



標 準 仕 様 書

CP110L-A

作成A 2026年01月13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 : 90151-0442DJA

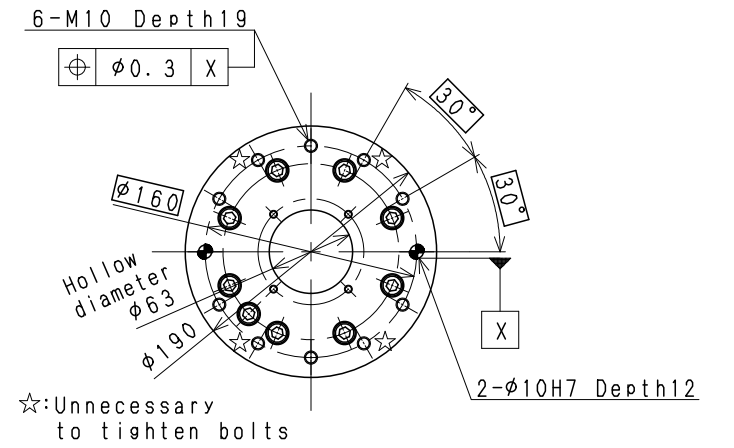
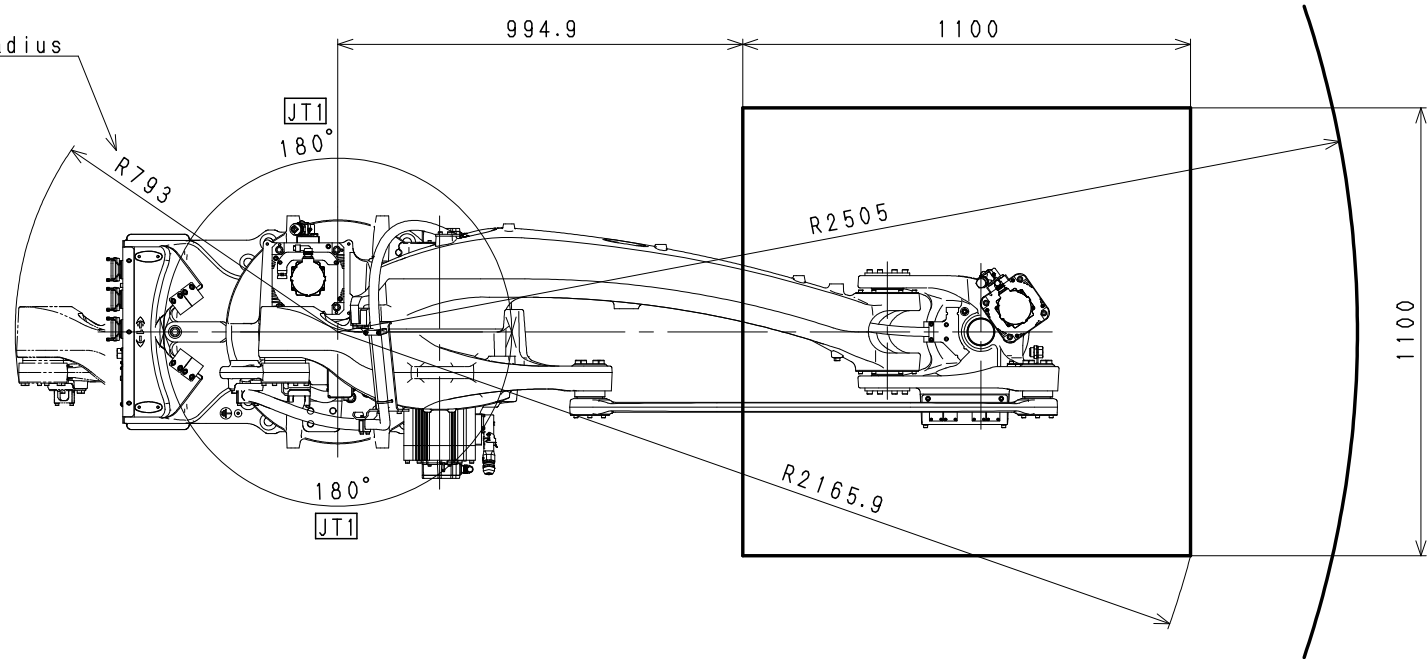
本仕様書の掲載内容は、改良のため予告なく改訂・変更することがあります。

