

## 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 兵库县神戸市西区栢谷町松本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3102B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  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, 在本产品介绍的照片中, 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

## 超大型通用机器人

中小型通用  
3kg~80kg

大型通用  
100kg~300kg

超大型通用  
~1500kg

协作

防爆喷涂/搬运

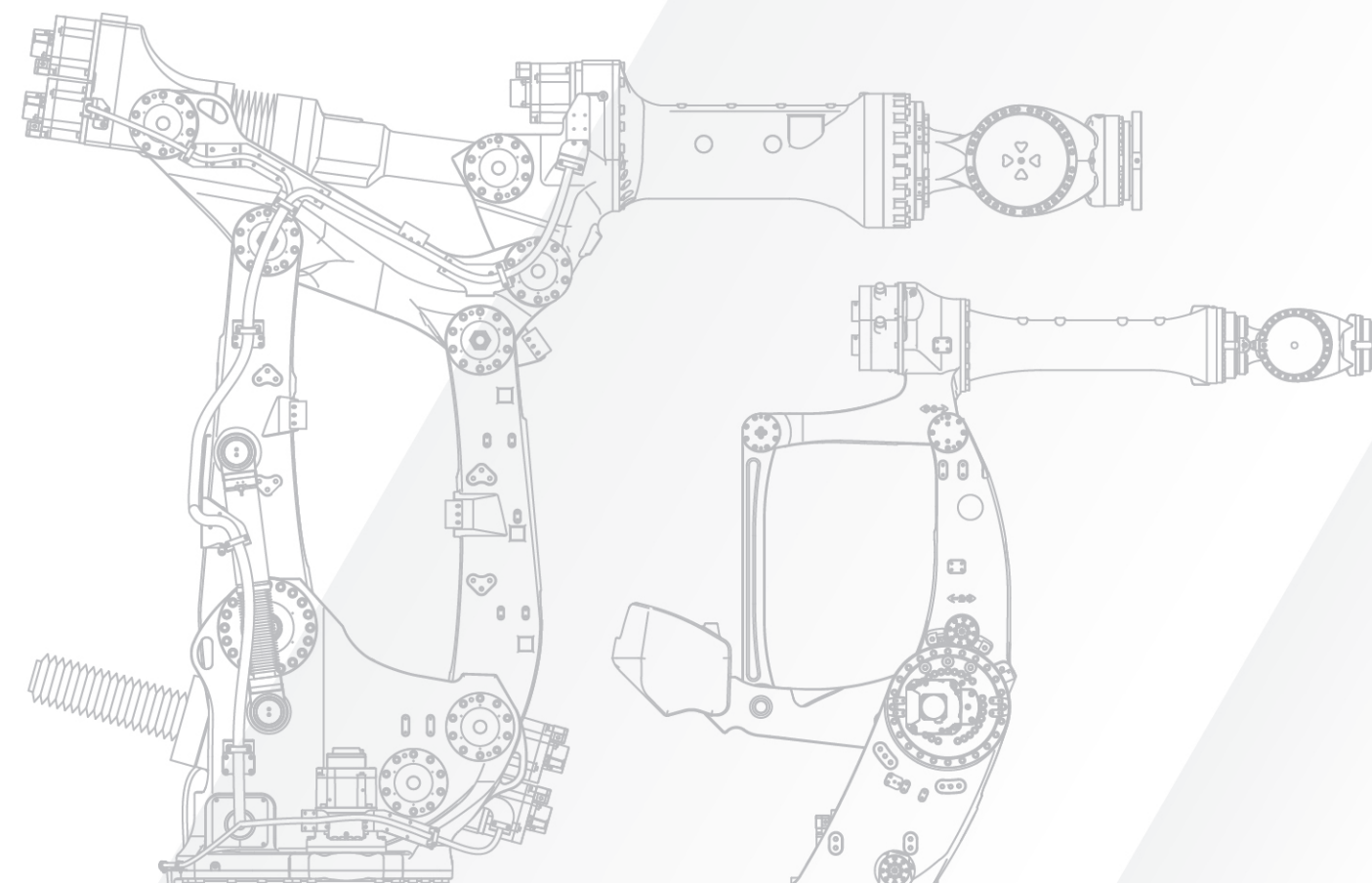
焊接/切割

码垛

医药

高速分拣

晶圆搬运



# 超大型通用机器人

超大型通用机器人的开发结合了川崎重工多年的技术和经验。  
可以用于汽车车身等重物的搬运。  
采用独特的结构，机身紧凑且拥有准确的定位精度，  
负载能力全面，可实现从最大到1500kg的广泛负载范围。

## MX/MT 系列

JT3（手臂上下）采用独特的连杆结构。  
紧凑的机身，强大的负载能力，最高可承载700kg重物。



## MXP 系列

兼具强大的负载能力和宽广的上下（垂直）方向动作范围。  
采用轻巧的机身设计、紧凑的机身布局，实现重物搬运。

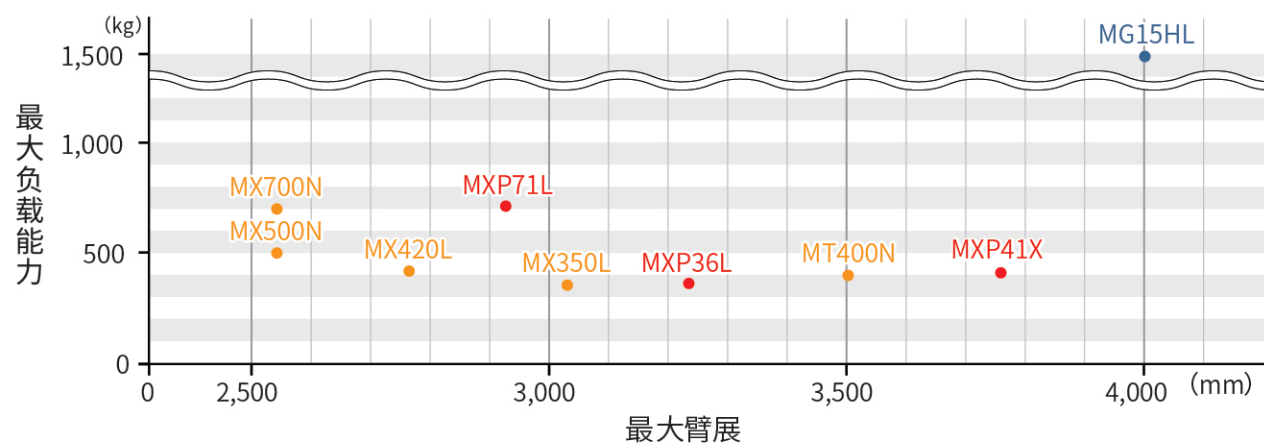


## MG 系列

JT3（手臂上下）采用独特的混合连杆结构、滚珠丝杆及两个大型马达，实现了无配重的紧凑机身、广泛的动作范围和高刚性。  
可实现最大1500kg的搬运重量和精准的定位精度，适合重物搬运。



