

製品セレクションガイド

PRODUCT SELECTION GUIDE

JAKA

www.jaka.com | 🔍

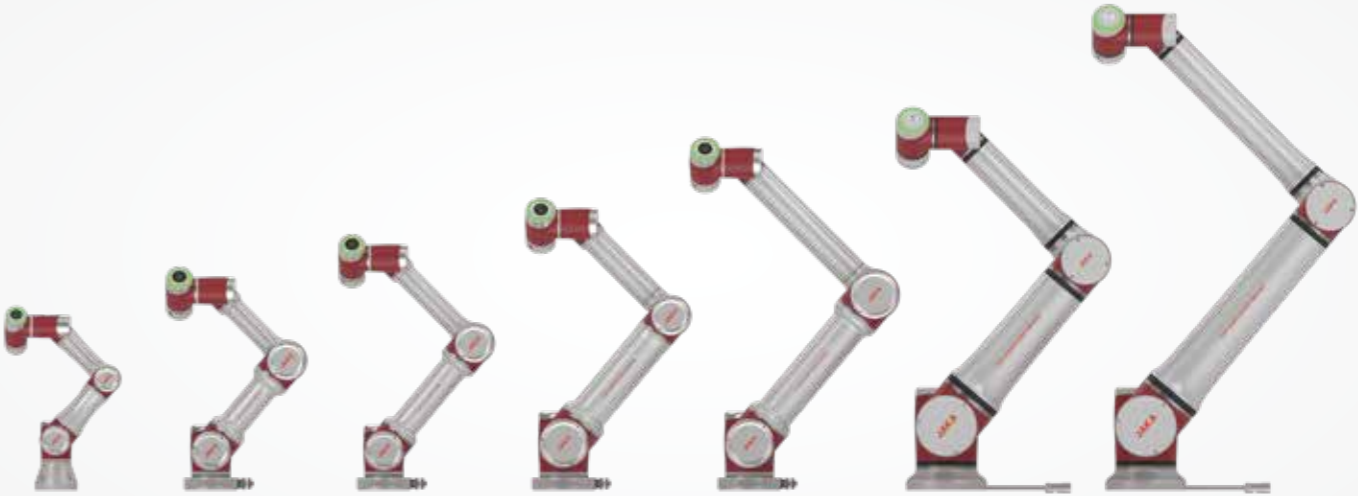
JAKA Robotics Japan 株式会社

- 〒 461-0004愛知県名古屋市東区葵1丁目6-14 1F ✉ Mail:marketing@jaka.com
- 上海:上海市闵行区南谷路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

☎ 052-908-2998

Copyright © 2025 JAKA. All rights reserved.

免責事項:
当該ハンドブックの著作権はJAKA に帰属し、書面による許可なしに複製またはいかなる形式での転載してはなりません。
当社は、事前に通知せずに資料の内容を解釈および更新する権利を有します。



フレキシブル・スマート 業界全体のニーズをカバーしさまざまな適用シーンに対応可能



JAKA Lens 2D



JAKA Lens VPS



JAKA C Series



JAKA Pro Series



JAKA Mini Series



JAKA MAX Series
coming soon



JAKA S Series



JAKA Zu Series



JAKA A Series



JAKA All-in-one Series



JAKA K1
双腕ロボット



JAKA S³移動作業ロボット

*具体的な販売製品は現地のメーカーの実際の状況に基づくものとします

JAKA

各業界にわたるソリューション



自動車および車両部品

電子部品

半導体

精密加工

医療機器

家庭用電化製品

食品・飲料

化学・新エネルギー

新規事業

教育

宿泊施設

一般製造業

公共サービス

農業

小売業

その他





ワイヤレスで相互接続が可能で、 ティーチングペンダントが不要

JAKA協働ロボットは、革新的にモバイル端末APPによる制御モードを採用し、従来のかさばったティーチングペンダントと長いコントロールケーブルが不要となり、限られたスペースでのティーチングプロセスをより便利にしました。



