

川崎重工业株式会社

机器人事业部

东京总部

〒105-8315 东京都港区海岸1丁目14-5
Tel: 03-3435-2501 Fax: 03-3437-9880

明石工厂

〒673-8666 兵库县明石市川崎町1-1
Tel: 078-921-2946 Fax: 078-923-6548

西神戸工厂

〒651-2239 兵库县神户市西区栉谷町松本234
Tel: 078-915-8247 Fax: 078-915-8239
<http://robotics.kawasaki.com>

川崎机器人(天津)有限公司

天津总公司

天津市经济技术开发区信环西路19号泰达服务外包产业园6号楼1/2F
邮编: 300457
电话: 400-833-0800 传真: 022-59831889
网址: <https://kawasakirobotics.cn/>

上海分公司

上海市长宁区虹桥路1438号古北国际财富中心二期3102 B单元
邮编: 200051 电话: 021-60193181

广州分公司

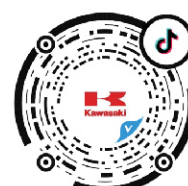
广州市番禺区市莲路石碁村段80号同芯壹号智造城8栋15楼1501室
邮编: 511400
电话: 020-34818537 传真: 020-34818539

昆山技术中心

江苏省苏州市昆山市周市镇横新泾路7号
邮编: 215337 电话: 0512-57936265



微信公众号



抖音官方号

Simple and friendly
Kawasaki Robot



安全注意事项

- 使用 Kawasaki Robot时, 请务必熟读操作手册和其他相关资料, 正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人, 如果用户希望将机器人进行特殊应用, 而这样特殊应用对人体或设备可能会有危害时, 请和我们联系, 我们尽力帮助您。
- 请注意, 在本产品介绍中的很多照片中, 并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置, 在实际应用中必须配备。



明石工厂和西神戸工厂已取得ISO认证。

※本产品目录介绍的内容中, 为了改良, 可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同, 请另行咨询。
※本产品目录介绍的产品中, 包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品(或技术)。
在出口这些产品时, 可能需要提供该法规定的出口许可证等, 请予以注意。

