

JAKA Zu®3

製品特性

可搬質量
 本体質量
 動作範囲
 繰り返し位置決め精度
 自由度
 プログラミング
 教示機 (ティーチング)
 ダイレクトティーチング
 消費電力
 使用温度範囲
 IP等級

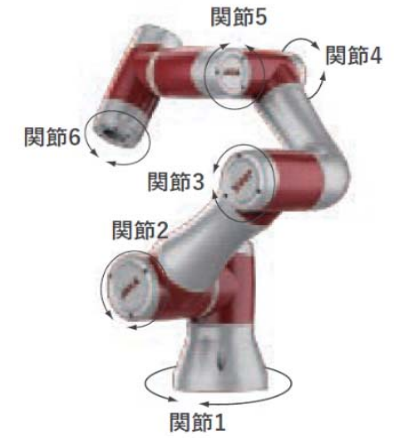
3kg
 12kg
 626mm
 $\pm 0.02\text{mm}$
 6回転ジョイント
 スクラッチプログラミング
 PC、タブレット (Android・Windows)
 GB11291.1-2011準拠
 平均150W
 0-50°C
 IP54

ロボット設置角度
 ツールフランジ/Oポート
 ツールフランジ/O電源
 ツールフランジ/O接続口
 基礎部直径
 材質
 接続ケーブルの長さ
 安全性

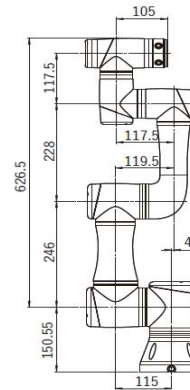
自由 (壁掛け・天井吊り可能)
 デジタル入出力各2点、
 アナログ入力1点
 24V
 Lumberg RKMV 8-354
 129mm
 アルミ合金、ポリプロピレン
 6m
 〈取得済み認証規格〉
 ・ EN ISO 10218-1: 2011
 ・ EN 60204-1: 2006+A1
 ・ EN ISO 13849-1: 2015

動作範囲※

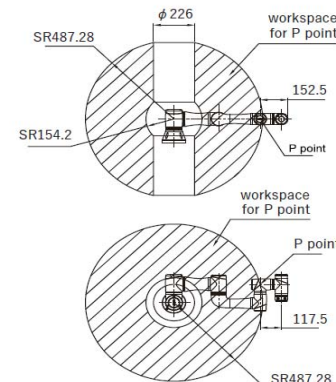
アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 360^\circ$	180° /s
関節2	-85°、+265°	180° /s
関節3	$\pm 175^\circ$	180° /s
関節4	-85°、+265°	220° /s
関節5	$\pm 360^\circ$	220° /s
関節6	$\pm 360^\circ$	220° /s
TCP最大速度	/	1.5m



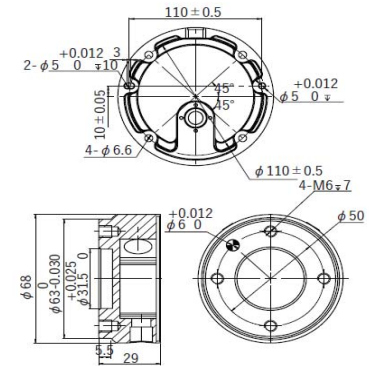
外形寸法図



外形寸法図



可動範囲



基礎部(上)および
 先端フランジ(下)の取付け寸法図

JAKA Zu®5

製品特性

可搬質量
 本体質量
 動作範囲
 繰り返し位置決め精度
 自由度
 プログラミング
 教示機 (ティーチング)
 ダイレクトティーチング
 消費電力
 使用温度範囲
 IP等級

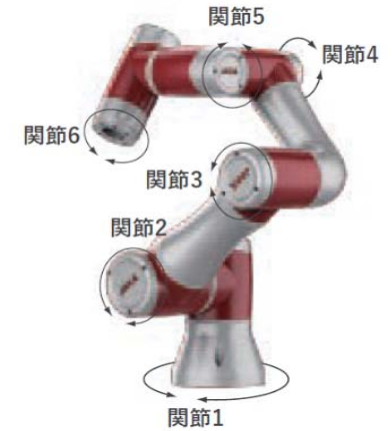
5kg
 23kg
 954mm
 $\pm 0.02\text{mm}$
 6回転ジョイント
 スクラッチプログラミング
 PC、タブレット (Android・Windows)
 GB11291.1-2011準拠
 平均350W
 0-50°C
 IP54