安全な協働を実現する衝突保護

内蔵のトルクフィードバックモジュールにより、衝突トルクが設定トルクの上限に達すると、ロボットは迅速に停止し、人身傷害や機器の破損を回避することができ、人間とロボットの安全な協働を実現します。



ドラッグスクラッチプログラミング

ロボットの末端を対応するポイントに手でドラッグされると、ロボットが自律的に学習・記録し、プログラミングを完成することができるため、初心者でも簡単にティーチングすることができ、人間とロボットの協働をよりユーザーフレンドリーにしました。新しいプログラムはすぐに呼び出すことが可能で、プロセス全体はわずか数分くらいかかるため、迅速なタスク切り替えを可能にしました。



遠隔操作とリアルタイムでの 監視を実現

JAKA協働ロボットは、オペレーターの位置にとらわれることなく、遠隔でプログラミングによる制御と協働に対応する上で、1台のモバイル端末で複数のロボットコンピュータの制御をも実現しました。モバイル端末を利用して、リモートでプログラムコマンドやタスクパッケージを実行させることができます。



プラグ&プレイで高速な切り替 えを実現

JAKA協働ロボットは軽くてコンパクトで、据え付けが簡単で、視覚識別機能があり、互換性が高いという特徴を備えております。優れた汎用性と柔軟性により、JAKAロボットはあらゆる生産環境においてもプラグ&プレイでき、迅速な導入を実現し、多品種少量、カスタマイズ、短いサイクルなどの製造要件にうまく対応できます。



オープンなソフトウェア・ハード ウェアエコシステム

Linuxシステムプラットフォームをベースに開発されており、高い互換性を実現しました。ユーザーは、Android、iOS、Windowsなどのマルチプラットフォームシステムで、イーサネットプロトコル (TCP/、産業用ネットワーク Profinet、Ethernet/IP、および Modbus を介して、ロボットをリモートで操作できます。上流と下流の自動化設備を素早く接続するための汎用制御インターフェイスを備えています。

業界全体のニーズをカバー 異なるシーンに対応

JAKA Zu シリーズ協働ロボット



多機能

さまざまな産業分野での使用が可能

協働ロボットの新鋭

ロボット導入のレベルを大幅に下げて、ロボットの迅速な導入とティーチングを実現

パフォーマンス

繰返し位置決め精度 $\leq \pm 0.05$ mm

活用シーン

自動車とその部品、3Cエレクトロニクス製品、精密部品の製造、食品、教育、サービスなど



フレキシブル・スマート

JAKA Pro シリーズ協働ロボット



高い保護等級で より高い信頼性

より厳しい産業環境の要求に対応

協働ロボットの活用範囲をさらに拡大し、生産性の向上を実現

パフォーマンス

マニピュレータの保護等級は業界最高水準のIP68で、ライフサイクルを通じて高い精度を維持可能

適用業界

自動車とその部品、3Cエレクトロニクス製品、金属の機械加工、電気、農業、食品など

製品の特徴

高い保護等級:より高い環境適応性(マニピュレータIP68)により、産業用のより高い保護等級要件を満たします

JAKA S シリーズ協働ロボット



インストール不要、設定不要で、力覚センサー付き

高精度力覚センサー内蔵、JKS CORE V3の次世代動力学コアアルゴリズムプラットフォーム

製品の特徴



活用シーン

医療・健康、溶接吹き付け、磨き込み、教育と科学研究、品質検査、パレタイジング、ネジ締め、部品組立など



業界全体のニーズをカバー 異なるシーンに対応

JAKA All-in-one シリーズ協働ロボット



より使いやすく、よりスマートに
迅速の導入が可能でスマートな作業を実現



フレキシブル・スマート

JAKA Mini シリーズ協働ロボット



サービス業用、高いコストパフォーマンス、軽量化

» デスクトップクラス、軽量化、極めて高いコストパフォーマンス

» 製品の特徴

<p>ズ</p> <p>フレキシブルかつコンパクトで、プログラミングが容易</p>	<p>≡</p> <p>オープンアーキテクチャにより二次開発を可能に</p>	<p>☑</p> <p>より互換性の高いソフトウェアとハードウェアのエコシステム</p>
---	--	--

