

JAKA

JAKA Zu 30 協働ロボット



JAKA Zu 30は、重い荷物の搬送や限られたスペースでの協働作業の分野に特化して設計された、革新的な製品です。JAKA Zuシリーズが一貫して追求してきた使いやすさ、安全性、卓越した性能を継承し、30kgの強力な可搬重量、1350mmの作業半径、±0.05mmの繰り返し位置決め精度、さらにIP65の高い防護等級を備えています。これにより、協働ロボットの応用範囲をさらに拡大します。重い荷物の搬送、ウェーハカセットの精密な取り扱い、重い部品の機械加工、高効率なパレタイジング、精密な溶接など、どのような用途にも対応する理想的なソリューションを提供し、未来の協働自動化の新時代を切り拓きます！



負荷



作業半径

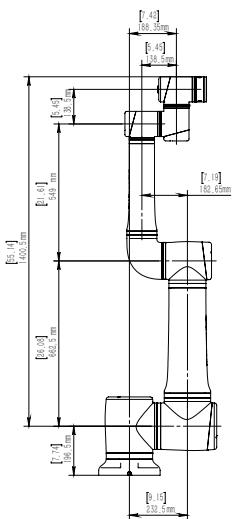


繰り返し位置決め精度

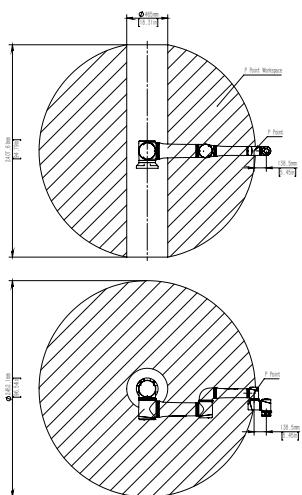


防護等級

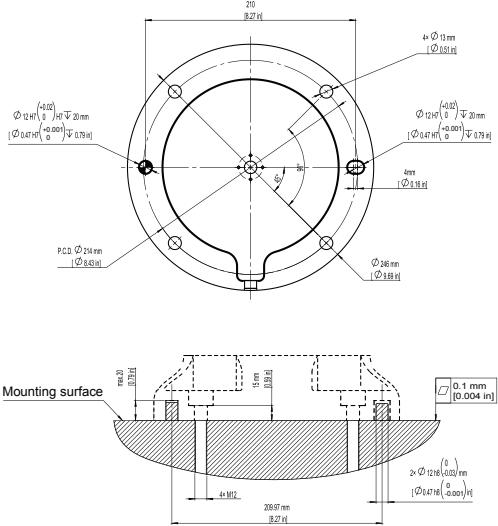
JAKA Zu 30 外形寸法図



JAKA Zu 30 外形寸法図

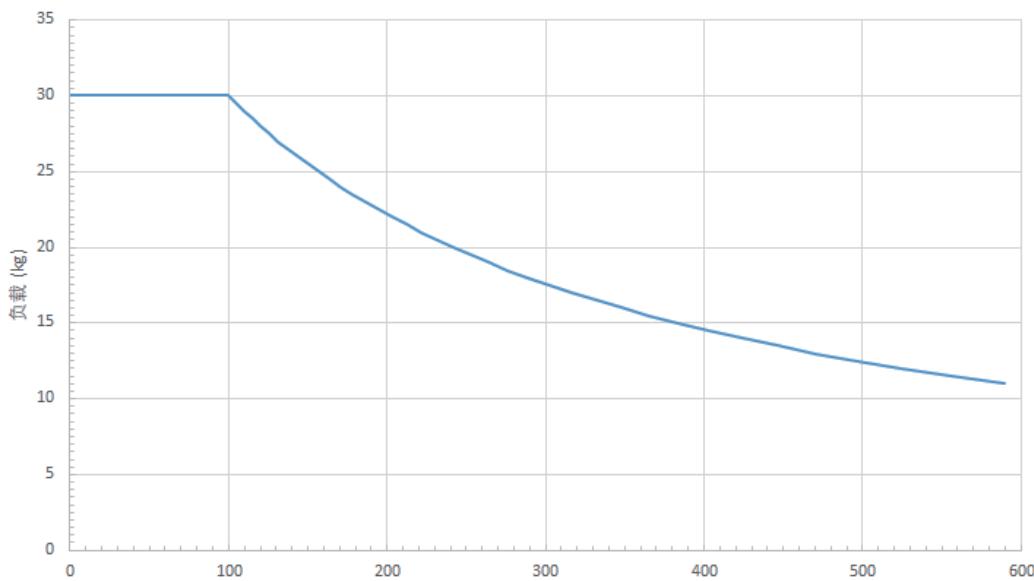


JAKA Zu 30 ポイントPの可動範囲の正面図(上)と上面図(下)