Kawasaki Robot

防爆喷涂/搬运机器人

中小型通用
3kg~80kg

大型通用
100kg~300kg

超大型通用
350kg~1500kg

协作

防爆喷涂/搬运

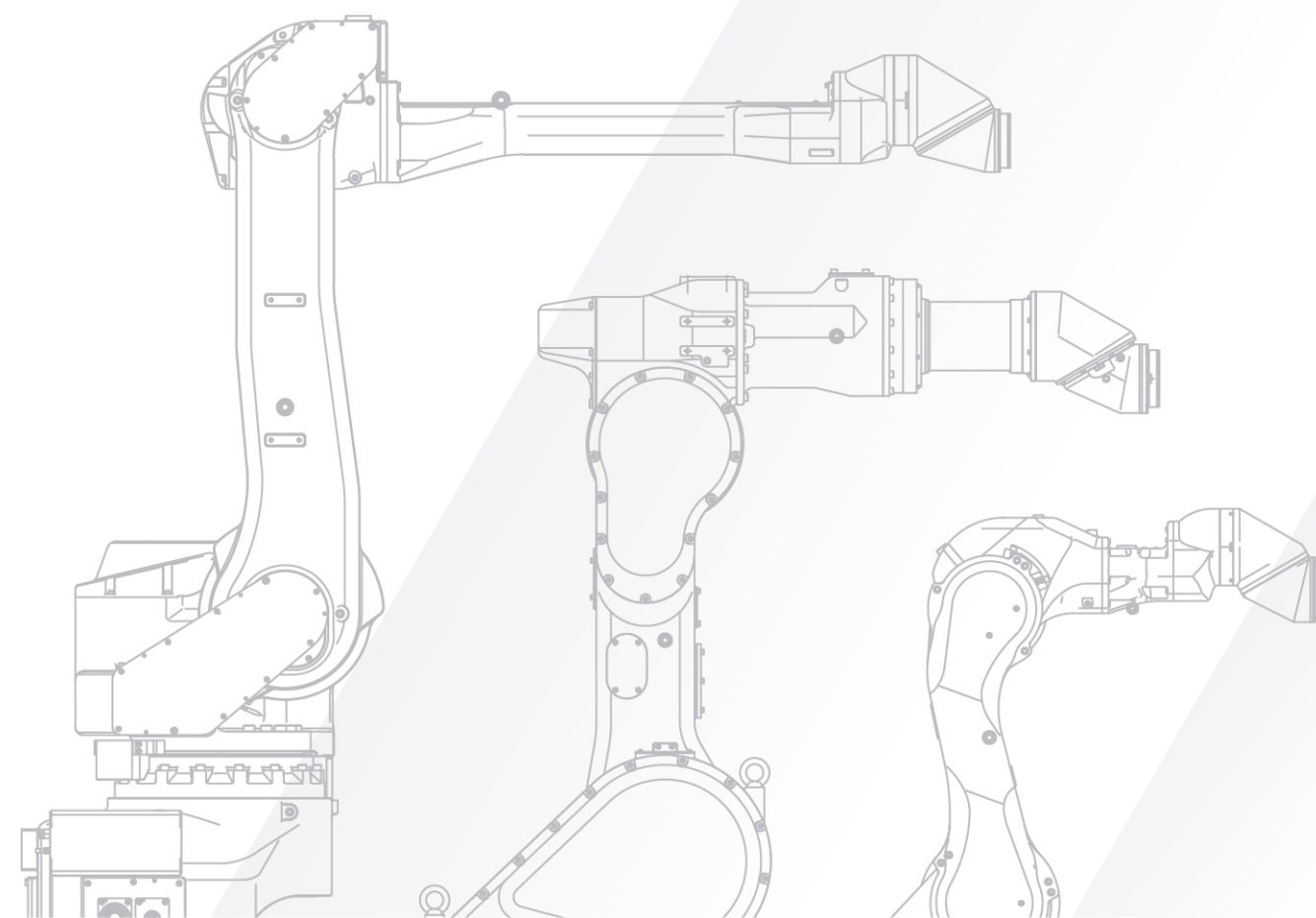
焊接/切割

码垛

医药

高速分拣

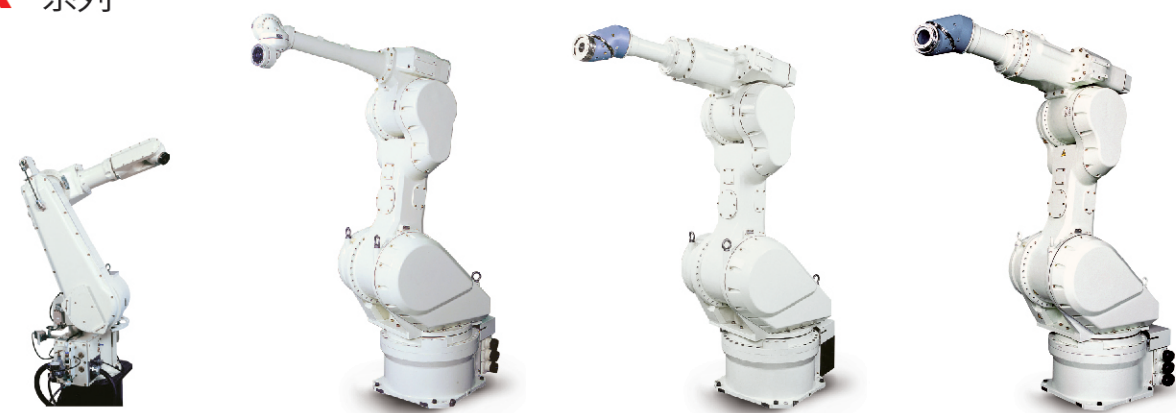
晶圆搬运



防爆喷涂/搬运机器人

川崎重工防爆规格的喷涂/搬运机器人。
强大的产品阵容可对应从小型品到大型品各种各样的涂装对象物品。
对喷涂工艺的自动化做出贡献。

K 系列



KF121 KF192 KF193 KF194

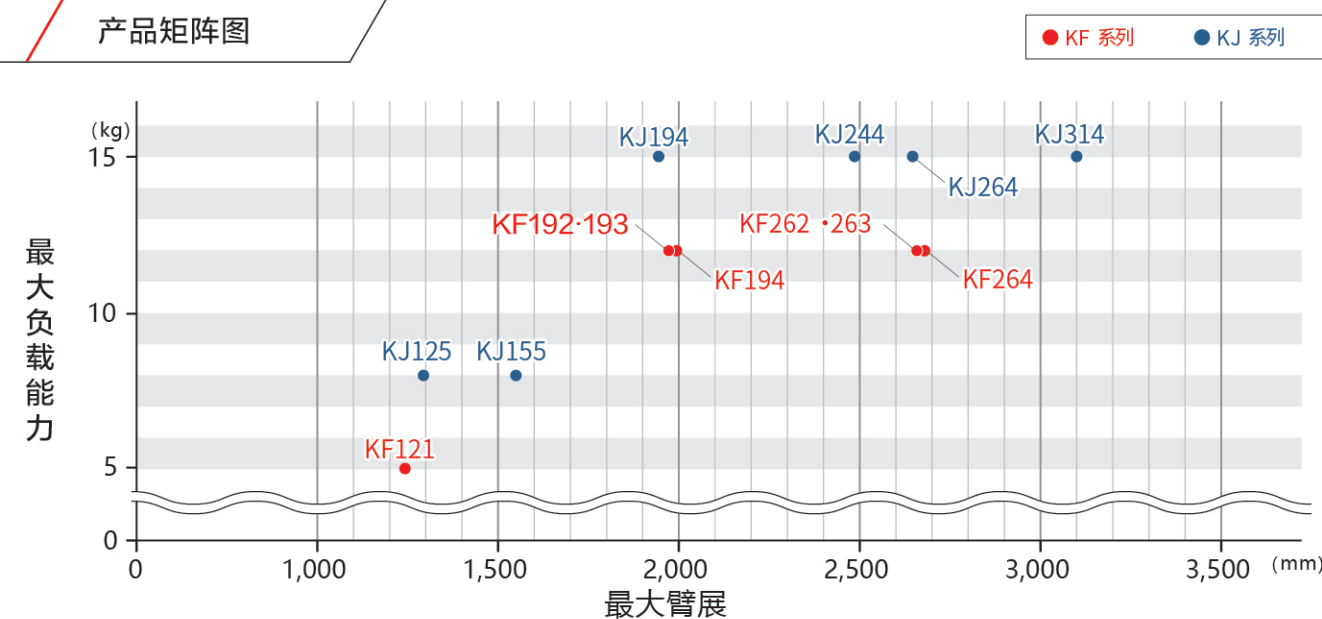


KF262 KF263 KF264

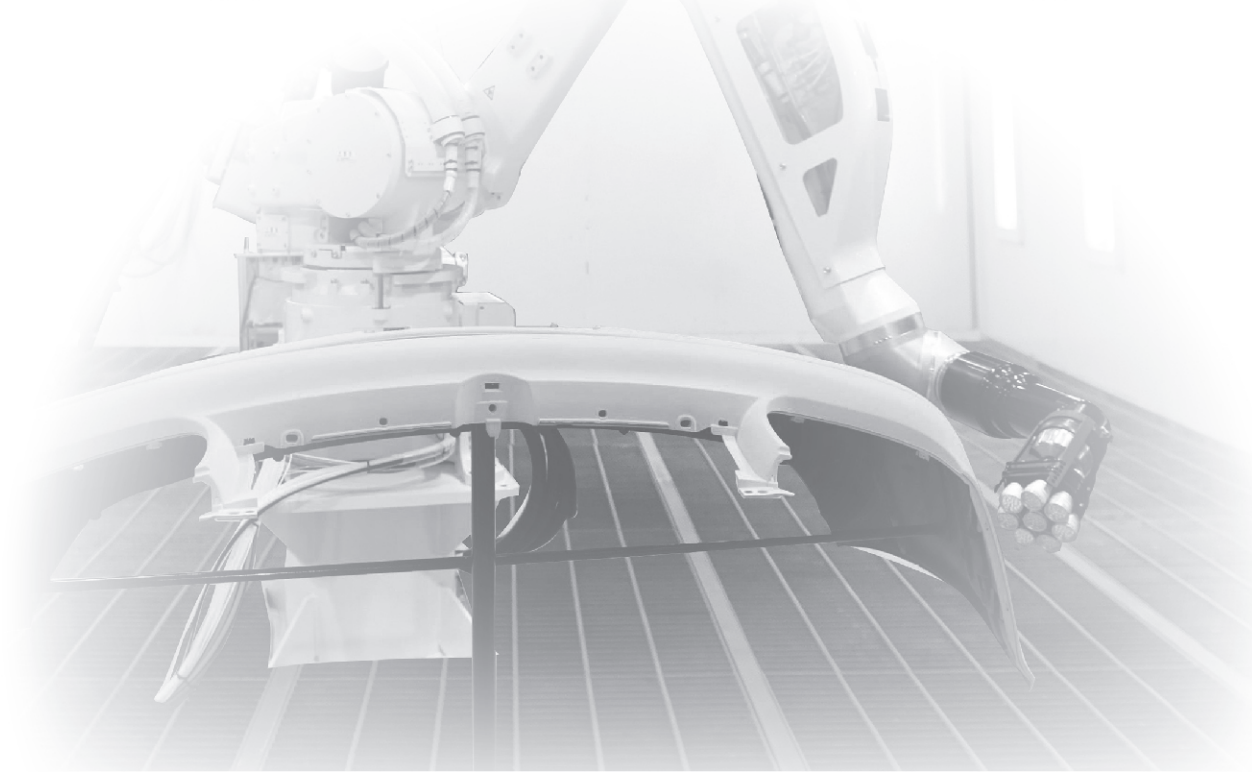


KJ125 KJ155 KJ194

产品矩阵图



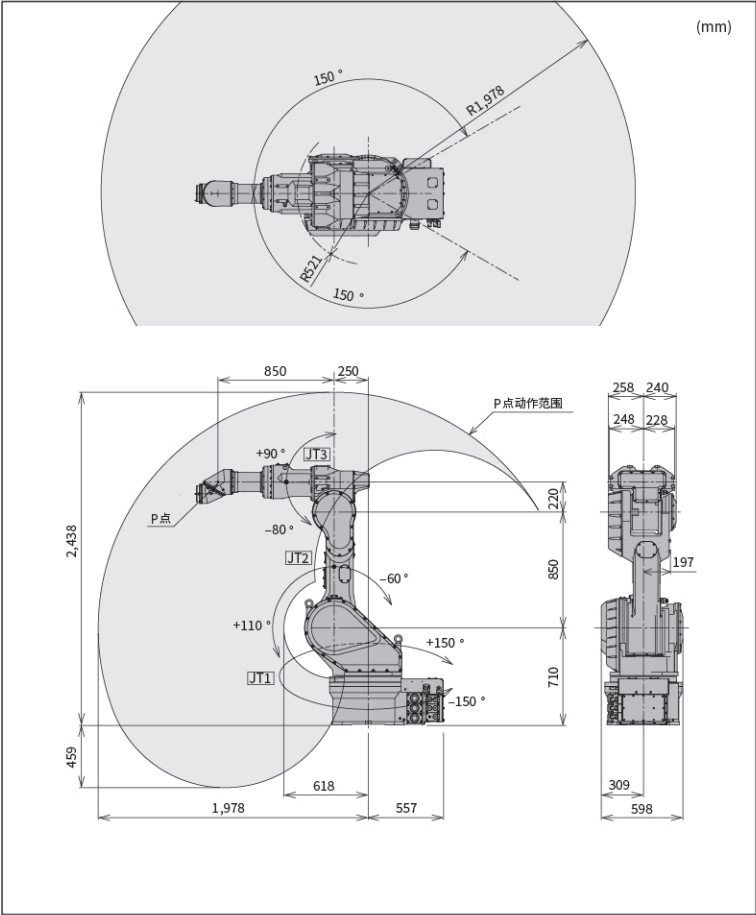
KJ244 KJ264 KJ314



KF194

标准规格		
结构		
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		手腕：12 上臂：20
最大臂展 *1 (mm)		1,978
重复定位精度 *2 (mm)		±0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±150
	手臂前后 (JT2)	+110 - -60
	手臂上下 (JT3)	+90 - -80
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)		1.2
本体重量 (kg)		750
安装方式		地面式、壁挂式
电源容量 *3 (kVA)		5
防爆结构	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex pxb II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

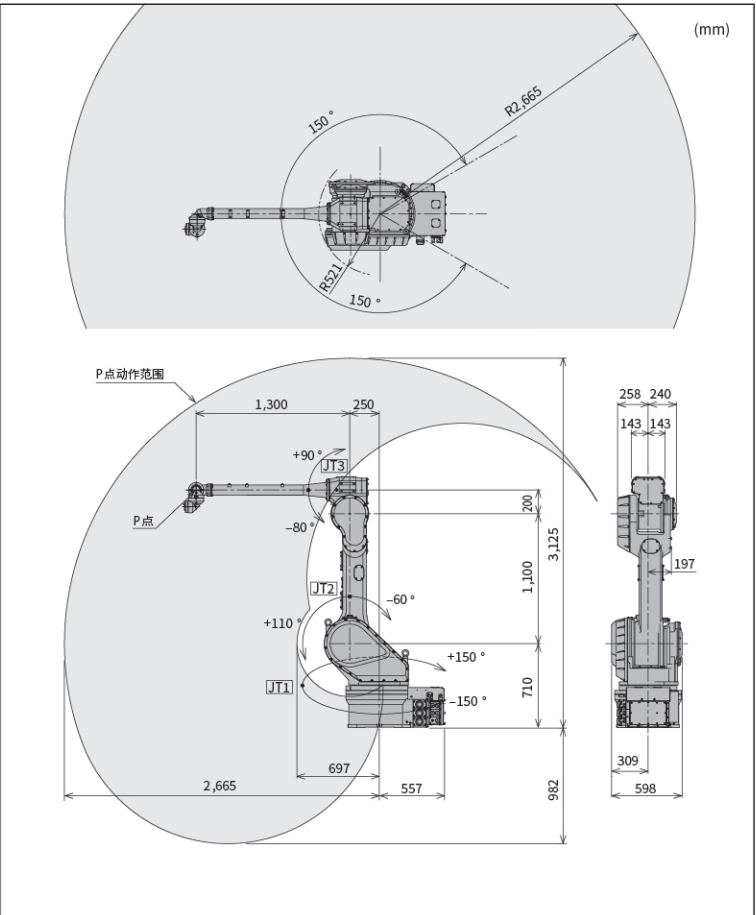
*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。



KF262

标准规格		
结构		
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		手腕：12 上臂：20
最大臂展 *1 (mm)		2,665
重复定位精度 *2 (mm)		±0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±150
	手臂前后 (JT2)	+110 - -60
	手臂上下 (JT3)	+90 - -80
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±360
	手腕扭转 (JT6)	±360
涂装速度 (m/s)		1.2
本体重量 (kg)		720
安装方式		地面式、壁挂式
电源容量 *3 (kVA)		5
防爆结构	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex pxb II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1: 从JT1中心到JT4的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。



KF263

标准规格		
结构		
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		手腕：12 上臂：20
最大臂展 *1 (mm)		2,665
重复定位精度 *2 (mm)		±0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±150 (地面式) / ±60 (壁挂式)
	手臂前后 (JT2)	+110 - -60
	手臂上下 (JT3)	+90 - -80
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)		1.2
本体重量 (kg)		740
安装方式		地面式、壁挂式
电源容量 *3 (kVA)		5
防爆结构	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex pxb II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

