



# 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  
改訂E 2025年12月19日

川崎重工業株式会社  
ロボットディビジョン

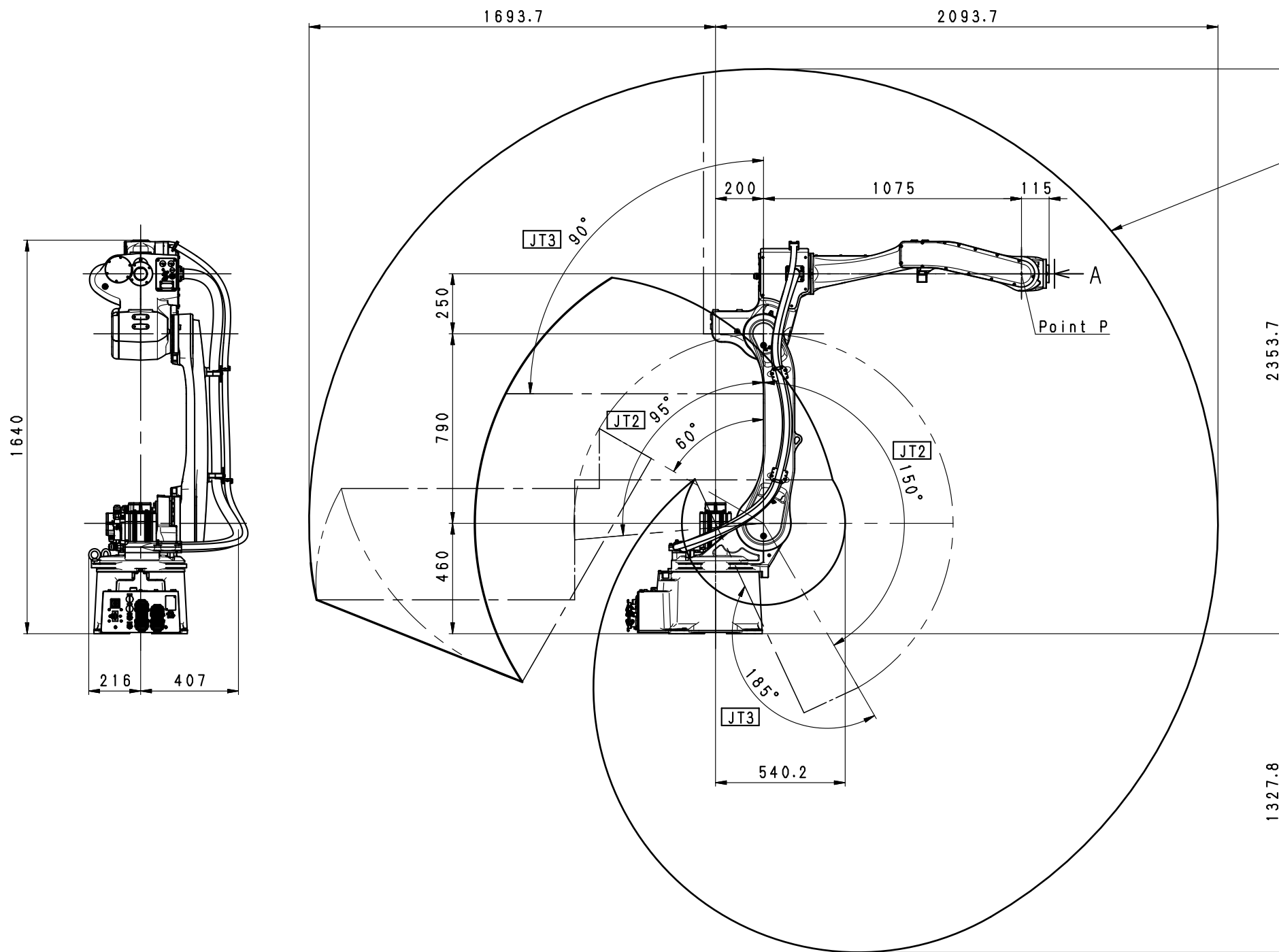
