

# 標準仕様書

KJ314JWE25  
KJ314JTE25  
KJ314JVE25  
KJ264JFE25  
KJ264JGE25  
KJ264JTE25  
KJ264JVE25

発行 平成27年06月02日

川崎重工業株式会社

ロボットビジネスセンター

図書番号：90101-2139DJD

1. ロボット仕様

[1-1] 本体部仕様						
1. 機械型式	<table border="1"> <tr> <td>標準機</td> <td>勝手反対機</td> </tr> <tr> <td>KJ314J-D0</td> <td>KJ314J-D1</td> </tr> </table>		標準機	勝手反対機	KJ314J-D0	KJ314J-D1
標準機	勝手反対機					
KJ314J-D0	KJ314J-D1					
2. アーム形式	多関節形 + スイング軸					
3. 動作自由度	7軸 (6軸+1軸)					
4. 構成軸仕様	動作軸	最大動作範囲				
	腕旋回 (JT1)	+120° ~ -120°				
	腕前後 (JT2)	+130° ~ -80°				
	腕上下 (JT3)	+90° ~ -65°				
	手首回転 (JT4)	+720° ~ -720°				
	手首曲げ (JT5)	+720° ~ -720°				
	手首捻り (JT6)	+410° ~ -410°				
	スイング (JT7)	+90° ~ -90°				
5. 位置繰返し精度	±0.5mm(手首フランジ面)					
6. 最大可搬質量	15 kg (手首部)					
	25 kg (第2アーム部:内圧室内塗装機器含む)					
7. 最大直線補間速度	1500mm/s					
8. 手首軸許容負荷						
		最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*			
	JT4	56.2 N・m	2.19 kg・m <sup>2</sup>			
	JT5	43.4 N・m	1.31 kg・m <sup>2</sup>			
JT6	22.0 N・m	0.33 kg・m <sup>2</sup>				
<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>						
9. 駆動電動機	同期型ブラシレスモータ					
10. 作業範囲	添付図参照					
11. 機械質量	約720kg (除く、オプション品)					
12. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当					
13. 設置方法	壁掛け					
14. 設置環境	周囲温度 0~40℃, 相対湿度 35~85%(但し、結露なきこと)					
15. 防爆構造	内圧防爆+本質安全防爆構造					
16. 供給エア	清浄、乾燥空気 : 0.5Nm <sup>3</sup> /min、0.4~0.7MPa					
	大気圧露点 : -17℃以下					
	固形物 : 0.01μm以下					
	油分 : ミス除 99.9999%以上					
17. オプション	JT1,2,3,7角度規制用メカストップ					
	塗装機器					
	・FGP用モータ(最大1個搭載可能)					
	・電磁弁(最大3個搭載可能)					
	・電空弁(最大3個搭載可能)					
	第2アーム部カバー					
アプリケーションホース保護ユニット						
18. その他	メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談下さい。					

1. ロボット仕様

[1-2] 本体部仕様			
1. 機械型式 (設置形態により異なる)	設置形態	標準機	勝手反対機
	床置	KJ264J-B0	KJ264J-B1
	壁掛、据付面:左	KJ264J-D0	KJ264J-D1
	壁掛、据付面:右	KJ264J-F0	KJ264J-F1
	棚置	KJ264J-H0	KJ264J-H1
2. アーム形式	多関節形		
3. 動作自由度	6軸		
4. 構成軸仕様	動作軸		最大動作範囲
	腕旋回 (JT1) (設置形態により異なる)	KJ264J-B□	+120° ~ -120°
		KJ264J-D□	+120° ~ -30°
		KJ264J-F□	+30° ~ -120°
		KJ264J-H□	+120° ~ -120°
	腕前後 (JT2)	+130° ~ -80°	
	腕上下 (JT3)	+90° ~ -65°	
	手首回転 (JT4)	+720° ~ -720°	
手首曲げ (JT5)	+720° ~ -720°		
手首捻り (JT6)	+410° ~ -410°		
5. 位置繰返し精度	±0.5mm(手首フランジ面)		
6. 最大可搬質量	15 kg (手首部)		
	25 kg (第2アーム部:内圧室内塗装機器含む)		
7. 最大直線補間速度	1500mm/s		
8. 手首軸許容負荷		最大負荷トルク	負荷慣性モーメント*
	JT4	56.2 N・m	2.19 kg・m <sup>2</sup>
	JT5	43.4 N・m	1.31 kg・m <sup>2</sup>
	JT6	22.0 N・m	0.33 kg・m <sup>2</sup>
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。			
9. 駆動電動機	同期型ブラシレスモータ		
10. 作業範囲	添付図参照		
11. 機械質量	KJ264J-B□	約540kg (除く、オプション品)	
	KJ264J-D□、-F□、-H□	約530kg (除く、オプション品)	
12. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当		
13. 設置方法	KJ264J-B□(床置き)	KJ264J-D□(壁掛け、据付面:左)	
	KJ264J-F□(壁掛け、据付面:右)	KJ264J-H□(棚置き)	
14. 設置環境	周囲温度 0~40℃, 相対湿度 35~85%(但し、結露なきこと)		
15. 防爆構造	内圧防爆+本質安全防爆構造		
16. 供給エア	清浄、乾燥空気 :0.5Nm <sup>3</sup> /min、0.4~0.7MPa		
	大気圧露点 : -17℃以下		
	固形物 : 0.01μm以下		
	油分 : ミスト除 99.9999%以上		
17. オプション	JT1,2,3角度規制用メカストップ		
	塗装機器		
	・FGP用モータ(最大1個搭載可能)		
	・電磁弁(最大3個搭載可能)		
	・電空弁(最大3個搭載可能)		
第2アーム部カバー			
アプリケーションホース保護ユニット			
18. その他	メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談下さい。		

[2]制御部仕様			
1. 制 御 型 式	E25/E27		
2. 構 造	全閉型間接冷却方式		
3. 構 成 及 び 寸 法	添付図参照		
4. 制 御 軸 数	6軸 (オプション:最大9軸[盤内増設])		
5. 駆 動 方 式	フルデジタルサーボ		
6. 動 作 方 式	手動動作モード	各軸独立、ベース座標系、ツール座標系、 固定ツール座標系(オプション)	
	再現動作モード	各軸補間、直線補間、円弧補間(オプション)	
7. 教 示 方 式	ティーチング方式又はプログラミング方式		
8. 記 憶 容 量	8 MB		
9. 入 出 力 信 号	外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号 等	
	汎用入力	32回線(含む、専用信号)	
	汎用出力	32回線(含む、専用信号)	
10. 操 作 パ ネ ル	ティーチ/リピート切替スイッチ、非常停止スイッチ、電源ランプ		
11. ハ ー ネ ス	分離ハーネス(制御盤←→中継コネクタ)	3 m	
	分離ハーネス(中継コネクタ←→ロボット本体)	3 m	
	ティーチペンダントハーネス	10 m	
12. 質 量	添付図参照		
13. 所 要 電 源	AC200 - AC220 V±10%, 50/60 Hz, 3相		
	最大5.6 kVA(E27)、最大10 kVA(E25)		
	A種接地(防爆用)、D種接地(ロボット専用接地)、漏れ電流 最大100 mA		
14. 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)		
15. 塗 装 色	マンセル 10GY9/1 相当		
16. ティーチペンダント	本質安全防爆、タッチパネル付7.2インチSTNカラー液晶表示 非常停止スイッチ、ティーチロックスイッチ、イネーブルスイッチ		
17. オ プ シ ョ ン	入出力信号	各64、96、128回線	
	入出力信号用コネクタ	D-SUB 37ピン(オス/メス) カバー付き	
	操作パネル	モータON、サイクルスタート、RUN/HOLD、エラーリセット、リモート/ローカルスイッチ、エラーランプ	
	分離ハーネス	(制御盤←→中継コネクタ)	5,7,10,15,20,25,30m
		(中継コネクタ←→ロボット本体)	1,5,7,10,15m
	ティーチペンダントハーネス	5 m、15 m、20 m、25m	
	ティーチペンダント中継 コネクタボックスハーネス	(制御盤←→フィッチング)	3,5,7,10,15,20,25,30m
		(フィッチング←→コネクタボックス)	1,3,5,7,10,15,20,25,30m
	補助記憶	USBメモリ	
	モータブレーキ解除装置	ブレーキリリーススイッチ	
	ACコンセント	AC100Vコンセント	
	パソコン接続ハーネス	1.5 m、3 m	
	ティーチペンダントオプション	ケーブルフック、短絡コネクタ	
	盤内照明	LED照明	
	制御盤クーラー	別途御相談下さい。	
	フィールドバス	別途御相談下さい。	
	ソフトウェアPLC	別途御相談下さい。	
アナログ入出力	別途御相談下さい。		
コンベア同期	別途御相談下さい。		
塗装機器制御	別途御相談下さい。		
18. そ の 他	メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談下さい。		

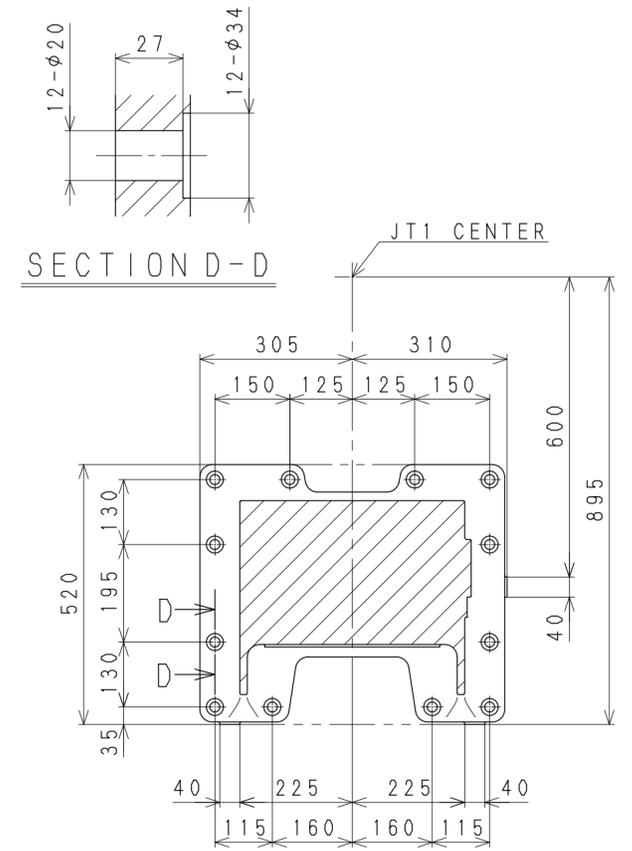
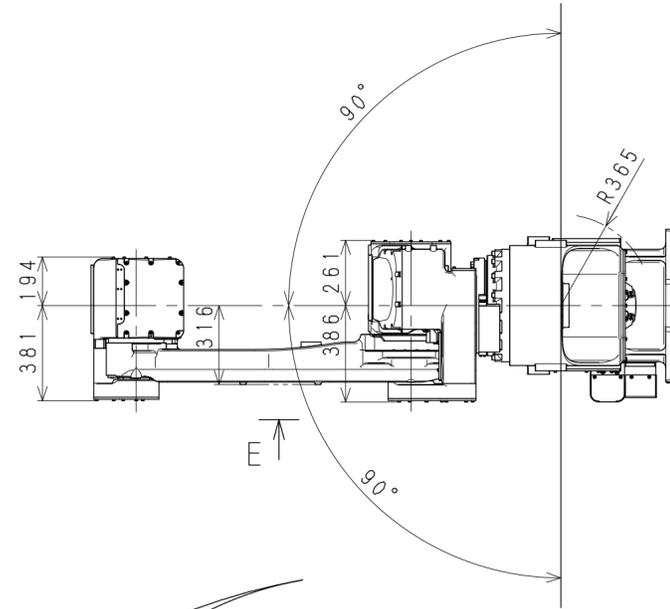
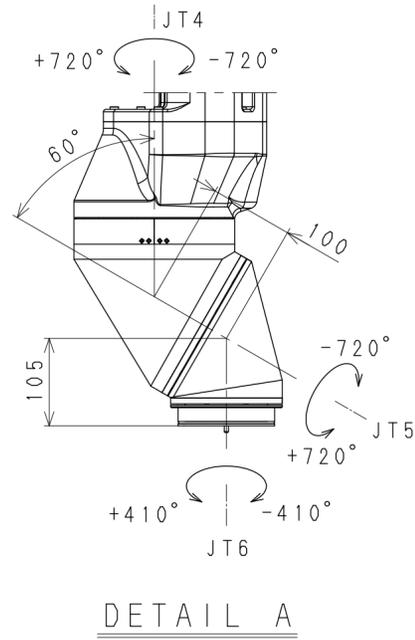
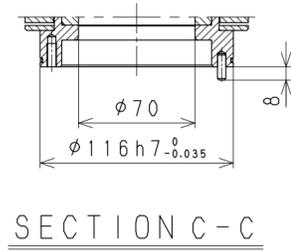
## 2. 保証期間と保証内容

### (1) 保証期間

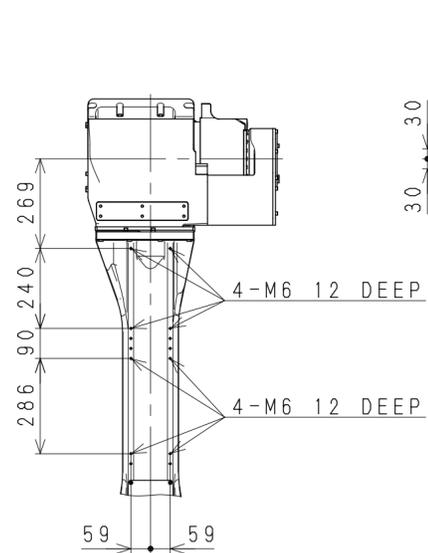
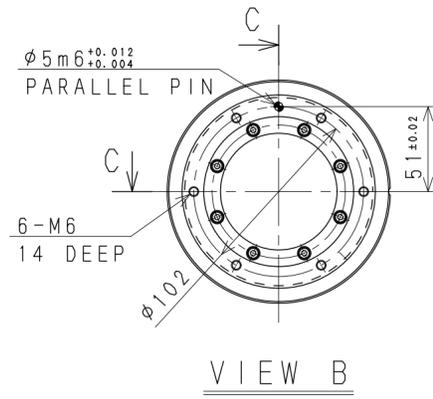
- 1) 本機の納入日より起算して1ヶ年、または稼働時間が3,000時間のいずれか早い時期までと致します。
- 2) 周辺装置を含むシステムとして納入する場合は、別途提出する製作仕様書によるものと致します。

