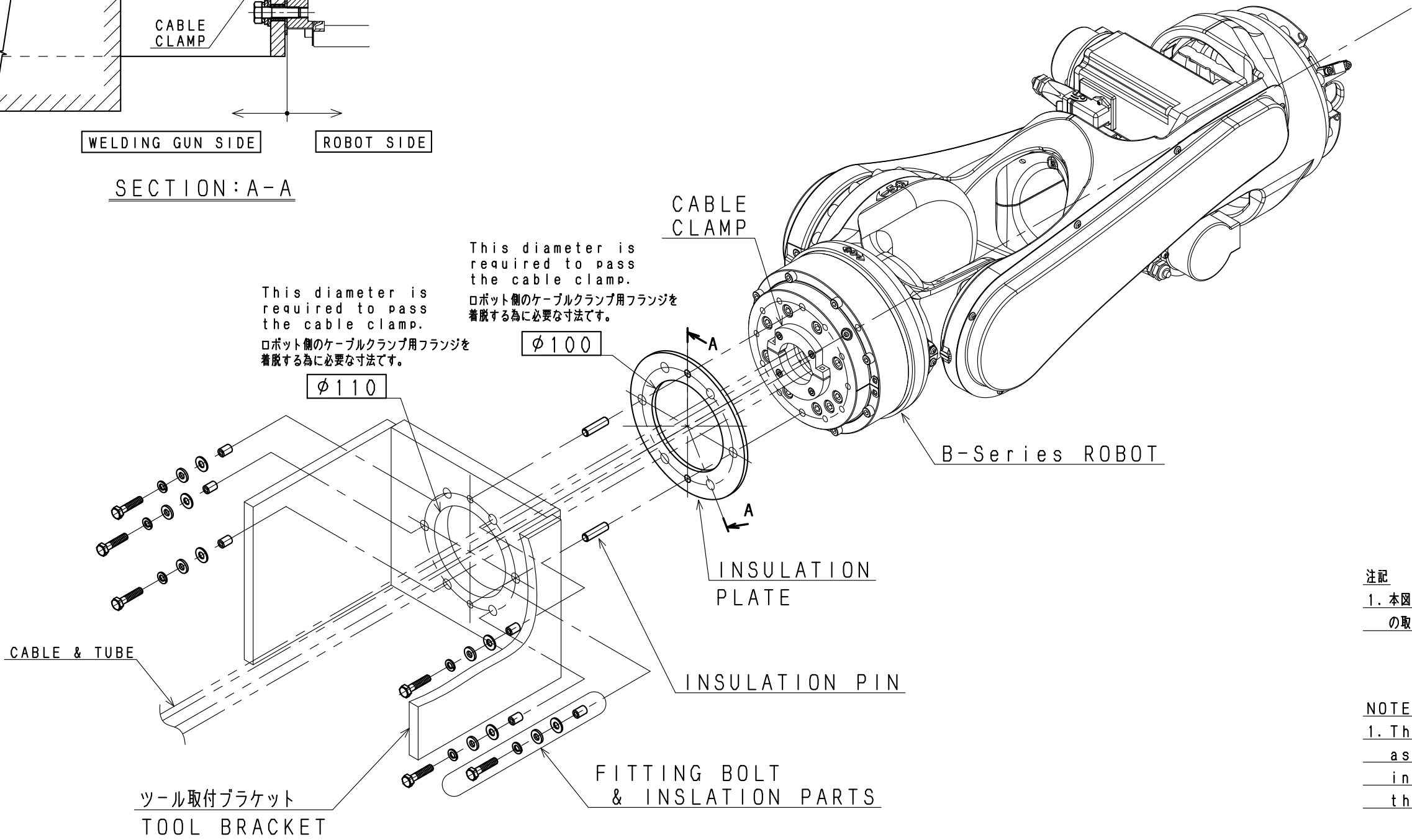
BX100L/165L/200L
WORKING RANGE



SECTION: A-A

NULL POSITION OF THE ROBOT

ロボット標準姿勢



注記
1. 本図は、一例としてロボット手首へのツールの取付要領を示します。

NOTES
1. This figure shows as an example how to install a tool to the robot wrist.

B-Series ROBOT
TOOL INSTALLATION PROCEDURE
(ツール取付要領図)