» 適用業界

工業、教育、新しい小売、生物医薬などの分野



JAKA MAX シリーズ協働ロボット

<p>🌿</p> <p>より省エネ</p> <p>消費電力40%削減</p>	<p>↓%</p> <p>よりコスト削減</p> <p>産業ロボットより30%削減</p>
<p>🛡️</p> <p>より安全</p> <p>ISO-10218安全認証</p>	



JAKA Zu シリーズ協働ロボット



標準化

プラグ&プレイ、導入が便利で、多品種少量生産を可能に

インテリジェント化

フレキシブルかつインテリジェントで、シンプルな操作性で効率的な協働を実現

専門化

高精度の協働が必要なシーンで信頼性の高い作業要件に対応

製品の特徴	製品型番	JAKA Zu3		JAKA Zu5		JAKA Zu7		JAKA Zu12		JAKA Zu18		JAKA Zu20		JAKA Zu30	
	可搬質量		3 kg (6.6 lb)		5 kg (11 lb)		7 kg (15.4 lb)		12 kg (26.4 lb)		18 kg (39.6 lb)		20 kg (44.1 lb)		30 kg (66.1 lb)
重量(ケーブルを含む)		12 kg (26.46 lb)		23 kg (50.71 lb)		22 kg (48.50 lb)		41 kg (90.39 lb)		35 kg (77.16 lb)		68 kg (149.9 lb)		65 kg (143.3 lb)	
動作範囲		626 mm (24.64 in)		954 mm (37.5 in)		819 mm (32.2 in)		1327 mm (52.2 in)		1073 mm (42.24 in)		1780 mm (70.1 in)		1350 mm (53.1 in)	
繰返し位置決め精度		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)		±0.05 mm (±0.00120 in)		±0.05 mm (±0.00120 in)	
自由度		6		6		6		6		6		6		6	
プログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング	
ティーチングペンダントのタイプ		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)	
可動範囲と速度	ロボットアーム	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度
	関節1	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	関節2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s
	関節3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	120°/s
	関節4	-85°~+265°	220°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	220°/s	-85°~+265°	220°/s
	関節5	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	220°/s	±360°	220°/s
	関節6	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	220°/s	±360°	220°/s
ツール側での最大速度	/	1.5 m/s (4.922 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	2.5 m/s (8.203 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3.5 m/s (11.484 ft/s)	/	5 m/s (16.404 ft/s)	/	4.2 m/s (13.78ft/s)	
物性、その他	平均電力	150W		350W		350W		500W		500W		750W		750W	
	IP等級	IP54		IP54		IP54		IP54		IP54		IP65		IP65	
	ツールI/Oポート	デジタル入力 2		デジタル入力 2		デジタル入力 2		デジタル入力 2		デジタル入力 2		デジタル入力 2		デジタル入力 2	
		デジタル出力 2		デジタル出力 2		デジタル出力 2		デジタル出力 2		デジタル出力 2		デジタル出力 2		デジタル出力 2	
		アナログ入力 2		アナログ入力 2		アナログ入力 2		アナログ入力 2		アナログ入力 2		アナログ入力 2		アナログ入力 2	
ベース直径	129 mm (5.079 in)		158 mm (6.220 in)		158 mm (6.220 in)		188 mm (7.402 in)		188 mm (7.402 in)		246 mm (9.685 in)		246 mm (9.685 in)		
ロボットコントローラー	IP等級	IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		IP44	
	電気コントローラーI/Oポート	16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力 2チャンネルのアナログ入力または出力	
	通信規格	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	電源	100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240 VAC, 50-60Hz	
	電気コントローラーの寸法	410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)	
重量	13.5 kg (29.762 lb)		15.4 kg (33.95 lb)		15.4 kg (33.95 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)		

