

標準仕様書

MC006V-A

作成A 2024年10月02日

改定B 2024年10月10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： 90151-0409DJB

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。

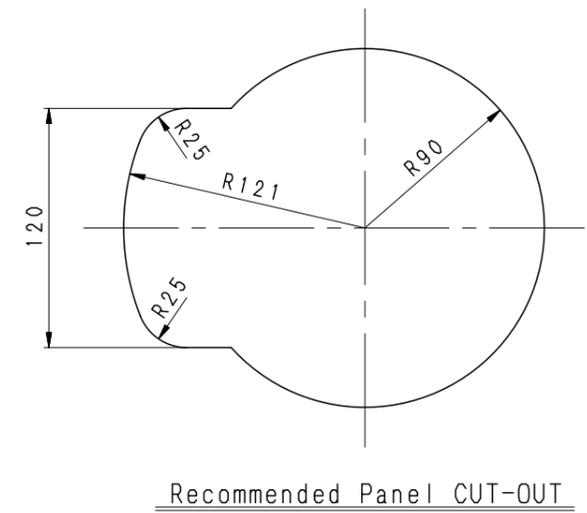
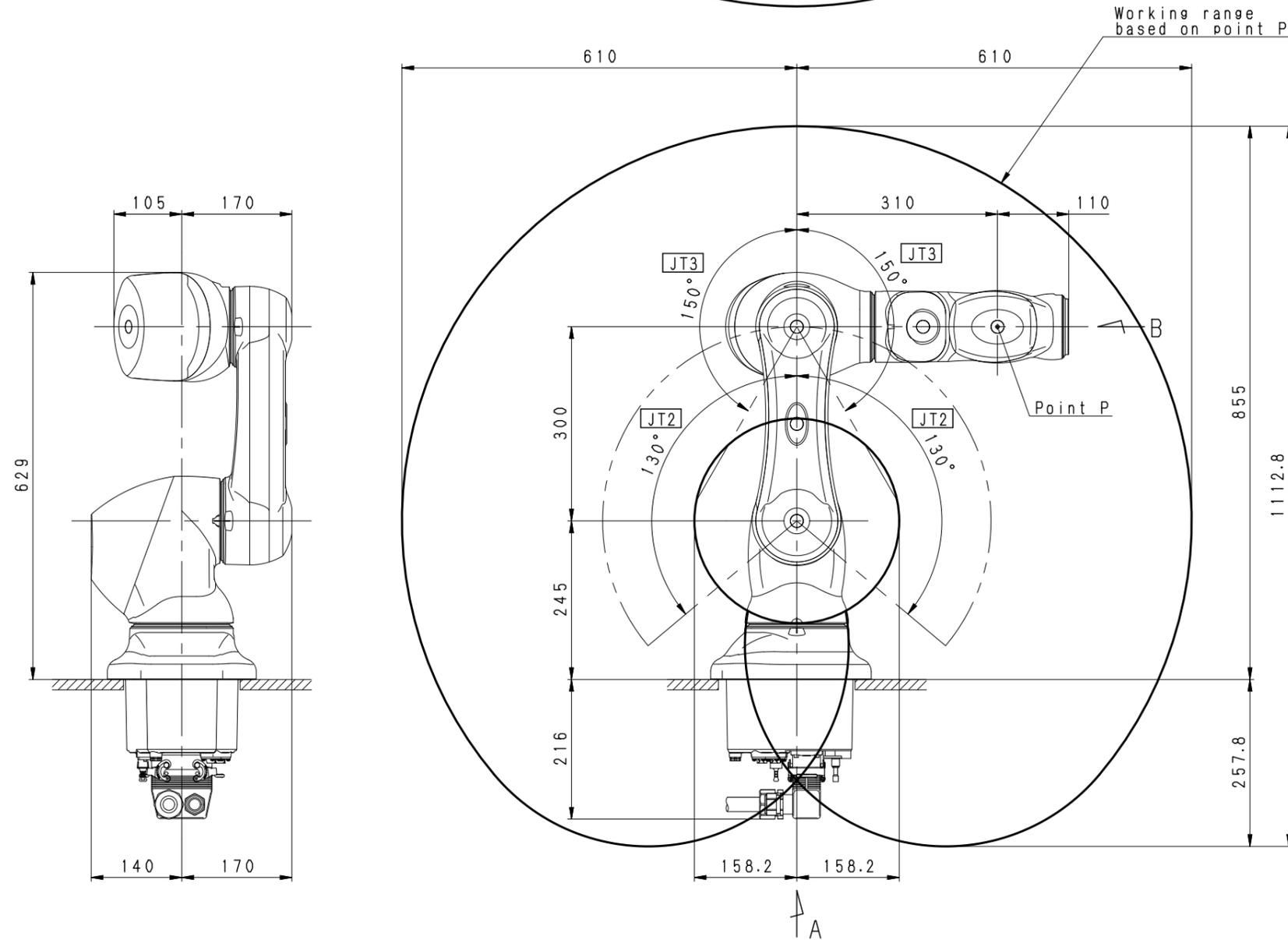
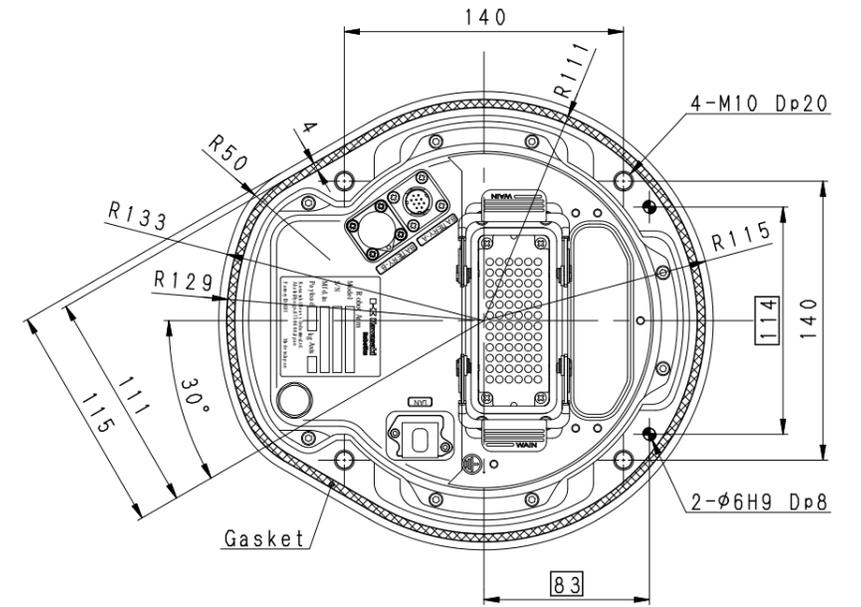
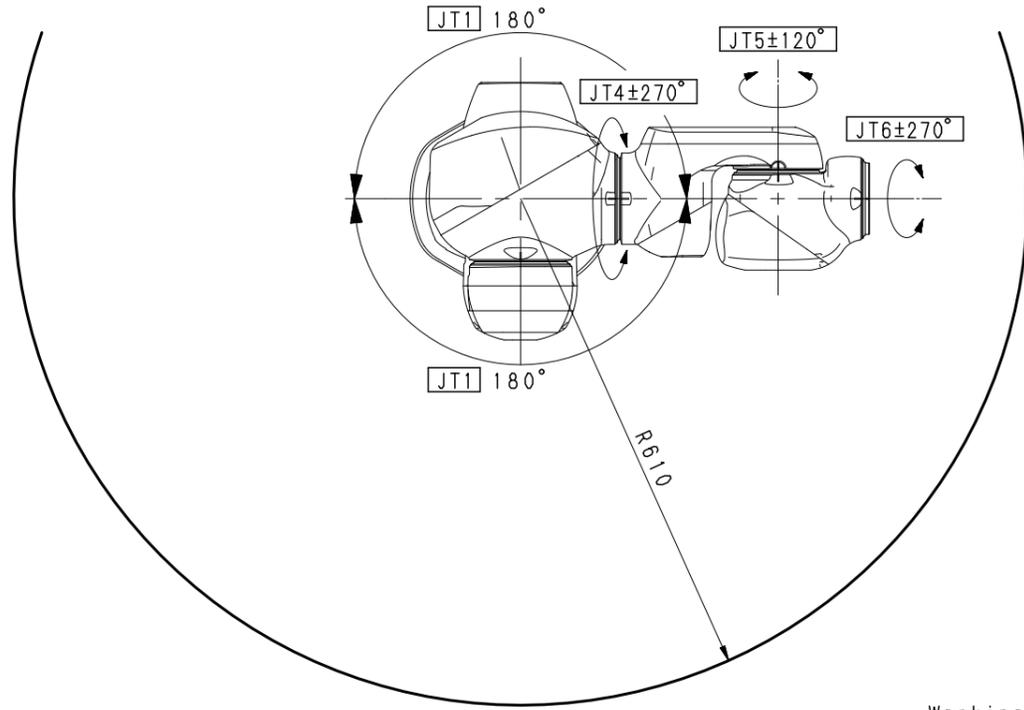
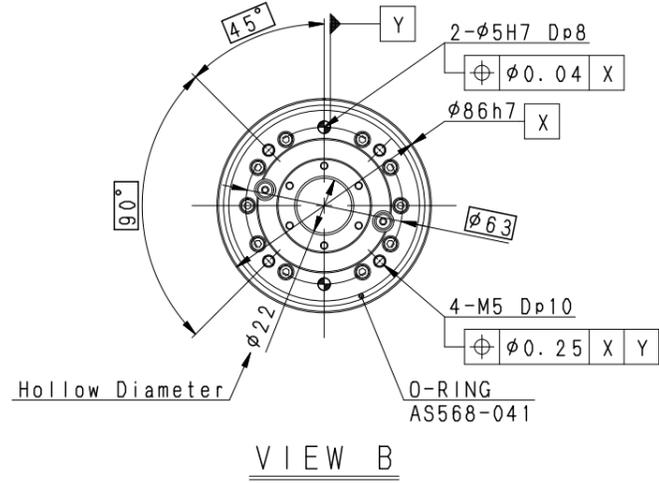
ロボット仕様

