

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

西神户工厂
〒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: 400-922-2400 传真: 022-59831889
网址: <https://kawasakirobotics.cn/>

上海分公司
上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼733室
邮编: 200051 电话: 021-22183066

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: 0512-57936256



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。



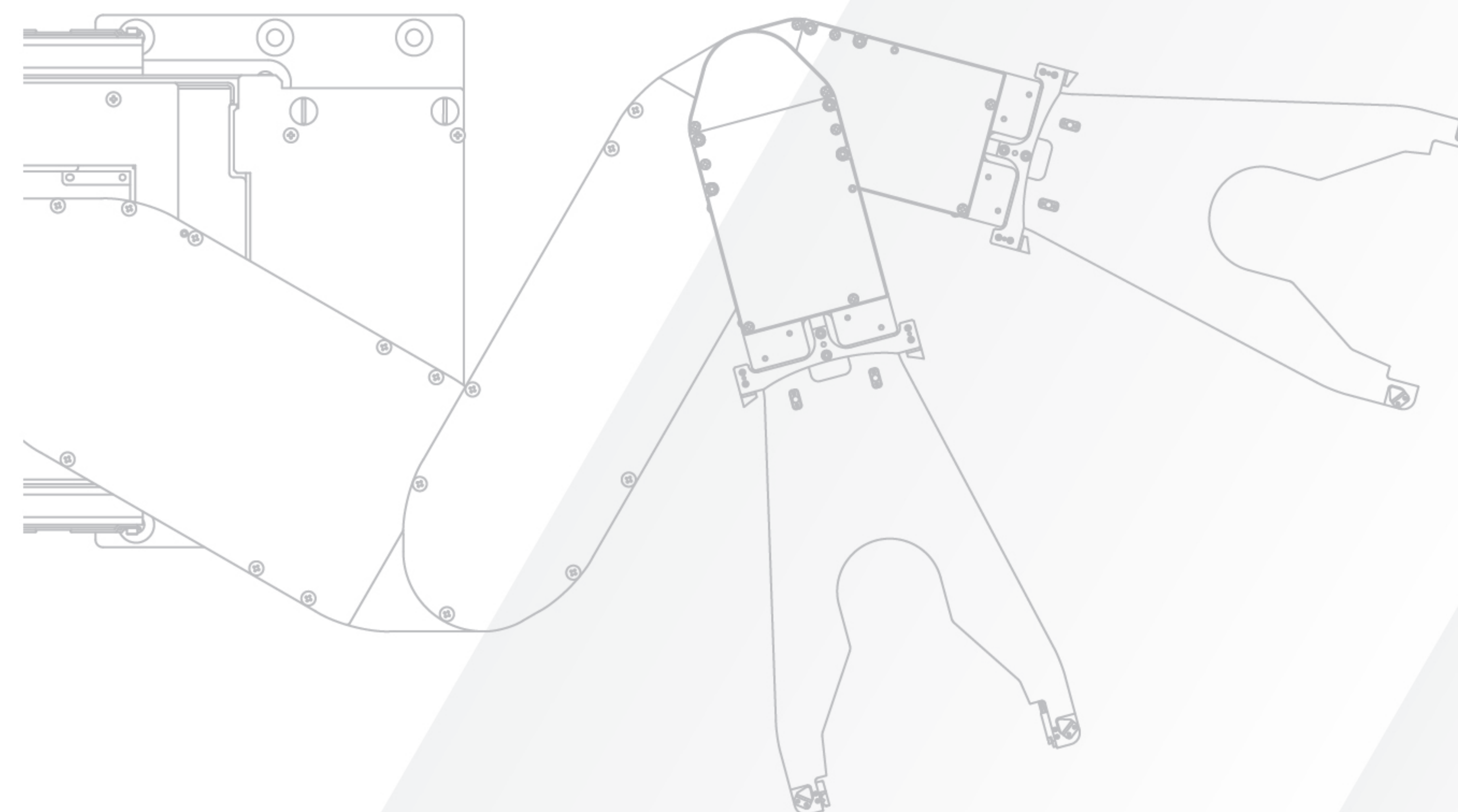
明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证。

※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

晶圆搬运机器人

- 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**



晶圆搬运机器人

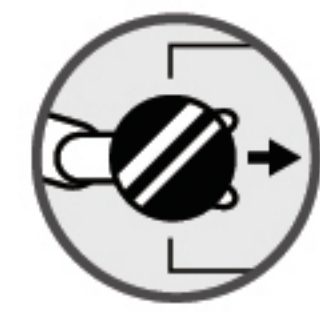
- 晶圆搬运作业市场具有高占有率的川崎重工机器人。
- 通过川崎重工研发的驱动构造，实现高精度、高刚性的运动。
- 符合 SEMNI-F47 和 SEMI-S2 标准，无需走行装置即可应对至多4FOUP规格EFEM。
- 也支持环形框架和电路板搬运。

