

JAKA MANUAL

JAKAZu[®]3



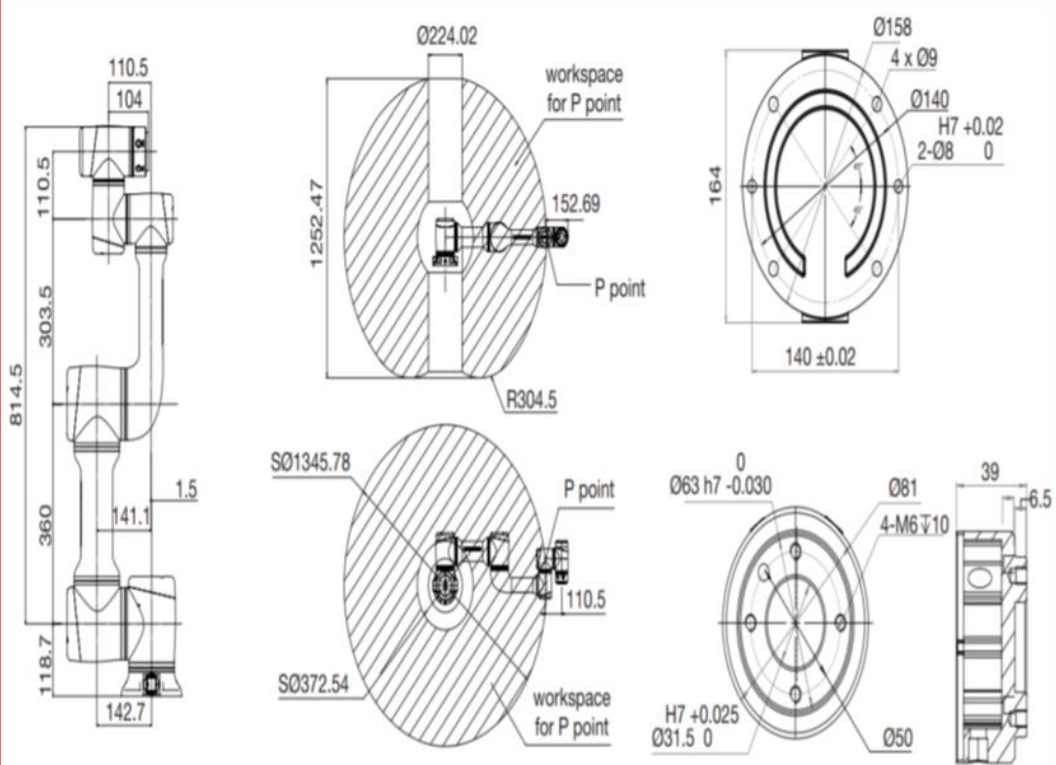
製品特性

可搬質量	3kg
本体質量	12.2kg
動作範囲	587mm
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	GUIビジュアルプログラミング
教示機（ティーチング）	Android タブレット
ダイレクトティーチング	GB11291.1-2011準拠
消費電力	平均200W
使用温度範囲	0-50℃
IP等級	IP54
ロボット設置角度	自由（壁、天井可能）
ツールフランジI/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I/O電源	24V
ツールフランジI/O接続口	Lumberg RKMV 8-354
基礎部直径	129mm
材質	アルミ合金、ポリプロピレン
接続ケーブルの長さ	6m

動作範囲

アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
関節2	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ/s$
関節3	$\pm 175^\circ$	$180^\circ/s$
関節4	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ/s$
関節5	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
関節6	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
TCP最大速度	/	1.5m/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

JAKAZu[®]7



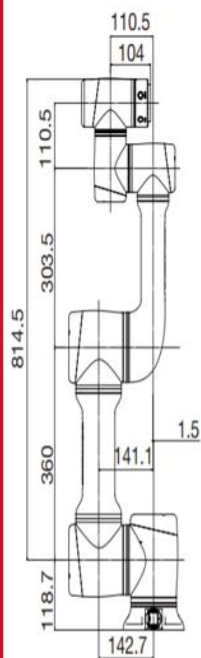
製品特性

可搬質量	7kg
本体質量	22kg
動作範囲	814mm
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	GUIビジュアルプログラミング
教示機（ティーチング）	Android タブレット
ダイレクトティーチング	GB11291.1-2011準拠
消費電力	平均300W
使用温度範囲	0-50℃
IP等級	IP54
ロボット設置角度	自由（壁、天井可能）
ツールフランジI/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I/O電源	24V
ツールフランジI/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