1. 機械型式	MC006V-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	6 kg																							
5. 最大リーチ	610 mm																							
6. 位置繰り返し精度	±0.03 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>±180°</td> <td>400°/s</td> </tr> <tr> <td>腕前後 (JT2)</td> <td>±130°</td> <td>300°/s</td> </tr> <tr> <td>腕上下 (JT3)</td> <td>±150°</td> <td>420°/s</td> </tr> <tr> <td>手首回転 (JT4)</td> <td>±270°</td> <td>450°/s</td> </tr> <tr> <td>手首曲げ (JT5)</td> <td>±120°</td> <td>450°/s</td> </tr> <tr> <td>手首捻り (JT6)</td> <td>±270°</td> <td>700°/s</td> </tr> </tbody> </table>			動作軸	動作範囲	最大速度	腕旋回 (JT1)	±180°	400°/s	腕前後 (JT2)	±130°	300°/s	腕上下 (JT3)	±150°	420°/s	手首回転 (JT4)	±270°	450°/s	手首曲げ (JT5)	±120°	450°/s	手首捻り (JT6)	±270°	700°/s
動作軸	動作範囲	最大速度																						
腕旋回 (JT1)	±180°	400°/s																						
腕前後 (JT2)	±130°	300°/s																						
腕上下 (JT3)	±150°	420°/s																						
手首回転 (JT4)	±270°	450°/s																						
手首曲げ (JT5)	±120°	450°/s																						
手首捻り (JT6)	±270°	700°/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*1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>JT4</td> <td>13 N・m</td> <td>0.5 kg・m²</td> </tr> <tr> <td>JT5</td> <td>13 N・m</td> <td>0.5 kg・m²</td> </tr> <tr> <td>JT6</td> <td>7 N・m</td> <td>0.2 kg・m²</td> </tr> </tbody> </table> <p>注*1 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*1	JT4	13 N・m	0.5 kg・m ²	JT5	13 N・m	0.5 kg・m ²	JT6	7 N・m	0.2 kg・m ²									
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*1																						
JT4	13 N・m	0.5 kg・m ²																						
JT5	13 N・m	0.5 kg・m ²																						
JT6	7 N・m	0.2 kg・m ²																						
9. 質量	44 kg (除く、オプション品)																							
10. 設置方法	床置き、壁掛け、天吊り																							
11. 設置環境	周囲温度:	10 - 35 °C																						
	相対湿度:	35 - 85 % (但し、結露無きこと)																						
12. クリーン度	ISOクラス5 (Fed. Std. 209D クラス100(0.5 μm))																							
13. 保護等級	IP67相当(CNB部 IP65)																							
14. 表面仕上げ*2	クロムメッキ及びバフ研磨(#400相当)																							
15. 耐薬品性*3	35%過酸化水素水、37%ホルマリン、25%アンモニア、5%硫酸、30%リン酸、10%酢酸、100%イソプロパノール (ISO4628-1 に基づき評価)																							
16. I/Oタイプ	PNP(ソース)																							
17. エンコーダバッテリーハーネス	外付け 延長ハーネス3m																							
18. 内蔵機能	標準 セット	センサーハーネス	8 回路																					
		エアポート	2 ポート (φ6) - 2 出力 (φ6)																					
		電磁弁	ダブルソレノイド 2回路																					
		エアポート(電磁弁用)	1 ポート (φ6) - 4 出力 (φ4)																					
19. オプション*4																								
I/Oタイプ	NPN(シンク)																							
エンコーダバッテリーハーネス	外付け 延長ハーネス 1~5m (1m毎)																							

注*2: 鋳物製品へのメッキ施工の特性上、表面に光沢の曇りや研磨痕が視認される場合がありますが、メッキ性能への影響はありません。
また、ロボットアームは鋳物製品の為、鋳巣(1.5mm²以下)が存在します。

注*3: フラウンホーファー研究機構の試験結果に基づきます。(Report No. KA2311-1476)

注*4: オプションについては、全てを選択することはできません。それぞれに対応する項目から1種類を選択ください。
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。



MC006V-A
WORKING RANGE