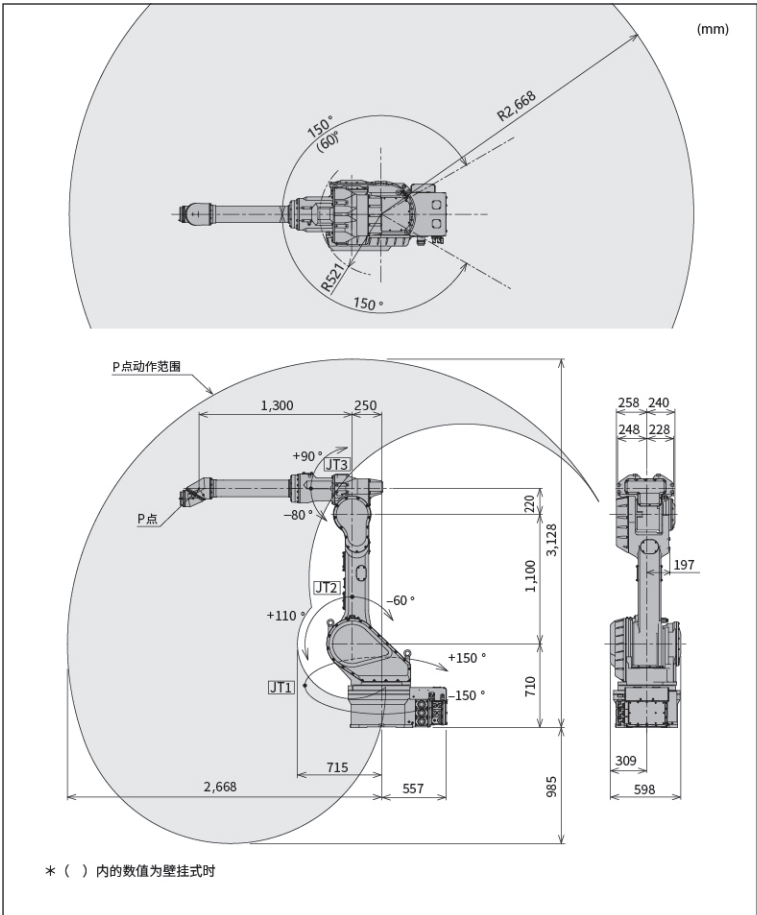
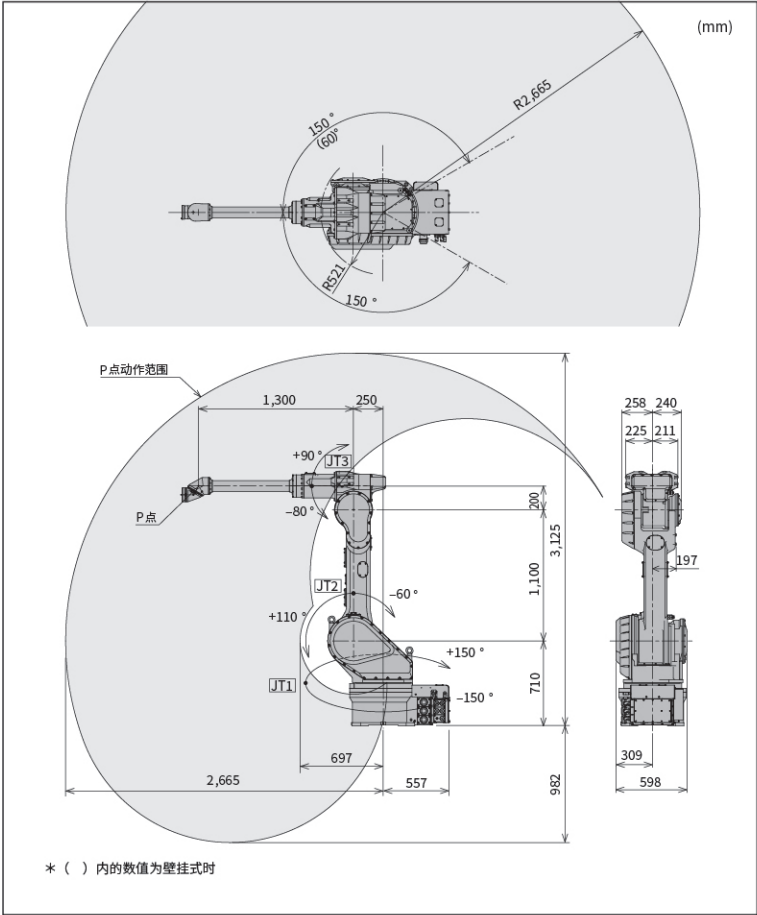
*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。



KF264

标准规格		
结构		
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		手腕：12 上臂：20
最大臂展 *1 (mm)		2,668
重复定位精度 *2 (mm)		±0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±150 (地面式) / ±60 (壁挂式)
	手臂前后 (JT2)	+110 - -60
	手臂上下 (JT3)	+90 - -80
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)		1.2
本体重量 (kg)		770
安装方式		地面式、壁挂式
电源容量 *3 (kVA)		5
防爆结构	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex pxb II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。



KJ125

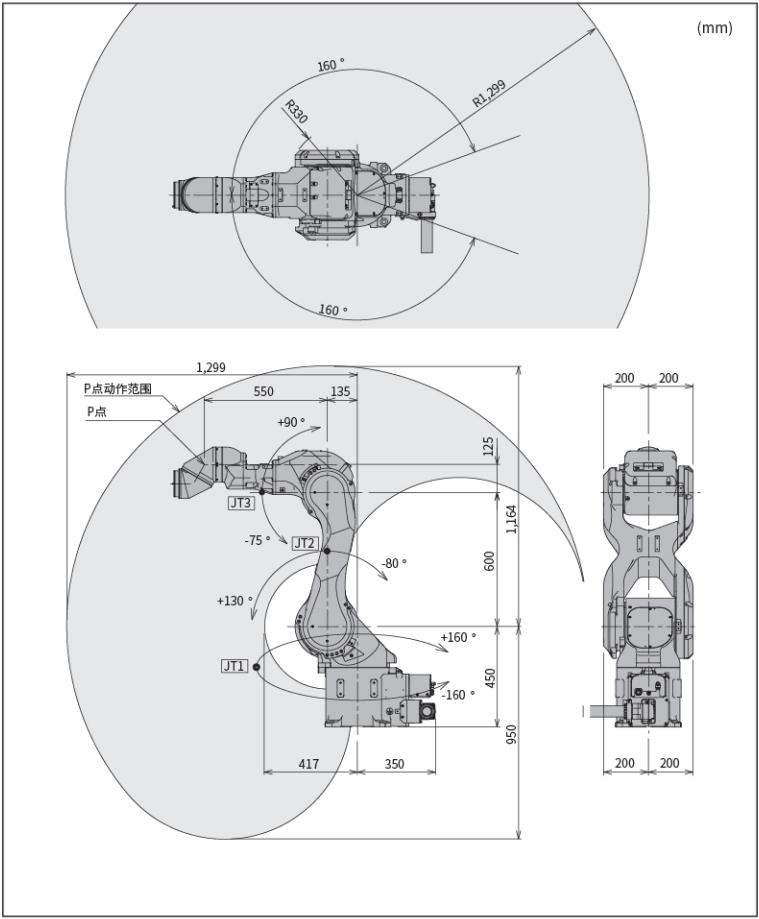
标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 8 上臂: 5	
最大臂展 *1 (mm)	1,299	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.15	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -75
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	190	
安装方式	地面式、壁挂式	
电源容量 *3 (kVA)	3	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1:从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。

*2:符合ISO9283。

*3:根据负载重量或动作模式而异。



KJ155

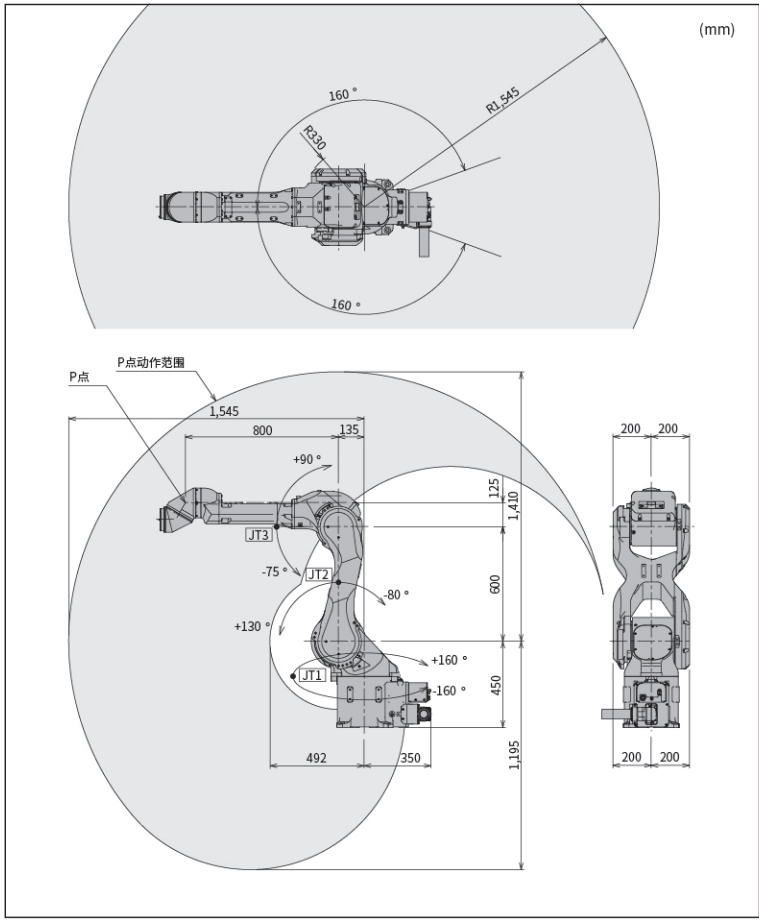
标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 8 上臂: 5	
最大臂展 *1 (mm)	1,545	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.15	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -75
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	195	
安装方式	地面式、壁挂式	
电源容量 *3 (kVA)	3	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1:从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。

*2:符合ISO9283。

*3:根据负载重量或动作模式而异。



KJ194 (地面)

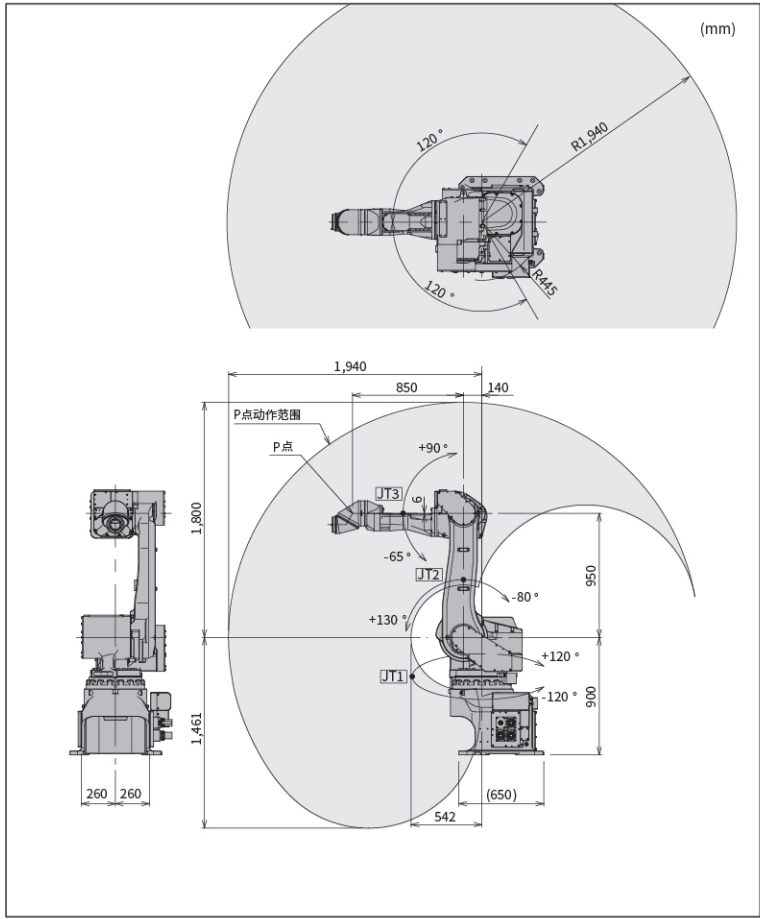
标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 *1 (mm)	1,940	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	530	
安装方式	地面式	
电源容量 *3 (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1:从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。

*2:符合ISO9283。

*3:根据负载重量或动作模式而异。



KJ194 (支架)