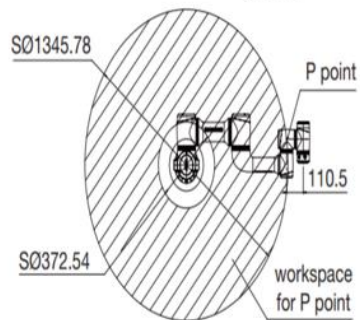
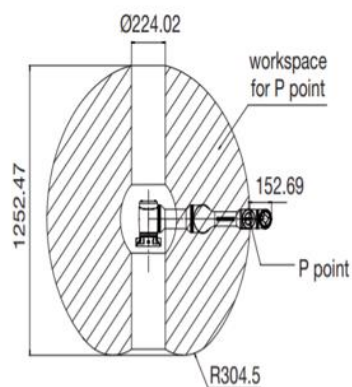
動作範囲

アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
関節2	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ/s$
関節3	$\pm 175^\circ$	$180^\circ/s$
関節4	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ/s$
関節5	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
関節6	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
TCP最大速度	/	$2.5m/s$

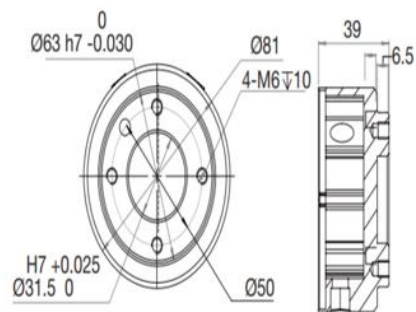
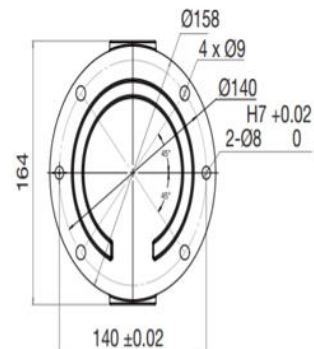
外形寸法図



