

## 標準仕様書

RS025S-A

作成A 2025年09月30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: 90151-0435DJA

## ロボット仕様

ロかット江塚						
1. 機械型式	RS025S	-A				
2. アーム形式	垂直多	垂直多関節型				
3. 自由度	6 軸	6 軸				
4. 最大可搬質量	25 kg	25 kg				
5. 最大リーチ	1,325 m	1,325 mm				
6. 位置繰り返し精度	± 0.04 r	±0.04 mm(手首フランジ面) ISO9283に準拠				
7. 構成軸仕様	動	動作軸		力作範囲	最大速度	
	腕旋回			± 180 °	215 °/s	
	腕前後	(JT2)	+ 131	° 100 °	215 °/s	
	腕上下			5° 155°	270 °/s	
	手首回轉	手首回転 (JT4)		± 270 °	290 °/s	
	手首曲	手首曲げ (JT5)		± 145 °	410 °/s	
	手首捻!	(JT6)		± 360 °	730 °/s	
0 壬辛柚並宓名芹						
8. 手首軸許容負荷	早十台		芦 いたり	<b>名芒姆州工</b>	J>.1*	
	JT4	最大負荷トルク 70 N·m		負荷慣性モーメント <sup>*</sup>		
	JT5	70 N·m		2.8 kg· m <sup>2</sup>		
	JT6	-		2.8 kg· m² 1.4 kg· m²		
	許	注 <sup>*</sup> 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。				
9. 質量	265 kg	265 kg (除く、オプション品)				
10. 設置方法	床置き	床置き				
11. 設置環境	周囲温息	周囲温度: 0 - 45				
	相対湿息	相対湿度: 35 - 85%(但し、結露無きこと)				
12. 塗装色	マンセル	マンセル 10GY9/1 相当				
13. 保護等級	IP67 相	IP67 相当				
14. クリーン度	Class 6	Class 6 相当 保証値ではありません。				
15. 内蔵機能	エア配管	エア配管 ( 8×2本)				
16. オプション		センサハーネス		12回路		
	内蔵バル	内蔵バルブ		ダブル / シングルソレノイドバルブ (計3回路以内)		
	エアー3	エアー3点セット		フィルター / レギュレータ / ミストセパレータ		
	メカスト	メカストッパ		可変ストッパ: JT1用		
	設置架台	設置架台		300 mmH / 600 mmH		
	ベースフ	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。