### (2) 保証内容

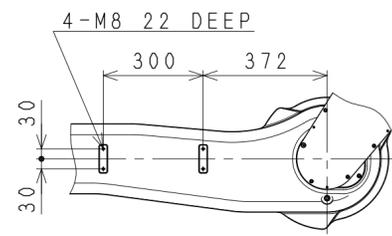
- 1) 保証期間内において、本機を構成する純正部品に万一当社の責任による障害が発生し、当社がこれを認めた場合は、本機の修理サービスを無償で実施致します。  
なお、上記保証の適用範囲は当社納入製品に限るものとし、それ以外の責任は一切負わないものとします。
- 2) 保証期間内であっても、次の場合は無償修理サービスの適用を除外するものと致します。
  - ① 「説明書」に定められた注意を怠ったことに起因する故障。
  - ② 貴社の責任による修理、改造、移動またはご使用者のお取扱い上の問題と認められる故障。
  - ③ 「説明書」に定められた点検・調整・整備を怠ったことに起因する故障。
  - ④ 純正部品、当社が指定する部品・潤滑油以外のご使用に起因する故障。
  - ⑤ 「説明書」に記載された消耗部品の消耗、この消耗に起因する故障、およびその交換費用。
  - ⑥ 火災、地震、水害、落雷その他の天災地変や不適正なご使用、または第三者の加害、盗難等、およびそれに起因する故障。
  - ⑦ 当社の施行範囲外の輸送、および工事等に起因する故障。
  - ⑧ 性能上問題のない音、振動、油のにじみ、塗装面の退色、錆、および外観上の軽微な傷。  
(仕様の内容によっては、別途協議と致します。)
- 3) この保証は、日本国内で使用されるロボットに限り適用致します。
- 4) 転売、譲渡、貸与、他国への移設等をされる場合は、別途協議と致します。



Base Installation Dimensions

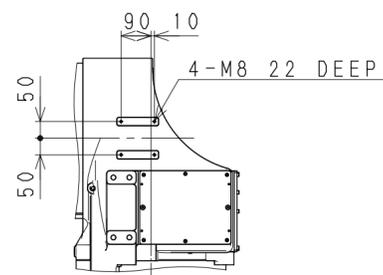
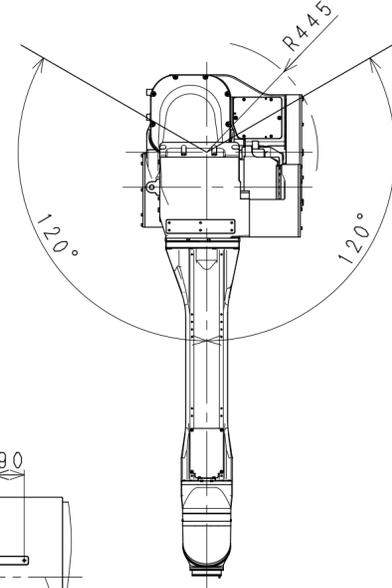


VIEW F

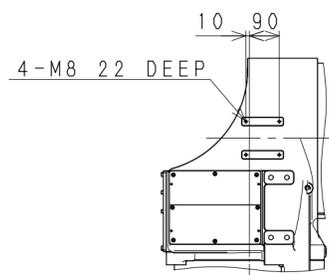


VIEW E

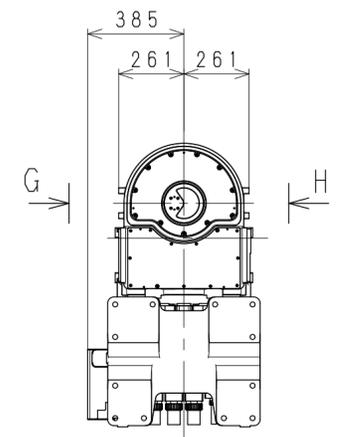
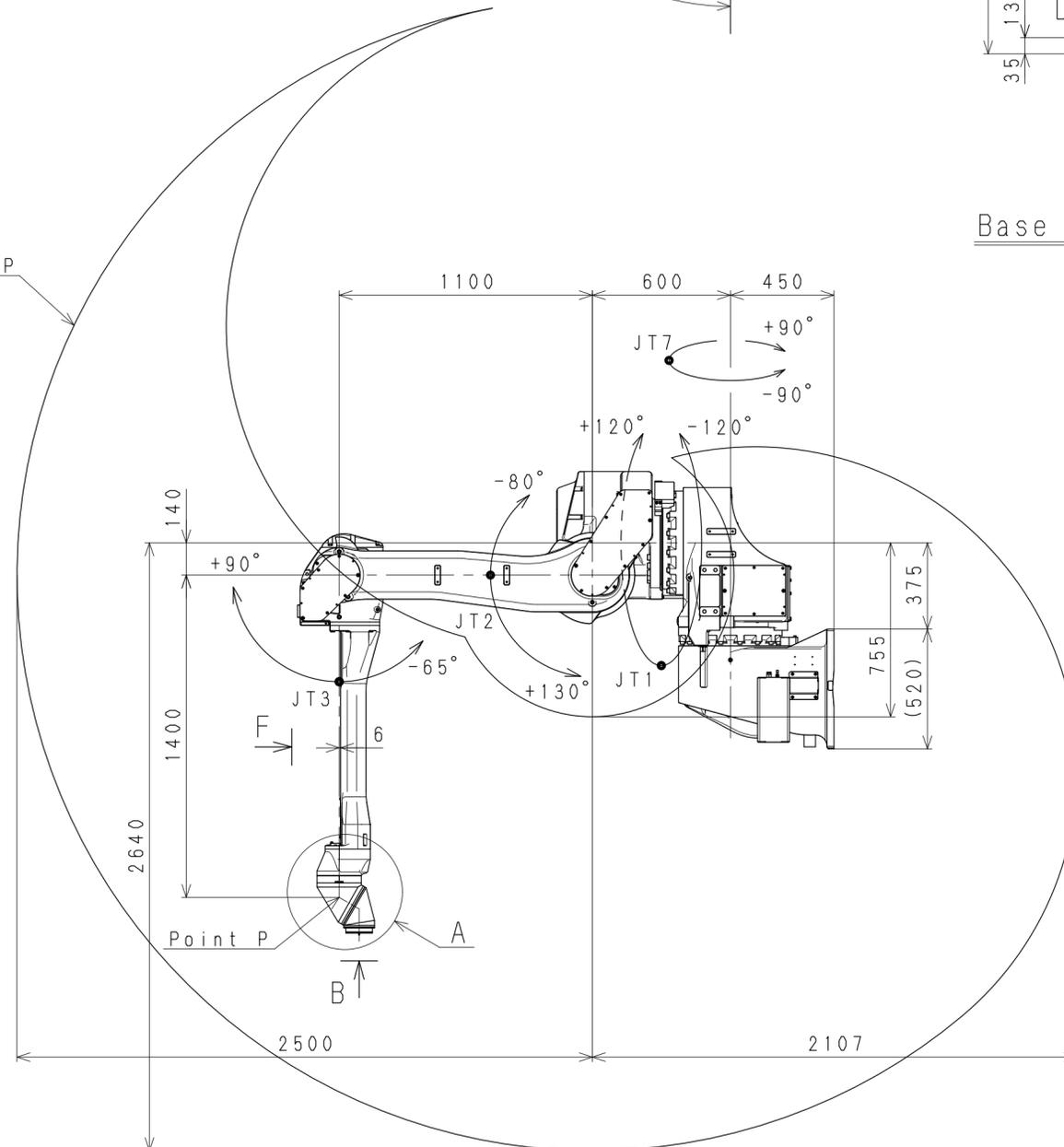
Working range based on point P



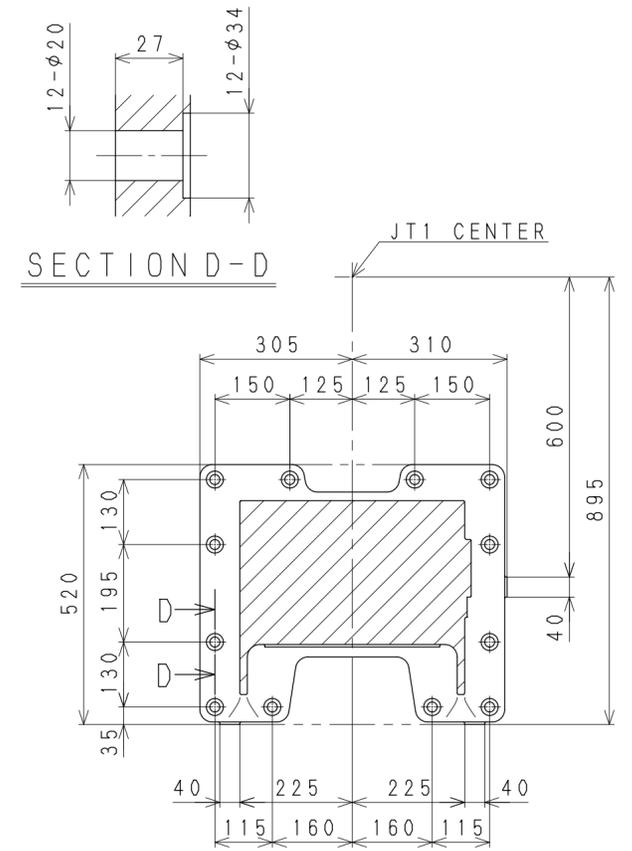
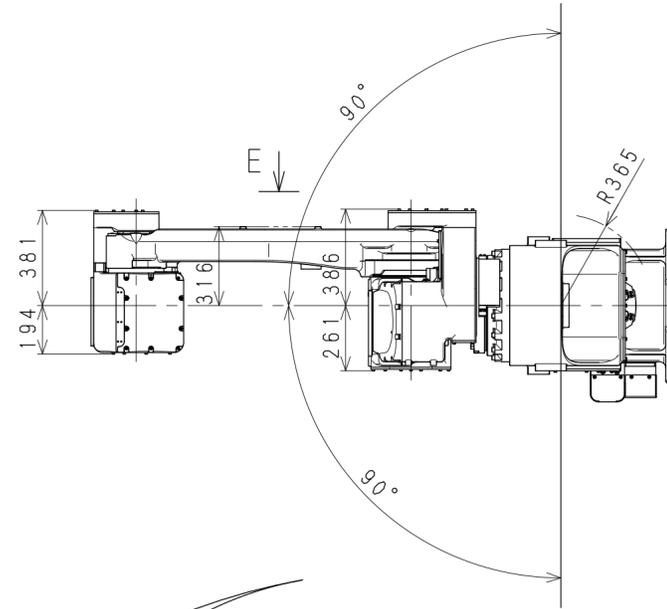
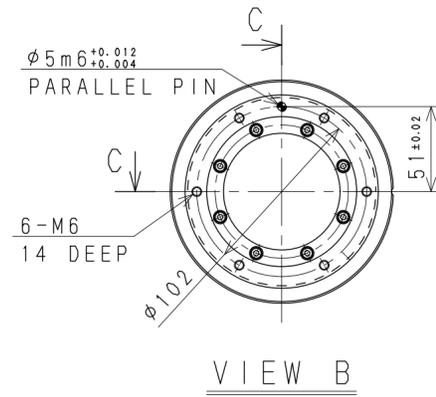
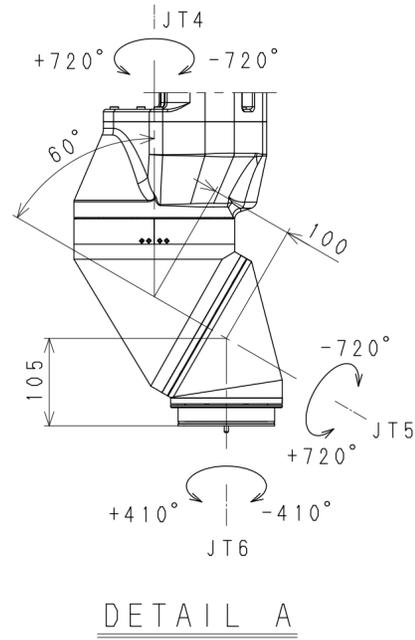
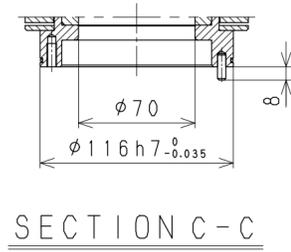
VIEW G



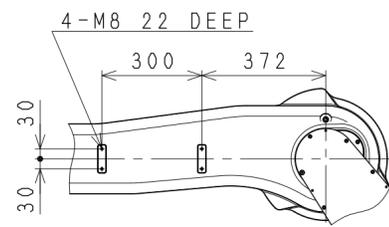
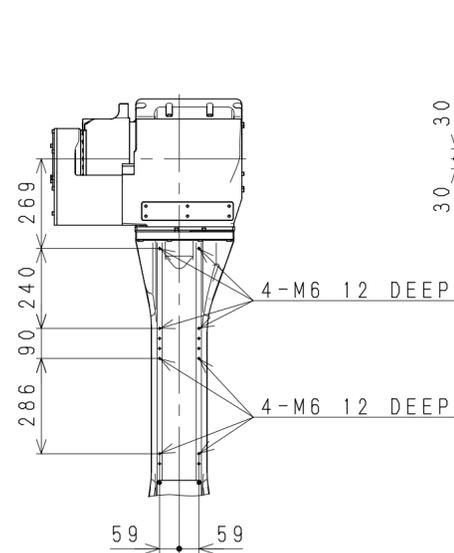
VIEW H