产品矩阵图



## MX/MT 系列



### MX350L

#### 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)      |            | 350           |
| 最大臂展(mm)        |            | 3,018         |
| 重复定位精度*1(mm)    |            | ±0.1          |
| 动作范围<br>(°)     | 手臂旋转 (JT1) | ±180          |
|                 | 手臂前后 (JT2) | +90 - -45     |
|                 | 手臂上下 (JT3) | +20 - -115    |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | ±360          |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | ±110          |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | ±360          |
| 最大速度<br>(°/s)   | 手臂旋转 (JT1) | 80            |
|                 | 手臂前后 (JT2) | 70            |
|                 | 手臂上下 (JT3) | 70            |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | 80            |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 80            |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 120           |
| 允许扭矩<br>(N·m)   | 手腕旋转 (JT4) | 2,740         |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 2,740         |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 1,960         |
| 允许惯量<br>(kg·m²) | 手腕旋转 (JT4) | 400           |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 400           |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 259           |
| 本体重量 (kg)       |            | 2,800         |
| 安装方式            |            | 地面式           |
| 安装环境            | 环境温度 (°C)  | 0 - 45        |
|                 | 相对湿度 (%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量      |            | E04/12kVA     |

\*1: 符合ISO9283。

### MX420L

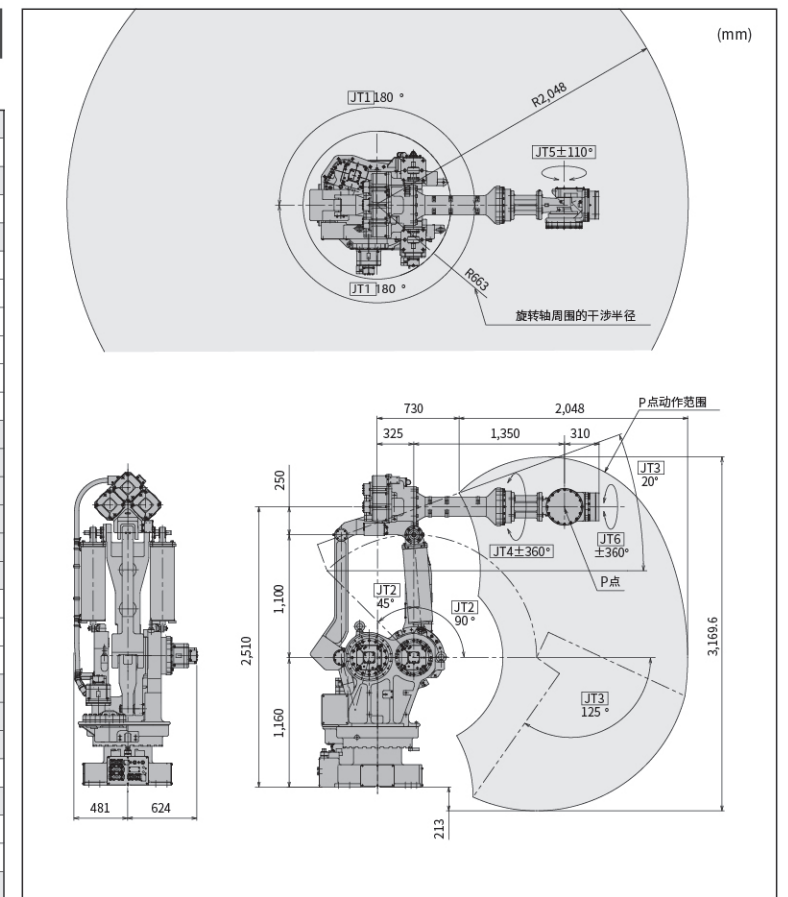
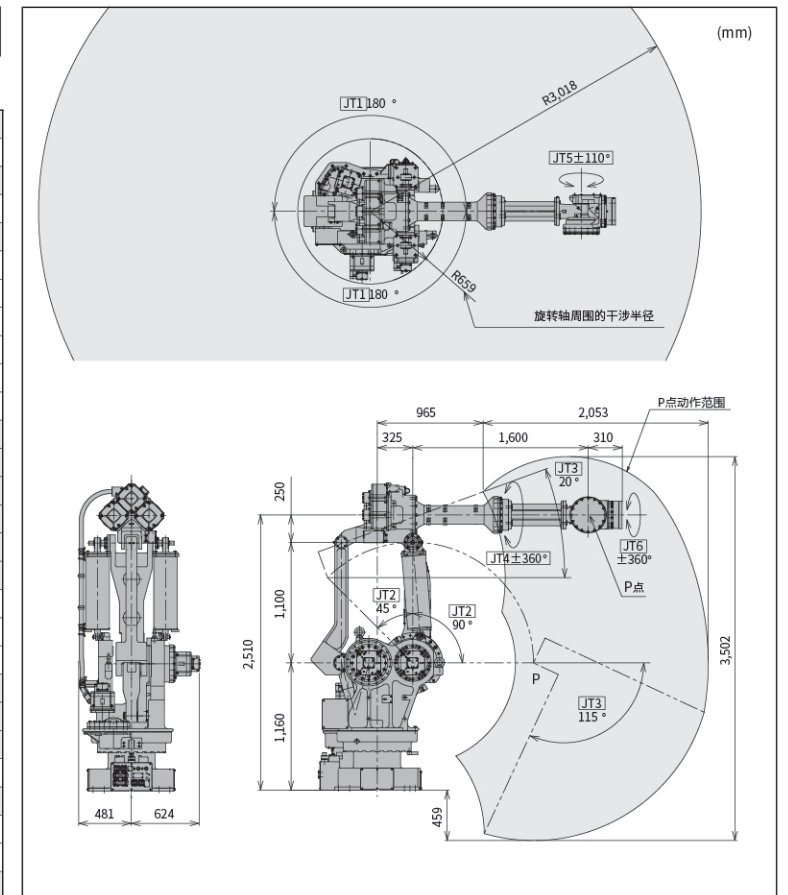
#### 标准规格