外形寸法図

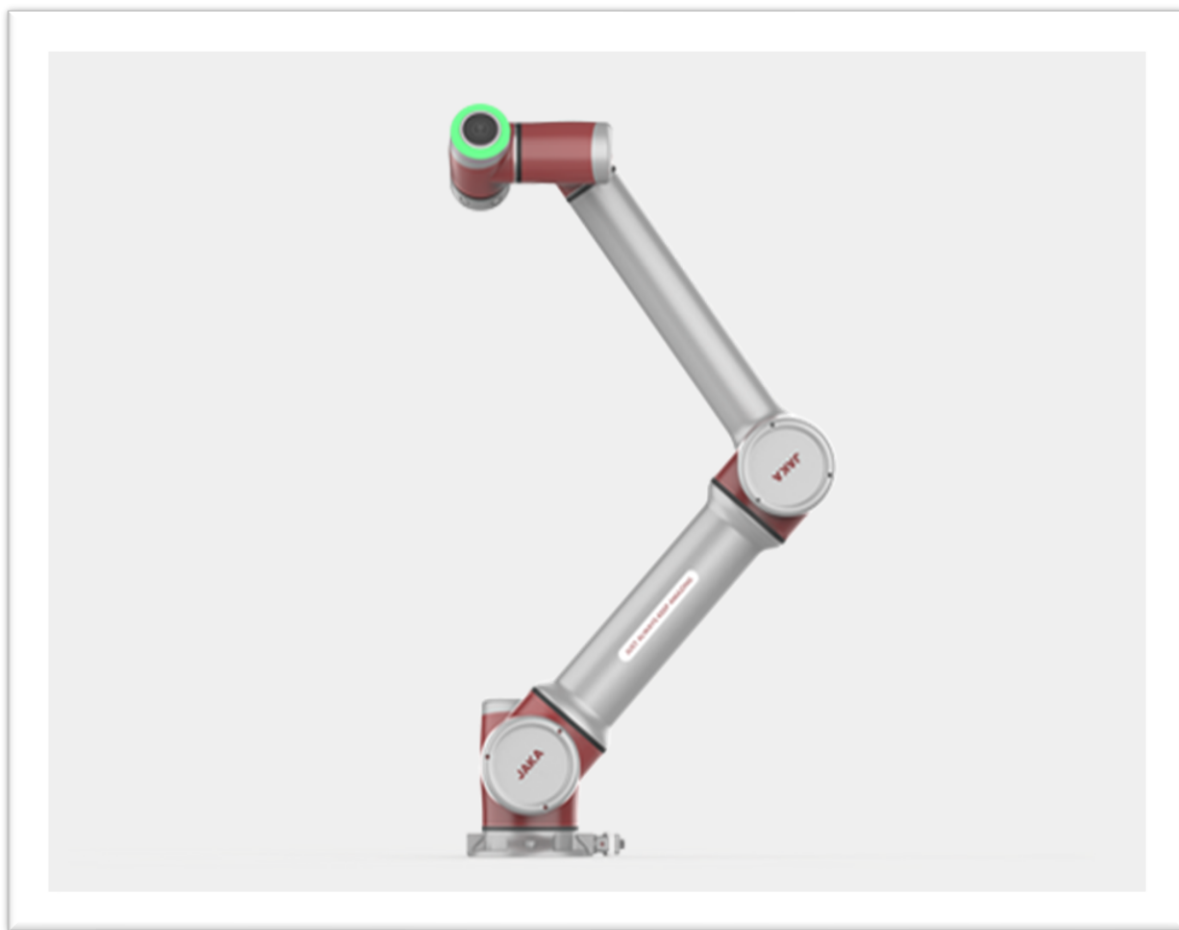


可動範囲



基礎部(上)および
先端フランジ(下)の取付け寸法図

JAKAZu[®]12



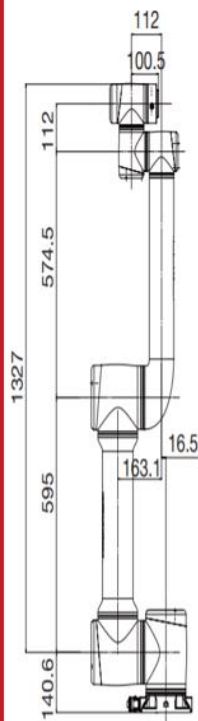
製品特性

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	GUIビジュアルプログラミング
教示機（ティーチング）	Android タブレット
ダイレクトティーチング	GB11291.1-2011準拠
消費電力	平均450W
使用温度範囲	0-50°C
IP等級	IP54
ロボット設置角度	自由（壁、天井可能）
ツールフランジI/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I/O電源	24V
ツールフランジI/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

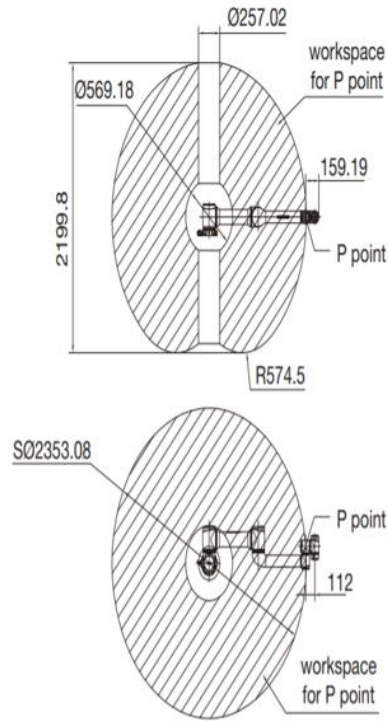
動作範囲

アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 270^\circ$	$120^\circ/\text{s}$
関節2	-85° 、 $+265^\circ$	$120^\circ/\text{s}$
関節3	$\pm 175^\circ$	$120^\circ/\text{s}$
関節4	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ/\text{s}$
関節5	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/\text{s}$
関節6	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/\text{s}$
TCP最大速度	/	$3\text{m}/\text{s}$