KJ314J-D0  
WORKING RANGE

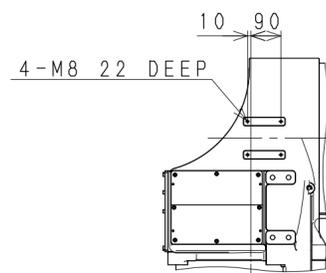
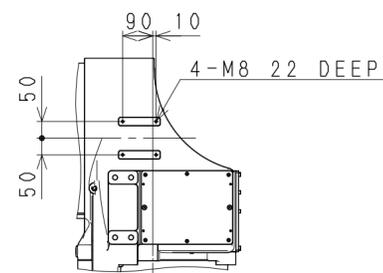
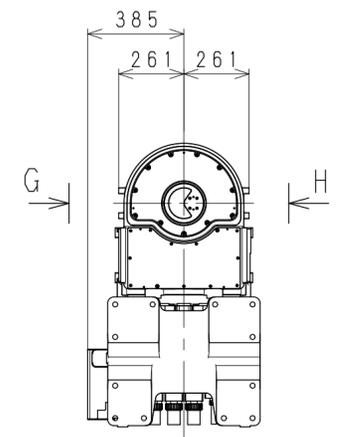
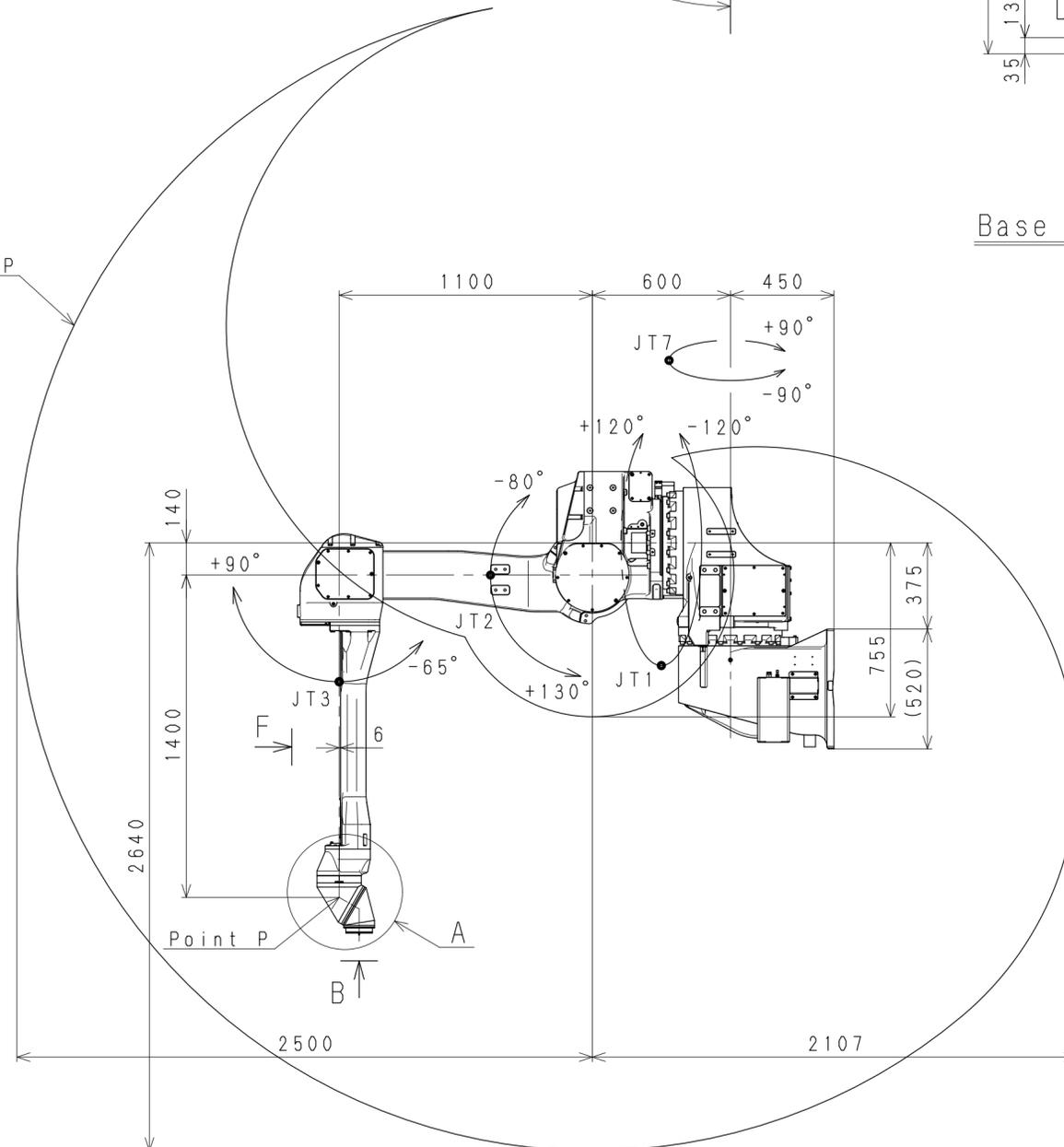
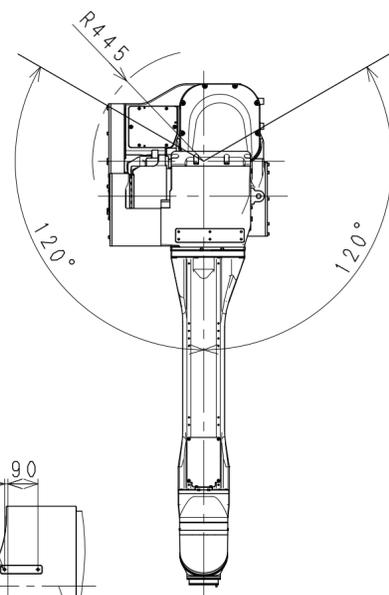


Base Installation Dimensions



Working range based on point P

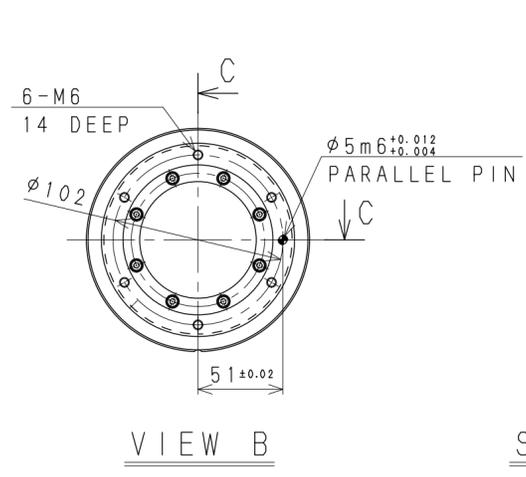
VIEW E



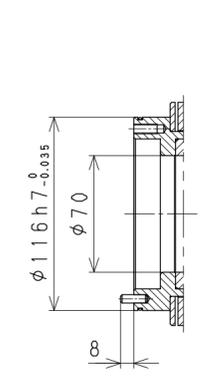
VIEW G

VIEW H

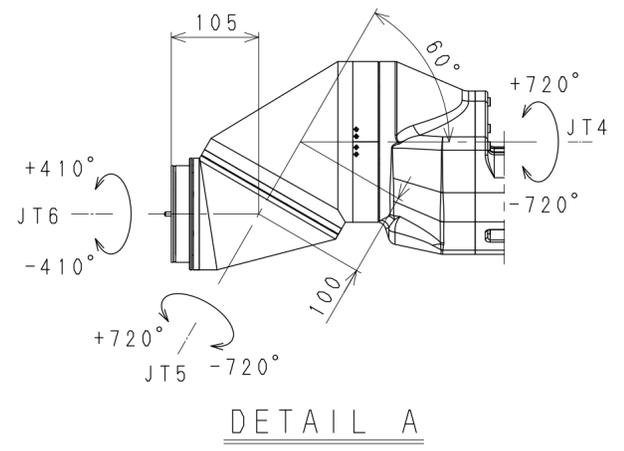
KJ314J-D1  
WORKING RANGE



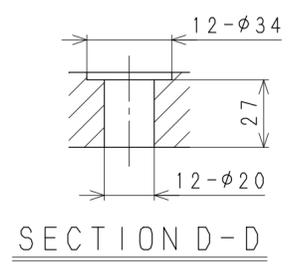
VIEW B



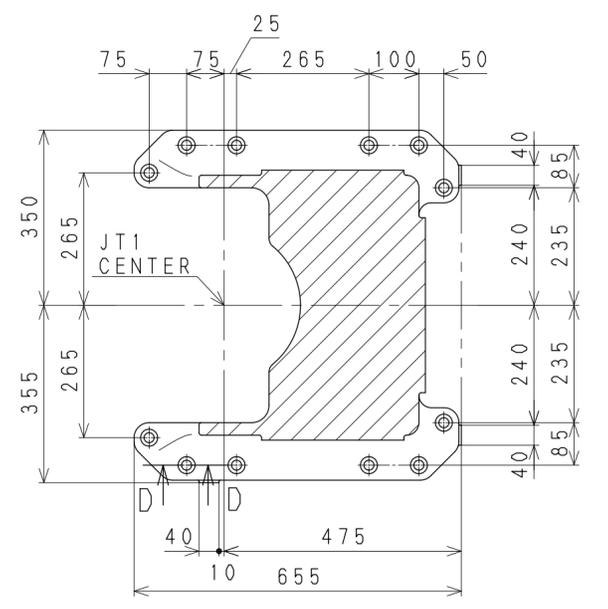
SECTION C-C



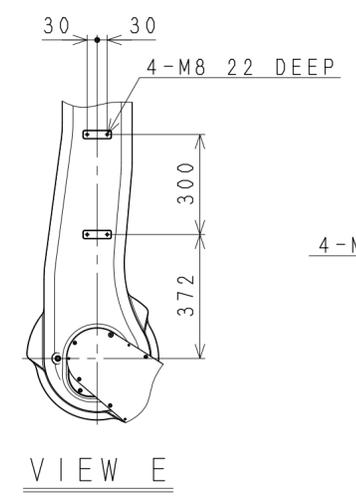
DETAIL A



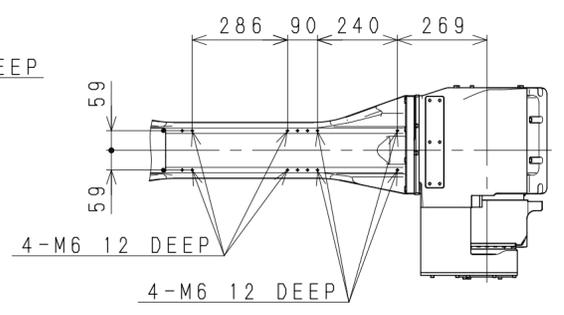
SECTION D-D



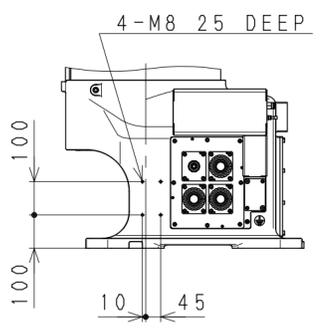
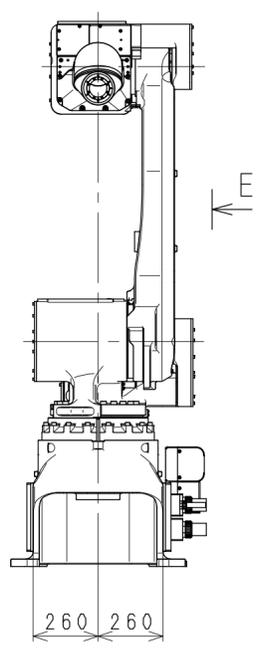
Base Installation Dimensions



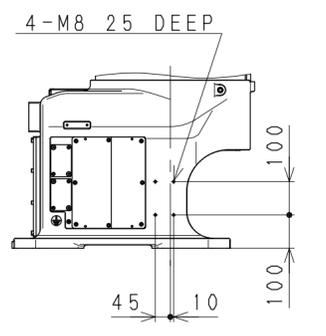
VIEW E



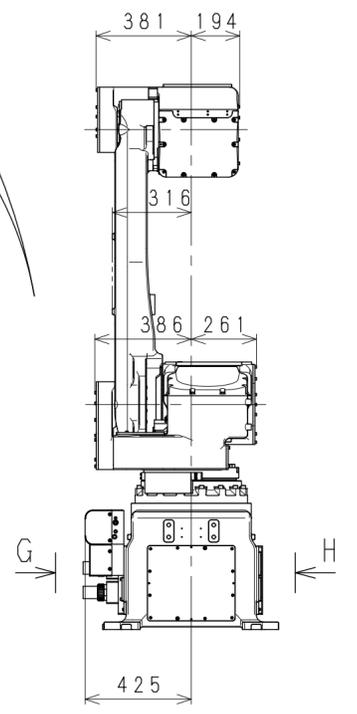
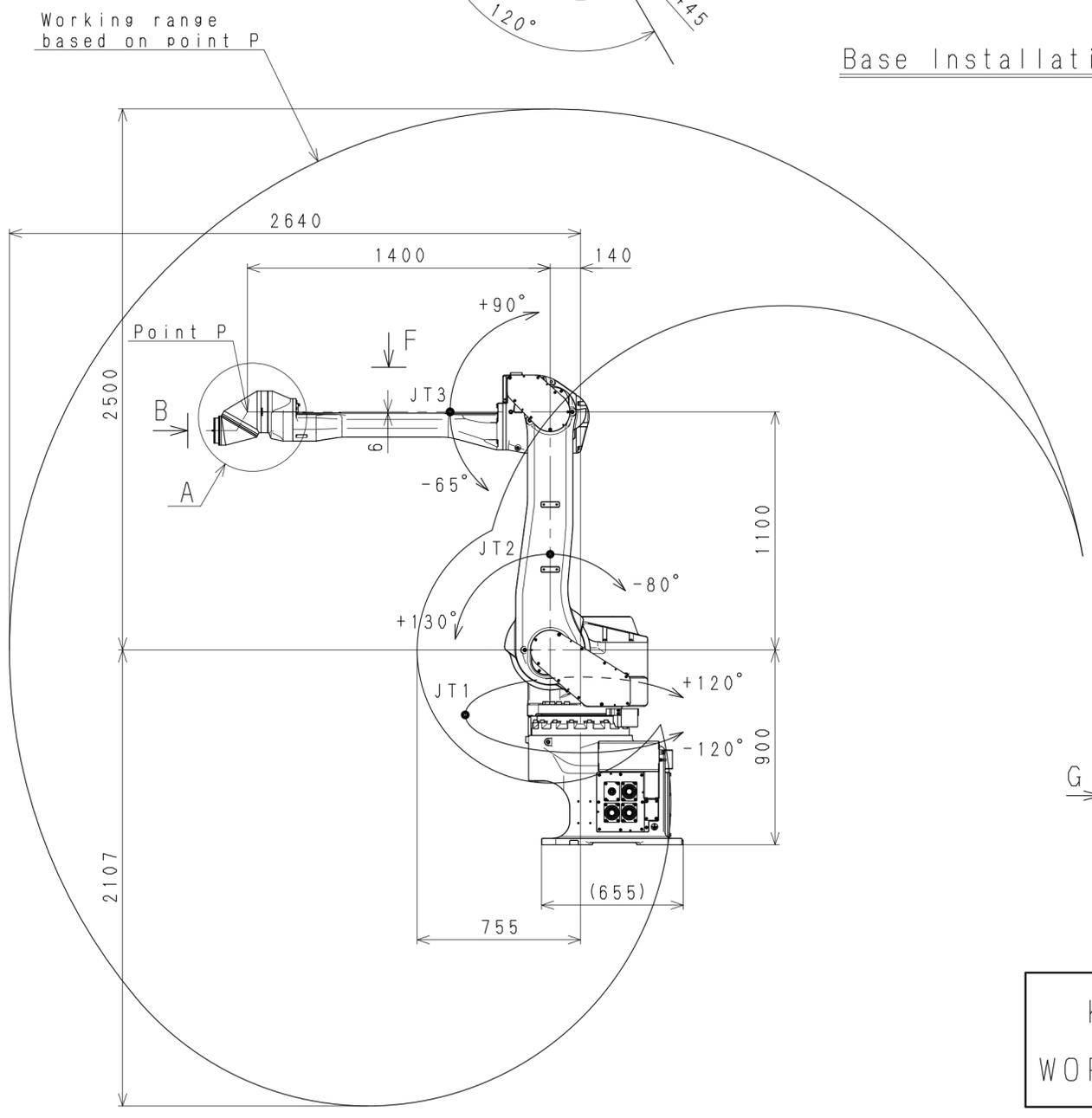
VIEW F