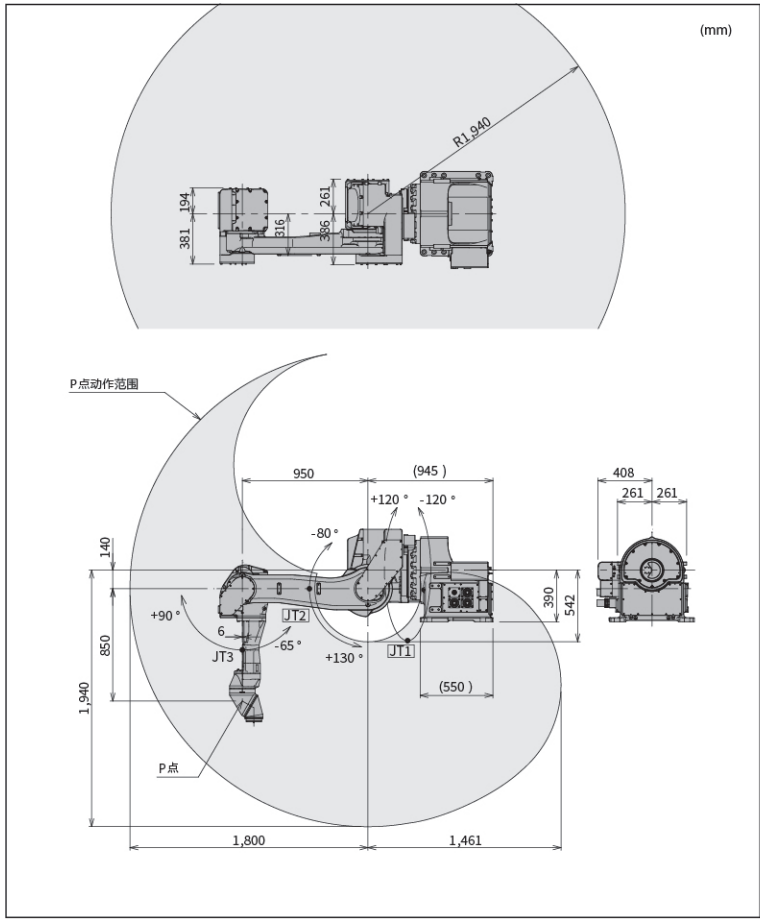
标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 *1 (mm)	1,940	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	520	
安装方式	支架式	
电源容量 *3 (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1:从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。

*2:符合ISO9283。

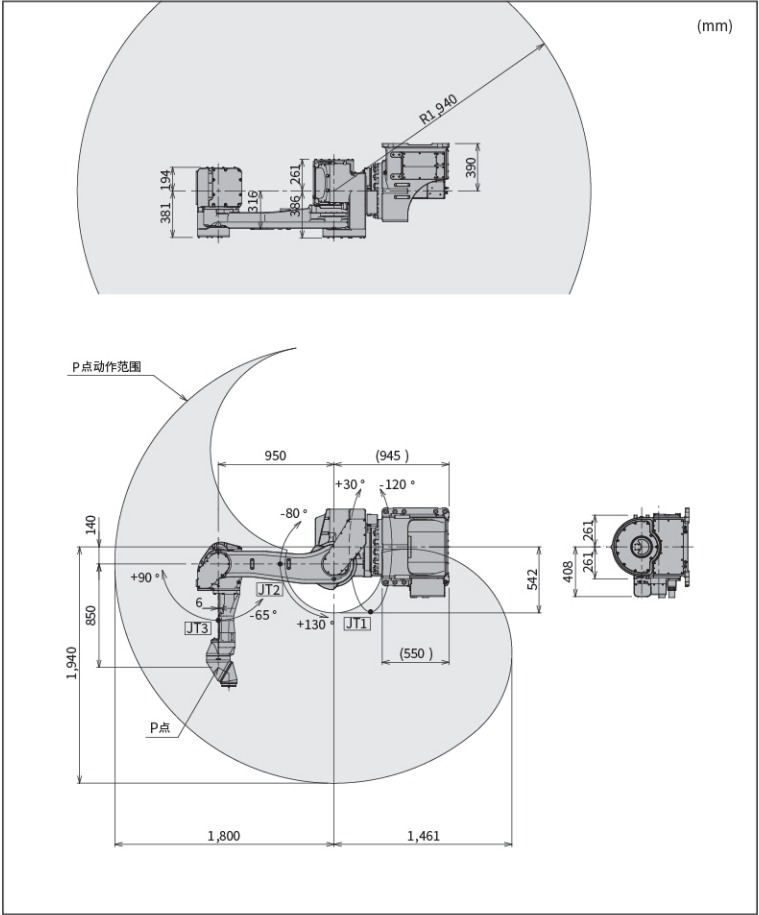
*3:根据负载重量或动作模式而异。



标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 ^{*1} (mm)	1,940	
重复定位精度 ^{*2} (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	+30 - -120 ^{*3}
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	520	
安装方式	壁挂式	
电源容量 ^{*4} (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I A Ex ib pxb II B T4 / A Ex ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb IIB T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

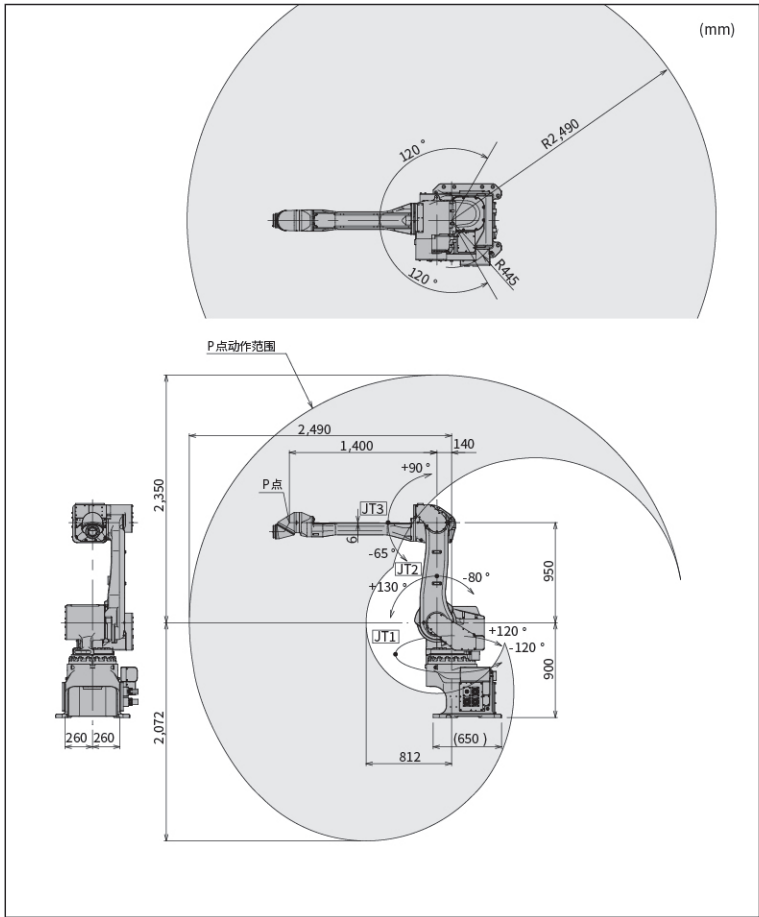
- *1:从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
- *2:符合ISO9283。
- *3:JT1动作范围根据安装面的朝向而变化。从机器人后方看安装面在左侧时为“+120~-30”，安装面在右侧时为“+30~-120”。
- *4:根据负载重量或动作模式而异。



标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		手腕: 15 上臂: 25
最大臂展 ^{*1} (mm)		2,490
重复定位精度 ^{*2} (mm)		±0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)		1.5
本体重量 (kg)		540
安装方式		地面式
电源容量 ^{*3} (kVA)		5
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I A Ex ib pxb II B T4 / A Ex ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

- *1:从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
- *2:符合ISO9283。
- *3:根据负载重量或动作模式而异。

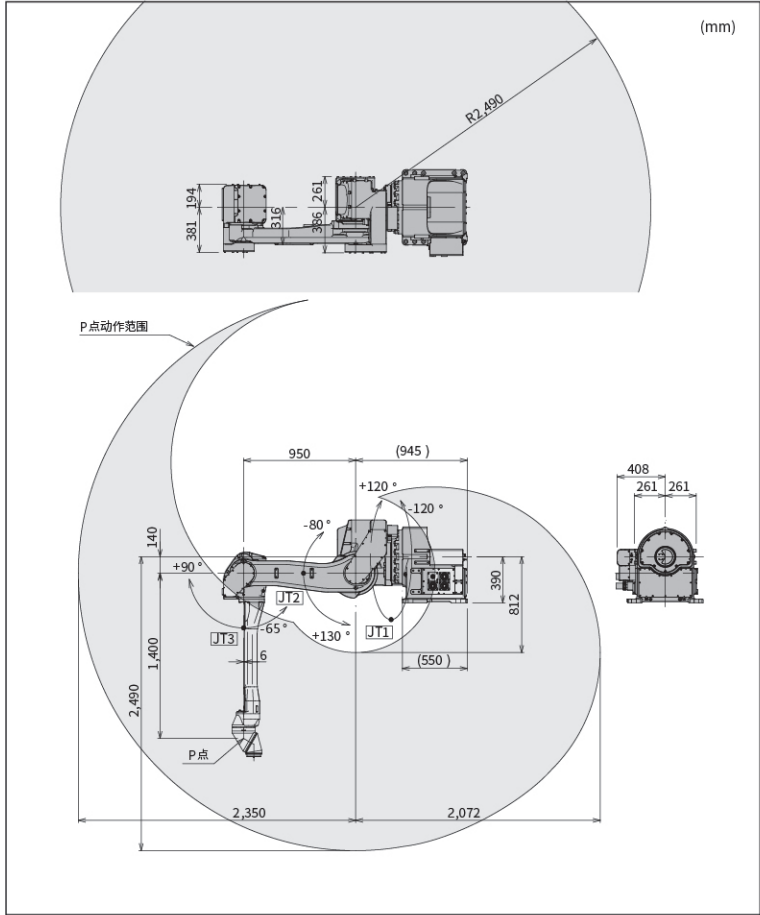


KJ244 (支架)

标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		手腕: 15 上臂: 25
最大臂展 ^{*1} (mm)		2,490
重复定位精度 ^{*2} (mm)		±0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)		1.5
本体重量 (kg)		530
安装方式		支架式
电源容量 ^{*3} (kVA)		5
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN 1 A Ex ib pxb II B T4 / A Ex ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	美国・加拿大	E35
对应控制柜	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。

