



標準仕様書

CP700L-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： 90151-0332DJA

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	CP700L-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	700 kg																
5. 最大リーチ	3,255 mm																
6. 処理能力	900 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	<table border="1"> <thead> <tr> <th>動作軸</th> <th>動作範囲</th> <th>最高速度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>腕旋回 (JT1)</td> <td>± 160 °</td> <td>75 ° /s</td> </tr> <tr> <td>腕前後 (JT2)</td> <td>+ 95 ° - - 46 °</td> <td>65 ° /s</td> </tr> <tr> <td>腕上下 (JT3)</td> <td>+ 15 ° - - 110 °</td> <td>65 ° /s</td> </tr> <tr> <td>手首回転 (JT4)</td> <td>± 360 °</td> <td>170 ° /s</td> </tr> </tbody> </table>		動作軸	動作範囲	最高速度	腕旋回 (JT1)	± 160 °	75 ° /s	腕前後 (JT2)	+ 95 ° - - 46 °	65 ° /s	腕上下 (JT3)	+ 15 ° - - 110 °	65 ° /s	手首回転 (JT4)	± 360 °	170 ° /s
動作軸	動作範囲	最高速度															
腕旋回 (JT1)	± 160 °	75 ° /s															
腕前後 (JT2)	+ 95 ° - - 46 °	65 ° /s															
腕上下 (JT3)	+ 15 ° - - 110 °	65 ° /s															
手首回転 (JT4)	± 360 °	170 ° /s															
9. 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></td> <td>500 kg・m²</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		500 kg・m ²									
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*															
JT4		500 kg・m ²															
10. 機械質量	1,650 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																
	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。

