



標準仕様書

CP180L-A

作成A 2020年10月22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 : 90151-0329DJA

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	CP180L-A	
2. アーム形式	垂直多関節型	
3. 動作自由度	4 軸	
4. 最大可搬質量	130 kg	180 kg
5. 最大リーチ	3,255 mm	
6. 搬送能力	2,050 回/h	1,800 回/h
条件	上下 400 mm、水平 2,000 mm	
7. 位置繰り返し精度	±0.5 mm(手首フランジ面) ISO9283に準拠	
8. 構成軸仕様		
最高速度 ^{*1}		
腕旋回 (JT1)	140° /s	130° /s
腕前後 (JT2)	125° /s	120° /s
腕上下 (JT3)	130° /s	125° /s
手首回転 (JT4)	400° /s	330° /s
	注*1 最高速度は、可搬質量130kg - 180kg間のウエイト設定で変わります。	
最大動作範囲		
腕旋回 (JT1)	± 160°	
腕前後 (JT2)	+ 95° - - 46°	
腕上下 (JT3)	+ 15° - - 110°	
手首回転 (JT4)	± 360°	
9. 手首軸許容負荷		
最大負荷トルク		
手首回転 (JT4)	-	-
負荷慣性モーメント ^{*2}		
手首回転 (JT4)	50 kg・m ²	85 kg・m ²
	注*2 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、別途御問い合わせください。	
10. 機械質量	1,600 kg (除く、オプション品)	
11. 設置方法	床置き	
12. 設置環境	周囲温度: 0 - 45 相対湿度: 35 - 85 % (但し、結露無きこと)	
13. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当	
14. 内蔵機能	ハンド用エアチューブ (12×2本)	
15. オプション	メカストップ	可変ストップ JT1用
	バルブハーネス	8点
	センサハーネス	12点
	フォークポケット	
	冷却ファンユニット	JT2用
	エア-3点セット	

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。

