



标 准 规 格 书

MT400N-D

创建A 2025年09月30日

川崎重工业株式会社
机器人事业部

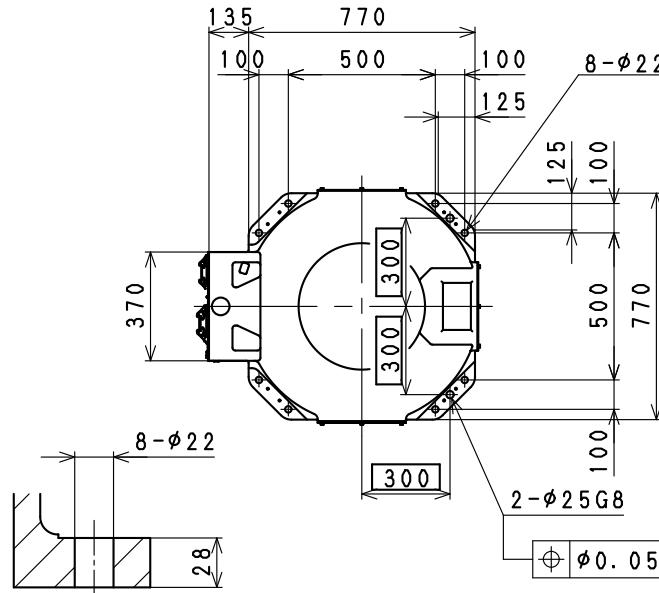
规格书编号 : 90151-0059DCA

本规格书的刊载内容如出于完善的目的进行修订或更改，恕不另行通知。

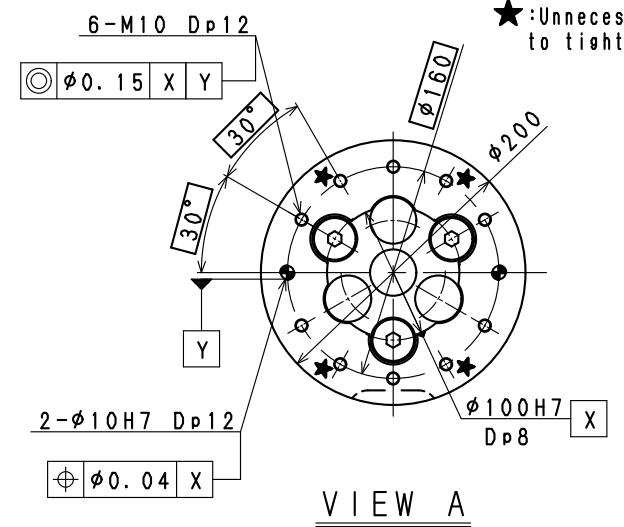
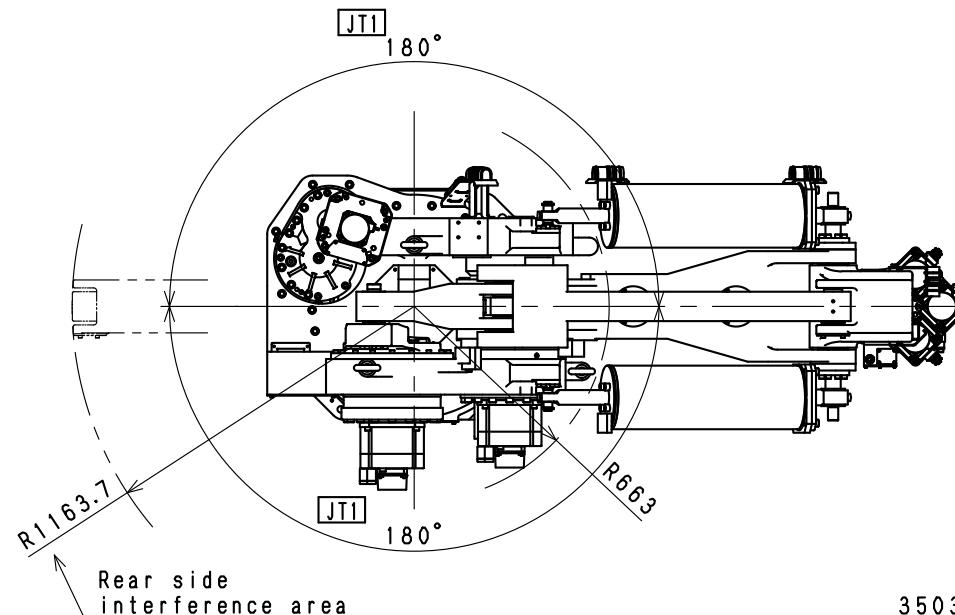
机器人规格