ロボット設置角度
 ツールフランジ/Oポート
 ツールフランジ/O電源
 ツールフランジ/O接続口
 基礎部直径
 材質
 接続ケーブルの長さ
 安全性

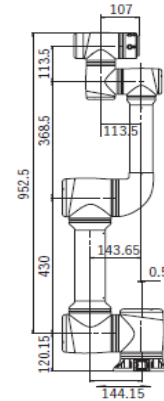
自由 (壁掛け・天井吊り可能)
 デジタル入出力各2点、
 アナログ入力1点
 24V
 Lumberg RKMV 8-354
 129mm
 アルミ合金、ポリプロピレン
 6m
 〈取得済み認証規格〉
 ・ EN ISO 10218-1: 2011
 ・ EN 60204-1: 2006+A1
 ・ EN ISO 13849-1: 2015

動作範囲※

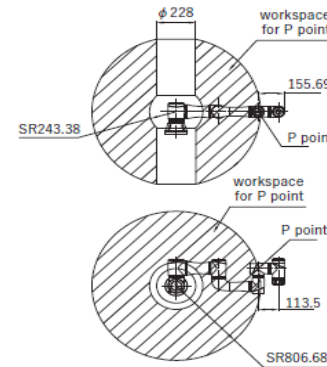
アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 360^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節2	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節3	$\pm 175^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節4	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節5	$\pm 360^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節6	$\pm 360^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
TCP最大速度	/	3m/s



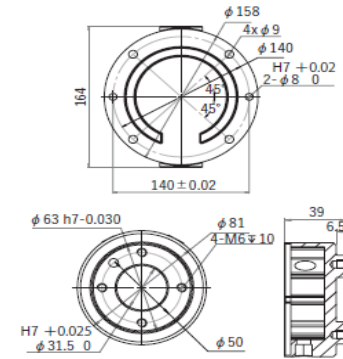
外形寸法図



外形寸法図



可動範囲



基礎部(上)および
 先端フランジ(下)の取付け寸法図

JAKA Zu[®]7

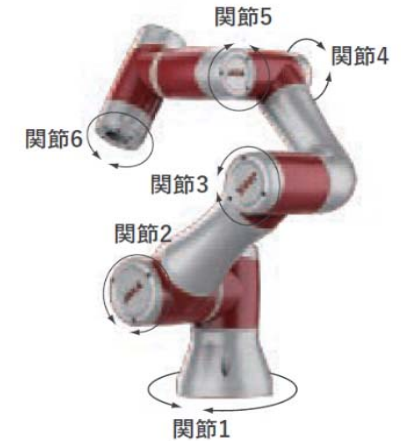
製品特性

可搬質量	7kg
本体質量	22kg
動作範囲	819mm
繰り返し位置決め精度	<±0.02mm
自由度	6回転ジョイント
プログラミング	スクラッチプログラミング
教示機 (ティーチング)	PC、タブレット (Android・Windows)
ダイレクトティーチング	GB11291.1-2011準拠
消費電力	平均350W
使用温度範囲	0-50°C
IP等級	IP54

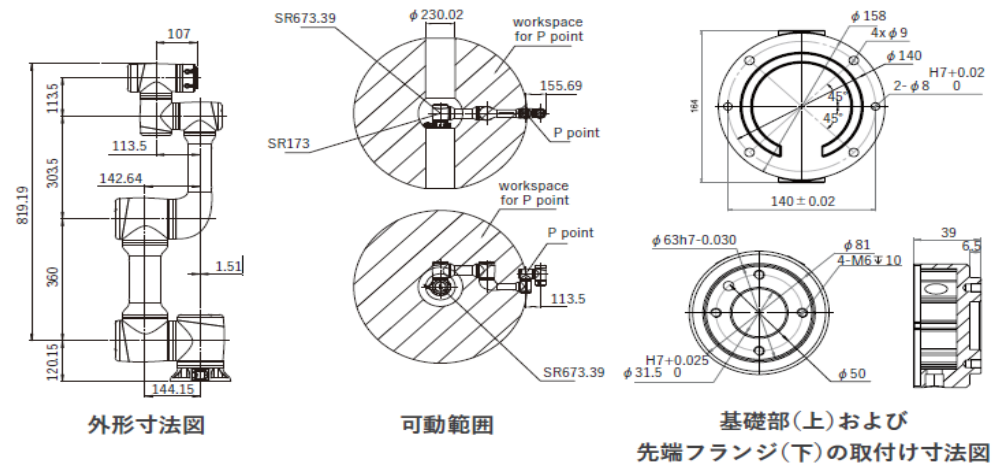
ロボット設置角度	自由 (壁掛け・天井吊り可能)
ツールフランジ/Oポート	デジタル入出力各2点、 アナログ入力1点
ツールフランジ/O電源	24V
ツールフランジ/O接続口	Lumberg RKMV 8-354
基礎部直径	158mm
材質	アルミ合金、ポリプロピレン
接続ケーブルの長さ	6m
安全性	<取得済み認証規格> <ul style="list-style-type: none"> ・ EN ISO 10218-1: 2011 ・ EN 60204-1: 2006+A1 ・ EN ISO 13849-1: 2015