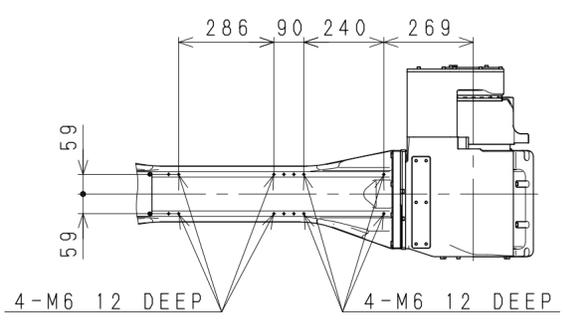
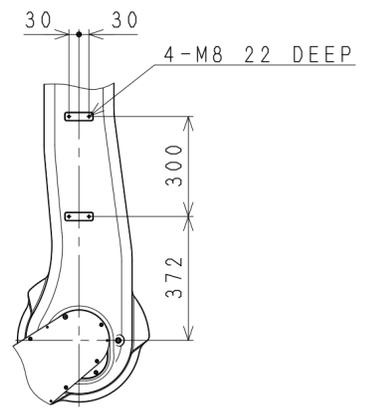
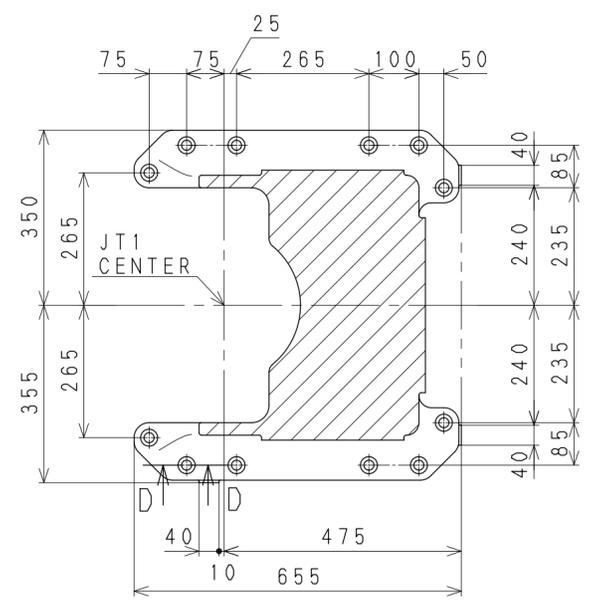
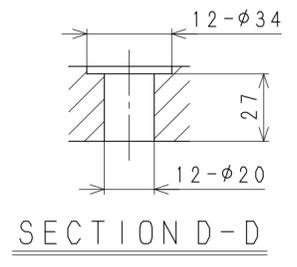
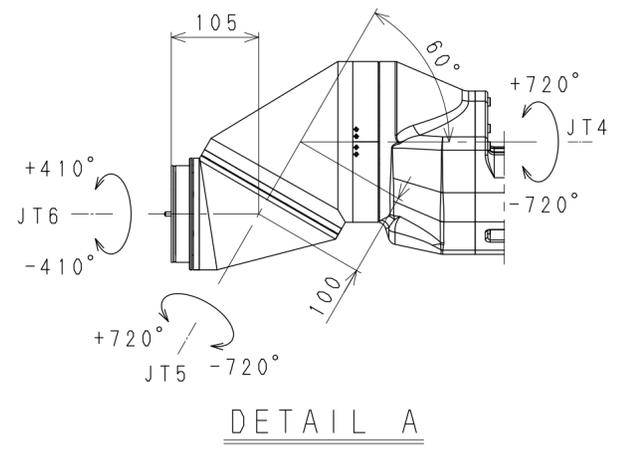
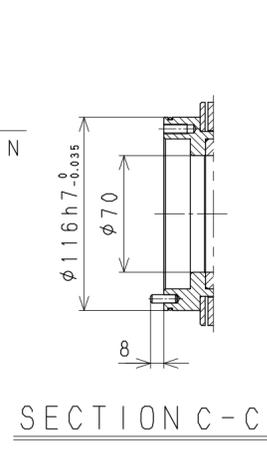
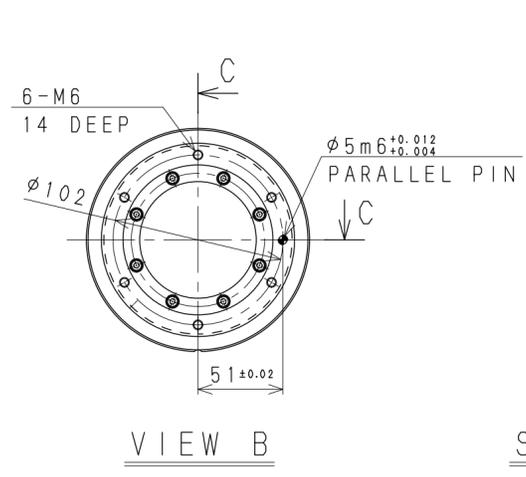
VIEW G



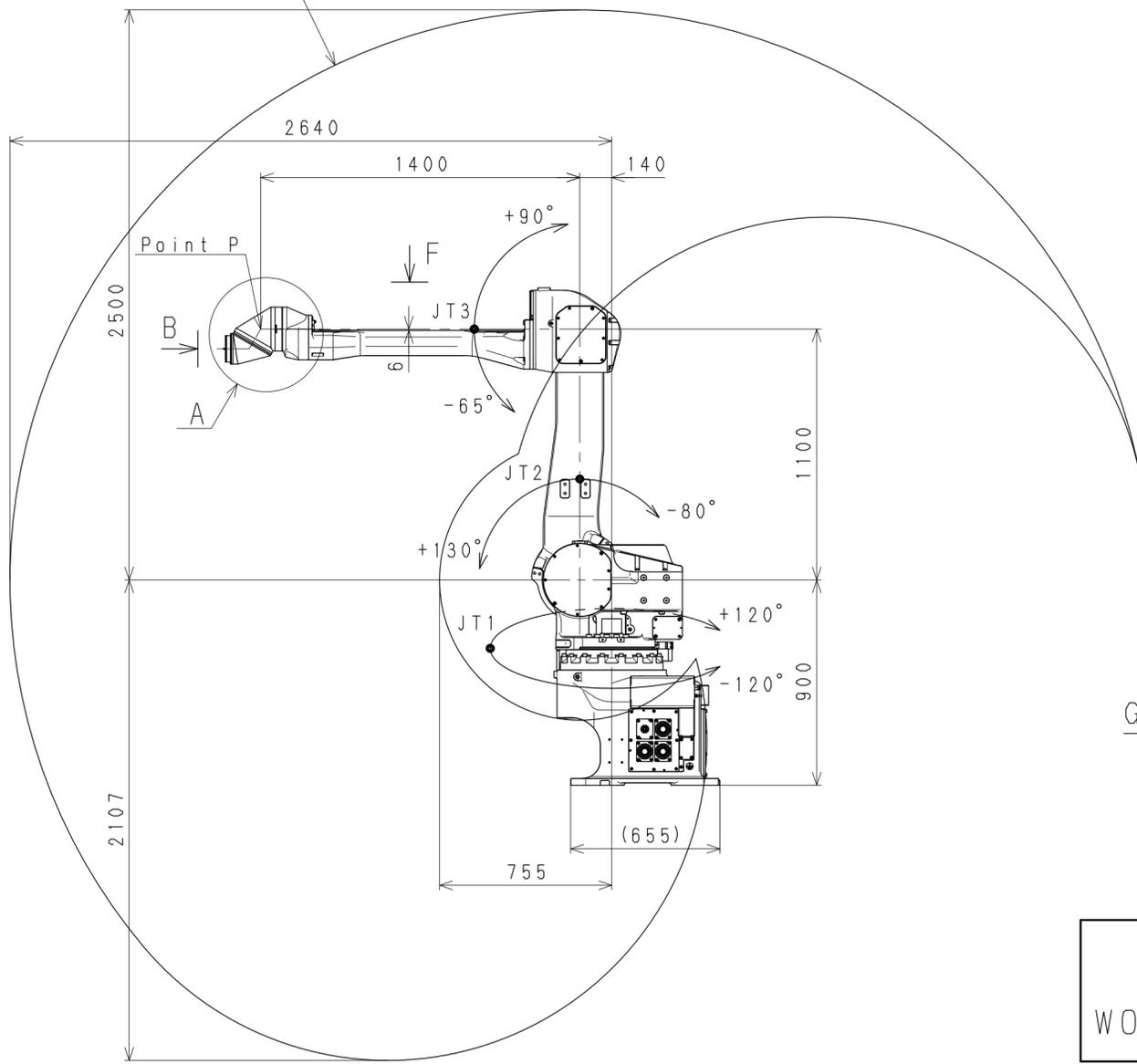
VIEW H



KJ264J-B0  
WORKING RANGE



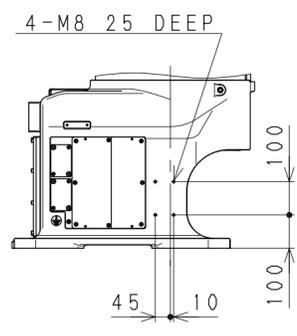
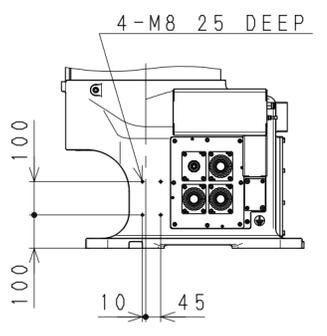
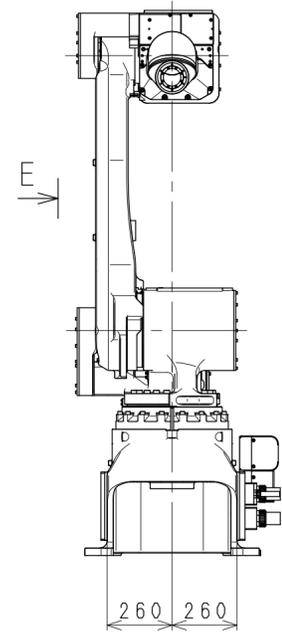
Working range based on point P



Base Installation Dimensions

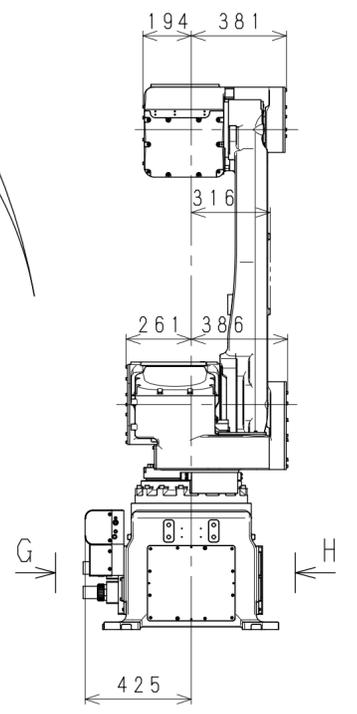
VIEW E

VIEW F

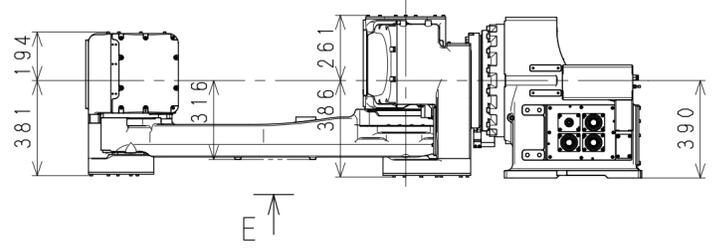
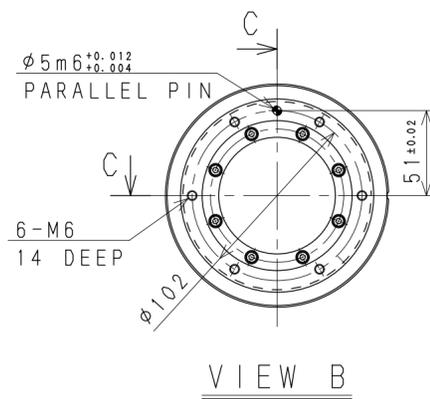
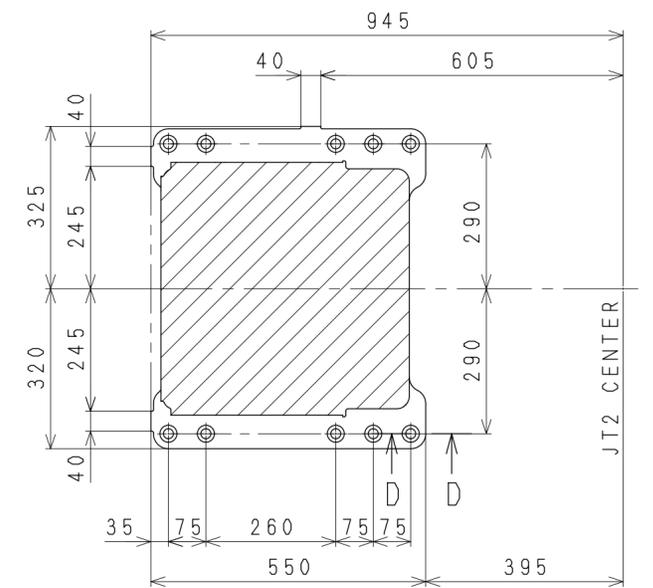
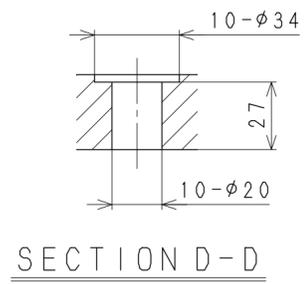
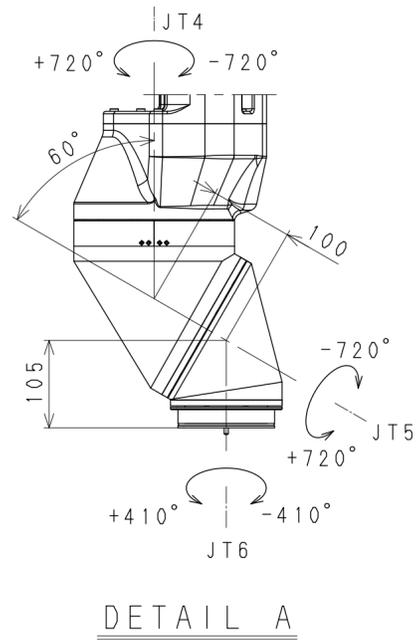
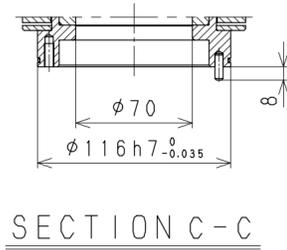