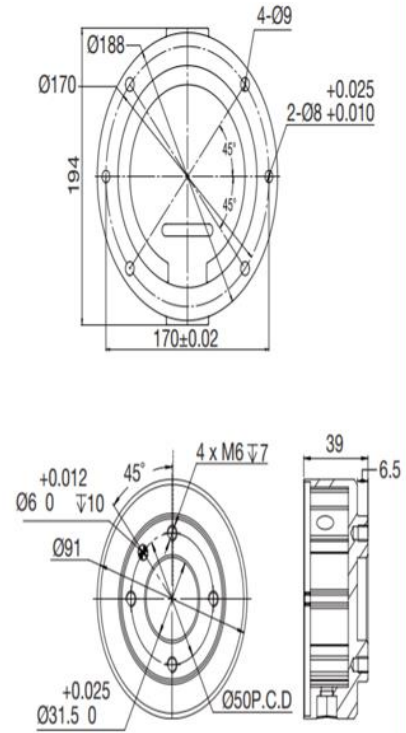
外形寸法図



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

JAKAZu[®]18



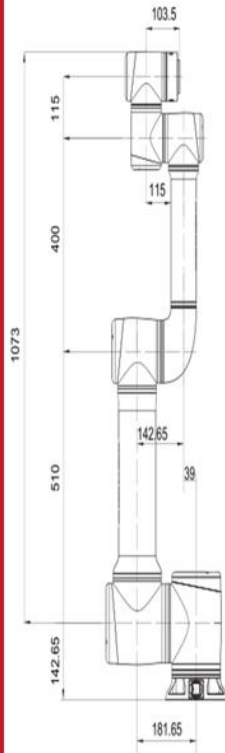
製品特性

可搬質量	18kg
本体質量	34.8kg
動作範囲	1,073mm
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	GUIビジュアルプログラミング
教示機（ティーチング）	Android タブレット
ダイレクトティーチング	GB11291.1-2011準拠
消費電力	平均600W
使用温度範囲	0-50℃
IP等級	IP54
ロボット設置角度	自由（壁、天井可能）
ツールフランジI/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I/O電源	24V
ツールフランジI/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

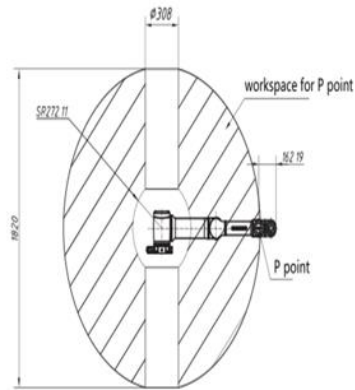
動作範囲

アーム	動作範囲	最大速度
関節1	$\pm 270^\circ$	$120^\circ/s$
関節2	-85° 、 $+265^\circ$	$120^\circ/s$
関節3	$\pm 175^\circ$	$180^\circ/s$
関節4	-85° 、 $+265^\circ$	$180^\circ/s$
関節5	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
関節6	$\pm 270^\circ$	$180^\circ/s$
TCP最大速度	/	$3.5m/s$

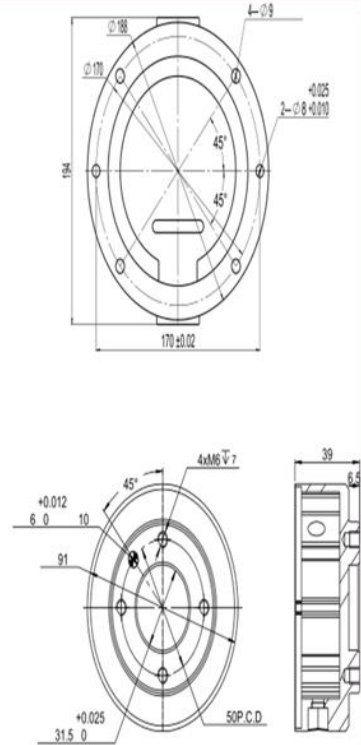
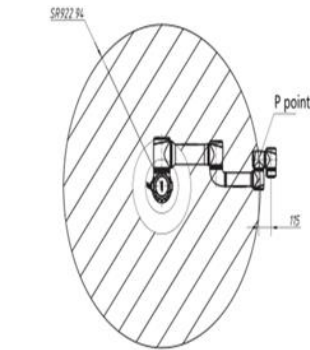
外形寸法図