動作範囲※

アーム	動作範囲	最大速度
関節1	±360°	180° /s
関節2	-85°、+265°	180° /s
関節3	±175°	180° /s
関節4	-85°、+265°	180° /s
関節5	±360°	180° /s
関節6	±360°	180° /s
TCP最大速度	/	2.5m/s



外形寸法図



JAKA Zu®12

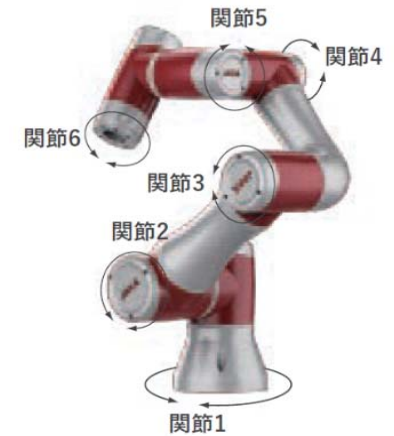
製品特性

可搬質量	12kg
本体質量	41kg
動作範囲	1,327mm
繰り返し位置決め精度	<±0.03mm
自由度	6回転ジョイント
プログラミング	スクラッチプログラミング
教示機 (ティーチング)	PC、タブレット (Android・Windows)
ダイレクトティーチング	GB11291.1-2011準拠
消費電力	平均500W
使用温度範囲	0-50°C
IP等級	IP54

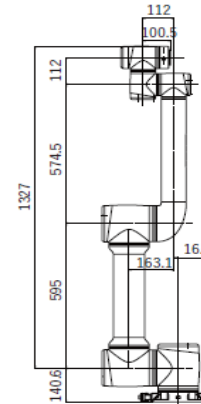
ロボット設置角度	自由 (壁掛け・天井吊り可能)
ツールフランジ/Oポート	デジタル入出力各2点、 アナログ入力1点
ツールフランジ/O電源	24V
ツールフランジ/O接続口	Lumberg RKMV 8-354
基礎部直径	188mm
材質	アルミ合金、ポリプロピレン
接続ケーブルの長さ	6m
安全性	〈取得済み認証規格〉 ・ EN ISO 10218-1: 2011 ・ EN 60204-1: 2006+A1 ・ EN ISO 13849-1: 2015

動作範囲※

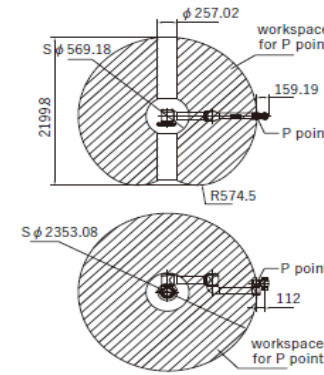
アーム	動作範囲	最大速度
関節1	±360°	120° /s
関節2	-85°、+265°	120° /s
関節3	±175°	120° /s
関節4	-85°、+265°	180° /s
関節5	±360°	180° /s
関節6	±360°	180° /s
TCP最大速度	/	3m/s



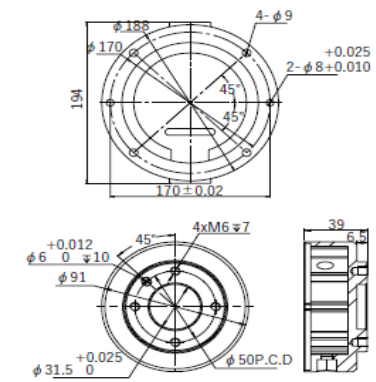
外形寸法図



外形寸法図



可動範囲



基礎部(上)および
先端フランジ(下)の取付け寸法図

JAKA Zu[®]16

製品特性

可搬質量
 本体質量
 動作範囲
 繰り返し位置決め精度
 自由度
 プログラミング
 教示機 (ティーチング)
 ダイレクトティーチング
 消費電力
 使用温度範囲
 IP等級

16kg
 74kg
 1,713mm
 <±0.03mm
 6回転ジョイント
 スクラッチプログラミング
 PC、タブレット (Android・Windows)
 GB1129.1-2011に準拠
 平均750W
 0-50°C
 IP68

動作範囲※

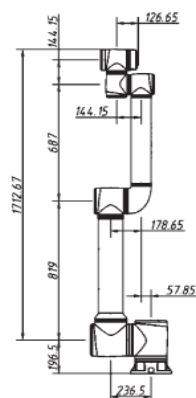
アーム	動作範囲	最大速度
関節1	±360°	120° /s
関節2	-85°、+265°	120° /s
関節3	±175°	120° /s
関節4	-85°、+265°	180° /s
関節5	±360°	180° /s
関節6	±360°	180° /s
TCP最大速度	/	3.5m/s