VIEW G

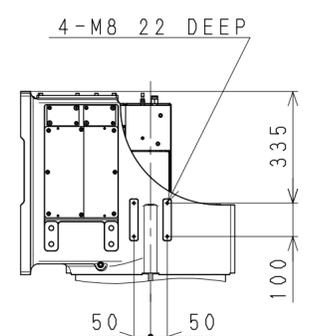
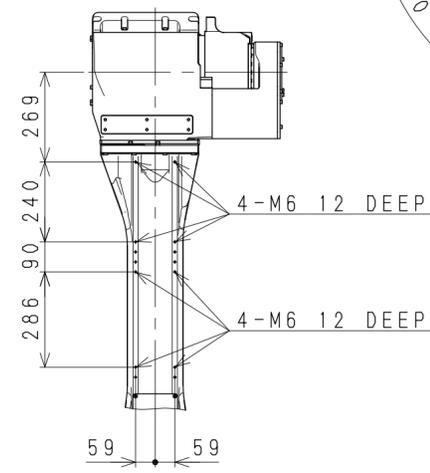
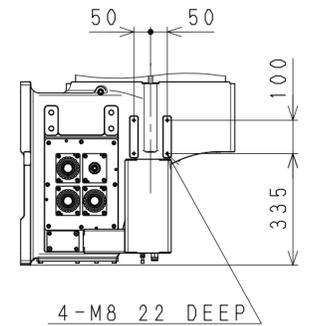
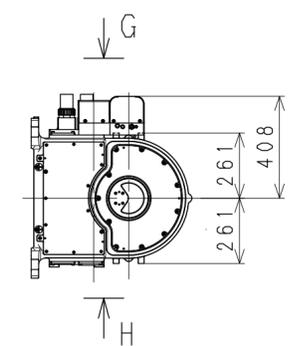
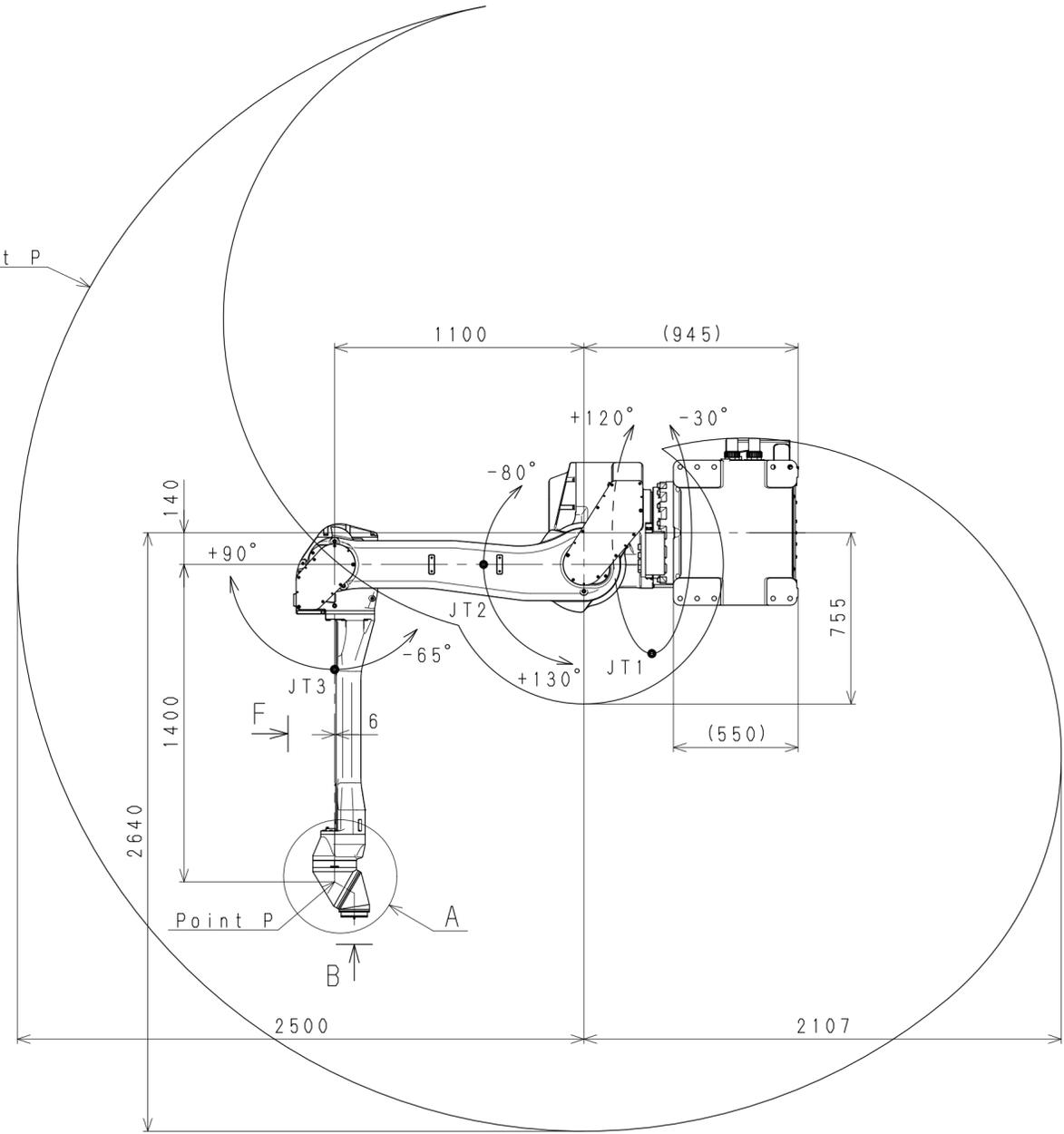
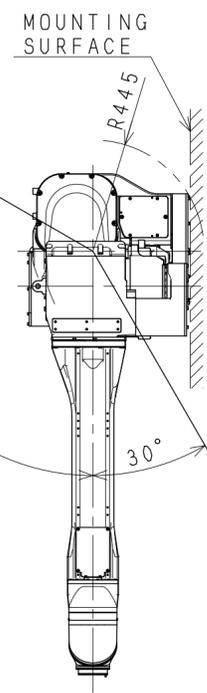
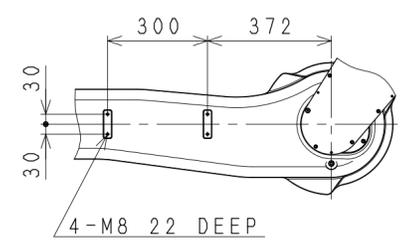
VIEW H



KJ264J-B1  
WORKING RANGE

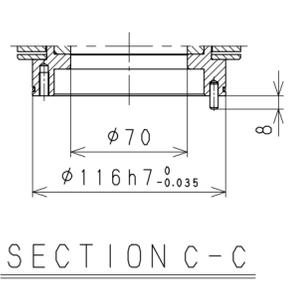


Base Installation Dimensions

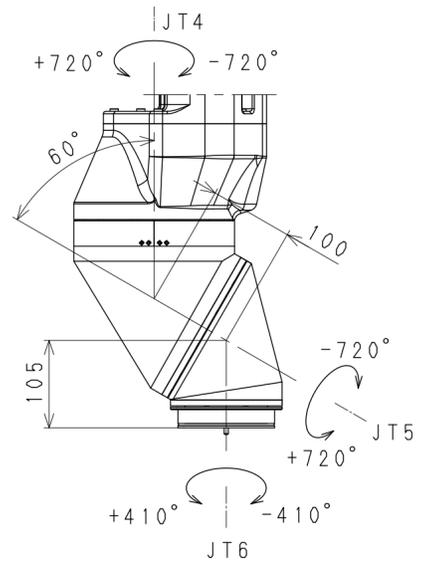


VIEW F

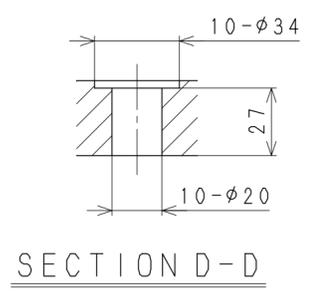
KJ264J-D0  
WORKING RANGE



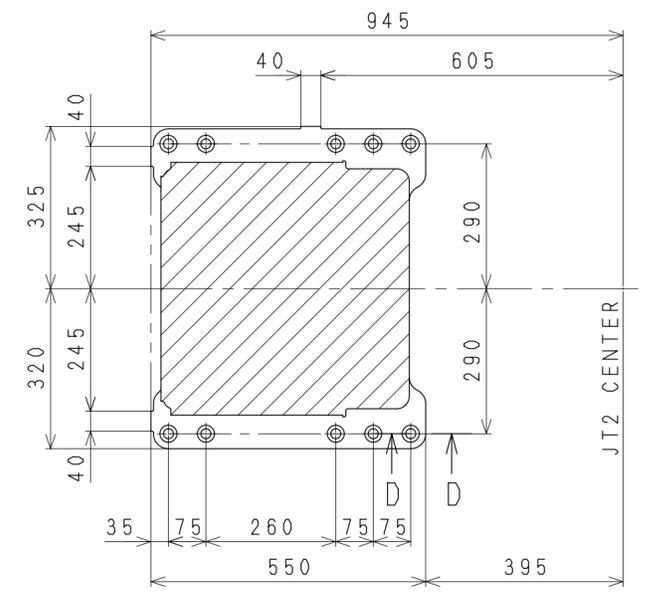
SECTION C-C



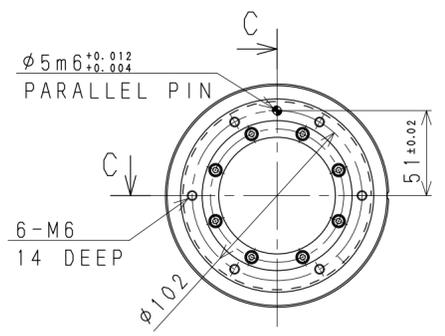
DETAIL A



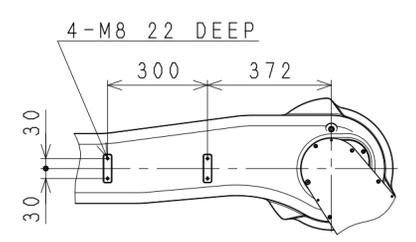
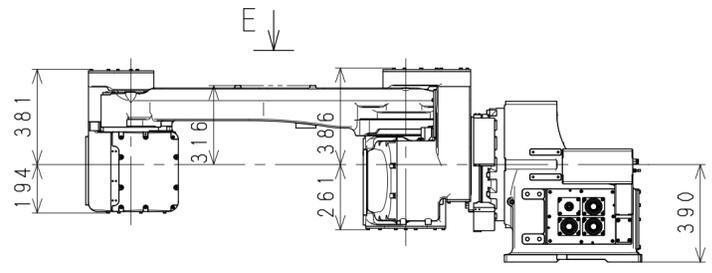
SECTION D-D



Base Installation Dimensions



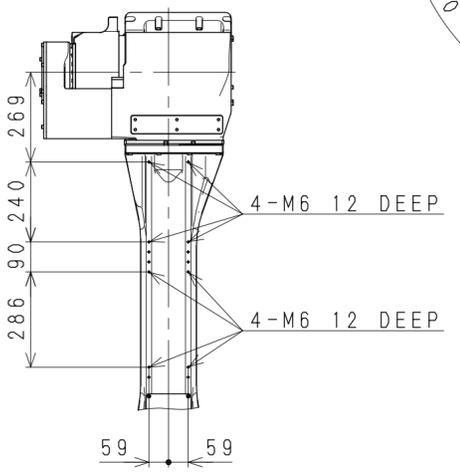
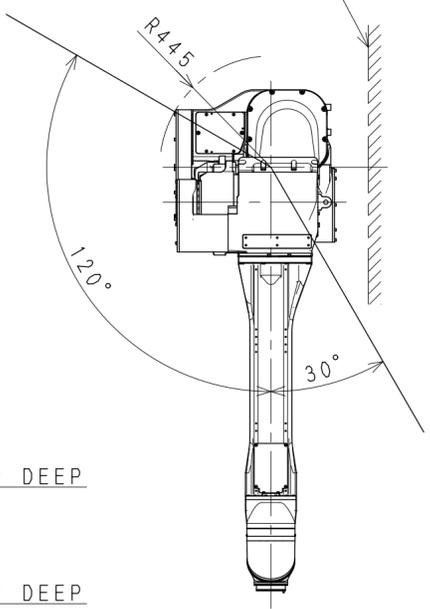
VIEW B



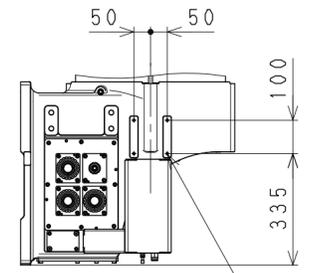
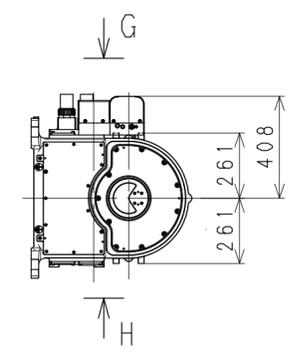
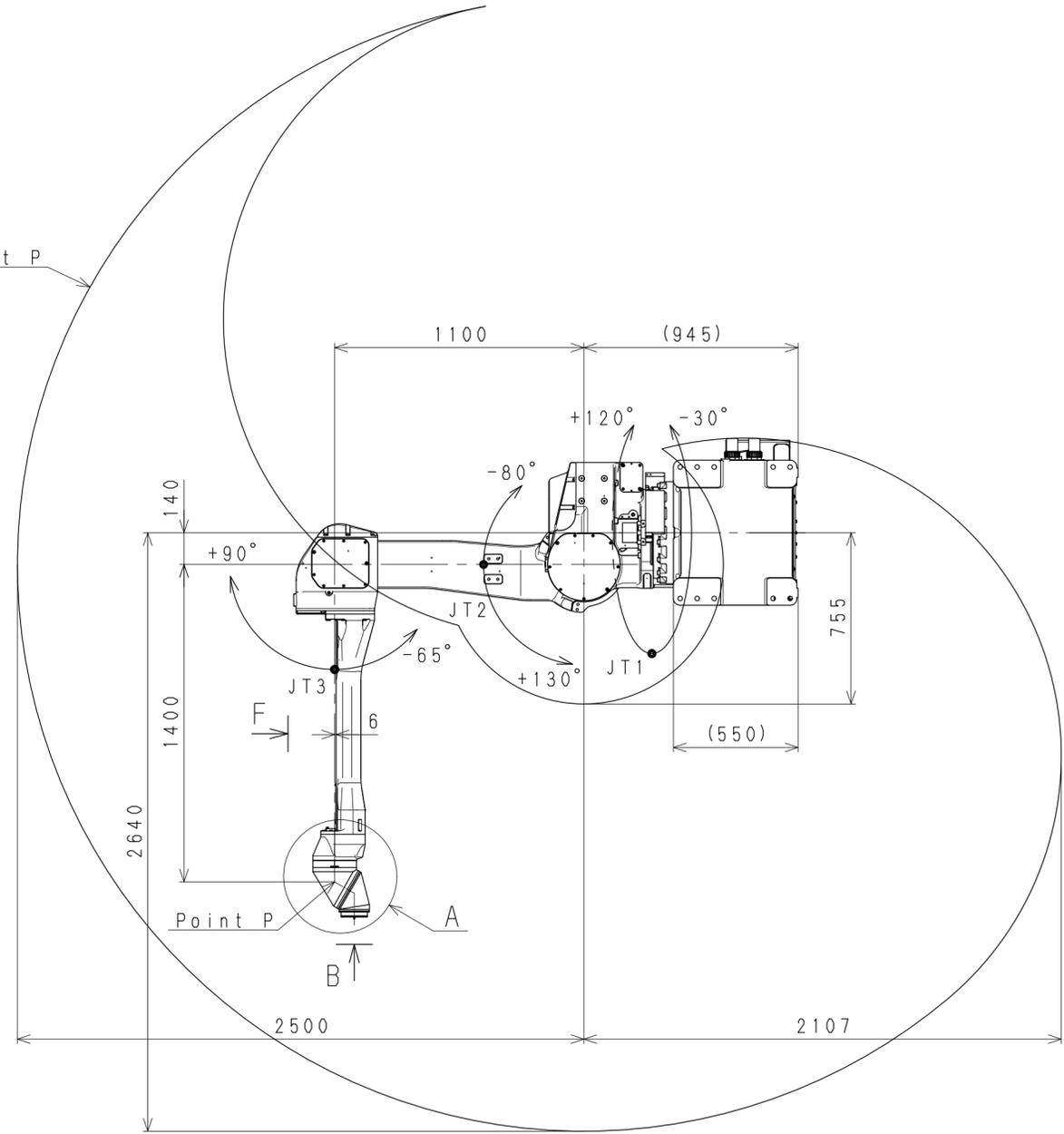
VIEW E