外形寸法図

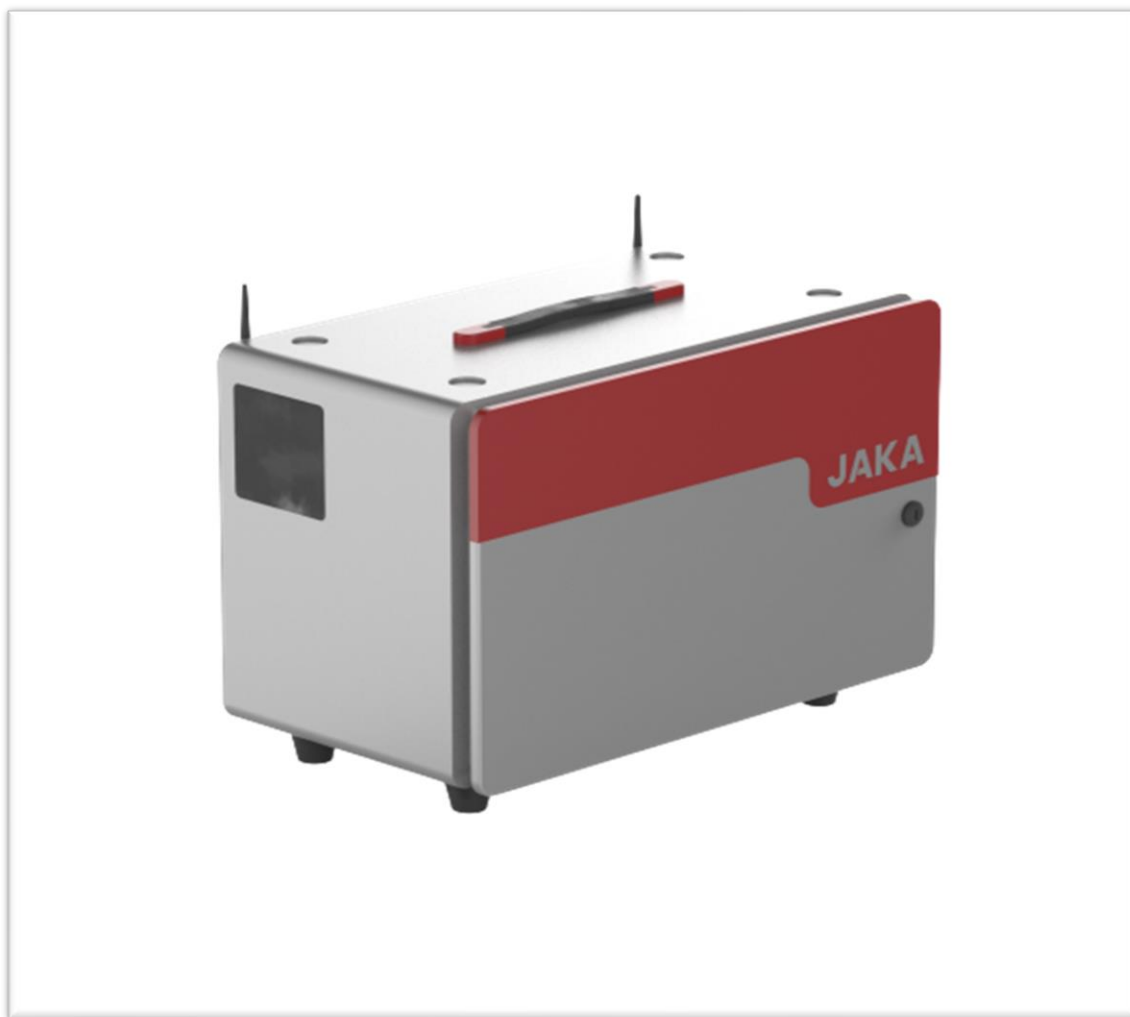


可動範囲



基礎部(上)および
先端フランジ(下)の取付け寸法図

JAKA Controller



製品特性

IP等級	IP20
コントローラI/Oポート	デジタル入出力各16点、 アナログ入出力各2点
コントローラI/O電源	24V
通信方式	TCP/IP, MODBUS, TCP/RTU
電源	AC100-240V、50-60Hz
コントローラ外寸法	400×230×260mm (W×H×D)
質量	15.5kg
材質	ステンレス合金