1. 机械型号	MT400N-D																										
2. 手臂形式	垂直多关节型																										
3. 自由度	6轴 (可选 7轴)																										
4. 最大可搬运质量	400kg (但380kg或以上时仅限手腕法兰垂直向下)																										
5. 最大覆盖范围	3,503mm																										
6. 位置重复精度	$\pm 0.5\text{mm}$ (手腕法兰面) 符合ISO9283																										
7. 构成轴规格	<table border="1"> <thead> <tr> <th>动作轴</th> <th>动作范围</th> <th>最大速度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>手臂旋转 (JT1)</td> <td>$\pm 180^\circ$</td> <td>$80^\circ/\text{s}$</td> </tr> <tr> <td>手臂前后 (JT2)</td> <td>$+15^\circ$ 至 -135°</td> <td>$70^\circ/\text{s}$</td> </tr> <tr> <td>手臂上下 (JT3)</td> <td>$+106^\circ$ 至 -30°</td> <td>$70^\circ/\text{s}$</td> </tr> <tr> <td>手腕旋转 (JT4)</td> <td>$\pm 360^\circ$</td> <td>$70^\circ/\text{s}$</td> </tr> <tr> <td>手腕弯曲 (JT5)</td> <td>$\pm 120^\circ$</td> <td>$70^\circ/\text{s}$</td> </tr> <tr> <td>手腕扭转 (JT6)</td> <td>$\pm 360^\circ$</td> <td>$130^\circ/\text{s}$</td> </tr> <tr> <td>手臂行走 (-)</td> <td>标准 2,000mm</td> <td>1,000mm/s</td> </tr> </tbody> </table>			动作轴	动作范围	最大速度	手臂旋转 (JT1)	$\pm 180^\circ$	$80^\circ/\text{s}$	手臂前后 (JT2)	$+15^\circ$ 至 -135°	$70^\circ/\text{s}$	手臂上下 (JT3)	$+106^\circ$ 至 -30°	$70^\circ/\text{s}$	手腕旋转 (JT4)	$\pm 360^\circ$	$70^\circ/\text{s}$	手腕弯曲 (JT5)	$\pm 120^\circ$	$70^\circ/\text{s}$	手腕扭转 (JT6)	$\pm 360^\circ$	$130^\circ/\text{s}$	手臂行走 (-)	标准 2,000mm	1,000mm/s
动作轴	动作范围	最大速度																									
手臂旋转 (JT1)	$\pm 180^\circ$	$80^\circ/\text{s}$																									
手臂前后 (JT2)	$+15^\circ$ 至 -135°	$70^\circ/\text{s}$																									
手臂上下 (JT3)	$+106^\circ$ 至 -30°	$70^\circ/\text{s}$																									
手腕旋转 (JT4)	$\pm 360^\circ$	$70^\circ/\text{s}$																									
手腕弯曲 (JT5)	$\pm 120^\circ$	$70^\circ/\text{s}$																									
手腕扭转 (JT6)	$\pm 360^\circ$	$130^\circ/\text{s}$																									
手臂行走 (-)	标准 2,000mm	1,000mm/s																									
8. 手腕轴允许负载	<p>负载质量不足380kg时</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>最大负载扭矩</th> <th>负载惯性矩*</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>JT4</td> <td>2,150N·m</td> <td>$200\text{kg}\cdot\text{m}^2$</td> </tr> <tr> <td>JT5</td> <td>2,150N·m</td> <td>$200\text{kg}\cdot\text{m}^2$</td> </tr> <tr> <td>JT6</td> <td>980N·m</td> <td>$147\text{kg}\cdot\text{m}^2$</td> </tr> </tbody> </table> <p>注* 此表中的值表示将允许的最大扭矩施加到手腕各轴时允许的负载惯性矩。</p> <p>负载质量380 - 400kg时 , 请另行咨询本公司。</p>				最大负载扭矩	负载惯性矩*	JT4	2,150N·m	$200\text{kg}\cdot\text{m}^2$	JT5	2,150N·m	$200\text{kg}\cdot\text{m}^2$	JT6	980N·m	$147\text{kg}\cdot\text{m}^2$												
	最大负载扭矩	负载惯性矩*																									
JT4	2,150N·m	$200\text{kg}\cdot\text{m}^2$																									
JT5	2,150N·m	$200\text{kg}\cdot\text{m}^2$																									
JT6	980N·m	$147\text{kg}\cdot\text{m}^2$																									
9. 质量	2,600kg (不包括选购件)																										
10. 安装方法	支架式																										
11. 安装环境	<p>环境温度 : 0至45</p> <p>相对湿度 : 35至85% (无结露)</p>																										
12. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/1																										
13. 内置功能	空气配管	12 × 2根																									
	手部用阀门驱动线	DC24V × 7个系统																									
14. 选购件	机械挡块	JT1/JT2/JT3																									
	限位开关	JT1/JT2/JT3																									
	伺服ON指示灯	符合UL																									
	搬运夹具	叉槽																									
	涂装颜色																										