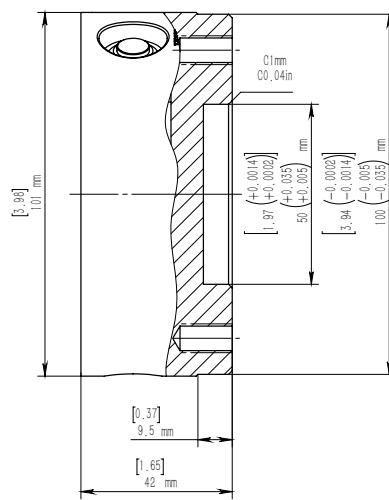
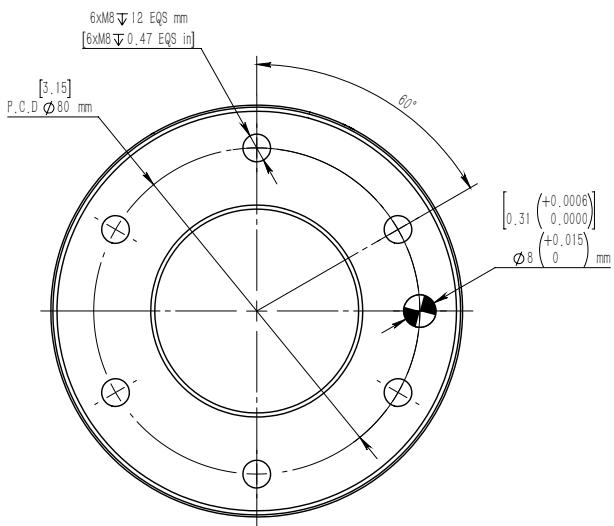


JAKA Zu 30 ベース(上)および末端フランジ(下)の取付寸法図

JAKA Zu 30 負荷偏心図



JAKA Zu 30 末端フランジ寸法図



▽ JAKA Zu 30 協働ロボットの仕様

基本仕様	負荷	30 kg	
	アームリーチ	1350 mm	
	自由度	6	
	平均消費電力	750 W	
運動性能	平均TCP速度	2 m/s	
	繰り返し精度	±0.05 mm	
	関節動作範囲	可動範囲	関節速度
	関節 1	±360°	120°/s
	関節 2	-85°~+265°	120°/s
	関節 3	±175°	120°/s
	関節 4	-85°~+265°	220°/s
特性	関節 5	±360°	220°/s
	関節 6	±360°	220°/s
	IP等級	IP 65	
	設置姿勢	任意方向	
	ツール端I/O電源供給	12V/24V	
	ツールフランジ	EN ISO-9409-1-80-6-M8	
	重量	65 kg	

▽ コントロールキャビネット仕様

特性	防護等級	IP 44	
	コントロールキャビネットI/Oインターフェース	16個のデジタル入力、16個のデジタル出力、2個のアナログ入力または出力	
	通信	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, PROFINET, Ethernet/IP	
	電源供給	100-240 VAC, 50-60 Hz	
物理仕様	コントロールキャビネットサイズ (W*H*D)	410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)	
	材質	炭素鋼	
	ケーブル長	3 m (118.1 in)	
	重量	18 kg (39.68 lb)	

JAKA Robotics Japan 株式会社

〒 461-0004 愛知県名古屋市東区葵1丁目6-14 1F

上海: 上海市閔行区南谷路18号

常州: 江蘇省常州市武進国家高新区武宜南路377号10号ビル東棟

深セン: 広東省深セン市宝安区泰華梧桐工業園7棟501

Mail:marketing@jakarobotics.com

052-908-2998

JAKA