Working range based on point P

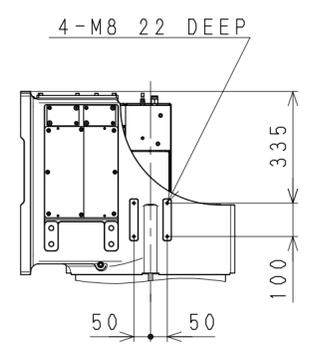
MOUNTING SURFACE



VIEW F

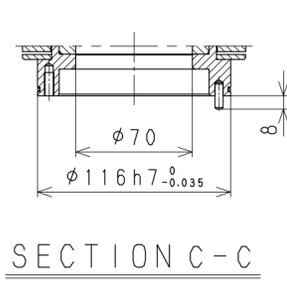


VIEW G

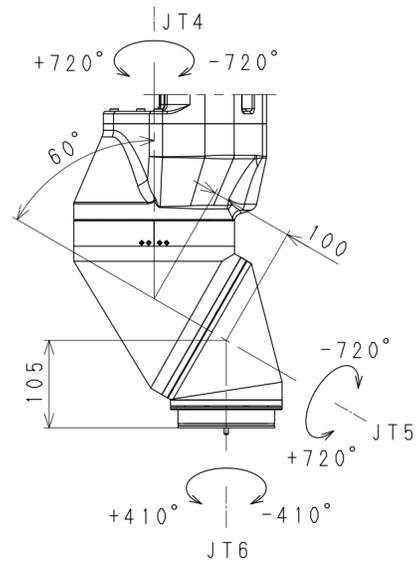


VIEW H

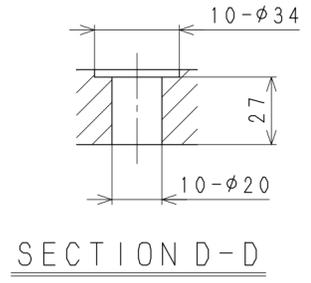
KJ264J-D1  
WORKING RANGE



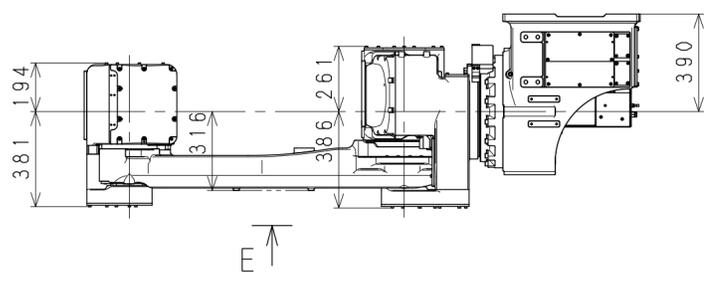
SECTION C-C



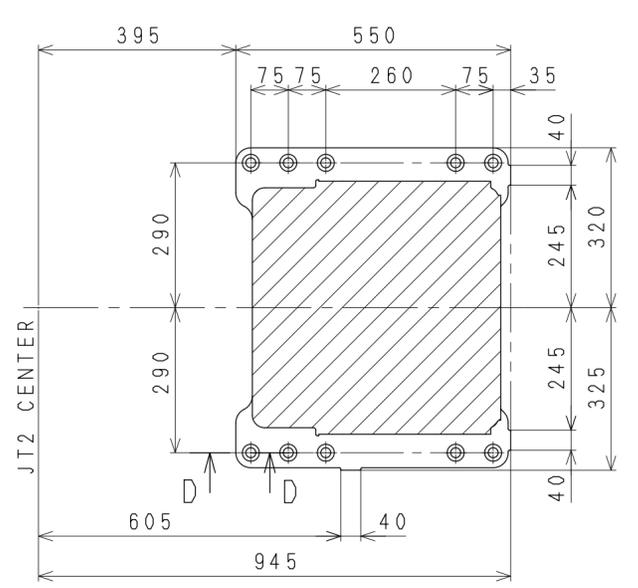
DETAIL A



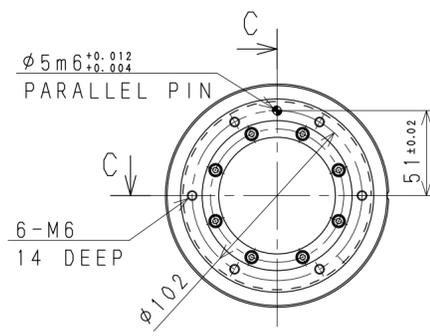
SECTION D-D



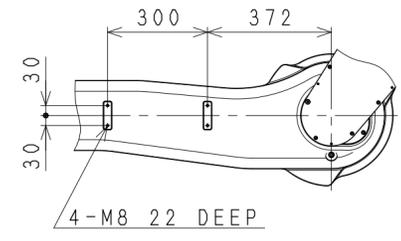
E



Base Installation Dimensions

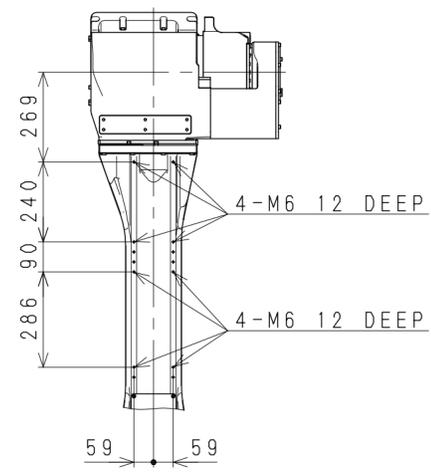
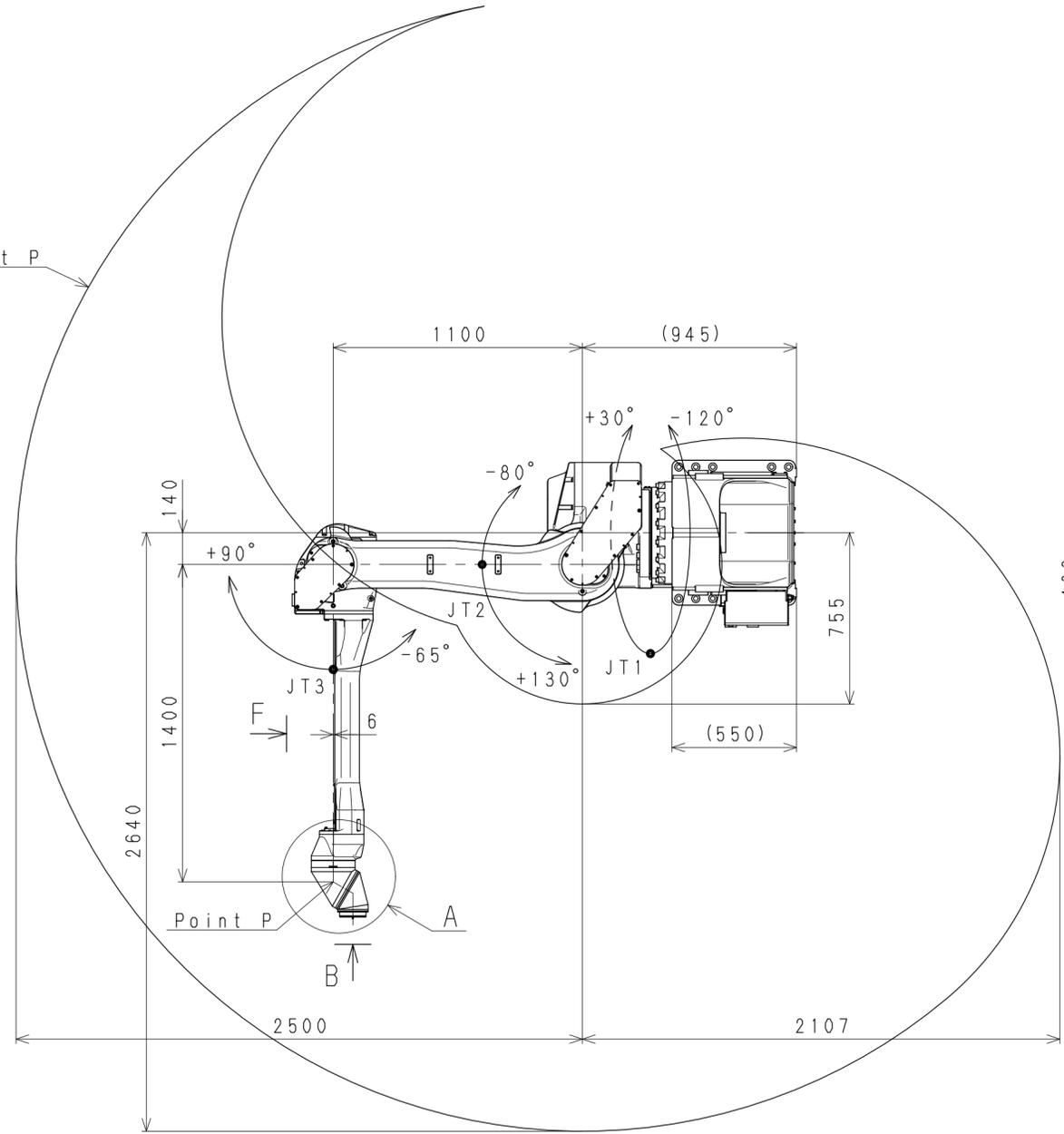
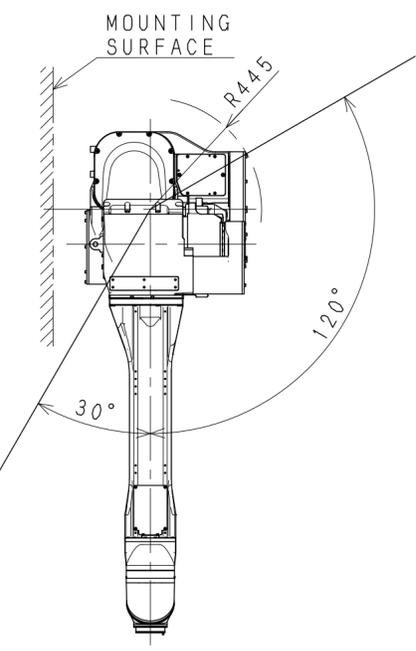


VIEW B

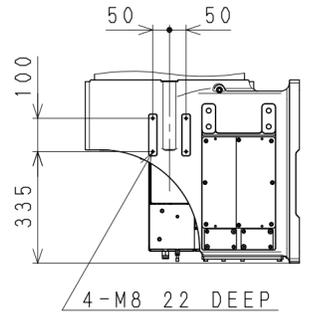


VIEW E

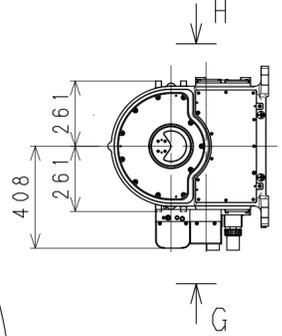
Working range based on point P



VIEW F



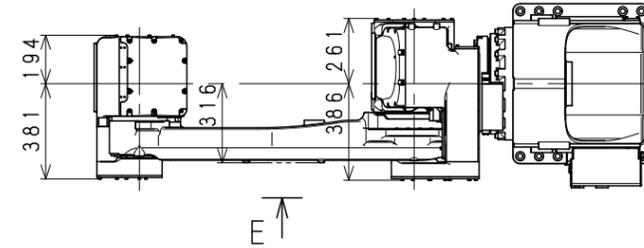
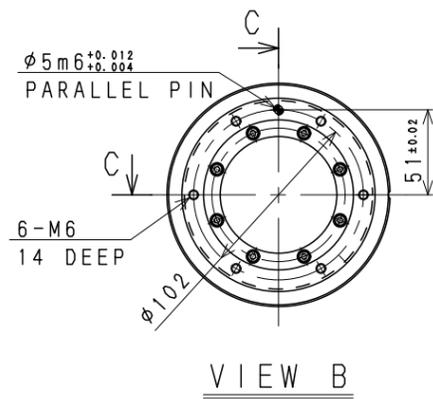
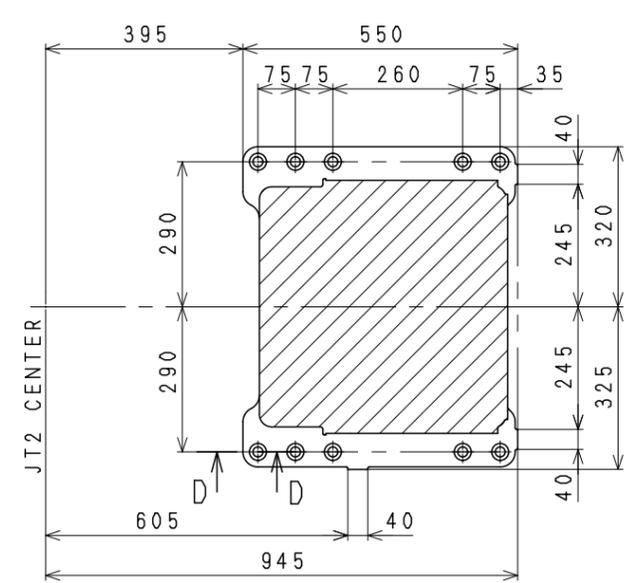
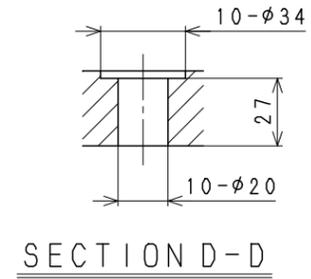
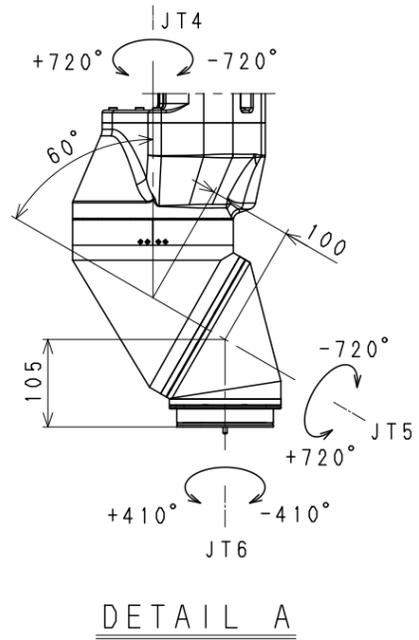
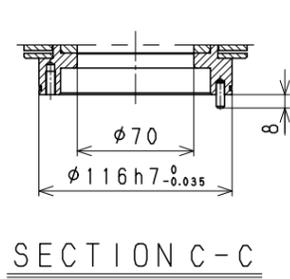
VIEW H