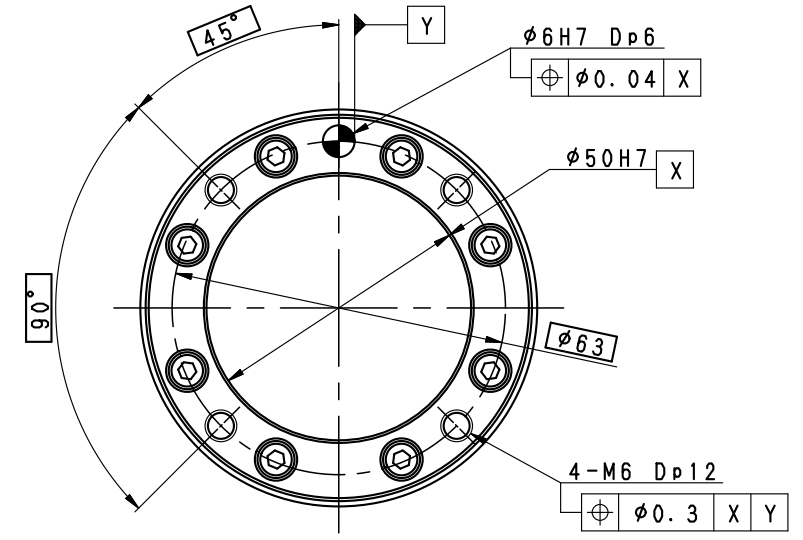
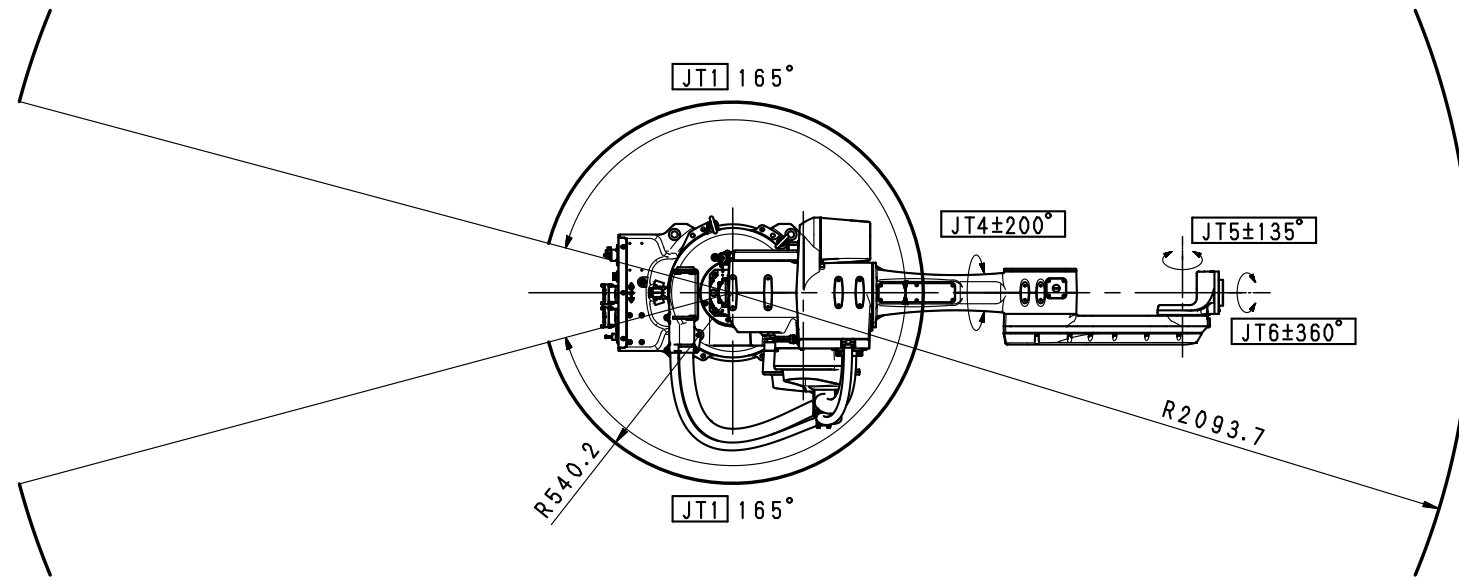
仕様書番号： 90151-0386DJE

