

<u>标准规格书</u>

BU015X-C

创建A 2025年09月30日

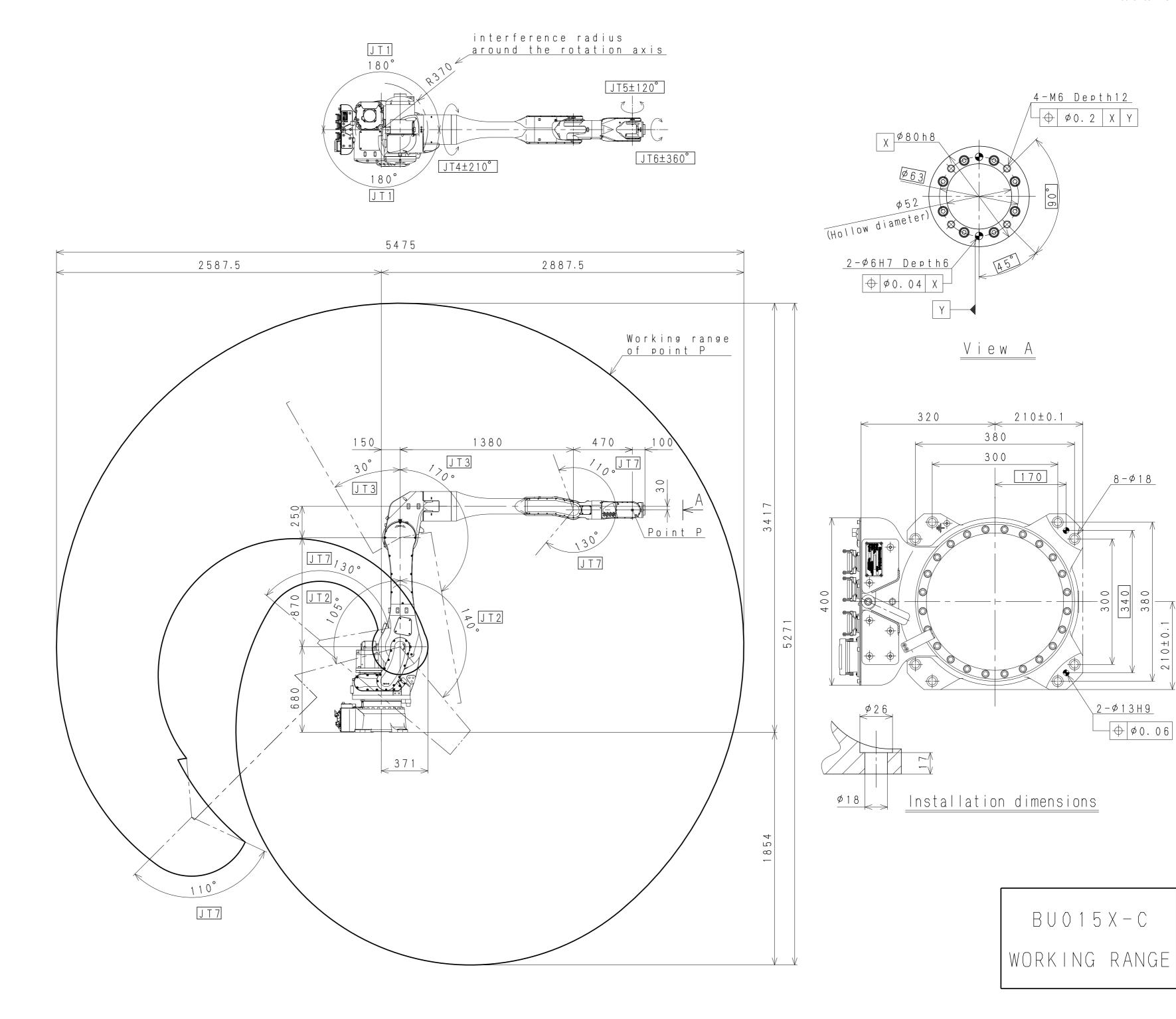
川崎重工业株式会社 机器人事业部

规格书编号: 90151-0312DCA

机器人规格

/ L ロロ / \				
1. 机械型号	BU015X-C			
2. 手臂形式	垂直多关节型			
3. 自由度	7轴			
4. 最大可搬运质量	15kg			
5. 最大覆盖范围	2,887.5mm			
6. 位置重复精度	±0.06mm (手腕法兰面) 符合ISO9283			
7. 构成轴规格	动作轴	动作范围	最大速度	
	手臂旋转 (JT1)	± 180 °	200 ° /s	
	手臂前后 (JT2)	+ 140°至 - 105°	200 ° /s	
	手臂上下 (JT3)	+ 30°至 - 170°	200 ° /s	
	手腕旋转 (JT4)	± 210 °	290 ° /s	
	手腕弯曲1 (JT7)	+ 110°至 - 130°	170 ° /s	
	手腕弯曲2 (JT5)	± 120 °	280 ° /s	
	手腕扭转 (JT6)	± 360 °	360 ° /s	
