

標準仕様書

BA013L-A

作成A 2022年06月07日
改訂B 2023年06月12日
改訂C 2023年08月04日
改訂D 2024年03月14日

川崎重工業株式会社
ロボットディビジョン

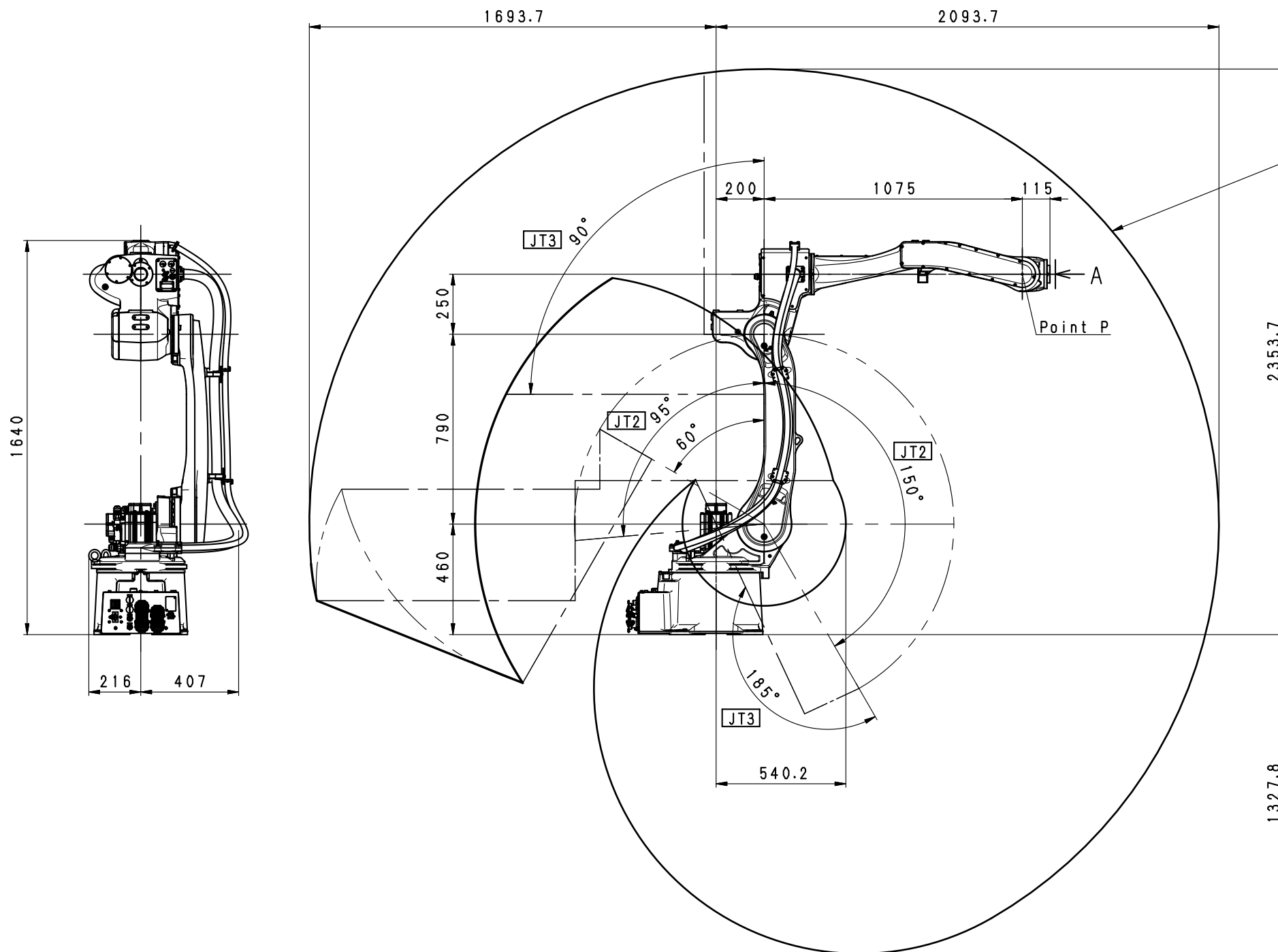
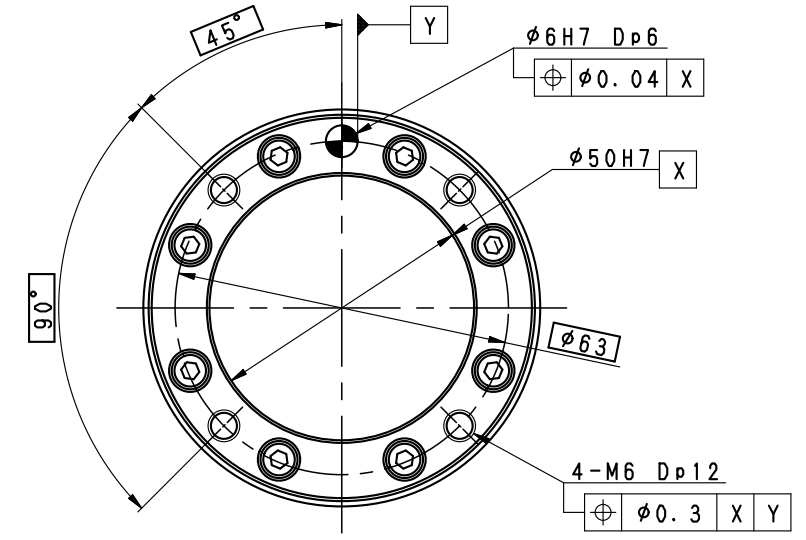
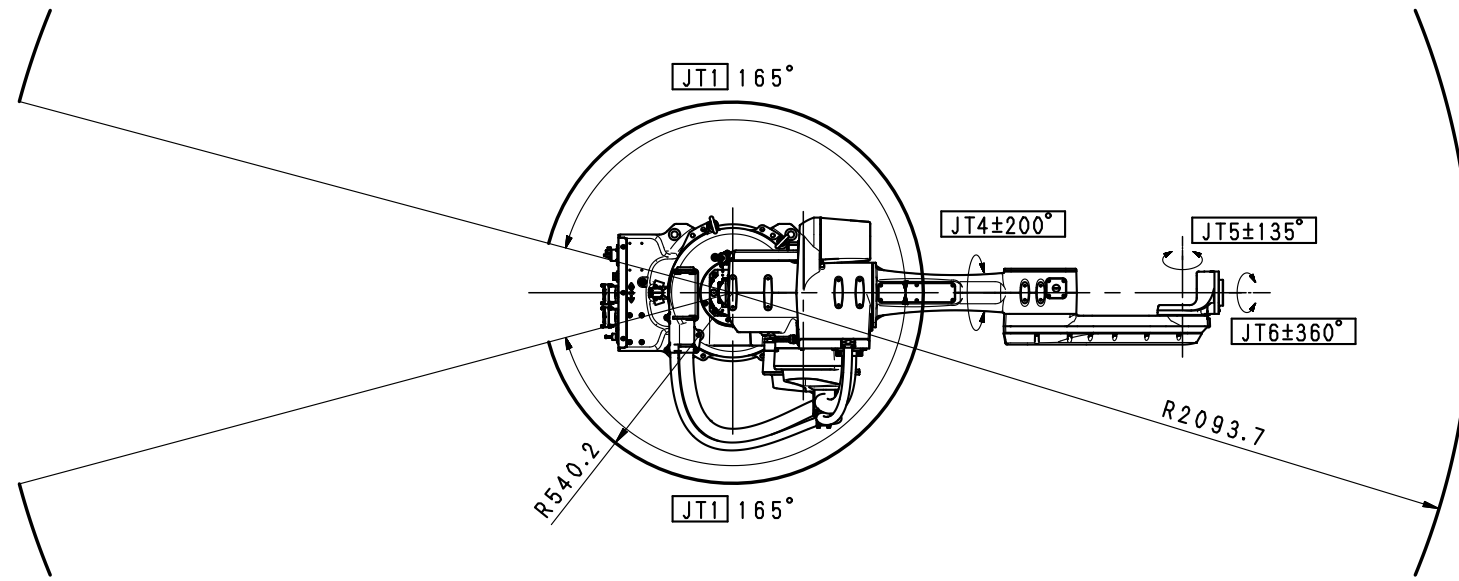
仕様書番号 : 90151-0386DJD