JAKA S シリーズ協働ロボット

安全保護

IP65
保護等級

力覚センサー付きのドラッグ

ドラッグの操作性が
向上

作業シーンでのサポート

力制御が必要なシーン
で迅速に導入可能



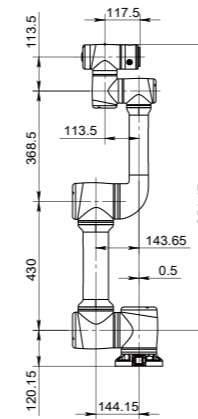
今後の新製品も
お楽しみに



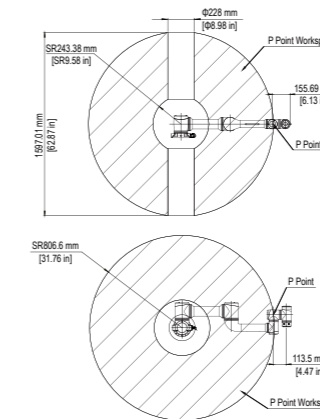
製品の基本パラメータ	製品型番	JAKA S5		JAKA S12	
	可搬質量		5 kg (11 lb)		12 kg (26.5 lb)
動作範囲		954 mm (37.6 in)		1327 mm (52.4 in)	
自由度		6		6	
標準的な消費電力		350w		500w	
ピークパワー		-10~50°C(14~122°F)			
製品性能	力制御ツールフランジ/トルクセンサー	力(Fx, Fy, Fz)	トルク (Mx, My, Mz)	力(Fx, Fy, Fz)	トルク (Mx, My, Mz)
	測定範囲	200N	24Nm	400N	48Nm
	最大荷重	3000N	300Nm	3000N	300Nm
	総合精度	1% F.S.	1% F.S.	1% F.S.	1% F.S.
	解像度	0.1N	0.1Nm	0.1N	0.1Nm
可動範囲と速度	ツール側での最大速度	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/
	繰返し位置決め精度	±0.02 mm (±0.00079 in)	/	±0.03 mm(±0.00118 in)	/
	関節	可動範囲	関節速度	可動範囲	関節速度
	関節 1	±360°	180°/s	±360°	120°/s
	関節 2	-85°~ +265°	180°/s	-85°~ +265°	120°/s
	関節 3	±175°	180°/s	±175°	120°/s
	関節 4	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s
	関節 5	±360°	180°/s	±360°	180°/s
関節 6	±360°	180°/s	±360°	180°/s	
物性、その他	保護等級	IP 65		IP 65	
	据付	任意の方向		任意の方向	
	ベースサイズ	Ø158mm, M8x4		Ø188mm, M8x4	
	材料	アルミニウム、PC		アルミニウム、PC	
	ワイヤハーネスの長さ(ロボットアーム)	6 m (236 in)		6 m (236 in)	
	重量(ケーブルを含む)	23 kg (50.7lb)		41 kg (90.4lb)	
使用湿度	10~90% RH				

*総合精度: センサー自体の測定誤差とロボットの絶対位置決め誤差を含むシステム誤差の中央値の標準値で、実際の作業におけるロボットシステム全体の末端外力の測定精度を反映します。
*1% F.S.: フルスケールの1%

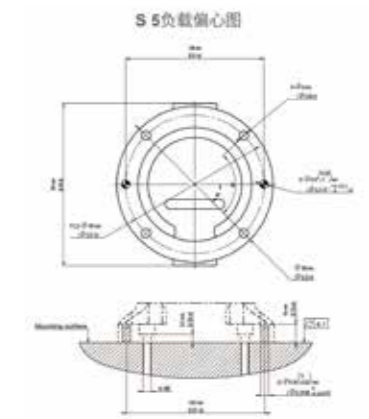
JAKA S 5 寸法図



JAKA S 5 外形寸法図

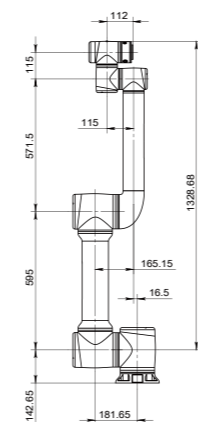


JAKA S 5 ポイントPの可動範囲の正面図(上)と上面図(下)