| 结构              |            | 垂直多关节         |
|-----------------|------------|---------------|
| 动作自由度(轴)        |            | 6             |
| 最大负载能力(kg)      |            | 420           |
| 最大臂展(mm)        |            | 2,778         |
| 重复定位精度*1 (mm)   |            | ±0.1          |
| 动作范围<br>(°)     | 手臂旋转 (JT1) | ±180          |
|                 | 手臂前后 (JT2) | +90 - -45     |
|                 | 手臂上下 (JT3) | +20 - -125    |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | ±360          |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | ±110          |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | ±360          |
| 最大速度<br>(°/s)   | 手臂旋转 (JT1) | 80            |
|                 | 手臂前后 (JT2) | 70            |
|                 | 手臂上下 (JT3) | 70            |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | 80            |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 80            |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 120           |
| 允许扭矩<br>(N·m)   | 手腕旋转 (JT4) | 3,290         |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 3,290         |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 1,960         |
| 允许惯量<br>(kg·m²) | 手腕旋转 (JT4) | 400           |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 400           |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 259           |
| 本体重量 (kg)       |            | 2,800         |
| 安装方式            |            | 地面式           |
| 安装环境            | 环境温度 (°C)  | 0 - 45        |
|                 | 相对湿度 (%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量      |            | E04/12kVA     |

\*1: 符合ISO9283。

#### 特征

- 最大负载能力1500kg, 可搬运大型铸造品等重物
- 精准的重复定位精度, 可实现有力且精细的动作





- 以机器人上下（垂直方向）为代表，实现了宽广的动作范围，可对应广泛的布局
- 通过将平衡气缸内置于机身手臂内，实现紧凑机身

【应用用途】



搬运



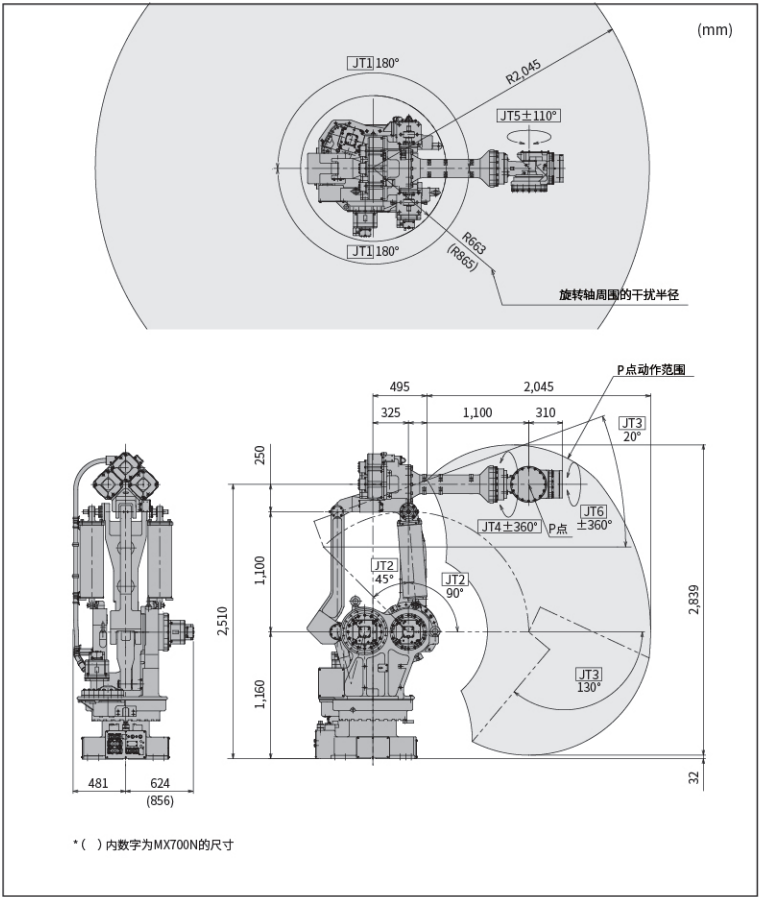
上下料

MX500N/MX700N

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)   |           | 500/700       |
| 最大臂展(mm)     |           | 2,540         |
| 重复定位精度*1(mm) |           | ±0.1          |
| 动作范围(°)      | 手臂旋转(JT1) | ±180          |
|              | 手臂前后(JT2) | +90 - -45     |
|              | 手臂上下(JT3) | +20 - -130    |
|              | 手腕旋转(JT4) | ±360          |
|              | 手腕弯曲(JT5) | ±110          |
|              | 手腕扭转(JT6) | ±360          |
| 最大速度(°/s)    | 手臂旋转(JT1) | 80/65         |
|              | 手臂前后(JT2) | 70/50         |
|              | 手臂上下(JT3) | 70/45         |
|              | 手腕旋转(JT4) | 80/50         |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 80/50         |
|              | 手腕扭转(JT6) | 120/95        |
| 允许扭矩(N·m)    | 手腕旋转(JT4) | 3,920/5,488   |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 3,920/5,488   |
|              | 手腕扭转(JT6) | 1,960/2,744   |
| 允许惯量(kg·m²)  | 手腕旋转(JT4) | 400/600       |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 400/600       |
|              | 手腕扭转(JT6) | 259/388       |
| 本体重量(kg)     |           | 2,750/2,860   |
| 安装方式         |           | 地面式           |
| 安装环境         | 环境温度(°C)  | 0 - 45        |
|              | 相对湿度(%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量   |           | E04/12kVA     |