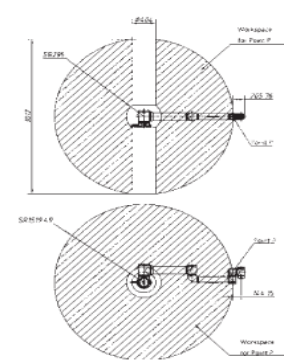
ロボット設置角度
 ツールフランジ/Oポート
 ツールフランジ/O電源
 ツールフランジ/O接続口
 基礎部直径
 材質
 接続ケーブルの長さ
 安全性

自由 (壁掛け・天井吊り可能)
 デジタル出入力各2点、
 アナログ入力1点
 24V
 Lumberg RKMV 8-354
 246mm
 アルミ合金、ポリプロピレン
 6m
 〈取得済み認証規格〉
 ・ EN ISO 10218-1: 2011
 ・ EN 60204-1: 2006+A1
 ・ EN ISO 13849-1: 2015
 ※申請中

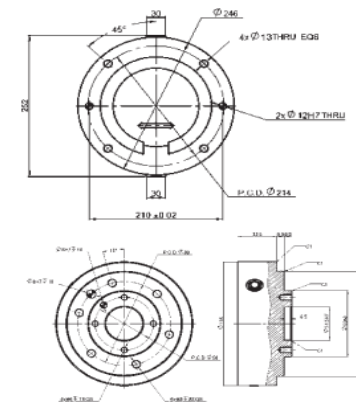
外形寸法図



外形寸法図



可動範囲



基礎部(上)および
 先端フランジ(下)の取付け寸法図

JAKA Zu[®]18

製品特性

可搬質量
 本体質量
 動作範囲
 繰り返し位置決め精度
 自由度
 プログラミング
 教示機 (ティーチング)
 ダイレクトティーチング
 消費電力
 使用温度範囲
 IP等級

18kg
 35kg
 1,073mm
 $\pm 0.03\text{mm}$
 6回転ジョイント
 スクラッチプログラミング
 PC、タブレット (Android・Windows)
 GB1129.1-2011に準拠
 平均600W
 0-50°C
 IP54

ロボット設置角度
 ツールフランジ/Oポート
 ツールフランジ/O電源
 ツールフランジ/O接続口
 基礎部直径
 材質
 接続ケーブルの長さ
 安全性

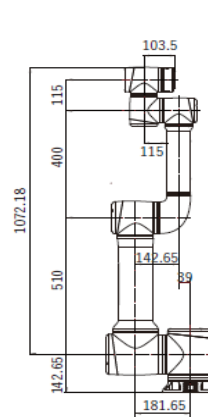
自由 (壁掛け・天井吊り可能)
 デジタル出入力各2点、
 アナログ入力1点
 24V
 Lumberg RKMV 8-354
 188mm
 アルミ合金、ポリプロピレン
 6m
 〈取得済み認証規格〉
 ・ EN ISO 10218-1: 2011
 ・ EN 60204-1: 2006+A1
 ・ EN ISO 13849-1: 2015

動作範囲※

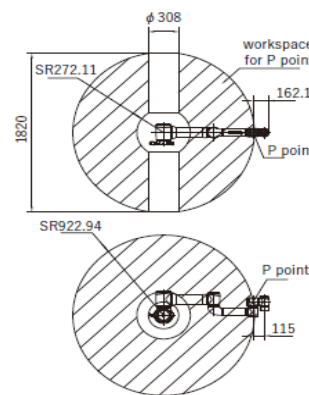
アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 360^\circ$	$120^\circ / \text{s}$
関節2	-85° 、 $+265^\circ$	$120^\circ / \text{s}$
関節3	$\pm 175^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節4	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節5	$\pm 360^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
関節6	$\pm 360^\circ$	$180^\circ / \text{s}$
TCP最大速度	/	3.5m/s



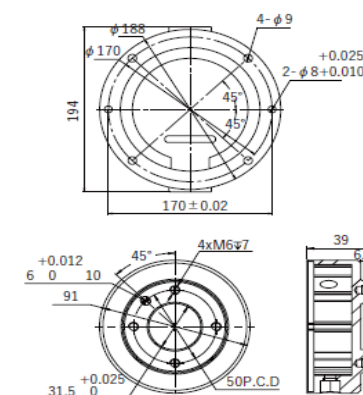
外形寸法図



外形寸法図



可動範囲



基礎部(上)および
 先端フランジ(下)の取付け寸法図