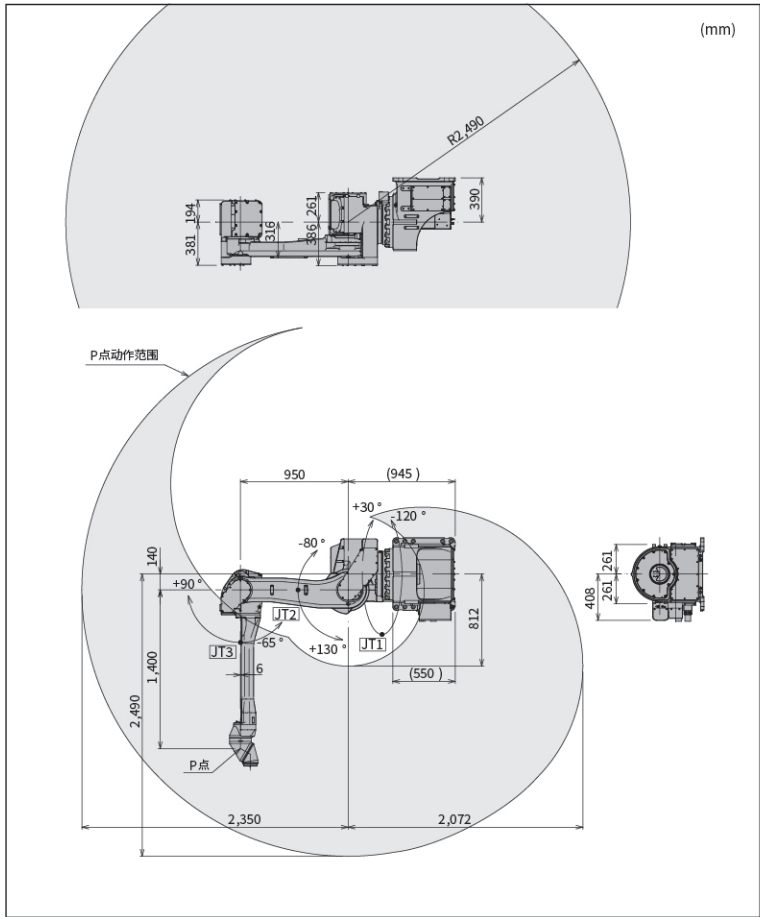


KJ244 (壁挂)

标准规格

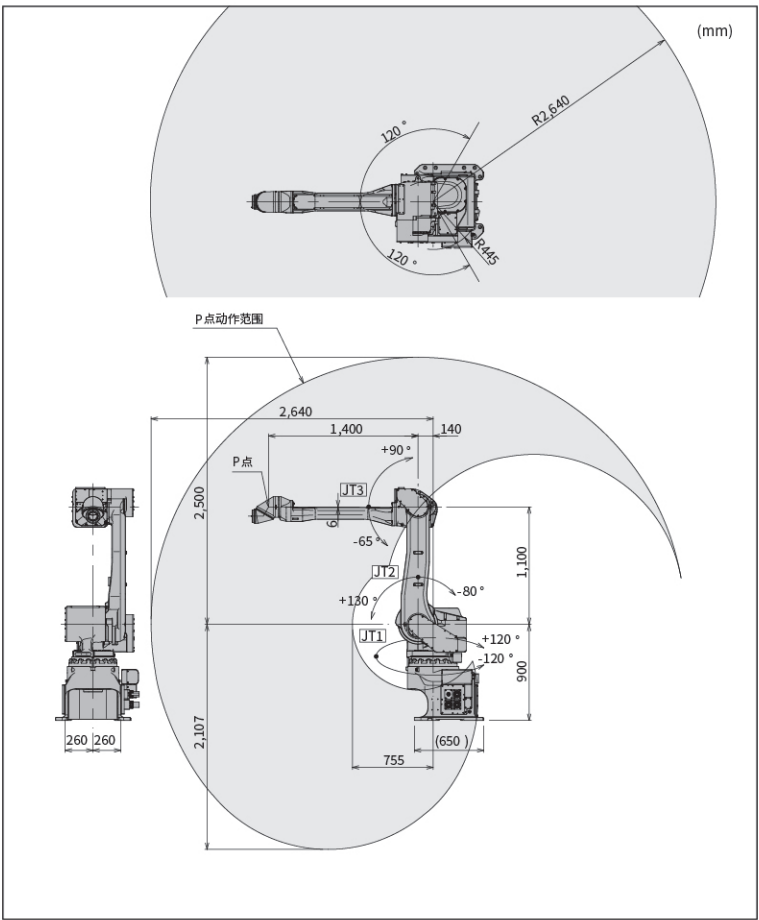
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 ^{*1} (mm)	2,490	
重复定位精度 ^{*2} (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	+30 - 120 ^{*3}
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	530	
安装方式	壁挂式	
电源容量 ^{*4} (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I A Ex ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	美国・加拿大	E35
对应控制柜	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

- *1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
- *2: 符合ISO9283。
- *3: JT1动作范围根据安装面的朝向而变化。从机器人后方看安装面在左侧时为“+120°~30°”，安装面在右侧时为“+30°~120°”。
- *4: 根据负载重量或动作模式而异。



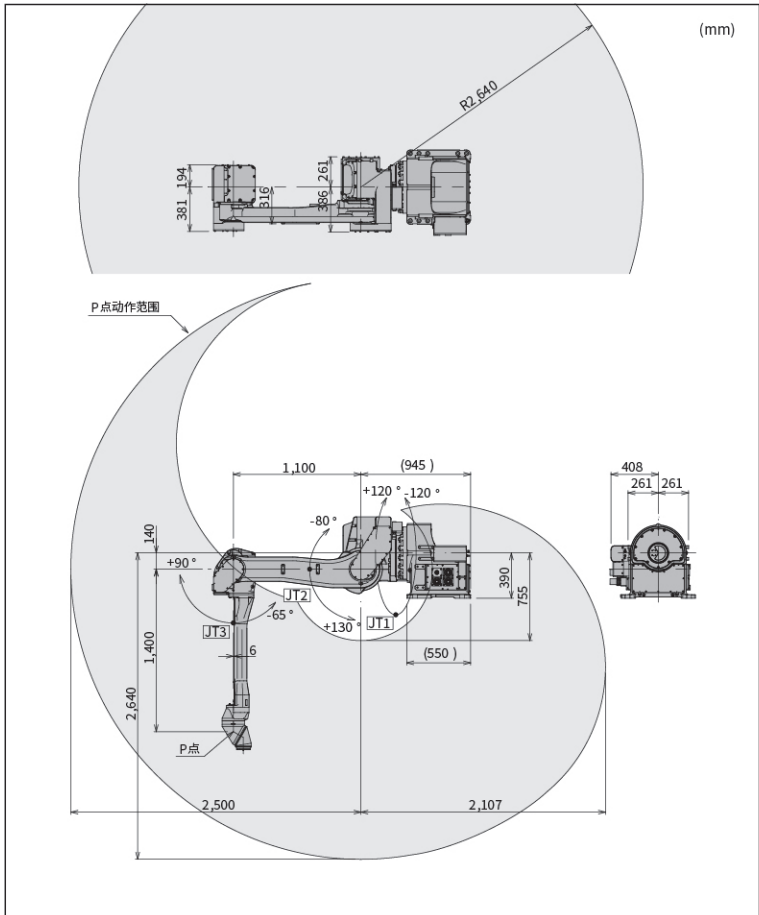
KJ264 (地面)		
标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 *1 (mm)	2,640	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	540	
安装方式	地面式	
电源容量 *3 (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。



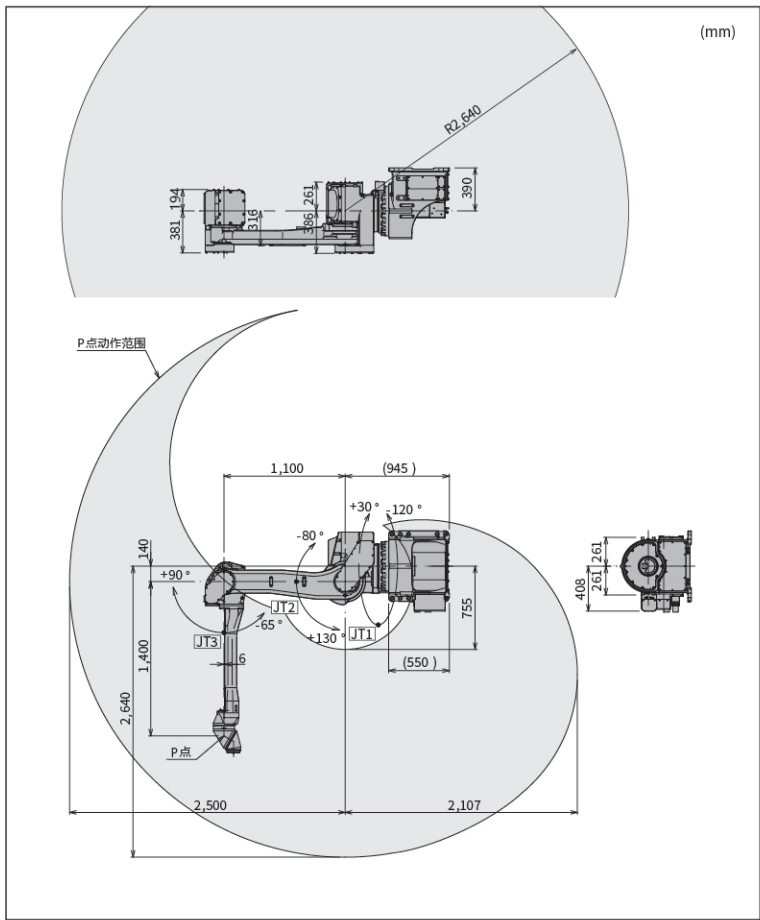
KJ264 (支架)		
标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 *1 (mm)	2,640	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	530	
安装方式	支架式	
电源容量 *3 (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。



KJ264 (壁挂)		
标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 *1 (mm)	2,640	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	+30 - -120 *3
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	530	
安装方式	壁挂式	
电源容量 *4 (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

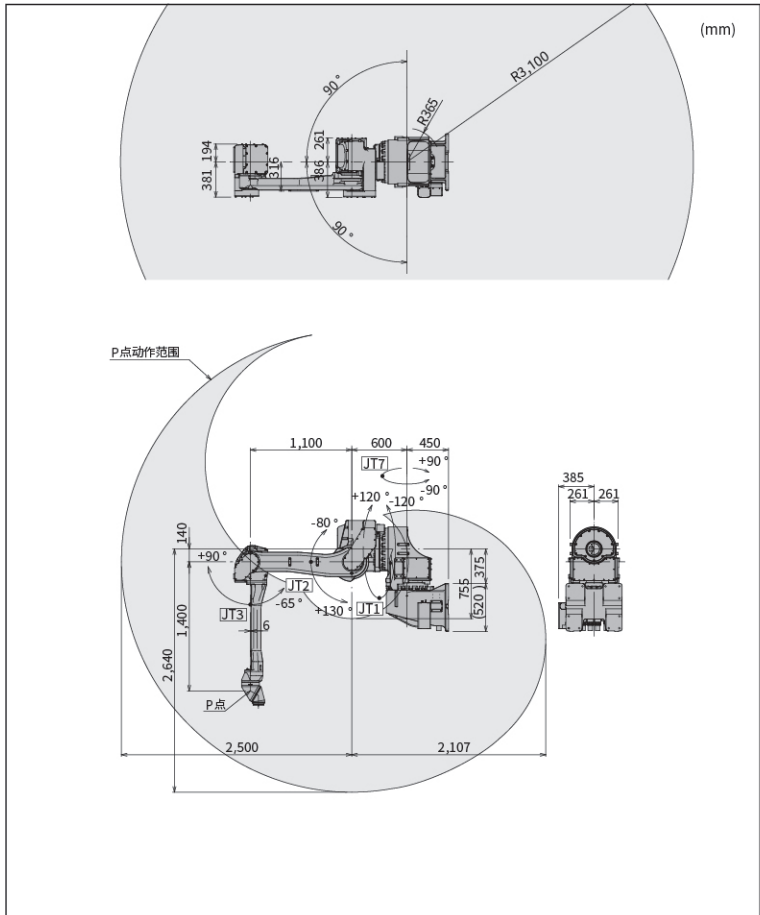
*1: 从JT1中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: JT1动作范围根据安装面的朝向而变化。从机器人后方看安装面在左侧时为 “+120~-30” , 安装面在右侧时为 “+30~-120” 。
*4: 根据负载重量或动作模式而异。