\*1: 符合ISO9283。



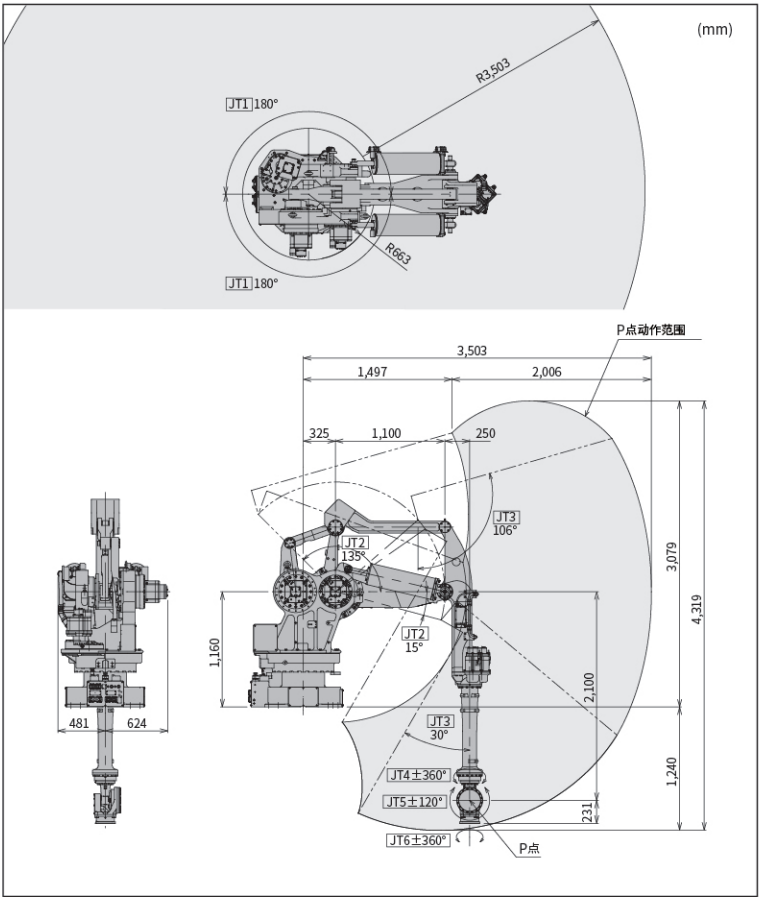
\* ( ) 内数字为MX700N的尺寸

MT400N

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)   |           | 400           |
| 最大臂展(mm)     |           | 3,503         |
| 重复定位精度*1(mm) |           | ±0.5          |
| 动作范围(°)      | 手臂旋转(JT1) | ±180          |
|              | 手臂前后(JT2) | +15 - -135    |
|              | 手臂上下(JT3) | +106 - -30    |
|              | 手腕旋转(JT4) | ±360          |
|              | 手腕弯曲(JT5) | ±120          |
|              | 手腕扭转(JT6) | ±360          |
| 最大速度(°/s)    | 手臂旋转(JT1) | 80            |
|              | 手臂前后(JT2) | 70            |
|              | 手臂上下(JT3) | 70            |
|              | 手腕旋转(JT4) | 70            |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 70            |
|              | 手腕扭转(JT6) | 130           |
| 允许扭矩(N·m)    | 手腕旋转(JT4) | 2,150         |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 2,150         |
|              | 手腕扭转(JT6) | 980           |
| 允许惯量(kg·m²)  | 手腕旋转(JT4) | 200           |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 200           |
|              | 手腕扭转(JT6) | 147           |
| 本体重量(kg)     |           | 2,600         |
| 安装方式         |           | 支架式           |
| 安装环境         | 环境温度(°C)  | 0 - 45        |
|              | 相对湿度(%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量   |           | E02/7.5kVA    |