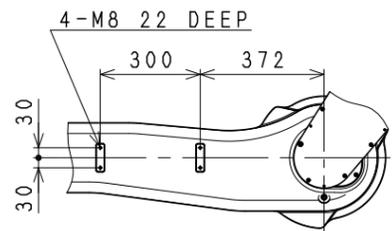
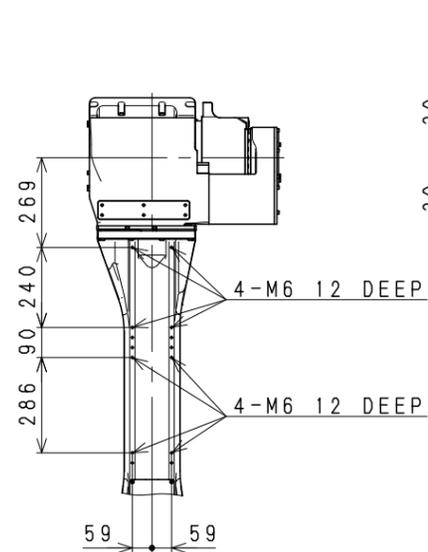
VIEW G

KJ264J-F0  
WORKING RANGE

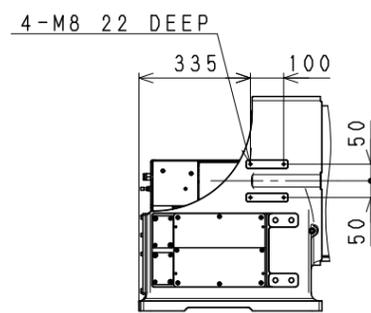
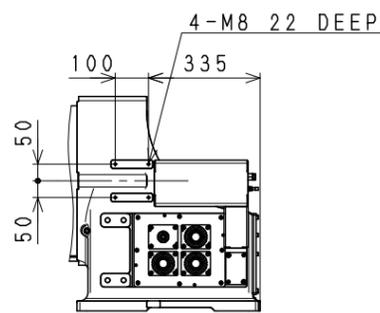
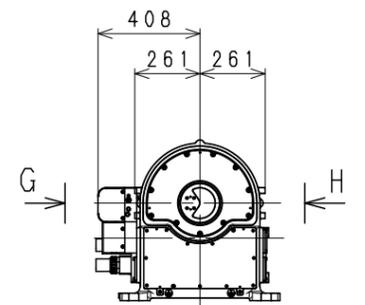
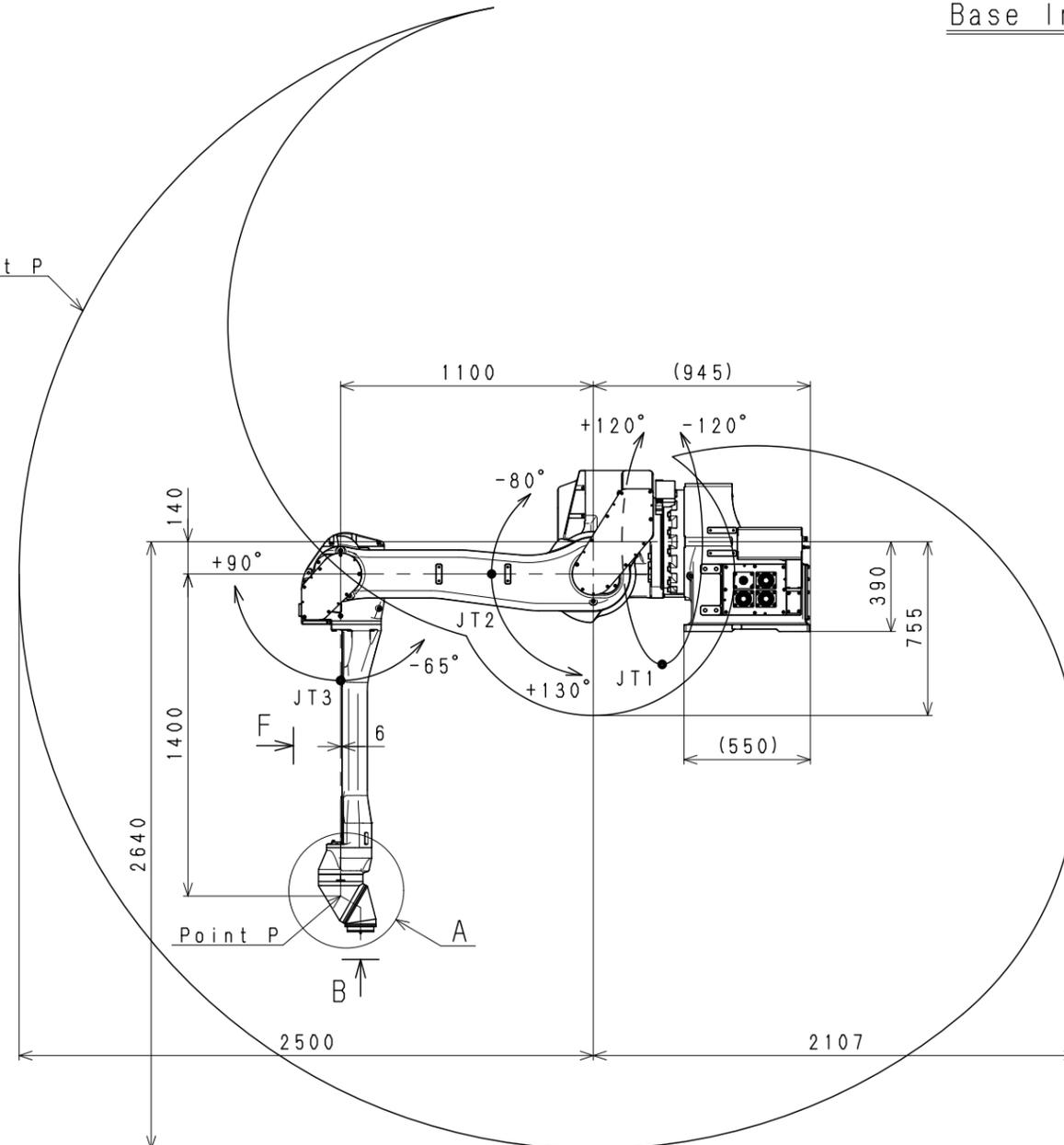
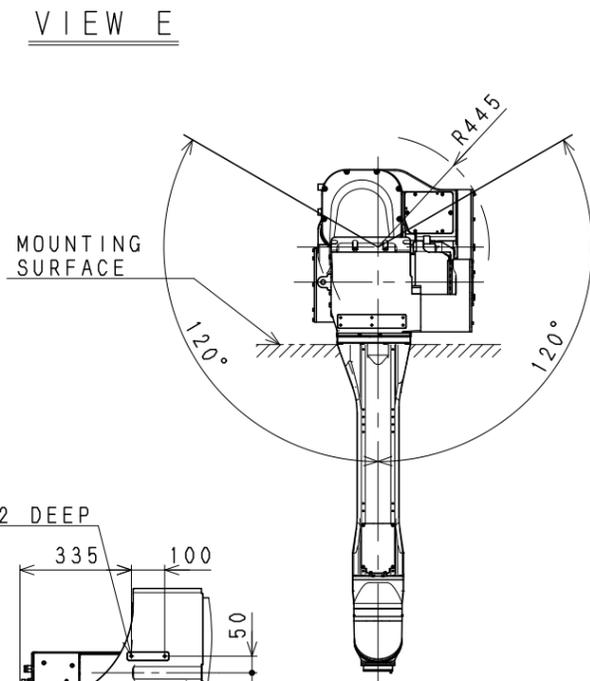




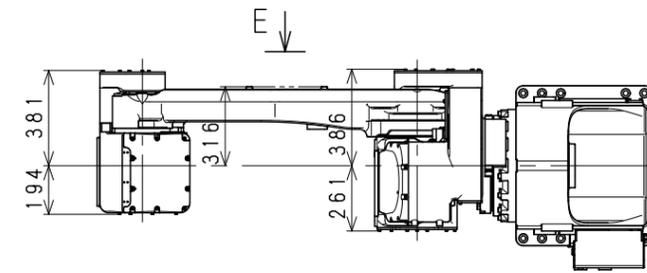
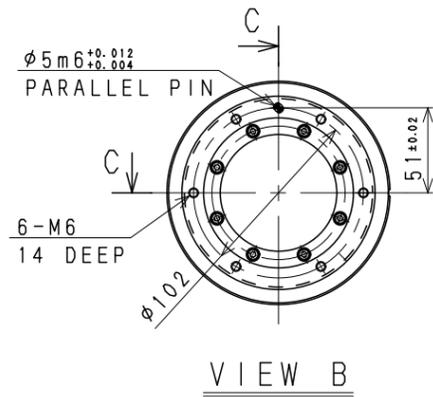
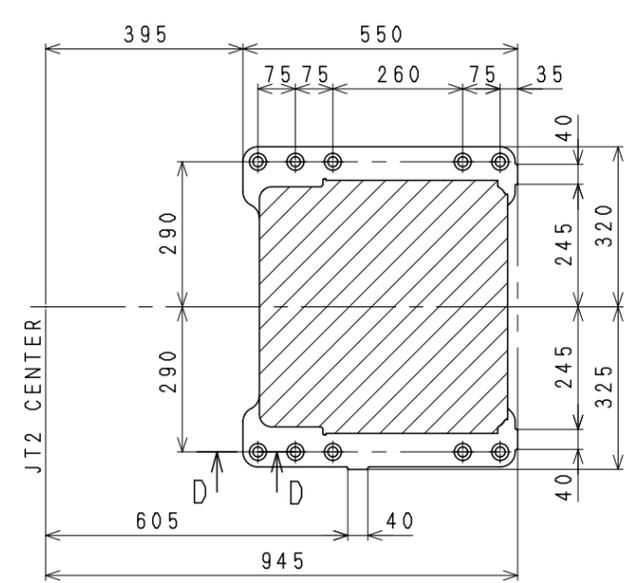
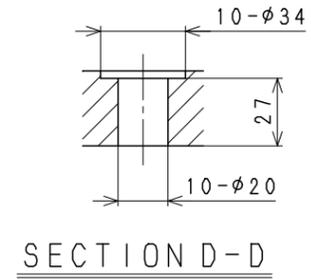
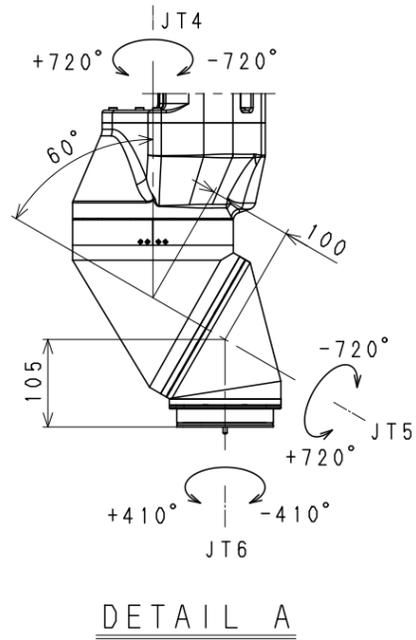
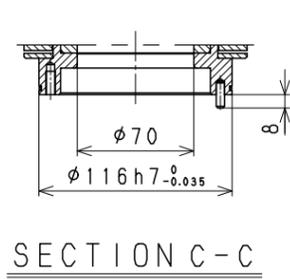
Base Installation Dimensions



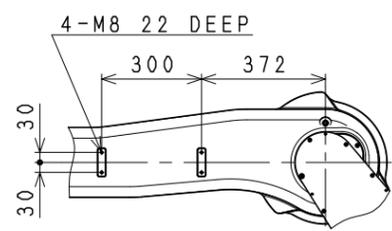
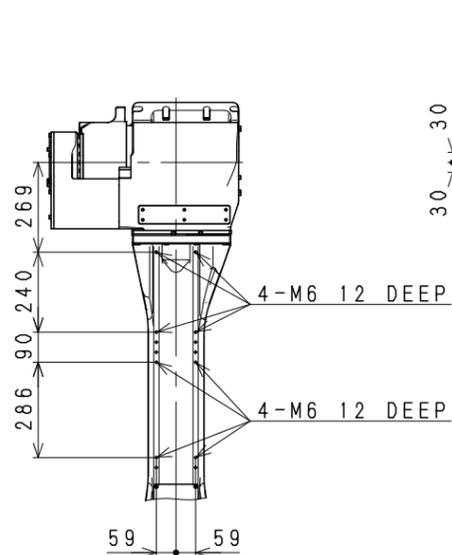
Working range based on point P