O. 子IJR4叫ルリグギ	最大负载	扭矩 负载惯	性矩 [*]	
	JT5 27.0N•		0.70kg• m²	
	JT6 22.0N•			
		允许的最大扭矩施加到手腕各轴时 ,请另行咨询本公司。	允许的负载惯性矩。	
9. 质量	590kg(不包括选购件)			
10. 安装方法	落地式			
11. 安装环境	环境温度: 0至45			
	相对湿度: 35至85%(无结露)			
12. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/	1		
13. 选购件	机械挡块	可变挡块:JT1		
	安装基座	300mmH / 600mmH	300mmH / 600mmH	
	底板	750mm × 750mm	750mm × 750mm	
	空气三件套	过滤器、调节器、油	雾分离器	
	行走装置			
	涂装颜色			

有关维护零件和备件,请另行咨询。

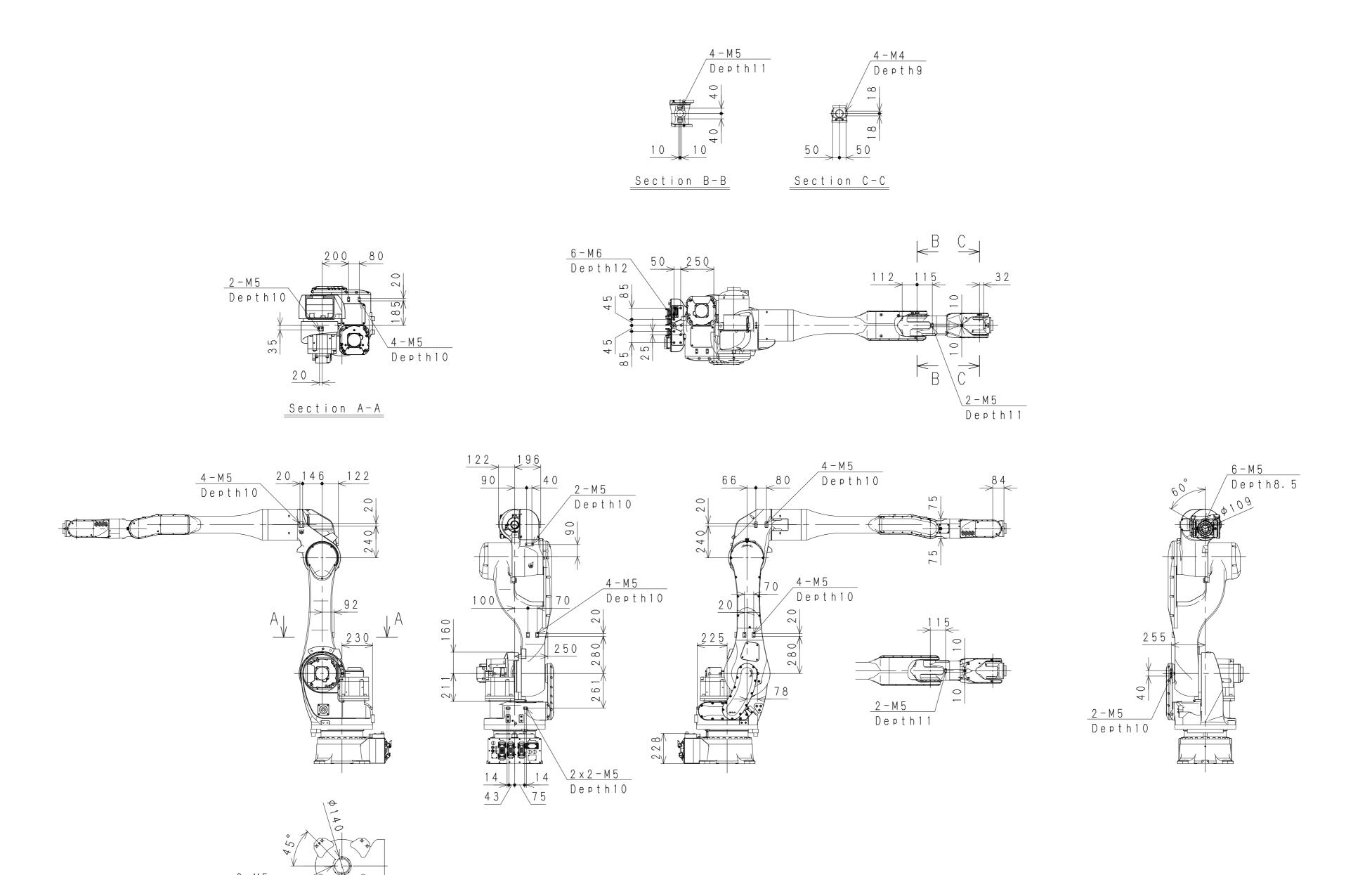


5 4 5

265 280

284 294

578



BU015X-C

Servise Tapped Hole Positions