\*1: 符合ISO9283。



MXP36L

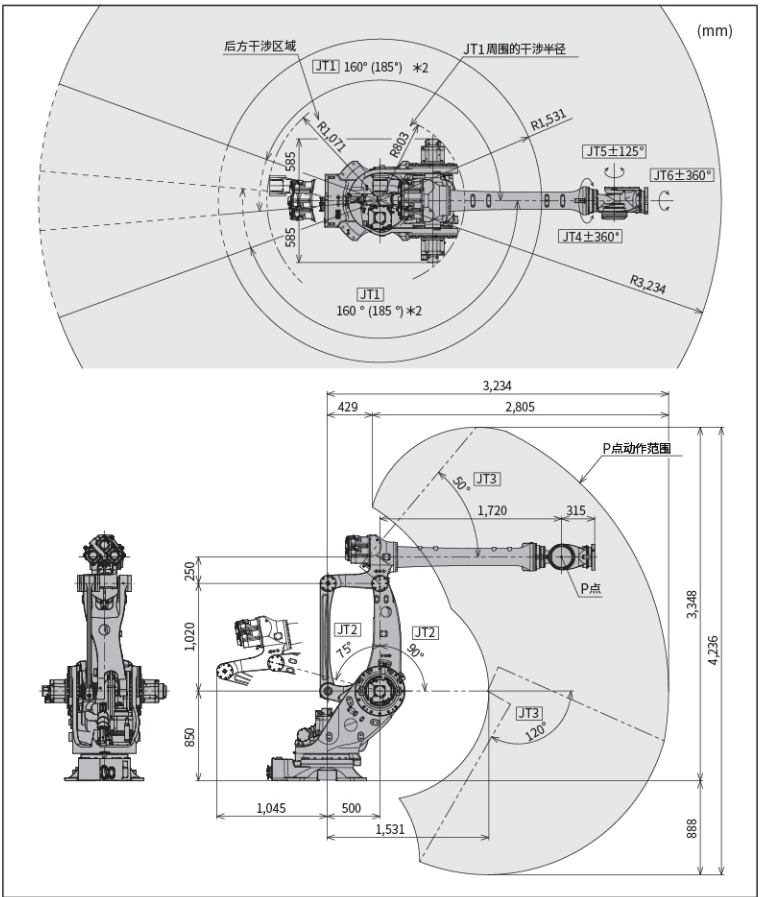
标准规格

| 结构           |           | 垂直多关节         |
|--------------|-----------|---------------|
| 动作自由度(轴)     |           | 6             |
| 最大负载能力(kg)   |           | 360           |
| 最大臂展(mm)     |           | 3,234         |
| 重复定位精度*1(mm) |           | ±0.08         |
| 动作范围(°)      | 手臂旋转(JT1) | ±160(±185)*2  |
|              | 手臂前后(JT2) | +90 - -75     |
|              | 手臂上下(JT3) | +50 - -120    |
|              | 手腕旋转(JT4) | ±360          |
|              | 手腕弯曲(JT5) | ±125          |
|              | 手腕扭转(JT6) | ±360          |
| 最大速度(°/s)    | 手臂旋转(JT1) | 100           |
|              | 手臂前后(JT2) | 86            |
|              | 手臂上下(JT3) | 86            |
|              | 手腕旋转(JT4) | 105           |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 105           |
|              | 手腕扭转(JT6) | 165           |
| 允许扭矩(N·m)    | 手腕旋转(JT4) | 2,300         |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 2,300         |
|              | 手腕扭转(JT6) | 1,300         |
| 允许惯量(kg·m²)  | 手腕旋转(JT4) | 350           |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 350           |
|              | 手腕扭转(JT6) | 230           |
| 本体重量(kg)     |           | 1,550         |
| 安装方式         |           | 地面式           |
| 安装环境         | 环境温度(°C)  | 0 - 45        |
|              | 相对湿度(%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量   |           | F02/7.5kVA    |

\*1: 符合ISO9283。

\*2: 在JT1中使用+160°、+185°或-160°、-185°的动作范围时，需要选配限位器。此外，此时总动作范围最大限制为320度。其他详细情况请另行咨询本公司。

\*3: 表格中的值为最大值，根据负载和动作范围等条件而异。



MXP41X

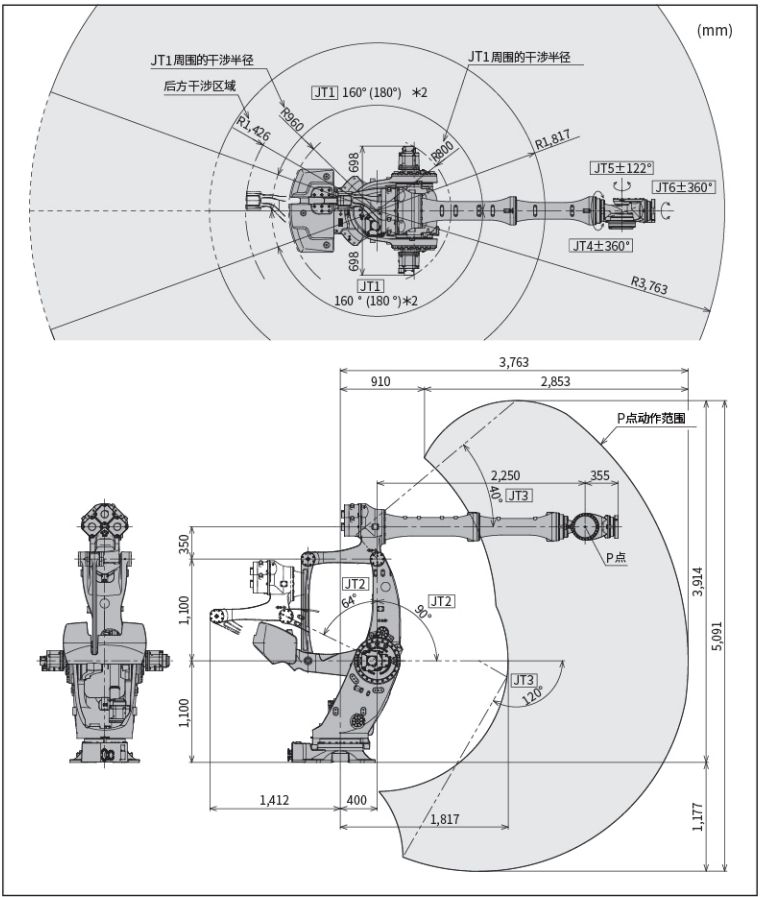
标准规格

| 结构           |           | 垂直多关节         |
|--------------|-----------|---------------|
| 动作自由度(轴)     |           | 6             |
| 最大负载能力(kg)   |           | 410           |
| 最大臂展(mm)     |           | 3,763         |
| 重复定位精度*1(mm) |           | ±0.12         |
| 动作范围(°)      | 手臂旋转(JT1) | ±160(±180)*2  |
|              | 手臂前后(JT2) | +90 - -64     |
|              | 手臂上下(JT3) | +40 - -120    |
|              | 手腕旋转(JT4) | ±360          |
|              | 手腕弯曲(JT5) | ±122          |
|              | 手腕扭转(JT6) | ±360          |
| 最大速度(°/s)    | 手臂旋转(JT1) | 82            |
|              | 手臂前后(JT2) | 70            |
|              | 手臂上下(JT3) | 70            |
|              | 手腕旋转(JT4) | 110           |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 110           |
|              | 手腕扭转(JT6) | 160           |
| 允许扭矩(N·m)    | 手腕旋转(JT4) | 3,000         |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 3,000         |
|              | 手腕扭转(JT6) | 1,900         |
| 允许惯量(kg·m²)  | 手腕旋转(JT4) | 390           |
|              | 手腕弯曲(JT5) | 390           |
|              | 手腕扭转(JT6) | 250           |
| 本体重量(kg)     |           | 2,800         |
| 安装方式         |           | 地面式           |
| 安装环境         | 环境温度(°C)  | 0 - 45        |
|              | 相对湿度(%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量   |           | F04/12kVA     |

\*1: 符合ISO9283。

\*2: 在JT1中使用+160°、+180°或-160°、-180°的动作范围时，需要选配限位器。此外，此时总动作范围最大限制为320度。其他详细情况请另行咨询本公司。