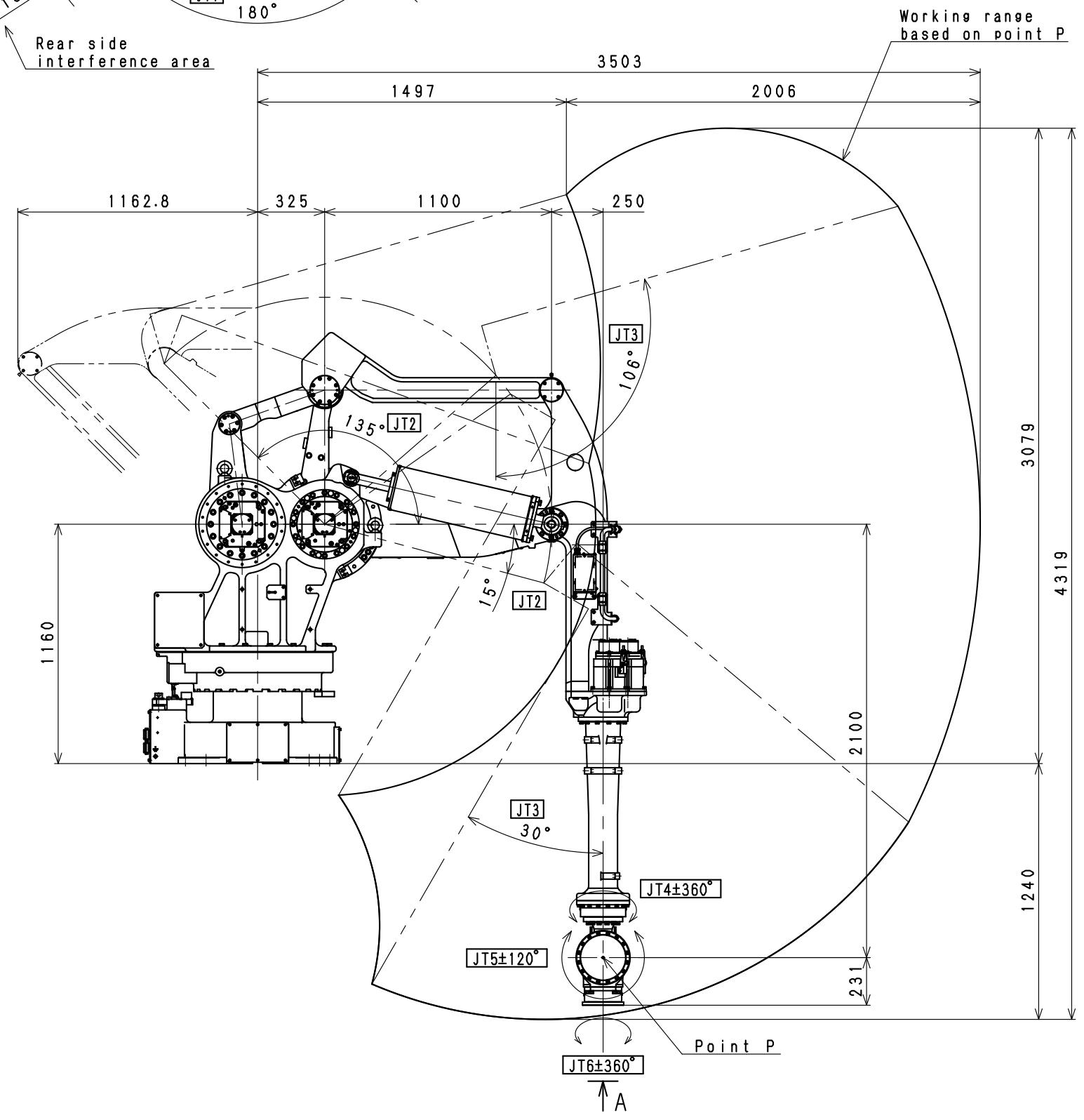
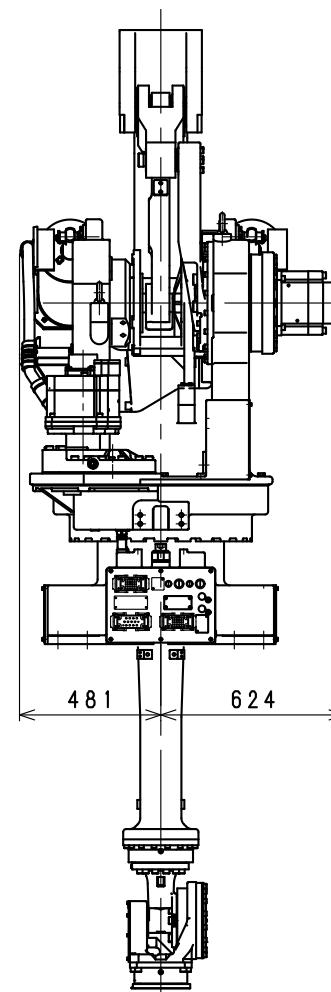
有关维护零件和备件 , 请另行咨询。



Installation Dimensions



VIEW A



★: Unnecessary
to tighten bolts