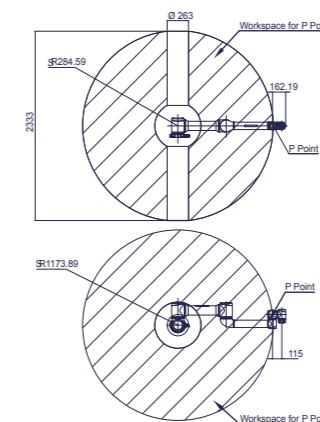


JAKA S 5 ベース(上)および末端フランジ(下)の取付寸法図

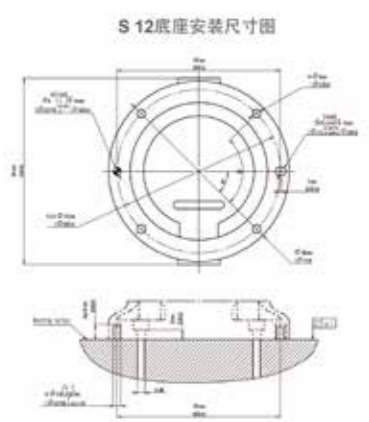
JAKA S 12 寸法図



JAKA S 12 外形寸法図



JAKA S 12 ポイントPの可動範囲の正面図(上)と上面図(下)