\*3: 表格中的值为最大值，根据负载和动作范围等条件而异。

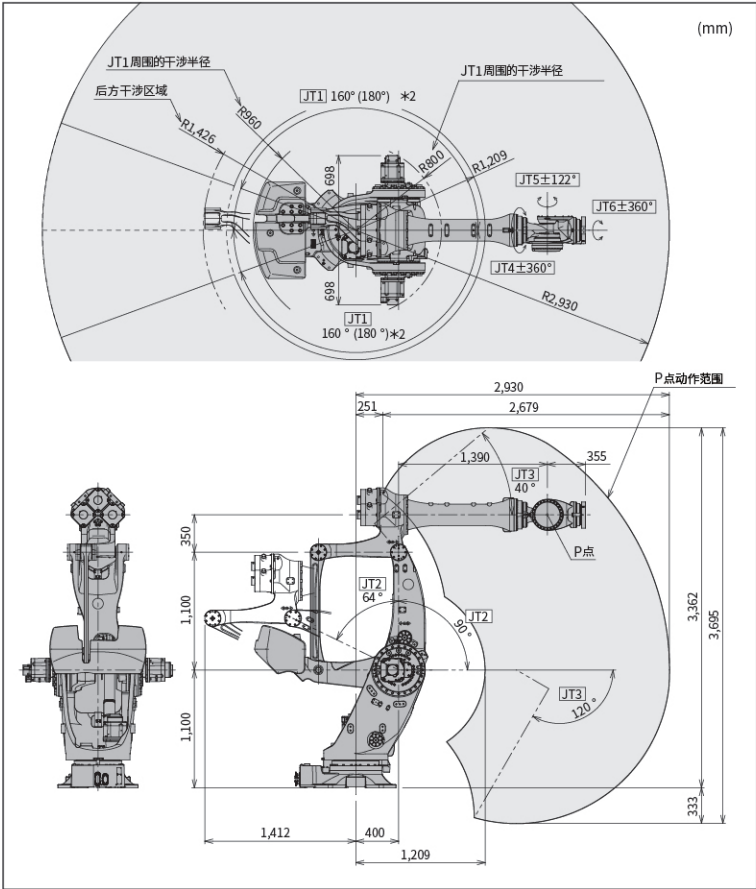


MXP71L

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)      |            | 710           |
| 最大臂展(mm)        |            | 2,930         |
| 重复定位精度*1(mm)    |            | ±0.08         |
| 动作范围<br>(°)     | 手臂旋转 (JT1) | ±160(±180)*2  |
|                 | 手臂前后 (JT2) | +90 - -64     |
|                 | 手臂上下 (JT3) | +40 - -120    |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | ±360          |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | ±122          |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | ±360          |
| 最大速度<br>(°/s)   | 手臂旋转 (JT1) | 82            |
|                 | 手臂前后 (JT2) | 70            |
|                 | 手臂上下 (JT3) | 70            |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | 90            |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 90            |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 160           |
| 允许扭矩<br>(N·m)   | 手腕旋转 (JT4) | 3,700         |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 3,700         |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 1,900         |
| 允许惯量<br>(kg·m²) | 手腕旋转 (JT4) | 500           |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 500           |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 250           |
| 本体重量 (kg)       |            | 2,750         |
| 安装方式            |            | 地面式           |
| 安装环境            | 环境温度 (°C)  | 0 - 45        |
|                 | 相对湿度 (%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量      |            | F04/12kVA     |

\*1:符合ISO9283。  
 \*2:在JT1中使用+160°~+180°或-160°~-180°的动作范围时,需要选配限位器。此外,此时总动作范围最大限制为320度。其他详细情况请另行咨询本公司。  
 \*3:表格中的值为最大值,根据负载和动作范围等条件而异。



特征

- 最大负载能力1500kg,可搬运大型铸造品等重物
- 精准的重定位精度,可实现有力且精细的动作
- 无配重的紧凑机身能实现广泛的动作范围和高刚性

F02/F04

特征

- 一款在通用型E控制柜基础上进一步小型化、性能和扩展性大幅提升的新型控制柜
- 全球通用型控制柜（一次电源电压和安全规格不同的地区请选配变压器使用）

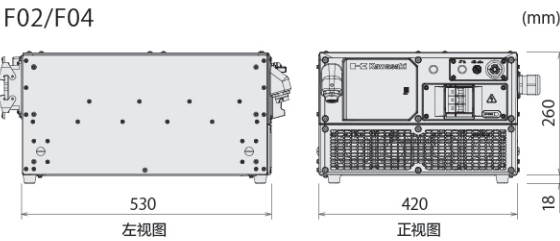
标准规格

| 尺寸(mm)   | F02                             | F04                               |
|----------|---------------------------------|-----------------------------------|
| 结构       | W420×D530×H278                  |                                   |
| 控制轴数(轴)  | 7                               | 6                                 |
| 内存容量(MB) | 16                              |                                   |
| 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)                         | 5                                 |
|          | 示教器(m)                          | 5                                 |
| 重量(kg)   | 25                              |                                   |
| 电源       | AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ | AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ*1 |
|          | 最大7.5kVA                        | 最大12kVA                           |
| 安装环境     | 周围温度(°C)                        | 0 - 45                            |
|          | 相对湿度(%)                         | 35 - 85 (无结露)                     |
| 示教器      | 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                |                                   |