KJ314 (壁挂)		
标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	7	
最大负载能力 (kg)	手腕: 15 上臂: 25	
最大臂展 *1 (mm)	3,100	
重复定位精度 *2 (mm)	±0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±120
	手臂前后 (JT2)	+130 - -80
	手臂上下 (JT3)	+90 - -65
	手腕旋转 (JT4)	±720
	手腕弯曲 (JT5)	±720
	手腕扭转 (JT6)	±410
	摆动 (JT7)	±90
	摆动 (JT7)	±90
涂装速度 (m/s)	1.5	
本体重量 (kg)	720	
安装方式	壁挂式	
电源容量 *3 (kVA)	5	
防爆结构	美国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (CL I ZN I AEx ib pxb II B T4 / AEx ib IIB T4 Gb)
	加拿大	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	欧洲	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (II 2 G Ex pxb ib II B T4 / Ex ib IIB T4 Gb)
	韩国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib pxb II B T4 Gb / Ex ib IIB T4)
	中国	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Ex ib px II B T4 Gb / Ex ib IIB T4 Gb)
	日本・亚洲 (韩国和中国除外)	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (fG4 / Ex ib IIB T4 Gb)
对应控制柜	美国・加拿大	E35
	欧洲	E45
	日本・亚洲	E25

*1: 从JT7中心到JT4和JT5的旋转轴交点的距离。
*3: 根据负载重量或动作模式而异。

*2: 符合ISO9283。



E25, E35, E45/ E27, E37, E47

- 特征
- 占地面积小，可以进行高密度配置

■ 通过安装附加放大器，可以对应于工件搬运设备、齿轮泵等外部轴，最多可追加3个外部轴设备

标准规格

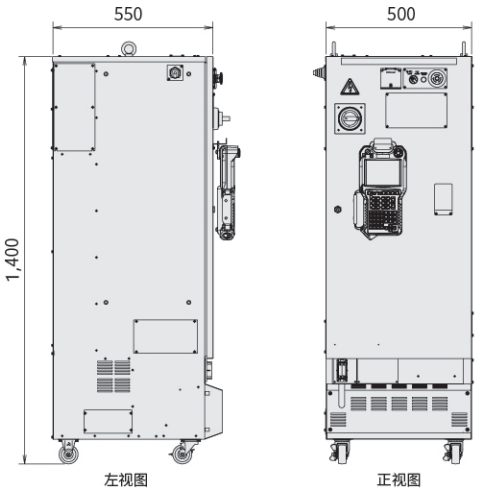
美国・加拿大		E35	E37
欧洲		E45	E47
日本・亚洲		E25	E27
尺寸 (mm)		W500×D550×H1,400	
结构		密闭型 间接冷却式	
动作自由度 (轴)		6	
内存容量 (MB)		8	
I/O信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
	通用输入 (点)	32	
	通用输出 (点)	32	
电缆长度	分离线缆 (m)	3	
	示教器 (m)	10	
重量 (kg)		120 (E25/E27)、170 (E35/E37、E45/E47)	
电源	E35/E37	AC440-480V ±10%、60 Hz、3ø 7.3kVA (E35)/5.1kVA (E37) *1 保护接地、最大漏电流10mA	
	E45/E47	AC380-415V ±10%、50/60 Hz、3ø 7.3kVA (E45)/5.1kVA (E47) *1 保护接地、最大漏电流10mA	
	E25/E27	AC200-220V ±10%、50/60Hz、3ø 10kVA (E25)/5.6kVA (E27) *1 D种接地(机器人专用接地)、最大漏电流100mA A种接地(本质安全防爆用)	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45	
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)	
示教器		TFT彩色液晶显示触摸屏、 紧急停止开关、示教锁开/关、使能开关	
操作面板		紧急停止开关、示教/重复切换开关 *2	

*1: 电源容量表示控制器内置变压器的容量。
*2: E45/E47标配示教、示教100%、重复切换开关。



外观及尺寸

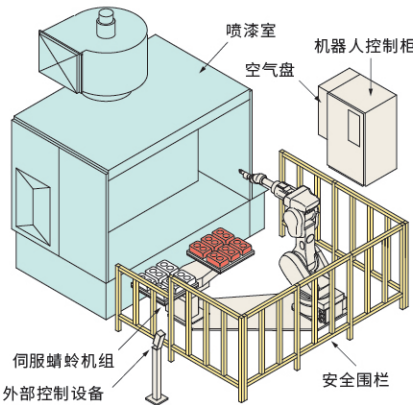
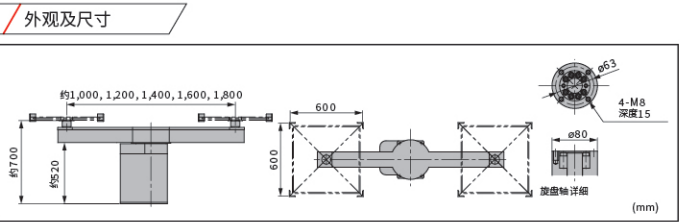
E25, E35, E45 / E27, E37, E47



小型工件喷涂单元
伺服蜻蛉机组

节省空间，方便引进。

1. 旋转顺畅
- 具备微小分度或任意点停止，功能借助伺服控制实现平滑运动，防止工件出现偏移。
2. 喷涂质量高
- 对于小型箱状物（电视机壳等电器部件），可以调整喷枪到垂直面对喷涂面的角度，输入数值校正枪距即可完成设置。操作简单，喷涂质量高。
3. 与机器人同步旋转
- 对于圆形工件（汽车轮毂等），蜻蛉机组的工作台旋转和机器人同步，实现均匀喷涂。旋转台可以无限旋转。
4. 解决喷涂杂质问题
- 在水帘式喷漆室中，可以置于水池上方进行喷漆，解决喷涂杂质的问题，同时减少喷漆室內的污垢。



标准规格

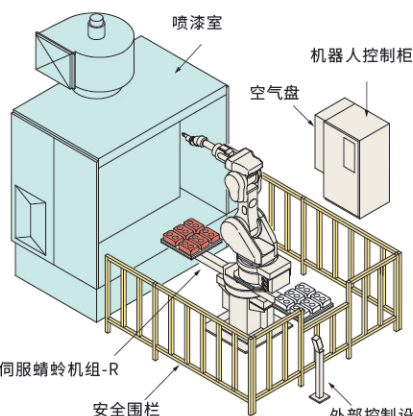
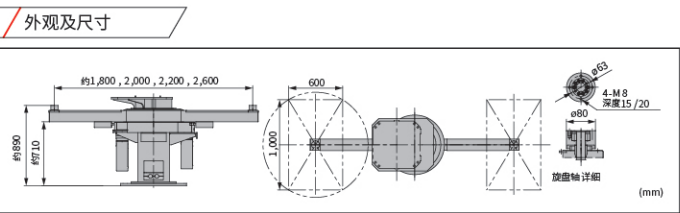
		标准机型	可搬运重机型
转盘承载重量		20 kg x 2转盘	40 kg x 2转盘
控制轴数		机器人6轴+伺服蜻蛉机组2轴	
控制方式		伺服控制	
示教・演示方式		PTP教示+CP控制	
位置检测方式		绝对值编码器	
机械臂	公转径 (mm)	1,000、1,200、1,400、1,600、1,800	
	动作角度 (°)	180°	
	定位时间	2秒/180°	2.4秒/180°
转盘	动作角度	无限旋转	
	定位角度	90°和任意角度	
	定位时间	0.8 秒/90°	1.2 秒/90°
	连续旋转速度	最大90rpm	最大45rpm
	旋转方向	正向逆向	
防爆结构		内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)	
本体重量 (kg)		约140~160	
涂装颜色		等同于Munsell110GY9/1	

*标准臂长为1,000mm、1,200mm、1,400mm、1,600mm、1,800mm。
*请客户自行准备工具转盘、搭载夹具。

小型工件喷涂单元
伺服蜻蛉机组-R

进一步节省空间。

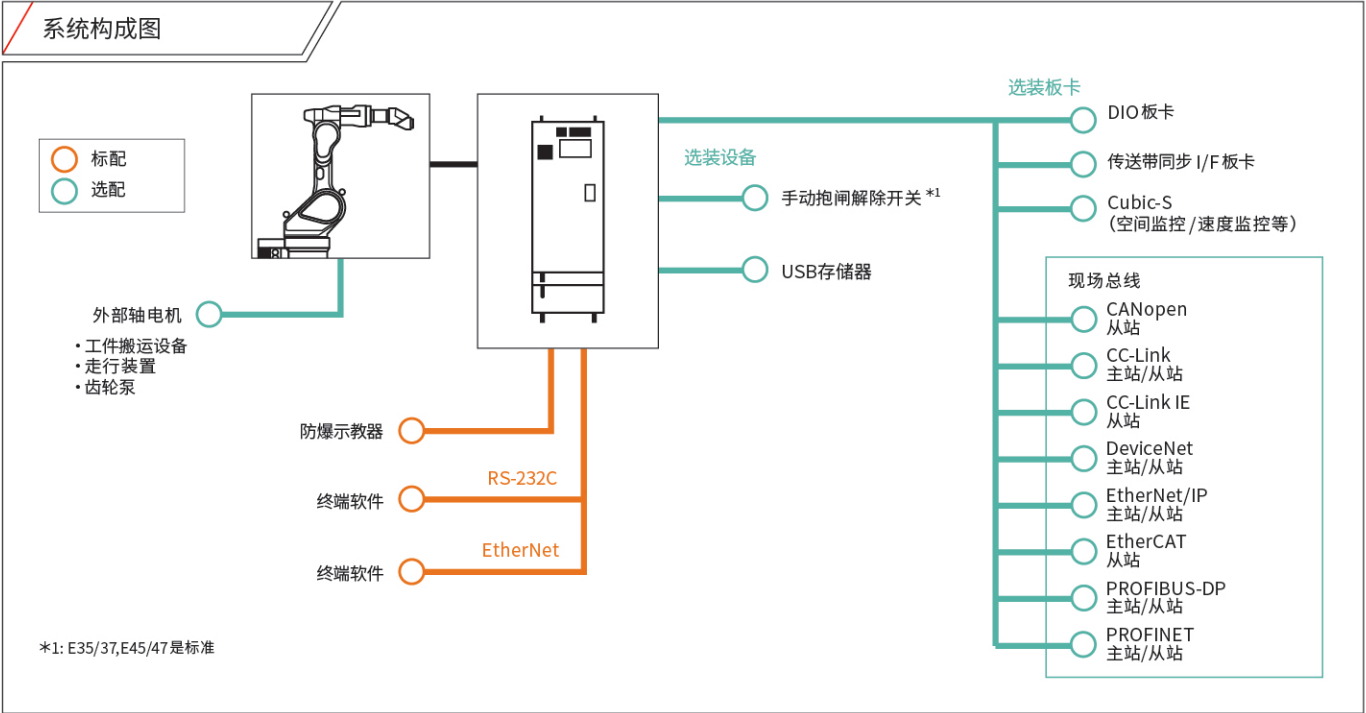
1. 节省空间
- 将喷涂机器人安装在蜻蛉伺服机组的中心，与传统蜻蛉系统相比，可以进一步减小安装空间。
2. 支持多种喷涂场景
- 转盘和手臂可以高精度定位和控制速度。由于转盘可以连续旋转，并以任意角度停止，因此可以根据工件选择喷涂方法。
3. 喷涂质量高
- 转盘结构简单，不会扰乱喷漆室内的气流，喷涂机器人可以自由达成姿势，可获得高质量的喷涂效果。
4. 支持自动传输
- 由于在喷涂机器人后面装卸工件，因此与输送机 and 机器人组成的自动输送设备更容易组合使用。