※详细情况请咨询我司销售人员。

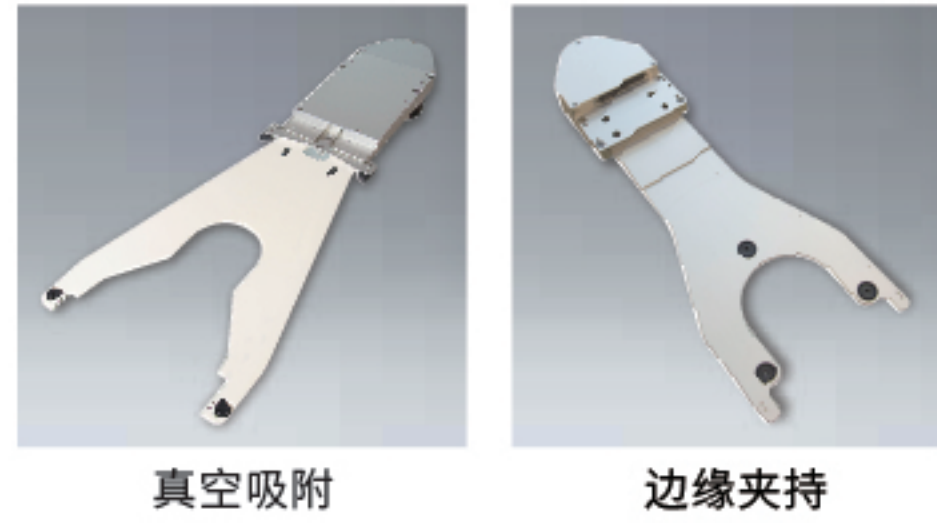
NTJ 系列

通过川崎研发的驱动构造，实现高精度且流畅的动作。

【应用用途】



晶圆搬运



NTJ10/NTJ20

标准规格		NTJ10	NTJ20
机型			
结构		水平多关节	
动作自由度 (轴)		4	5
动作范围	θ1轴 (旋转·JT2) (°)	±170	
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	470	
	θ2轴 (旋转·JT4) (°)	±170	
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	±190	
最大臂展 (mm)		1,067.2 (臂长350mm时)	
	最小旋转半径 (mm)	-	R500
对应FOUP数		最大3	
重复定位精度*1 (mm)		±0.05	
洁净度*2		class 1	
End Effector		真空吸附/边缘夹持	
对应控制柜/电源容量		F60/0.5kVA	

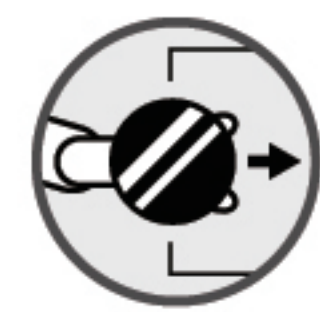
*1: 根据本司测定条件及本司标准片叉的晶圆中心位置 (ISO 9283:1998/ JIS B 8432:1999) 测算。