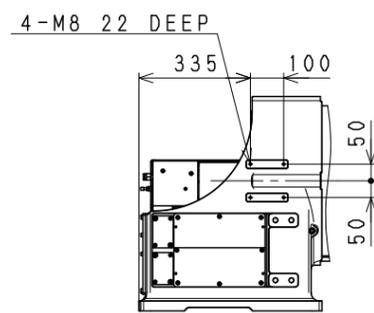
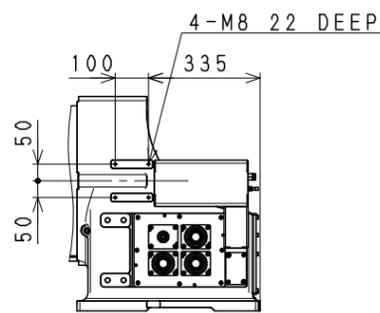
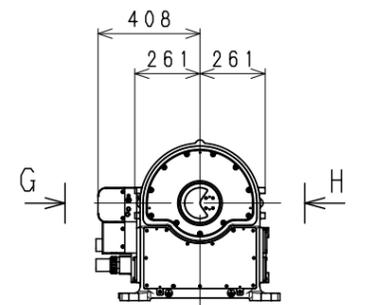
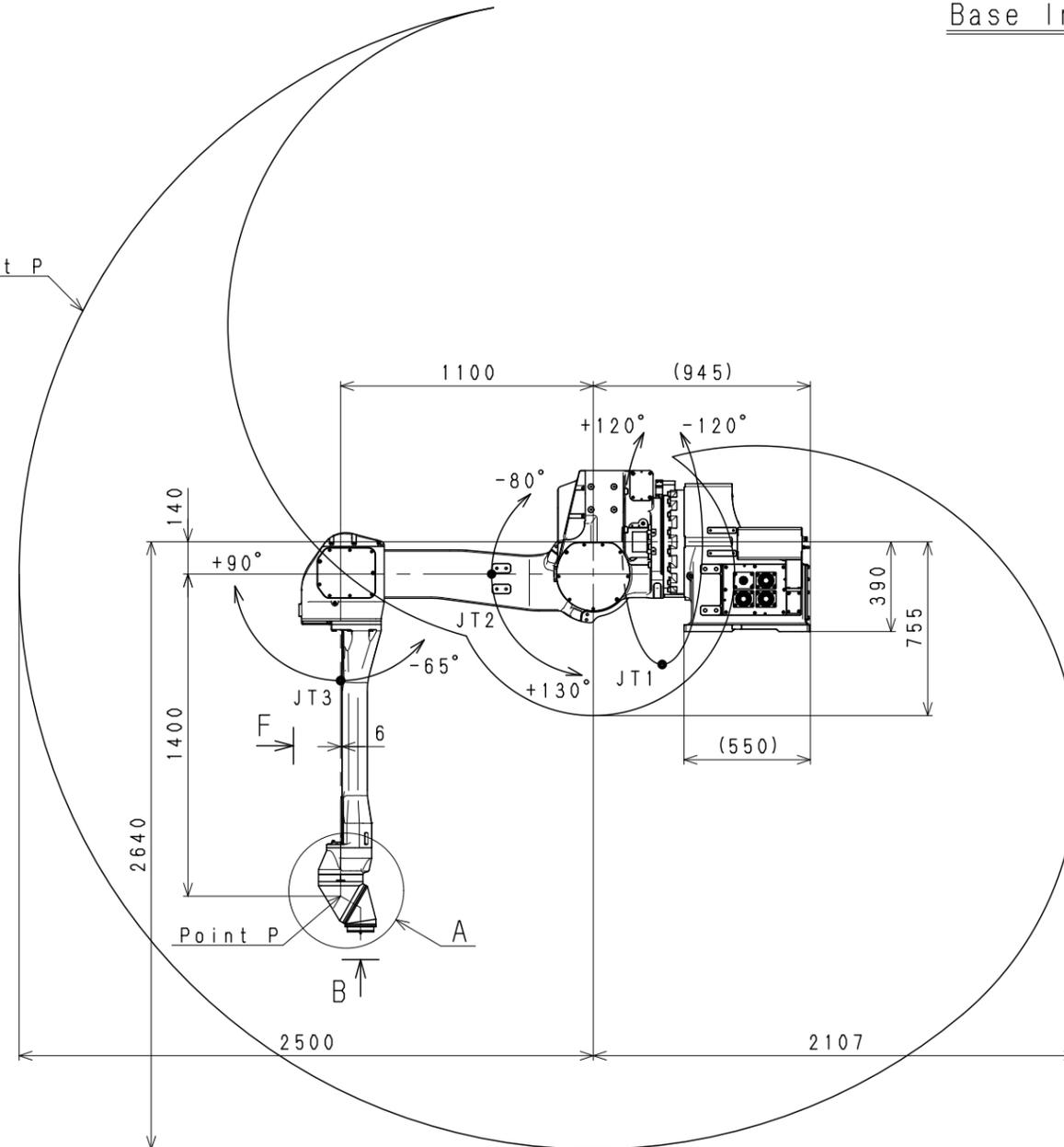
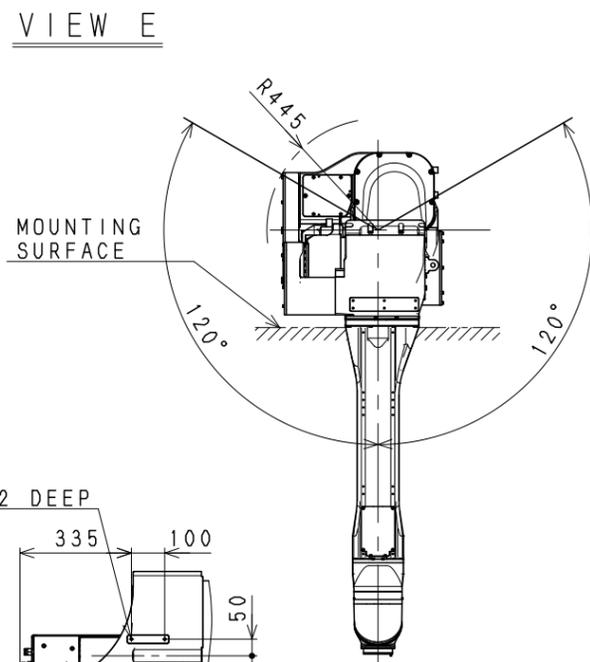
KJ264J-H0  
WORKING RANGE



Base Installation Dimensions



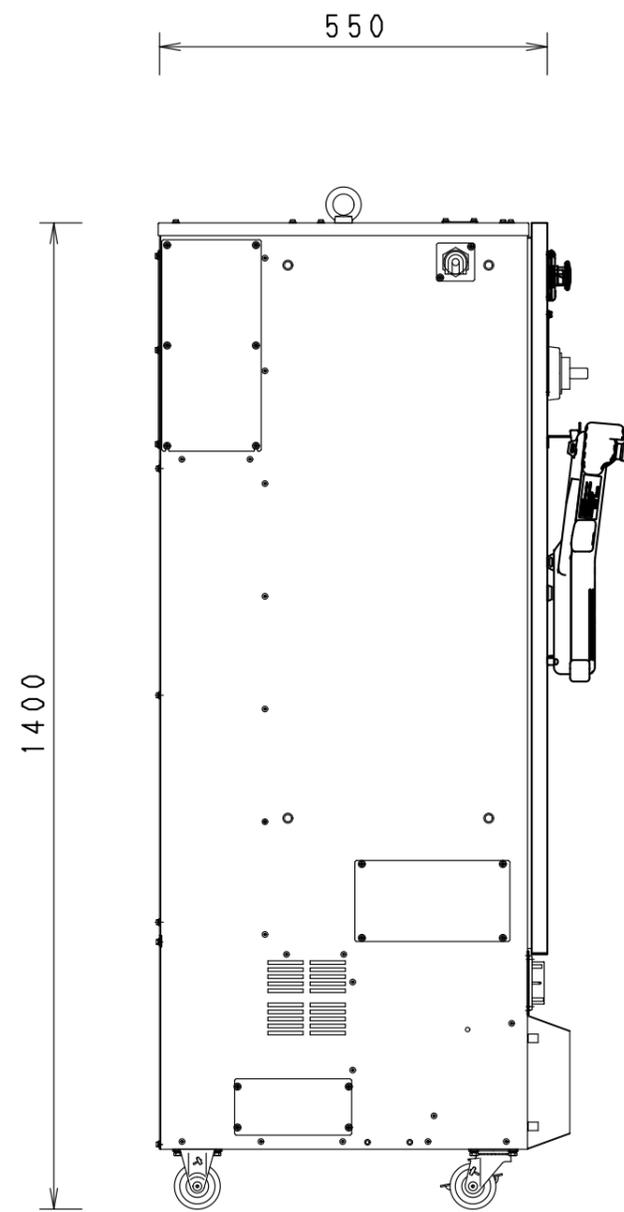
Working range based on point P



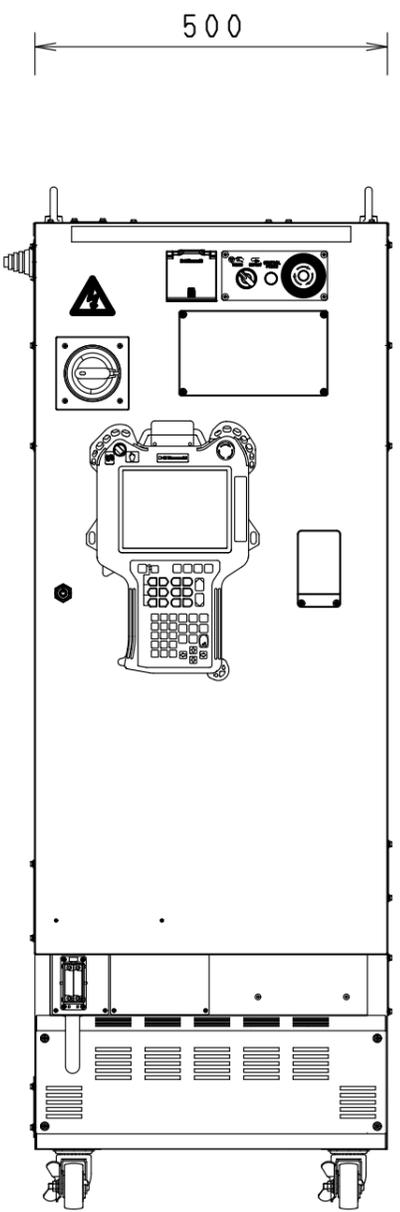
KJ264J-H1  
WORKING RANGE

E25/E27 CONTROLLER

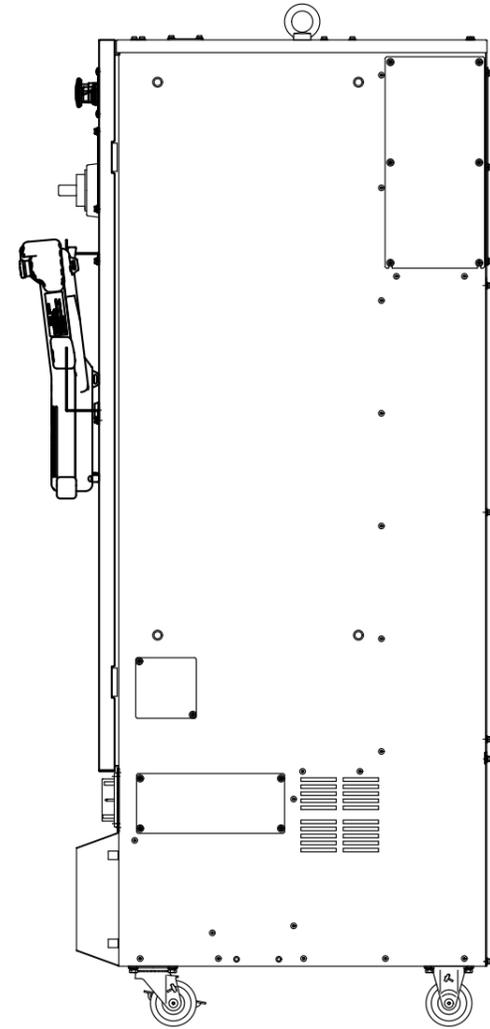
MASS: 120Kg



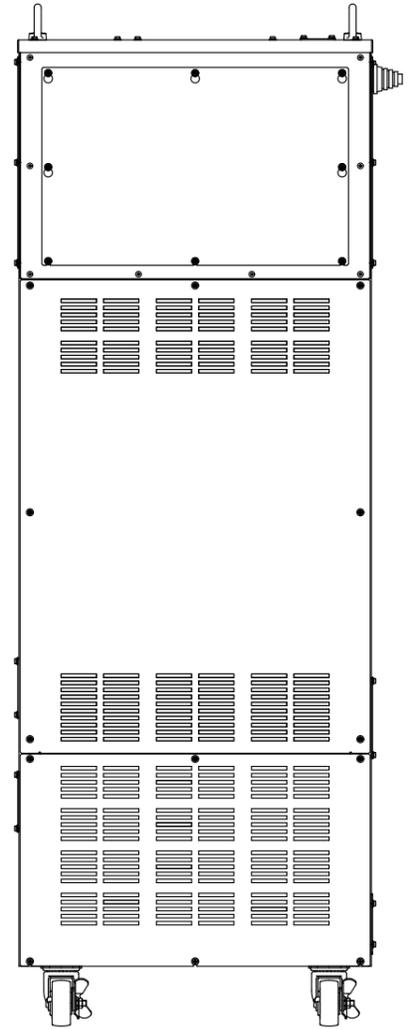
SIDE VIEW



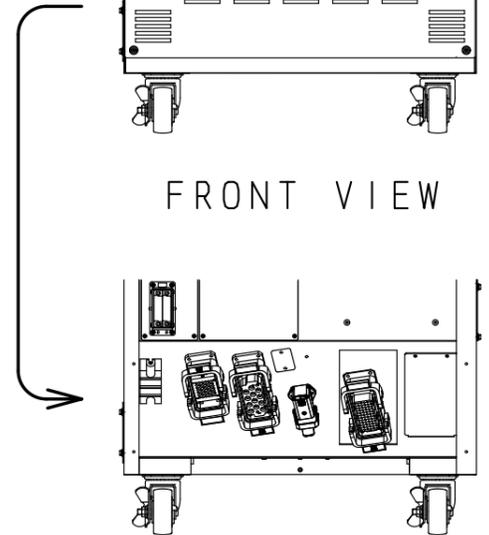
FRONT VIEW



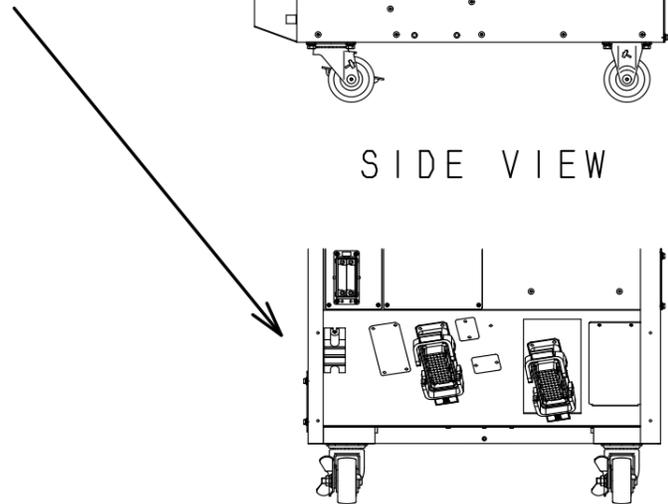
SIDE VIEW



REAR VIEW



WITHOUT CONNECTOR COVER (E25)



WITHOUT CONNECTOR COVER (E27)