JAKA S 12 ベース(上)および末端フランジ(下)の取付寸法図

JAKA All-in-one シリーズ協働ロボット

極めてインテリジェントに
ビジョンシステムを組み込
めてマニピュレータに知覚
機能を付与

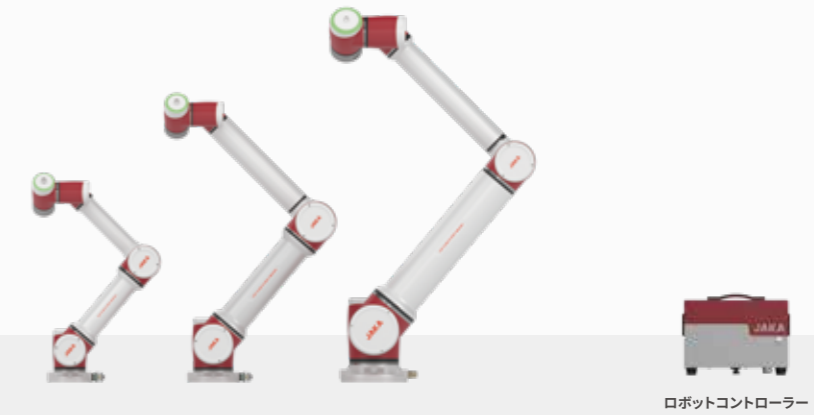
極めてシンプルに
APP/Web画面でのド
ラッグプログラミングが可能

極めてコンパクトに
一体型に統合さ
れ、極めてコン
パクト



製品の特徴	製品型番	JAKA Ai3		JAKA Ai5		JAKA Ai7		JAKA Ai12		JAKA Ai18	
	可搬質量		3 kg (6.6 lb)		5 kg (11 lb)		7 kg (15.4 lb)		12 kg (26.4 lb)		18 kg (39.6 lb)
重量(ケーブルを含む)		12 kg (26.46 lb)		23 kg (50.71 lb)		22 kg (48.50 lb)		41 kg (90.39 lb)		35 kg (77.16 lb)	
動作範囲		626 mm (24.64 in)		954 mm (37.5 in)		819 mm (32.2 in)		1327 mm (52.2 in)		1073 mm (42.24 in)	
繰返し位置決め精度		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)	
自由度		6		6		6		6		6	
プログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング	
ティーチングペダントのタイプ		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)	
可動範囲と速度	ロボットアーム	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度
	関節1	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	関節2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s
	関節3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	180°/s
	関節4	-85°~+265°	220°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s
	関節5	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	関節6	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
ツール側での最大速度	/	1.5 m/s (4.922 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	2.5 m/s (8.203 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3.5 m/s (11.484 ft/s)	
物性、その他	平均電力	150W		350W		350W		500W		500W	
	IP等級	IP54		IP54		IP54		IP54		IP54	
	ツールI/Oポート	デジタル入力2 デジタル出力2 アナログ入力2		デジタル入力2 デジタル出力2 アナログ入力2		デジタル入力2 デジタル出力2 アナログ入力2		デジタル入力2 デジタル出力2 アナログ入力2		デジタル入力2 デジタル出力2 アナログ入力2	
	ベース直径	129 mm (5.079 in)		158 mm (6.220 in)		158 mm (6.220 in)		188 mm (7.402 in)		188 mm (7.402 in)	
Lens 2D カメラパラメータ	レンズの焦点距離	8 mm	16 mm	8 mm	16 mm	8 mm	16 mm	8 mm	16 mm	8 mm	16 mm
	カラーモード	モノクロ/カラー		モノクロ/カラー		モノクロ/カラー		モノクロ/カラー		モノクロ/カラー	
	視野	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm
	精度	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm
	通信インターフェース	イーサネットインターフェース(TCP/IPプロトコル)		イーサネットインターフェース(TCP/IPプロトコル)		イーサネットインターフェース(TCP/IPプロトコル)		イーサネットインターフェース(TCP/IPプロトコル)		イーサネットインターフェース(TCP/IPプロトコル)	
	解像度	2592(H)×1944(V)		2592(H)×1944(V)		2592(H)×1944(V)		2592(H)×1944(V)		2592(H)×1944(V)	
	フレームレート	24FPS		24FPS		24FPS		24FPS		24FPS	
MiniCab コントローラー	入力電源	DC30-60V				DC30-60V					
	入力電流	≤40A				≤40A					
	電気コントローラーの寸法	180×128×47(mm)(L×W×H)				180×128×47(mm)(L×W×H)					
	IP等級	IP20				IP20					
	電気コントローラーI/Oポート	7ポート、入出力設定可能				7ポート、入出力設定可能					
	通信規格	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP				TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP					
重量	約1.7 kg (付属品を含む)				約1.7 kg (付属品を含む)						

JAKA Pro シリーズ協働ロボット



より高い信頼性

業界最高水準のIP68保護等級により、油や粉塵の侵入に心配なし

より安定的に

全ライフサイクルに高い精度を維持し、安心安全な協働作業を実現

より効率的に

高速、インテリジェントな作業機能が統合され、複数のメカニズムにより安全なインタラクションを実現

製品の特徴	製品型番	JAKA Pro5		JAKA Pro12		JAKA Pro16	
		可搬質量	5 kg (11 lb)		12 kg (26.4 lb)		16 kg (35.27 lb)
	重量(ケーブルを含む)	23 kg (50.71 lb)		41 kg (90.39 lb)		79.7 kg (175.71 lb)	
	動作範囲	954 mm (37.5 in)		1327 mm (52.2 in)		1713 mm (67.44 lb)	
	繰返し位置決め精度	±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)	
	自由度	6		6		6	
	プログラミング	スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング	
	ティーチングペンダントのタイプ	モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)	
可動範囲と速度	ロボットアーム	可動範囲	速度	可動範囲	速度	可動範囲	速度
	関節 1	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	関節 2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s
	関節 3	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	120°/s
	関節 4	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s
	関節 5	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	関節 6	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	ツール側での最大速度	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3.5 m/s (11.484 ft/s)
物性、その他	平均電力	350W		500W		750W	
	IP等級	IP68		IP68		IP68	
	ツールI/Oポート	デジタル入力 2		デジタル入力 2		デジタル入力 2	
		デジタル出力 2		デジタル出力 2		デジタル出力 2	
		アナログ入力 2		アナログ入力 2		アナログ入力 2	
ベース直径	158 mm (6.220 in)		188 mm (7.402 in)		246 mm (9.685 in)		
ロボットコントローラー	IP等級	IP44		IP44		IP44	
	電気コントローラー I/O ポート	16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力、2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力、2チャンネルのアナログ入力または出力		16チャンネルのデジタル入力、16チャンネルのデジタル出力、2チャンネルのアナログ入力または出力	
	通信規格	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	電源	100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz	
	電気コントローラーの寸法	410×307×235 (mm) (W×H×D)		410×307×235 (mm) (W×H×D)		410×307×235 (mm) (W×H×D)	
	重量	15.4 kg (33.95 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)	