*2: 根据本司洁净室内测算。

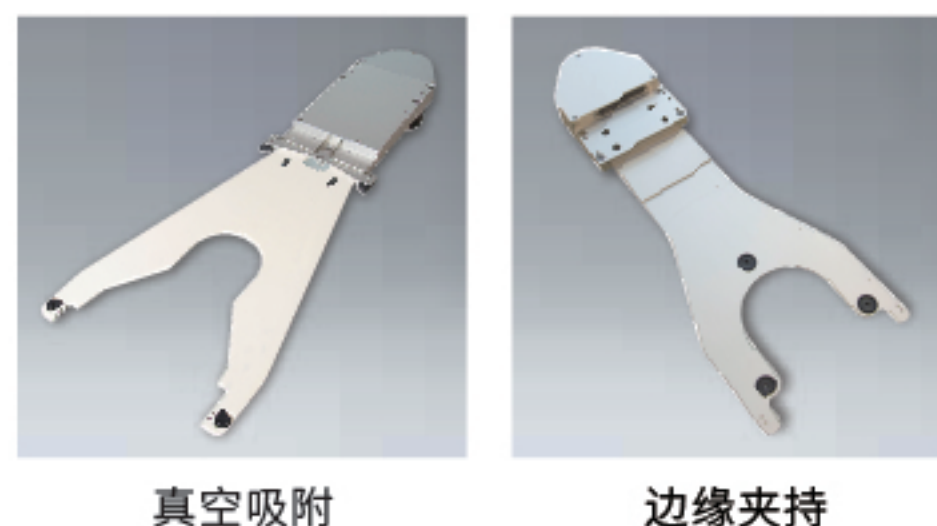
TTJ 系列

采用伸缩结构，可兼顾向低位传递和向高位输送。

【应用用途】



晶圆搬运



TTJ10/TTJ20

标准规格		TTJ10	TTJ20
机型			
结构		水平多关节	
动作自由度 (轴)		5	
动作范围	θ1轴 (旋转·JT2) (°)	±170	
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	740	
	θ2轴 (旋转·JT4) (°)	±170	
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	±190	
最大臂展 (mm)		1,067.2 (臂长350mm时)	
	最小旋转半径 (mm)	-	R500
对应FOUP数		最大3	
重复定位精度*1 (mm)		±0.05	
洁净度*2		class 1	
End Effector		真空吸附/边缘夹持	
对应控制柜/电源容量		F60/0.5kVA	

*1: 根据本司测定条件及本司标准片叉的晶圆中心位置 (ISO 9283:1998/ JIS B 8432:1999) 测算。

*2: 根据本司洁净室内测算。

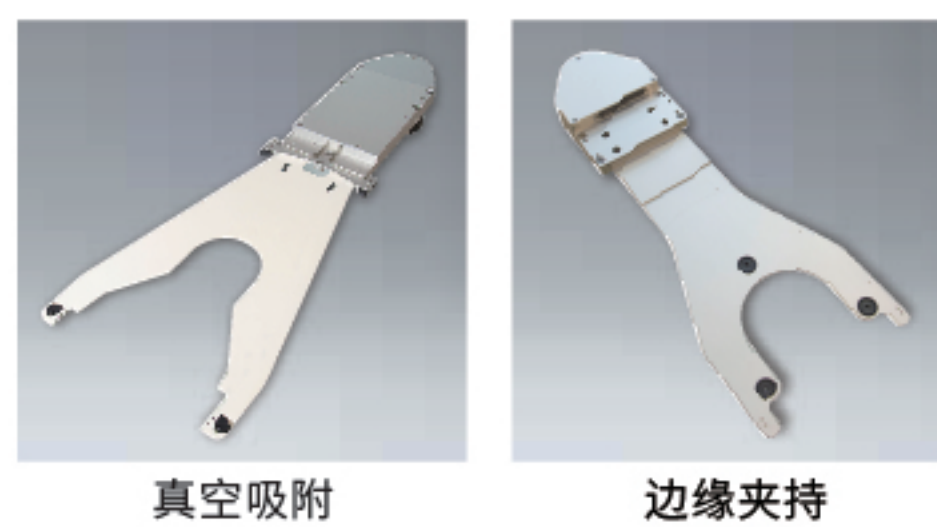
NTH 系列

通过手臂旋转中心后移实现了长手臂，无需走行装置即可应对4FOUP。

【应用用途】



晶圆搬运



NTH20

标准规格		NTH20
机型		
结构		水平多关节
动作自由度 (轴)		5
动作范围	θ1轴 (旋转·JT2) (°)	±170
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	470
	θ2轴 (旋转·JT4) (°)	±170
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	±190
最大臂展 (mm)		1,226.6 (臂长350mm时)
	最小旋转半径 (mm)	R500
对应FOUP数		最大4
重复定位精度*1 (mm)		±0.05
洁净度*2		class 1
End Effector		真空吸附/边缘夹持
对应控制柜/电源容量		F60/0.5kVA

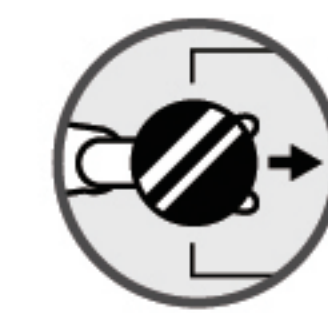
*1: 根据本司测定条件及本司标准片叉的晶圆中心位置 (ISO 9283:1998/ JIS B 8432:1999) 测算。

