



duAroは、  
人とロボットが同じ空間で  
共に作業することを  
可能にしました。

**duAro**



**在庫  
あります!**

▶ **さまざまな用途に使用できる幅広い適用性**

■ **ねじ締め組立**



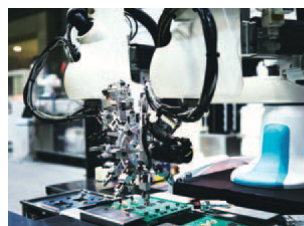
■ **箱詰め**



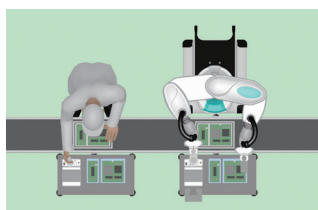
■ **おにぎり番重詰め**



■ **異形部品挿入**



▶ **duAroの特長**



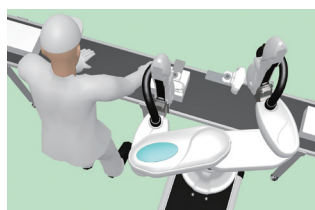
省スペース



簡単教示



簡単設置



高い安全性

# duAro 1

作業台やコンベア上という作業者と同じ環境で部品実装等の組立やネジ締めを行うことができます。



品番 **WD002NLF61-D**

発注単位1台 日本製

発注コード **161-2052**

型式	水平多関節型		
自由度(軸)	各アーム 4		
最大可搬質量(kg)	各アーム 2 (両アームでは4)		
最大リーチ(mm)	760		
位置繰り返し精度(mm)	±0.05		
動作範囲	腕旋回 (°)	アーム1(下アーム)	アーム2(上アーム)
		-170 - +170 (JT1)	-140 - +500 (JT1)
	腕上下 (mm)	-140 - +140 (JT2)	-140 - +140 (JT2)
		0 - +150 (JT3)	0 - +150 (JT3)
手首回転 (°)	-360 - +360 (JT4)	-360 - +360 (JT4)	
許容モーメント (N・m)	手首軸 (JT4)	3.9	
許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> )	手首軸 (JT4)	0.086	
本体質量(kg)	約230(制御部含む、オプション品除く)		
設置方法	床置き		
設置環境	周囲温度 (°C)	5 - 40*	
	相対湿度 (%)	35 - 85 (但し、結露なきこと)*	
対応コントローラ/所要電源	F61/2kVA		

\*: 表記範囲外でのご使用については、別途ご相談ください。

# duAro 2

duAro 1 に比べ、上下ストローク(Z軸)を 550mm に拡大、可搬質量を片腕 3kg としたことで、箱詰め作業のような、高さの変化や重量のある作業が可能です。



品番 **WD003HLF61-D**

発注単位1台 日本製

発注コード **161-2054**

型式	水平多関節型		
自由度(軸)	各アーム 4		
最大可搬質量(kg)	各アーム 3 (両アームでは6)		
最大リーチ(mm)	785		
位置繰り返し精度(mm)	±0.05		
動作範囲	腕旋回 (°)	アーム1(下アーム)	アーム2(上アーム)
		-170 - +170 (JT1)	-140 - +500 (JT1)
	腕上下 (mm)	-130 - +140 (JT2)	-140 - +130 (JT2)
		0 - +550 (JT3)	0 - +550 (JT3)
手首回転 (°)	-360 - +360 (JT4)	-360 - +360 (JT4)	
許容モーメント (N・m)	手首軸 (JT4)	3.9	
許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> )	手首軸 (JT4)	0.086	
本体質量(kg)	約230(制御部含む、オプション品除く)		
設置方法	床置き		
設置環境	周囲温度 (°C)	5 - 40*	
	相対湿度 (%)	35 - 85 (但し、結露なきこと)*	
対応コントローラ/所要電源	F61/2kVA		

\*: 表記範囲外でのご使用については、別途ご相談ください。

ご用命は

川崎重工業株式会社


**Kawasaki**  
 Powering your potential