ロボット仕様

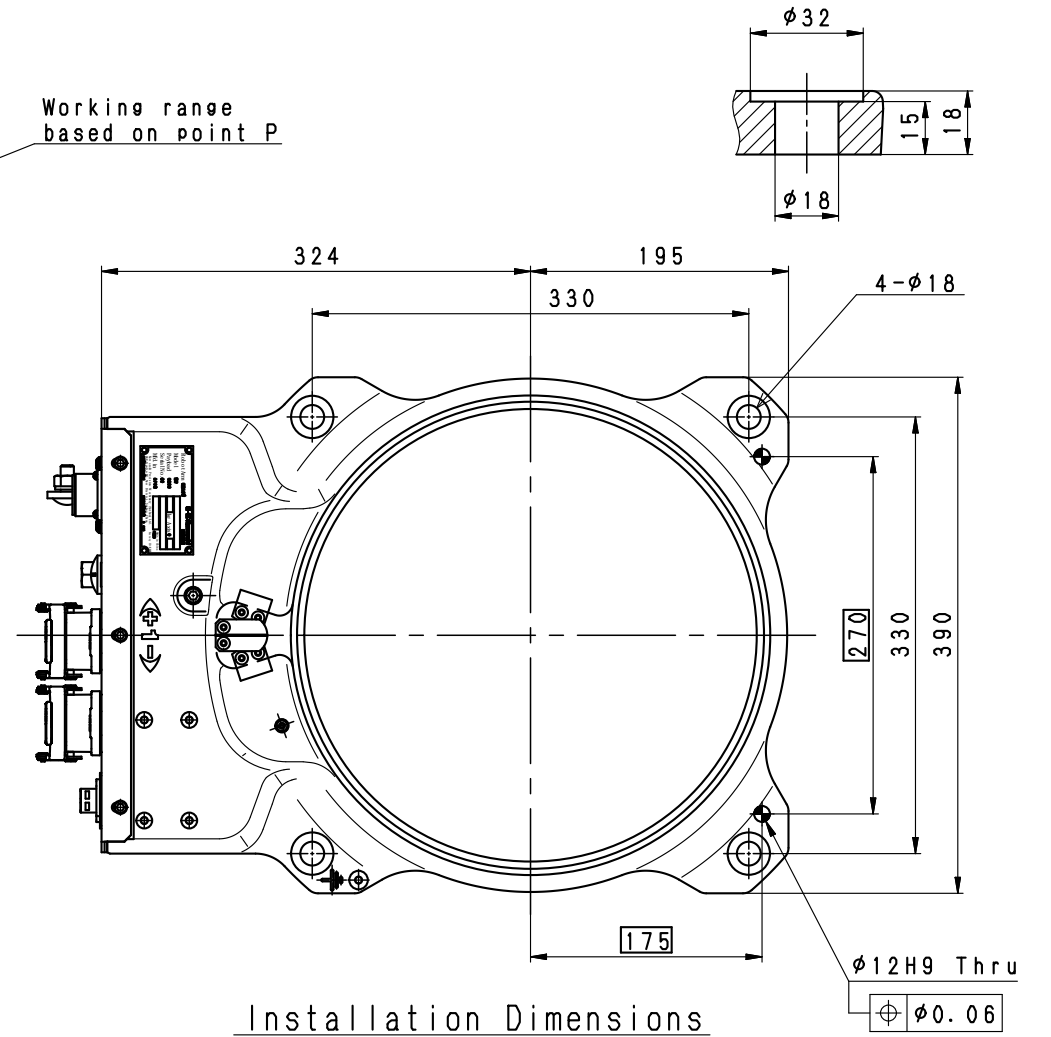
| 1. 機械型式 | BA013L-A | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------------|--|-----------------------|---------|---------|------------|--------------------------------|----------|-----------------------|-----------|-------------------|-----------------------|-----------------|------------------|-----------------------|------------|---------|----------|------------|---------|----------|------------|---------|----------|
| 2. アーム形式 | 垂直多関節型 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3. 自由度 | 6 軸 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4. 最大可搬質量 | 13 kg | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5. 最大リーチ | 2,093 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>± 165 °</td> <td>215 ° /s</td> </tr> <tr> <td>腕前後 (JT2)</td> <td>+ 150 ° - - 95 °</td> <td>215 ° /s</td> </tr> <tr> <td>腕上下 (JT3)</td> <td>+ 90 ° - - 185 °</td> <td>270 ° /s</td> </tr> <tr> <td>手首回転 (JT4)</td> <td>± 200 °</td> <td>440 ° /s</td> </tr> <tr> <td>手首曲げ (JT5)</td> <td>± 135 °</td> <td>475 ° /s</td> </tr> <tr> <td>手首捻り (JT6)</td> <td>± 360 °</td> <td>730 ° /s</td> </tr> </tbody> </table> <p>注*1 表中の値は最大値であり、負荷や動作範囲などの条件により変化します。</p> | | 動作軸 | 動作範囲 | 最大速度* | 腕旋回 (JT1) | ± 165 ° | 215 ° /s | 腕前後 (JT2) | + 150 ° - - 95 ° | 215 ° /s | 腕上下 (JT3) | + 90 ° - - 185 ° | 270 ° /s | 手首回転 (JT4) | ± 200 ° | 440 ° /s | 手首曲げ (JT5) | ± 135 ° | 475 ° /s | 手首捻り (JT6) | ± 360 ° | 730 ° /s |
| 動作軸 | 動作範囲 | 最大速度* | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 腕旋回 (JT1) | ± 165 ° | 215 ° /s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 腕前後 (JT2) | + 150 ° - - 95 ° | 215 ° /s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 腕上下 (JT3) | + 90 ° - - 185 ° | 270 ° /s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 手首回転 (JT4) | ± 200 ° | 440 ° /s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 手首曲げ (JT5) | ± 135 ° | 475 ° /s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 手首捻り (JT6) | ± 360 ° | 730 ° /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>26.0 N・m</td> <td>0.9 kg・m²</td> </tr> <tr> <td>JT5</td> <td>26.0 N・m</td> <td>0.9 kg・m²</td> </tr> <tr> <td>JT6</td> <td>10.0 N・m</td> <td>0.3 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 | 26.0 N・m | 0.9 kg・m ² | JT5 | 26.0 N・m | 0.9 kg・m ² | JT6 | 10.0 N・m | 0.3 kg・m ² | | | | | | | | | |