\*1: 200V 单相连接仅支持部分机型。



外观及尺寸



MG
系列

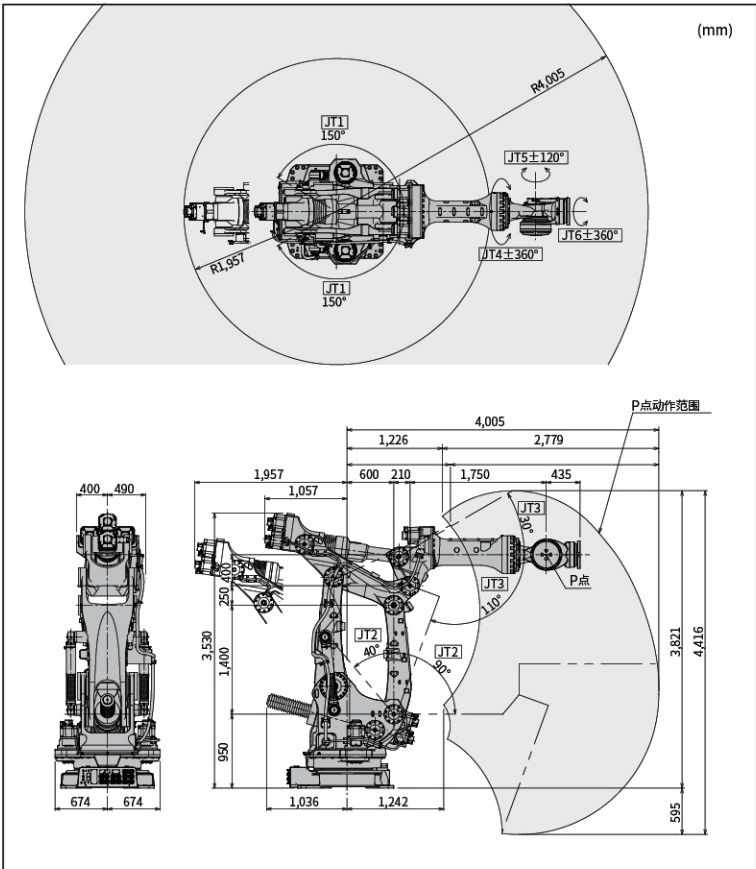
【应用用途】 搬运 上下料

MG15HL

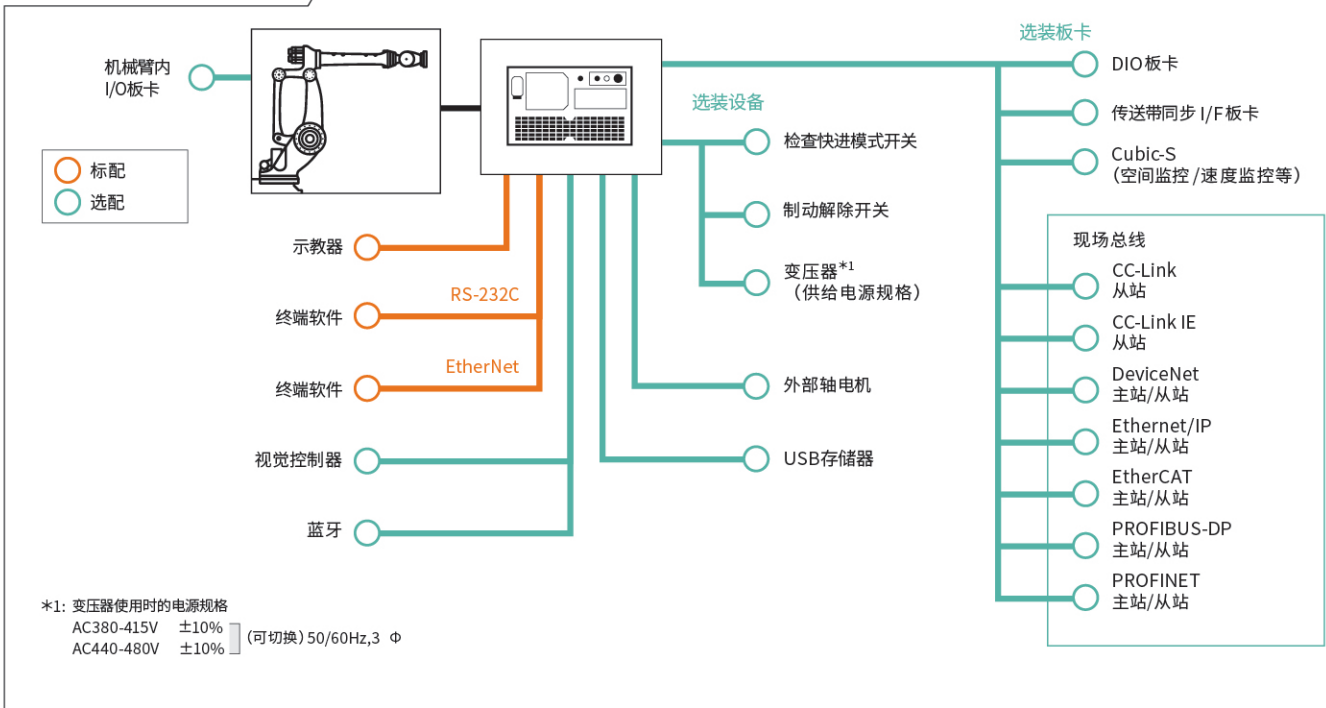
标准规格

|                 |            |               |
|-----------------|------------|---------------|
| 结构              |            | 垂直多关节         |
| 动作自由度(轴)        |            | 6             |
| 最大负载能力(kg)      |            | 1,500         |
| 最大臂展(mm)        |            | 4,005         |
| 重复定位精度*1(mm)    |            | ±0.1          |
| 动作范围<br>(°)     | 手臂旋转 (JT1) | ±150          |
|                 | 手臂前后 (JT2) | +90 - -40     |
|                 | 手臂上下 (JT3) | +30 - -110*2  |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | ±360          |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | ±120          |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | ±360          |
| 最大速度<br>(°/s)   | 手臂旋转 (JT1) | 65            |
|                 | 手臂前后 (JT2) | 33.5          |
|                 | 手臂上下 (JT3) | 37.5          |
|                 | 手腕旋转 (JT4) | 36            |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 36            |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 80            |
| 允许扭矩<br>(N·m)   | 手腕旋转 (JT4) | 15,000        |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 15,000        |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 4,410         |
| 允许惯量<br>(kg·m²) | 手腕旋转 (JT4) | 2,250         |
|                 | 手腕弯曲 (JT5) | 2,250         |
|                 | 手腕扭转 (JT6) | 1,200         |
| 本体重量 (kg)       |            | 6,550         |
| 安装方式            |            | 地面式           |
| 安装环境            | 环境温度 (°C)  | 0 - 45        |
|                 | 相对湿度 (%)   | 35 - 85 (无结露) |
| 对应控制柜/电源容量      |            | E58/15kVA     |