标准规格

		标准机型	可搬运重机型
转盘承载重量		20 kg x 2转盘	40 kg x 2转盘
控制轴数		机器人6轴+伺服蜻蛉机组-R 2轴	
控制方式		伺服控制	
示教・演示方式		PTP教示+CP控制	
位置检测方式		绝对值编码器	
机械臂	公转径 (mm)	1,800、2,000、2,200、2,600	
	动作角度 (°)	180	
	定位时间	4秒/180°	
转盘	动作角度	无限旋转	
	定位角度	90°和任意角度	
	定位时间	1.0 秒/90°	1.7 秒/90°
	连续旋转速度	最大120rpm	最大45rpm
	旋转方向	正向逆向	
防爆结构		内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)	
本体重量 (kg)		约550~690 (调制器除外)	
涂装颜色		等同于Munsell110GY9/1	

*请客户自行准备工具转盘、搭载夹具。
*机械臂长1,800mm、2,000mm蜻蛉机组-R上安装机械手KF12L。
*机械臂长2,200mm、2,600mm蜻蛉机组-R上安装机械手KF192/193/194。

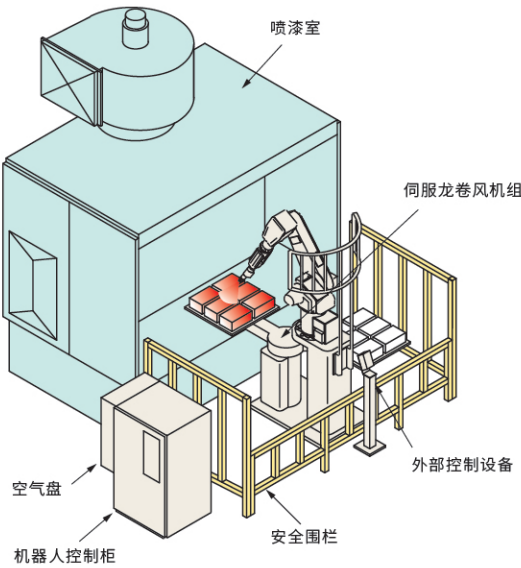


小型工件喷涂单元

伺服龙卷风机组

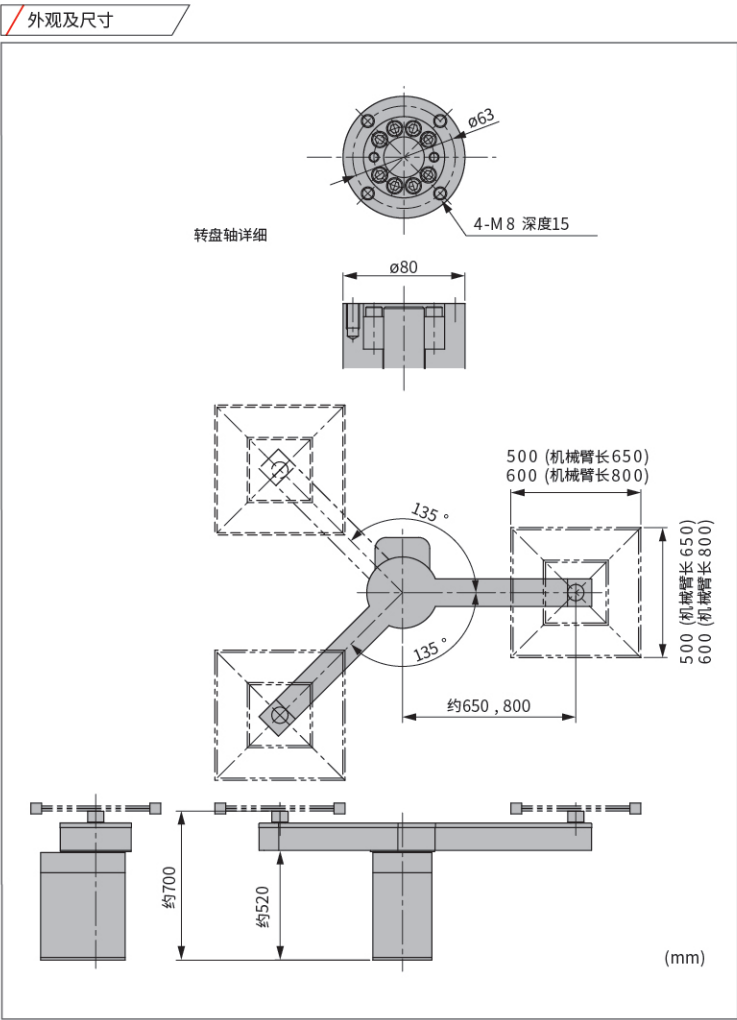
外形小巧的高集成度系统。

- 1. 安装空间最小
转盘为600mm×600mm，安装空间仅需宽2,200mm×深度1,966mm，可安装在原有小面积手动喷漆室内。
- 2. 转盘功能丰富
虽然外形小巧，但可以进行旋转喷漆、定位喷涂、旋转同步喷涂。
- 3. 采用6轴机器人
小型6轴多关节型机器人。
- 4. 共享喷涂程序
机器人和喷涂集成结构，可以与多台设备共享喷涂程序。
- 5. 施工期短
以成套状态交付，因此施工期最短一天。可迅速投入生产。



标准规格		标准机型
转盘承载重量		20 kg x 2 转盘
控制轴数		机器人6轴+伺服龙卷风机组2轴
控制方式		伺服控制
示教、演示方式		PTP教示+CP控制
位置检测方式		绝对值编码器
机械臂	长度 (mm)	650, 800
	动作角度(°)	135
	定位时间	1.8 秒/135°
转盘	动作角度	无限旋转
	定位角度	90 和任意角度
	定位时间	0.8秒/90°
	连续旋转速度	最大90rpm
	旋转方向	正向逆向
防爆结构		内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)
本体重量 (kg)		120
涂装颜色		等同于Munsell10GY9/1

*请客户自行准备工具转盘、搭载夹具。

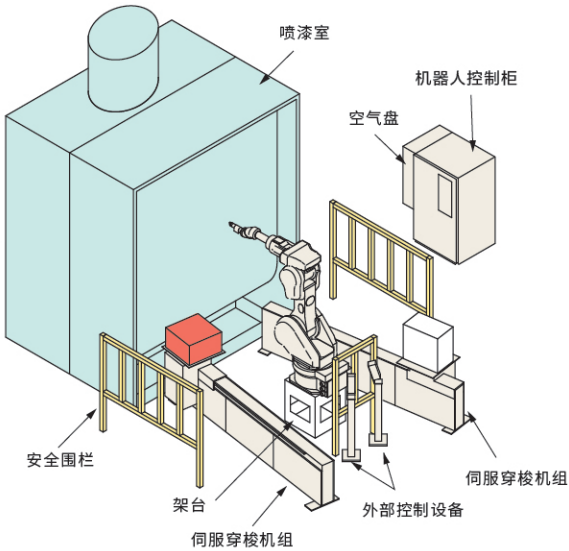


中型工件喷涂单元

伺服穿梭机组

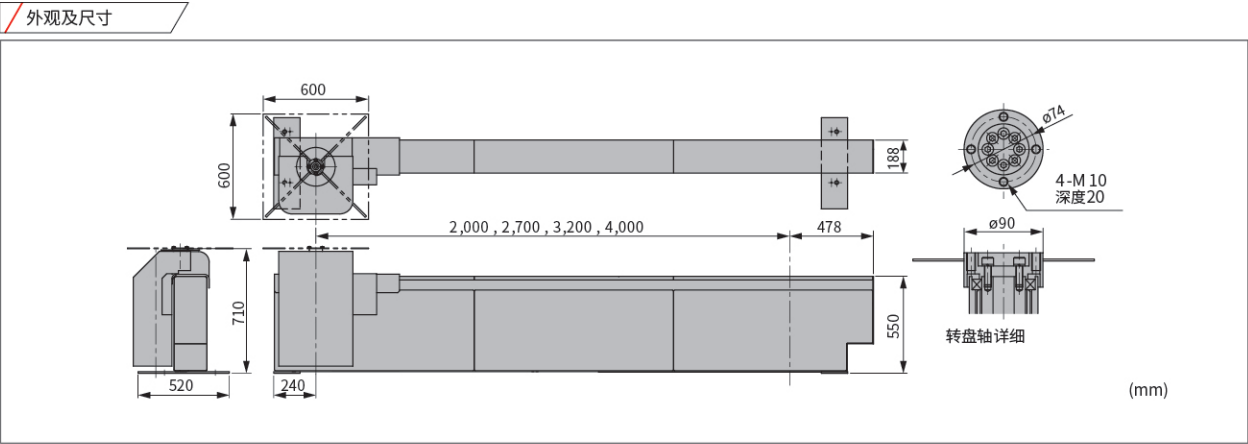
“转盘喷涂”的高级演化。

- 1. 提高生产效率
工件传送速度和转速快，实现平稳启动/停止，伺服控制无冲击。工件旋转与机器人自身动作协调同步，可实现送料器在任意位置待机。
- 2. 喷涂质量高
通过转盘的任意位置定位，可获得最佳的喷涂姿势，通过高速和高精度机器人和伺服穿梭机组的组合可以实现高质量的喷涂。
- 3. 简单示教
通过与喷涂机器人KF系列的简易示教功能相结合，可以减少示教工作，减少工时。
- 4. 转盘承载重量大
也可以用于喷涂大屏幕电视外壳和卫生洁具等大型工件。
- 5. 方便引进
成套设备结构简单，可实现先进的自动化喷涂。