JAKA Lens シリーズ

JAKA Lens 2D カメラ

製品説明

JAKA Lens 2D インテグレートカメラは、2D高解像度の産業用カメラを利用して、専門的な光源モジュールおよびオプションのカメラレンズを搭載することにより、ユーザーに 2Dビジョンの 多様な機能と体験をお届けします。専門的な工業デザインにより、コンパクトで軽量で、外観もよく、外部に固定またはロボットの末端に取り付けることで、2Dビジョン機能を実現できます。



 柔軟で便利 レンズ取り付け方法が選択でき、様々なシーンに適用	 可定制化 ドラッグプログラミングにより、複数の機能を自由に組み合わせを可能に	 集成度高 ソフトウェアとハードウェアの統合により、簡単かつ迅速な導入と本番稼働が可能
---	---	---

製品機能

一体型の設計 カメラ、レンズ、光源の3つの大モジュールを統合した2Dカメラとビジョンシステムを統合した一体型のロボットコントローラーを備えており、Webページを通じて視覚システムにアクセスできます。	操作が簡単 コントローラーには、インテリジェントビジョンアルゴリズム、プロセス化されたガイド付きプロジェクト編集、ワンクリック自動ハンドアイキャリブレーション、ロボットマニピュレータに適した多様な通信インターフェースが内蔵されています。	様々なシーンに対応可能 できるだけ多くのシーンに活用できるために、さまざまなモデルに合わせてハードウェアパラメータを選択することができ、第三者ブランドのカメラ対応の拡張機能を備えており、カスタム外部光源もカスタマイズすることができます。
---	--	--

視覚パラメータ

Lens 2D のパラメータ	Lens 2D HR-CGC500-F08	Lens 2D HR-CGC500-F16
解像度	2592×1944	2592×1944
最大フレームレート	24 fps	24 fps
データインターフェース	Gige	Gige
カラーモード	モノクロ/カラー	モノクロ/カラー
レンズの焦点距離	8 mm	16 mm
被写体距離	100 mm-1000 mm	100 mm-1000 mm
視野	>70×50 mm	>35×25 mm
ピクセル精度	>0.08 mm	>0.04 mm
システム精度	≥ ±0.2 mm	≥ ±0.2 mm
画像処理	ソフトトリガーで撮影、1フレームの処理時間 1 秒以内に	ソフトトリガーで撮影、1フレームの処理時間 1 秒以内に

JAKA Lens VPS





製品説明

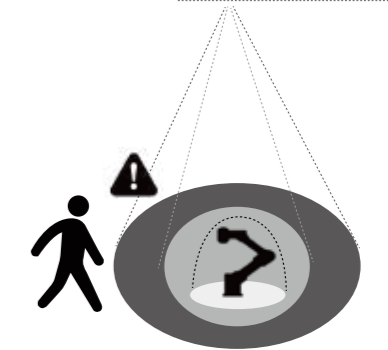
JAKA Lens VPS 2.0 は高性能AI SoCチップをベースに開発されており、高速大容量のメモリとストレージを備え、高性能アクセラレーションエンジンを搭載しており、ターゲット検出、物体認識、人の姿勢特徴点の抽出、行動理解、ターゲット状態検出などの AI 機能を備えています。カメラをロボットの作業スペースの上に設置すると、ディープラーニングに基づいて監視対象(人と物)の行動や侵入をリアルタイムに監視し、ロボットおよび人の安全を確保することができます。カメラにはギガビットネットワークポートを備え、産業データの抽出、映像の可視化処理とアラーム時の映像録画に対応しています。



 高い信頼性 外部要因からの干渉を遮断し、安定的な保護効果を実現し、信頼性が高い	 高性能 高速と大容量を両立して、アクセラレーションエンジンを搭載	 高便捷 複雑なソフトウェアをインストールする必要がなく、ウェブサイトで簡単にアクセス可能
--	---	---