| | 最大負荷トルク | 負荷慣性モーメント* | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| JT4 | 26.0 N・m | 0.9 kg・m ² | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| JT5 | 26.0 N・m | 0.9 kg・m ² | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| JT6 | 10.0 N・m | 0.3 kg・m ² | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9. 質量 | 280 kg (除く、オプション品) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10. 設置方法 | 床置き、天吊り | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11. 設置環境 | 周囲温度: 0 - 45 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 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14. 内蔵機能 | エア配管 (8×1本)、ガス配管 (8×1本) 内臓溶接ケーブル(80sq、JT1ベース部 - JT3間) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15. オプション | <table border="1"> <tbody> <tr> <td>センサハーネス</td> <td>12回路</td> </tr> <tr> <td>内蔵バルブ</td> <td>ダブル / シングルソレノイドバルブ (計4回路以内)</td> </tr> <tr> <td>メカストップ</td> <td>可変ストップ: JT1用</td> </tr> <tr> <td>設置架台</td> <td>300 mmH / 600 mmH</td> </tr> <tr> <td>ベースプレート</td> <td>750 mm × 750 mm</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | センサハーネス | 12回路 | 内蔵バルブ | ダブル / シングルソレノイドバルブ (計4回路以内) | メカストップ | 可変ストップ: JT1用 | 設置架台 | 300 mmH / 600 mmH | ベースプレート | 750 mm × 750 mm | | | | | | | | | | | |
| センサハーネス | 12回路 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 内蔵バルブ | ダブル / シングルソレノイドバルブ (計4回路以内) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| メカストップ | 可変ストップ: JT1用 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 設置架台 | 300 mmH / 600 mmH | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ベースプレート | 750 mm × 750 mm | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

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。

本ロボットはアーク溶接専用ロボットですので、アーク適用以外での使用については別途御相談ください。



Working range based on point P



Installation Dimensions

BA013L-A
WORKING RANGE