标准规格			
标准机型		可搬运机型	
转盘承载重量	20 kg x 2 转盘	60 kg x 2 转盘	
控制轴数	机器人6轴+伺服穿梭机组2轴		
控制方式	伺服控制		
示教・演示方式	PTP教示+CP控制		
位置检测方式	绝对值编码器		
伺服穿梭机组	运动行程 (mm)	2,000、2,700、3,200、4,000	
	最大速度 (mm/秒)	1,000	
转盘	动作角度	无限旋转	
	定位角度	90°和任意角度	
	定位时间	0.8 秒/90°	1.2 秒/90°
	连续旋转速度	最大90rpm	最大45rpm
	旋转方向	正向逆向	
中途停止功能	中途停止功能，多涂层控制功能		
防爆结构	内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)		
本体重量 (kg)	单侧300 500		
涂装颜色	等同于Munsell10GY9/1		

*请客户自行准备工具转盘、搭载夹具。

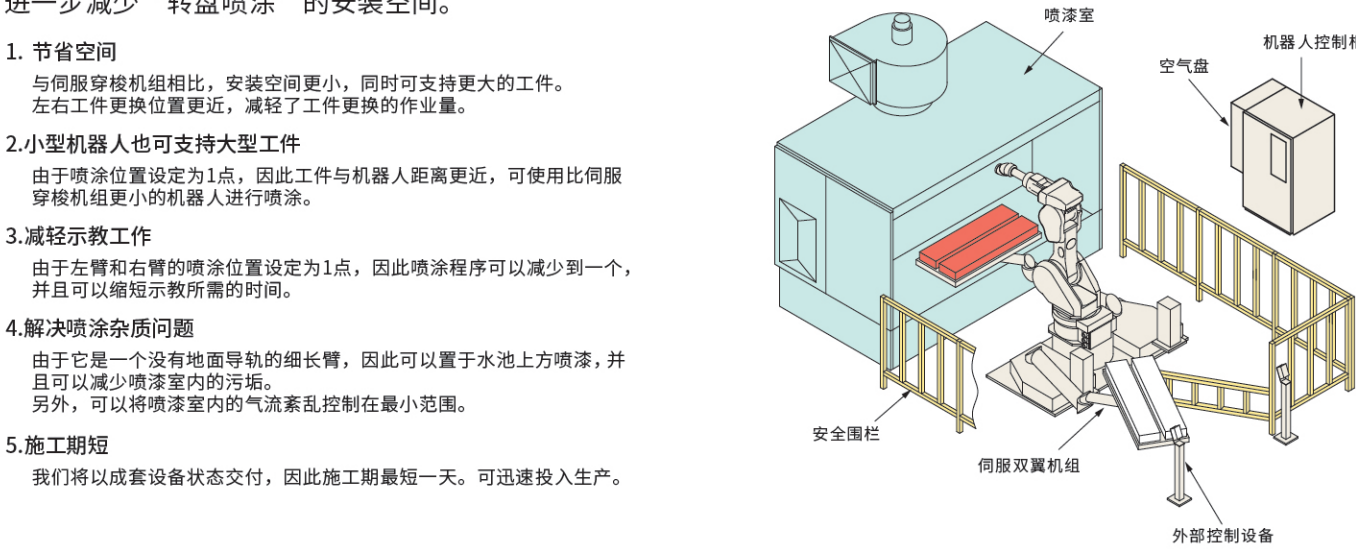


中型工件喷涂单元

伺服双翼机组

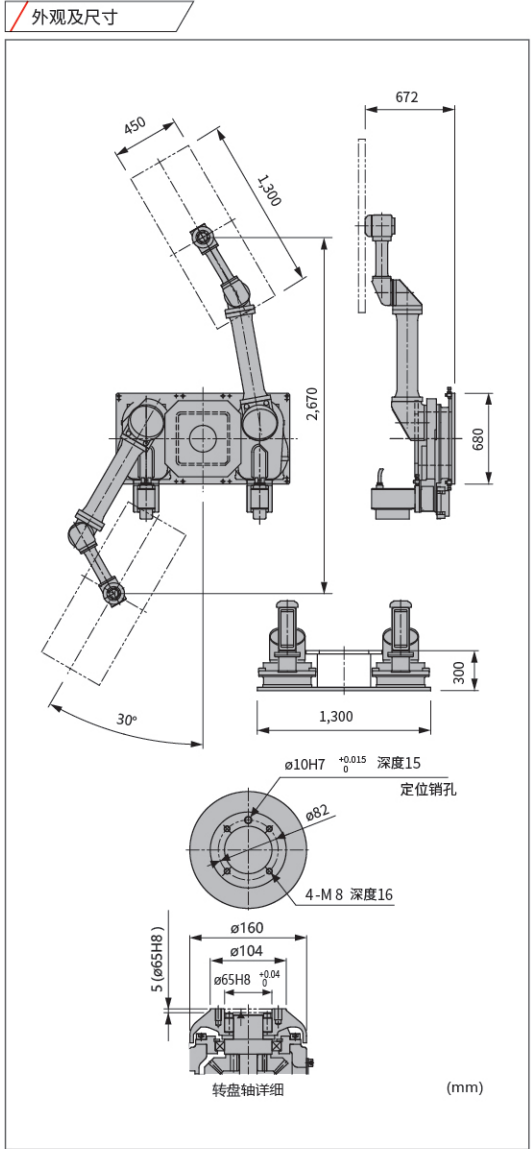
进一步减少“转盘喷涂”的安装空间。

1. 节省空间
- 与伺服穿梭机组相比，安装空间更小，同时可支持更大的工件。
左右工件更换位置更近，减轻了工件更换的作业量。
- 2.小型机器人也可支持大型工件
- 由于喷涂位置设定为1点，因此工件与机器人距离更近，可使用比伺服穿梭机组更小的机器人进行喷涂。
- 3.减轻示教工作
- 由于左臂和右臂的喷涂位置设定为1点，因此喷涂程序可以减少到一个，并且可以缩短示教所需的时间。
- 4.解决喷涂杂质问题
- 由于它是一个没有地面导轨的细长臂，因此可以置于水池上方喷漆，并且可以减少喷漆室内的污垢。
另外，可以将喷漆室内的气流紊乱控制在最小范围。
- 5.施工期短
- 我们将以成套设备状态交付，因此施工期最短一天。可迅速投入生产。



标准规格		标准机型
转盘承载重量		30 kg x 2 转盘
控制轴数		机器人6轴+伺服双翼机组2轴
控制方式		伺服控制
示教·演示方式		PTP教示+CP控制
位置检测方式		绝对值编码器
机械臂	行程 (mm)	2,670
	定位时间* (秒)	3.2
转盘	动作角度	无限旋转
	定位角度	90和任意角度
	定位时间	1.2 秒/90°
	连续旋转速度	最大90rpm
	旋转方向	正向逆向
中途停止功能		中途停止功能，多涂层控制功能
防爆结构		内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)
本体重量 (kg)		970
涂装颜色		等同于Munsell10GY9/1

*机械臂定位时间是从中途停止位置到涂装位置的时间。机械臂定位时间由中途停止位置决定。



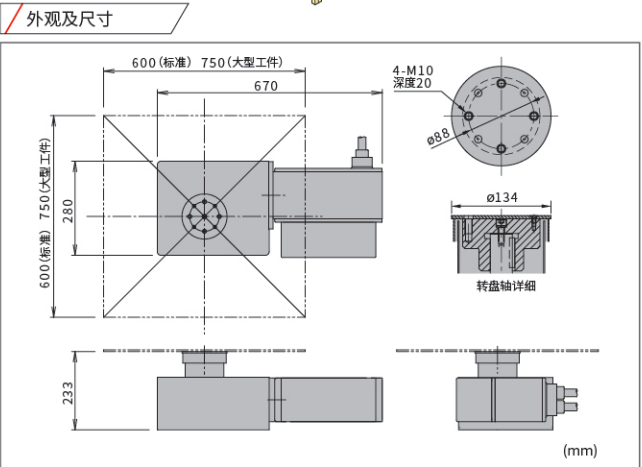
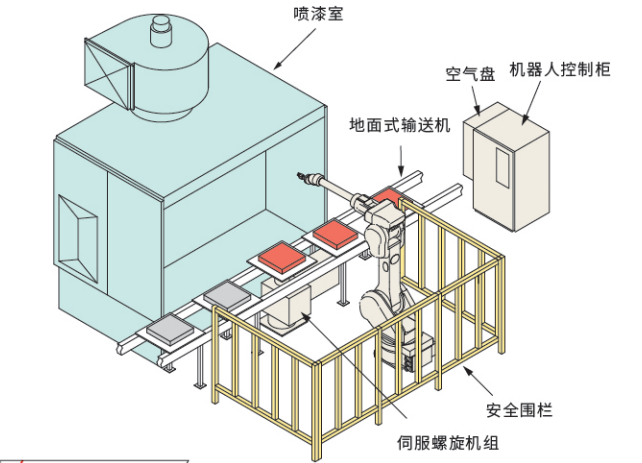
中型工件喷涂单元

伺服螺旋机组

“生产线喷涂”的新形式。

1. 在生产线上随意定位工件
- 可以采取与工件形状相匹配的喷涂姿势，并减少因姿势不合理导致的喷漆室污垢。
2. 可连续旋转喷涂
- 由于可以在旋转转盘的同时进行喷涂，因此可以最大限度地缩短机器人的待机时间。

标准规格		标准机型	可搬运机型
转盘承载重量		20kg	60kg
控制轴数		机器人6轴+伺服螺旋机组1轴	
控制方式		伺服控制	
示教·演示方式		PTP教示+CP控制	
位置检测方式		绝对值编码器	
转盘	动作角度	无限旋转	
	定位角度	90和任意角度	
	定位时间	0.8秒/90°	1.1秒/90°
	连续旋转速度	最大90rpm	最大45rpm
	旋转方向	正向逆向	
防爆结构		内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)	
本体重量 (kg)		60	
涂装颜色		等同于Munsell10GY9/1	



大型工件喷涂单元

伺服转盘

可以通过连续旋转转盘来喷涂整个表面。

1. 机器人与转盘一体控制
- 可实现任意定位，可以采取与工件形状相匹配的喷涂姿势。
2. 可以应用于各种喷涂
- 如传送带同步控制、任意角度定位，连续旋转喷涂。

标准规格		标准机型	可搬运机型
转盘承载重量		最大500kg	最大1,000kg
控制轴数		机器人6轴+伺服转盘1轴	
控制方式		伺服控制	
示教·演示方式		PTP教示+CP控制	
位置检测方式		绝对值编码器	
转盘	动作角度	无限旋转	
	定位角度	90和任意角度	
	定位时间	2.5 秒/90°	5 秒/90°
	连续旋转速度	最大10rpm	最大5rpm
	旋转方向	正向逆向	
防爆结构		内压防爆及本质安全防爆的复合型防爆 (Expib II BT4 / Exib II BT4)	
本体重量 (kg)		180 (除转盘夹具)	
转盘外径 (mm)		最大可支持ø2,000	
涂装颜色		等同于Munsell10GY9/1	
脚踏开关功能 (可选)		连续正转、旋转停止	连续旋转、45°、90°、180°、定位 (定位角度可更改)、旋转停止