製品機能

- 
 AIによる映像解析が可能なニューラルネットワークアクセラレータが内蔵
- 
 イベント録画機能を備えており、重要なセグメントだけを録画し、余計な情報を排除できるため、追跡と分析をより便利に
- 
 プラグ&プレイで、ブラウザにアクセスするだけで設定が可能のため、ソフトウェアのインストールが不要
- 
 ヘルメットの着用検査、作業員のターゲット追跡、作業員労働強度の確認、映像得点の計算などの AI 機能を完備



VPSカメラ保護システムの 作動イメージ図

基本パラメータ

ハードウェアプラットフォーム	CMOSカメラ、組込みシステム、DSP、AI エンジン等
外形寸法	81mm×50mm×64mm
取付方法	真上、側面(45°の取り付けがおすすめ)
通信インターフェース	イーサネットのインターフェイス、RS485、PNP フォトカプラ絶縁 DIとDO

視覚パラメータ

解像度	830万ピクセル
応答時間	≤100 ms
据え付けの高さ	≥3m(推奨)
保護エリアの範囲	4m*2.1m(調整可能)

JAKA Mini シリーズ協働ロボット

製品説明

JAKA Mini シリーズ協働ロボットは、統合されたインテリジェントな駆動制御モジュールを採用し、軽量化設計と優れた製品性能を兼ね備えていると同時に、豊富な二次開発インターフェースがあり、より多くのシーンに対応するための開発に無限の可能性を創りました。

JAKA Mini シリーズは、コンパクトで丸みを帯びた外観とシンプルな操作性、低騒音、高いコストパフォーマンスなどの特徴があり、既に工業、教育、新しい小売、生物医薬などの分野で広く使用されています。

高いコストパフォーマンス

軽量化

インテリジェントコネクテッド

	本体重量	可搬質量	動作範囲	繰返し位置決め精度
JAKA MiniCobo	9.4 kg	1 kg	580 mm	±0.1 mm
JAKA Mini 2	9.9 kg	2 kg	580 mm	±0.1 mm



活用事例



製品の特徴	製品型番	JAKA MiniCobo	JAKA Mini2	
	可搬質量	1 kg (2.21 lb)	2 kg (4.41 lb)	
	重量(ケーブルを含む)	9.4 kg (20.73 lb)	9.9 kg (21.83 lb)	
	動作範囲	580 mm (22.83 in)	580 mm (22.83 in)	
	繰返し位置決め精度	±0.1 mm (±0.003937 in)	±0.1 mm (±0.003937 in)	
	自由度	6		
	プログラミング	スクラッチプログラミング、ドラッグプログラミング		
	ティーチングペンダントのタイプ	モバイル端末(パソコン/タブレット/携帯電話)		
	協働作業	GB11291.12011に準拠した協働作業		
	可動範囲と速度	ロボットアーム	可動範囲	
関節 1		±360°		
関節 2		±125°		
関節 3		±130°		
関節 4		±360°		
関節 5		±120°		
関節 6		±360°		
ツール側での最大速度	1 m/s (3.28 ft/s)			
物性、その他	平均電力	150W	180W	
	定格電圧	24VDC	48VDC	
	温度制御範囲	0-50°C	0-50°C	
	IP等級	IP40	IP40	
	ロボットの据え付け	どの角度でも取り付け可能		
	ツール/I/Oポート	デジタル入力 2		
		デジタル出力 2		
		アナログ入力 2		
	ツール/I/O電源	24VDC		
	ツール/I/Oサイズ	M8		
	材料	アルミニウム合金、PC		
	ベース直径	124 mm (4.88 in)		
	ロボット接続ケーブルの長さ	6 m		
	JAKA MiniCab コントロールの パラメータ	入力電源	20-60VDC	
		入力電流	≤40A	
電気コントローラーの寸法		180×128×47(mm)(L×W×H)		
IP等級		IP20		
電気コントローラーI/Oポート		7ポート、入出力設定可能		
電気制御キャビネットI/O電源		24VDC		
取付方法		パネル/レール		
通信規格		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		
重量		1.1kg (2.43 lb)		
材料		アルミニウム合金、スチール		