ロボット仕様

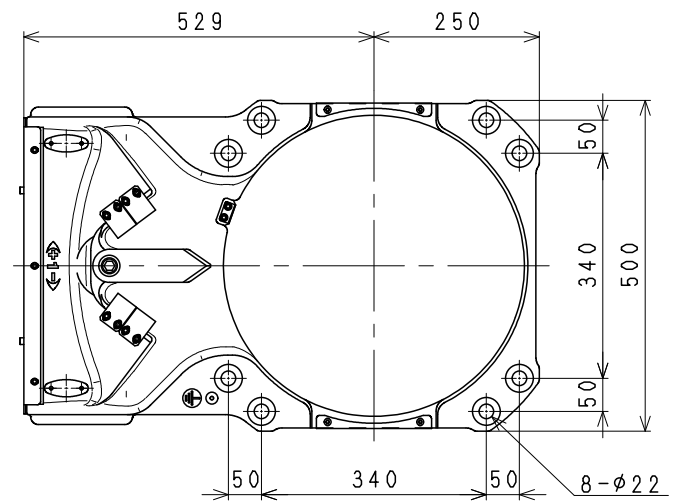
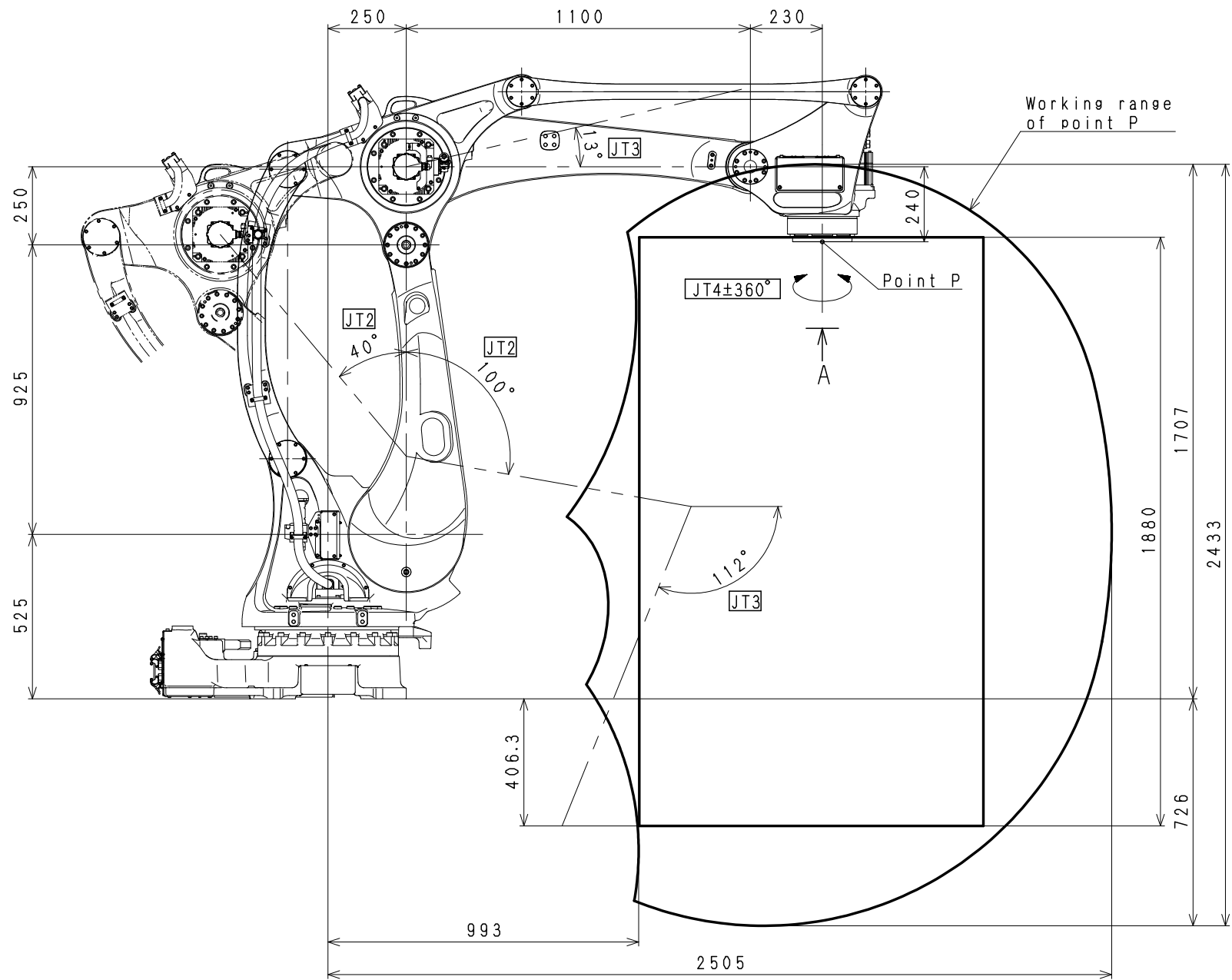
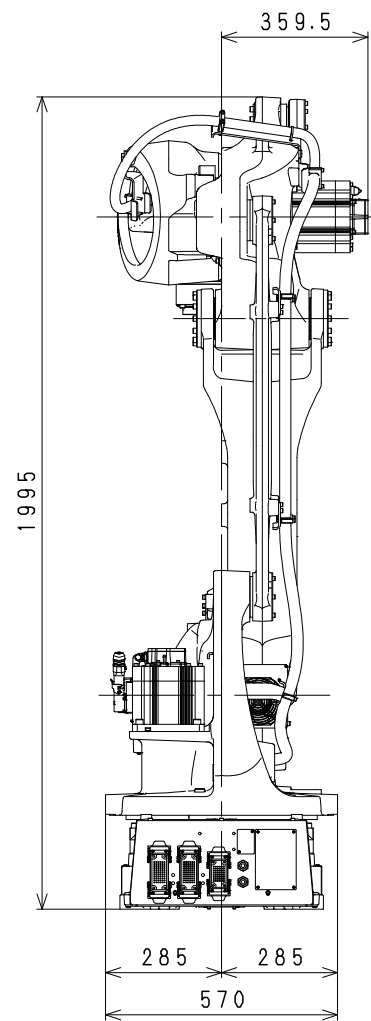
1. 機械型式	CP110L-A																	
2. アーム形式	垂直多関節型																	
3. 動作自由度	4 軸																	
4. 最大可搬質量	110 kg																	
5. 最大リーチ	2,505 mm																	
6. 搬送能力	2,200 回/h																	
	条件	負荷 60 kg、上下 400 mm、水平 2,000 mm																
7. 位置繰り返し精度	± 0.05 mm(手首フランジ面) ISO9283に準拠																	
8. 構成軸仕様	<table><tr><th>動作軸</th><th>動作範囲</th><th>最高速度</th></tr><tr><td>腕旋回 (JT1)</td><td>± 180 °</td><td>145 ° /s</td></tr><tr><td>腕前後 (JT2)</td><td>+ 100 ° - - 40 °</td><td>140 ° /s</td></tr><tr><td>腕上下 (JT3)</td><td>+ 13 ° - - 112 °</td><td>170 ° /s</td></tr><tr><td>手首回転 (JT4)</td><td>± 360 °</td><td>420 ° /s</td></tr></table>			動作軸	動作範囲	最高速度	腕旋回 (JT1)	± 180 °	145 ° /s	腕前後 (JT2)	+ 100 ° - - 40 °	140 ° /s	腕上下 (JT3)	+ 13 ° - - 112 °	170 ° /s	手首回転 (JT4)	± 360 °	420 ° /s
動作軸	動作範囲	最高速度																
腕旋回 (JT1)	± 180 °	145 ° /s																
腕前後 (JT2)	+ 100 ° - - 40 °	140 ° /s																
腕上下 (JT3)	+ 13 ° - - 112 °	170 ° /s																
手首回転 (JT4)	± 360 °	420 ° /s																