## ロボット仕様

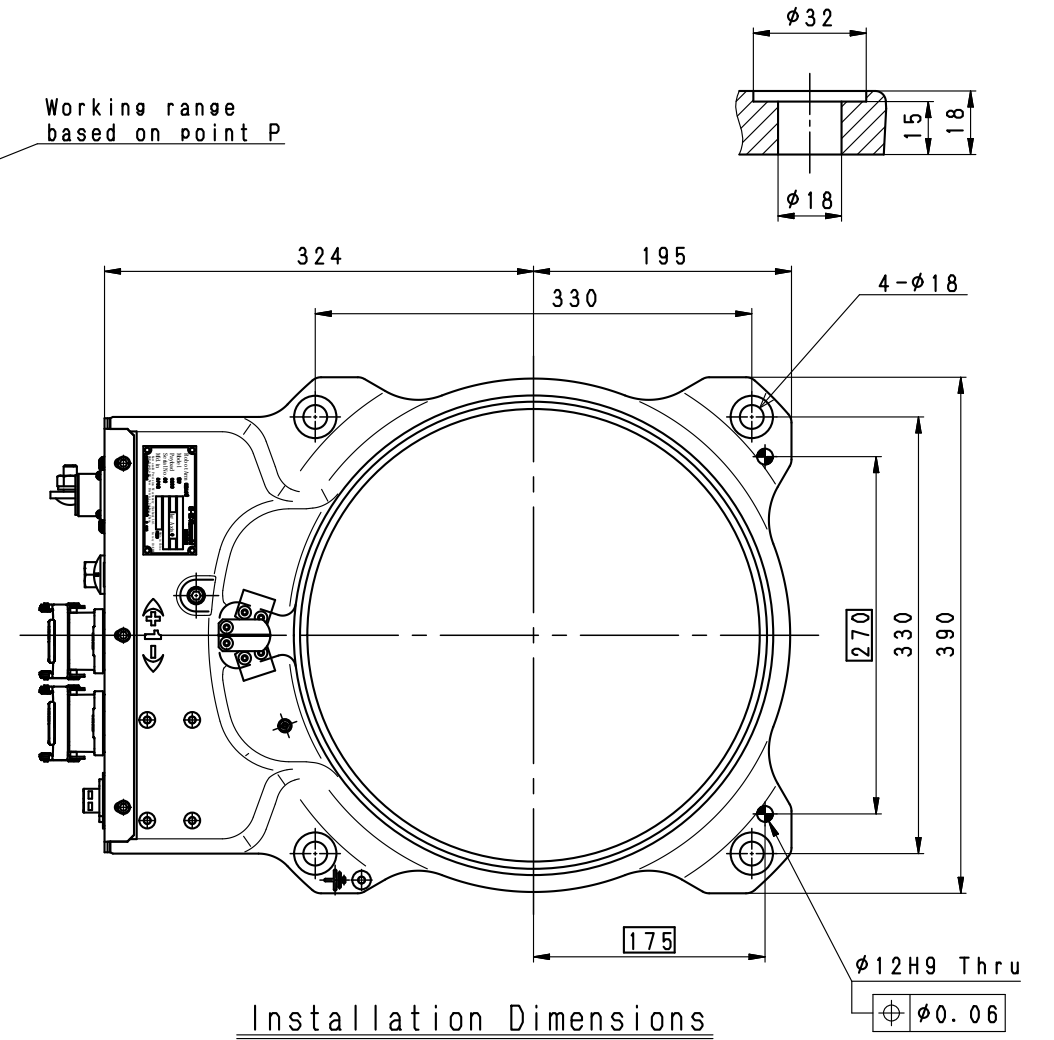
1. 機械型式	BA013L-A																						
2. アーム形式	垂直多関節型																						
3. 自由度	6 軸																						
4. 最大可搬質量	13 kg																						
5. 最大リーチ	2,093 mm																						
6. 位置繰り返し精度	±0.06 mm(手首フランジ面) ISO9283に準拠																						
7. 構成軸仕様	<table border="1"> <thead> <tr> <th>動作軸</th> <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・m<sup>2</sup></td> </tr> <tr> <td>JT5</td> <td>26.0 N・m</td> <td>0.9 kg・m<sup>2</sup></td> </tr> <tr> <td>JT6</td> <td>10.0 N・m</td> <td>0.3 kg・m<sup>2</sup></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 <sup>2</sup>	JT5	26.0 N・m	0.9 kg・m <sup>2</sup>	JT6	10.0 N・m	0.3 kg・m <sup>2</sup>									
	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 <sup>2</sup>																					
JT5	26.0 N・m	0.9 kg・m <sup>2</sup>																					
JT6	10.0 N・m	0.3 kg・m <sup>2</sup>																					
9. 質量	280 kg (除く、オプション品)																						
10. 設置方法	床置き、天吊り、壁掛け																						
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																						
14. 内蔵機能	エア配管 (φ8×1本)、ガス配管 (φ8×1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