\*1:符合ISO9283。  
 \*2:最大动作范围根据负载重量、负载扭矩而异。  
 \*3:表中的数值为最大值,根据负载和动作范围等条件而异。



系统构成图





E02/E04

特征

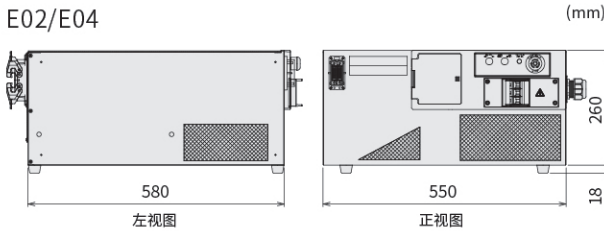
- 全球通用型控制柜
- 比以往的控制柜更小,更高性能



标准规格

|           |           | E01                                         | E02 |
|-----------|-----------|---------------------------------------------|-----|
| 尺寸 (mm)   |           | W550×D580×H278                              |     |
| 结构        |           | 密闭型 间接冷却方式                                  |     |
| 控制轴数 (轴)  |           | 7                                           | 5   |
| 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)  | 5                                           |     |
|           | 示教器 (m)   | 5                                           |     |
| 重量 (kg)   |           | 40                                          |     |
| 电源规格      |           | AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ<br>最大7.5kVA |     |
| 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、<br>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                            |     |

外观及尺寸



特征

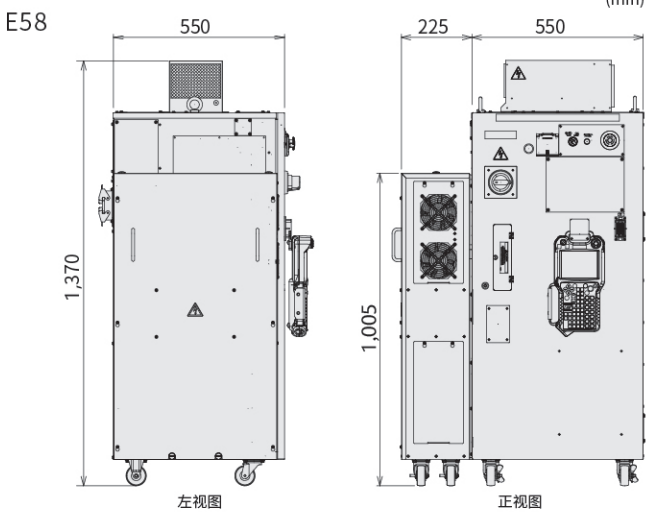
- 适用于超大型通用机器人MG系列
- 可对应各国的主电源电压,全世界规格统一



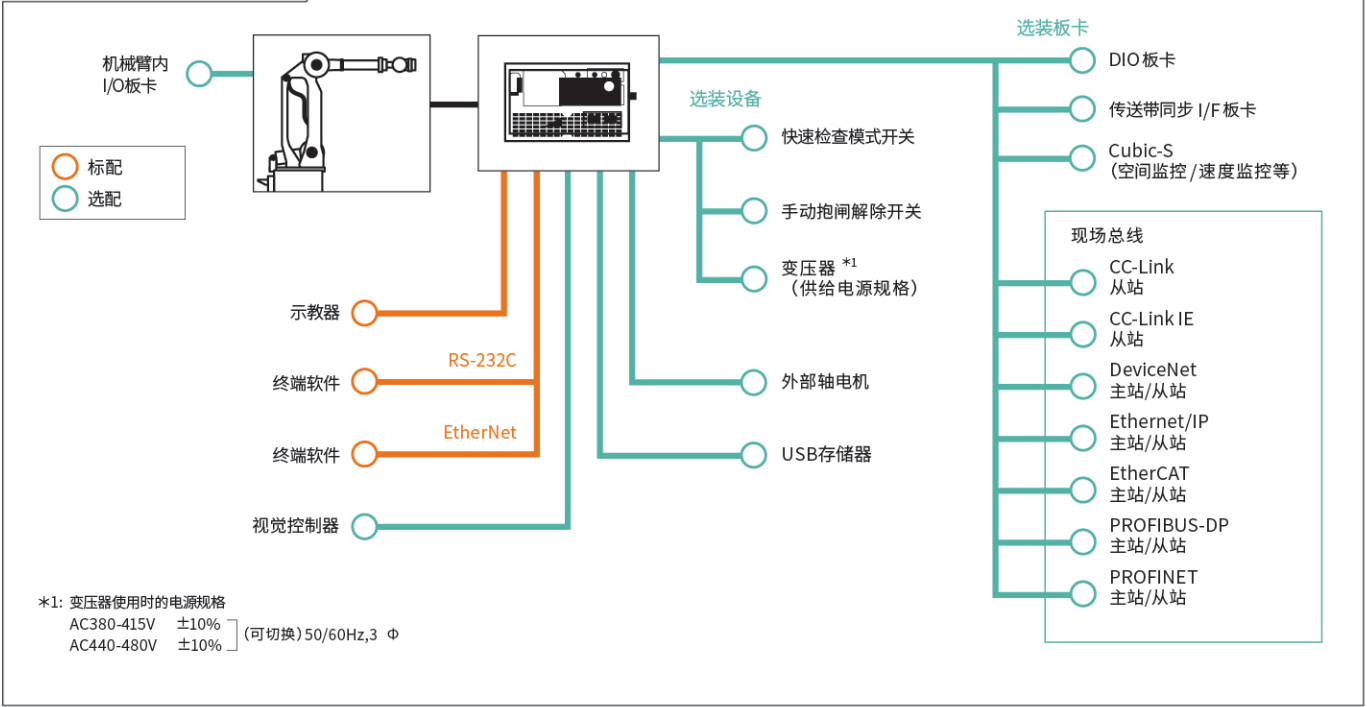
标准规格

|           |           |                                    |
|-----------|-----------|------------------------------------|
| 尺寸 (mm)   |           | W775×D550×H1,370                   |
| 结构        |           | 密闭型 间接冷却方式                         |
| 控制轴数 (轴)  |           | 9                                  |
| 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)  | 5                                  |
|           | 示教器 (m)   | 5                                  |
| 重量 (kg)   |           | 165                                |
| 电源规格      | 日本        | AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ    |
|           | 欧洲 (亚洲)   | AC380 - AC415V ± 10%、50/60Hz、3Φ    |
|           | 北美        | AC440 - AC480V ± 10%、60Hz、3Φ       |
|           |           | 最大15kVA                            |
| 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、<br>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                   |

外观及尺寸



系统构成图



系统构成图