9. 手首軸許容負荷	<table><tr><th></th><th>最大負荷トルク</th><th>負荷慣性モーメント*</th></tr><tr><td>JT4</td><td></td><td>70 kg・m²</td></tr></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		70 kg・m ²									
	最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*																
JT4		70 kg・m ²																
10. 機械質量	820 kg (除く、オプション品)																	
11. 設置方法	床置き																	
12. 設置環境	周囲温度: 0 - 45 相対湿度: 35 - 85 % (但し、結露無きこと)																	
13. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当																	
14. 保護等級	IP54 相当																	
15. 内蔵機能	ハンド用エアチューブ (12×2本)																	
16. オプション	<table><tr><td>メカストップ</td><td>可変ストップ JT1用</td></tr><tr><td>バルブハーネス</td><td>8点</td></tr><tr><td>センサハーネス</td><td>12点</td></tr><tr><td>フォークポケット</td><td></td></tr><tr><td>エア-3点セット</td><td></td></tr><tr><td>サーボオンランプ</td><td></td></tr></table>			メカストップ	可変ストップ JT1用	バルブハーネス	8点	センサハーネス	12点	フォークポケット		エア-3点セット		サーボオンランプ				
メカストップ	可変ストップ JT1用																	
バルブハーネス	8点																	
センサハーネス	12点																	
フォークポケット																		
エア-3点セット																		
サーボオンランプ																		

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。

Rear side
interference radius



VIEW A



Installation dimensions

CP110L
WORKING RANGE