

<u>标准规格书</u>

MX500N-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: 90151-0062DCA

机器人规格

机器人规格					
1. 机械型号	MX500N-D				
2. 手臂形式	垂直多关节型	垂直多关节型			
3. 自由度	6轴	6轴			
4. 最大可搬运质量	500kg	500kg			
5. 最大覆盖范围	2,540mm	2,540mm			
6. 位置重复精度	±0.1mm(手腕法兰	±0.1mm(手腕法兰面) 符合ISO9283			
7. 构成轴规格	动作轴	렀		最大速度	
	手臂旋转 (JT1)		± 180°	80°/s	
		,		70 ° /s	
	手臂上下 (JT3)		。 ° 至-130°	70 ° /s	
	手腕旋转 (JT4)		± 360 °	80 ° /s	
	手腕弯曲 (JT5)		± 110 °	80 ° /s	
	手腕扭转 (JT6)	± 360 °		120 ° /s	
	ј југјш44 (210)	-	<u> </u>	120 73	
8. 手腕轴允许负载					
	最大负	最大负载扭矩		负载惯性矩*	
	JT4 3,92	ON• m	400kg•	m^2	
	JT5 3,92	T5 3,920N·m		400kg• m²	
	JT6 1,96	JT6 1,960N•m		259kg• m²	
	注 [*] 此表中的值表示: 有关其他详细信。	将允许的最大扭矩 急,请另行咨询本	Ē施加到手腕各轴时允 ≤公司。	许的负载惯性矩。	
9. 质量	2,750kg (不包括选	2,750kg(不包括选购件)			
10. 安装方法	落地式				
11. 安装环境	环境温度:				
	相对湿度:	35至8	35至85%(无结露)		
12. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY	相当于孟塞尔 10GY9/1			
13. 内置配管	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	可变	可变挡块:JT1/JT2/JT3		
	限位开关	JT1/	JT1/JT2/JT3		
	气动设备	双电	双电磁阀 3个电路/2个电路		
	空气三件套		过滤器、调节器、注油器		
			CO型、HO型(NPN)、HO型(PNP) EO型(NPN)、EO型(PNP)		
	选购的线束	E0型	(NPN)、EO型(I	• •	
	伺服0N指示灯	E0型 符合	(NPN)、EO型(I UL	• •	
		E0型	(NPN)、EO型(I UL	• •	
	伺服0N指示灯	E0型 符合	(NPN)、EO型(I UL	• •	
	伺服ON指示灯 搬运夹具	E0型 符合	(NPN)、EO型(I UL	• •	
	伺服ON指示灯 搬运夹具	E0型 符合	(NPN)、EO型(I UL	• •	
	伺服ON指示灯 搬运夹具	E0型 符合	(NPN)、EO型(I UL	• •	