*2: 根据本司洁净室内测算。

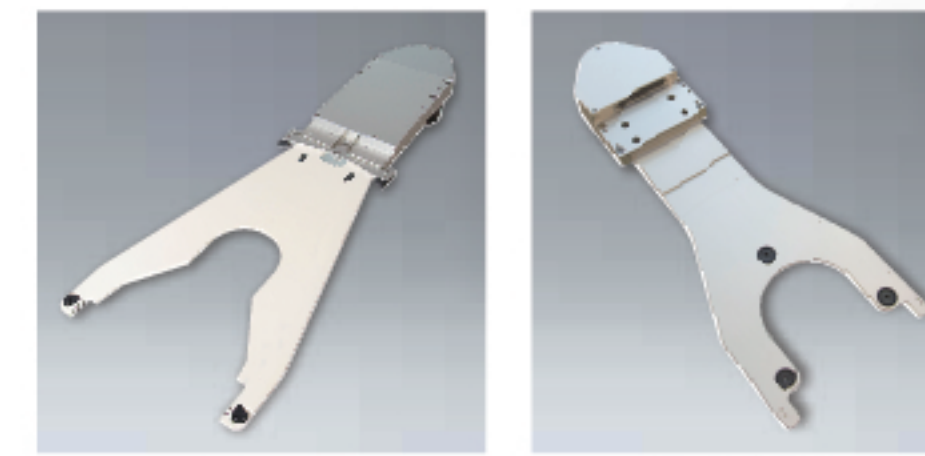
NX 系列

通过紧凑的手臂设计，可以节省安装空间。

【应用用途】



晶圆搬运



NX420

标准规格		NX420
机型		
结构		水平多关节
动作自由度 (轴)		5
动作范围	θ1轴 (旋转·JT2) (°)	+313 - -323
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	330
	θ2轴 (旋转·JT4) (°)	+180 - -150
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	±190
最大臂展 (mm)		736 (臂长320mm时)
	最小旋转半径 (mm)	R514
对应FOUP数		最大2
重复定位精度*1 (mm)		±0.04
洁净度*2		class 1
End Effector		真空吸附/边缘夹持
对应控制柜/电源容量		F60/0.5kVA

*1: 根据本司测定条件及本司标准片叉的晶圆中心位置 (ISO 9283:1998/ JIS B 8432:1999) 测算。

*2: 根据本司洁净室内测算。

控制柜

F60



特征

- 紧凑轻量化设计
- 标配Ethernet通信，可高速通信
- 符合SEMI规格、CE认证标志的世界通用型控制柜

标准规格

尺寸 (mm)	W320×D300×H130	
结构	开放式 直接冷却式(等同于IP20)	
控制轴数 (轴)	最大6 (机器人5轴、校准器1轴)	
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)	16
电缆长度	通用输出 (点)	16
	分离线缆 (m)	5
示教器 (m)	示教器 (m)	5
	重量 (kg)	9 (最大)
电源	AC200 - AC230V	±10%、50/60Hz、1Φ
		最大1.5kVA
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器 (选配)	LCD 液晶面板 紧急停止开关、示教锁开关、使能开关	
操作面板 (选配)	示教/重复切换开关	

软件

K-Fast

为通过软件来导入机器人提供支持，更容易实现动作探讨。



KRET

可轻松在装置内进行布局 and 动作路径的设计。

KMTerm

连接控制柜，可进行设定参数/ 显示信息/保存数据。

KSUtility Lite

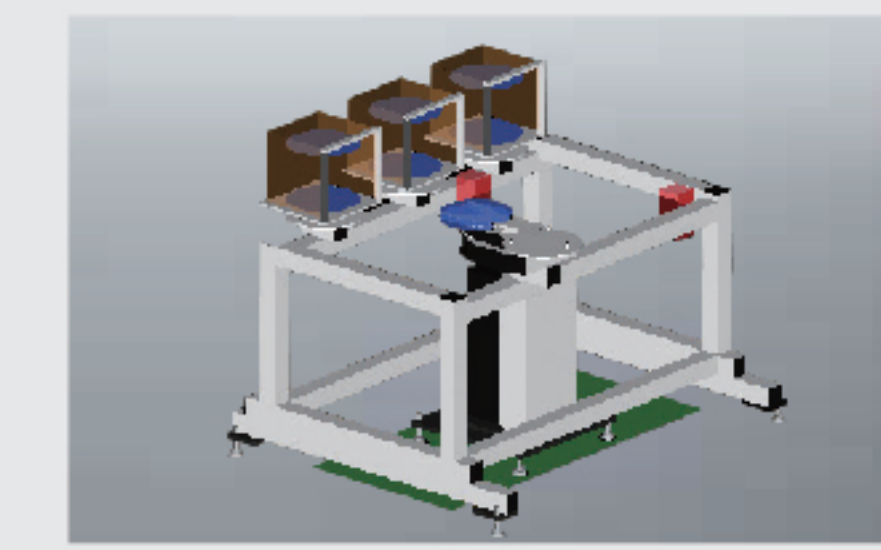
可以通过主机进行机器人的操作。

KR3D

线下进行机器人的动作确认。

KSUtility

可以通过主机进行机器人的操作。



模拟图像

校准器 (选配)

特征

- 高速校准 (校准仅需2.5秒)
- 也可对应玻璃晶圆等

