## Kawasaki Robotics

## 标 准 规 格 书

BX200X-C00x BX200X-F00x

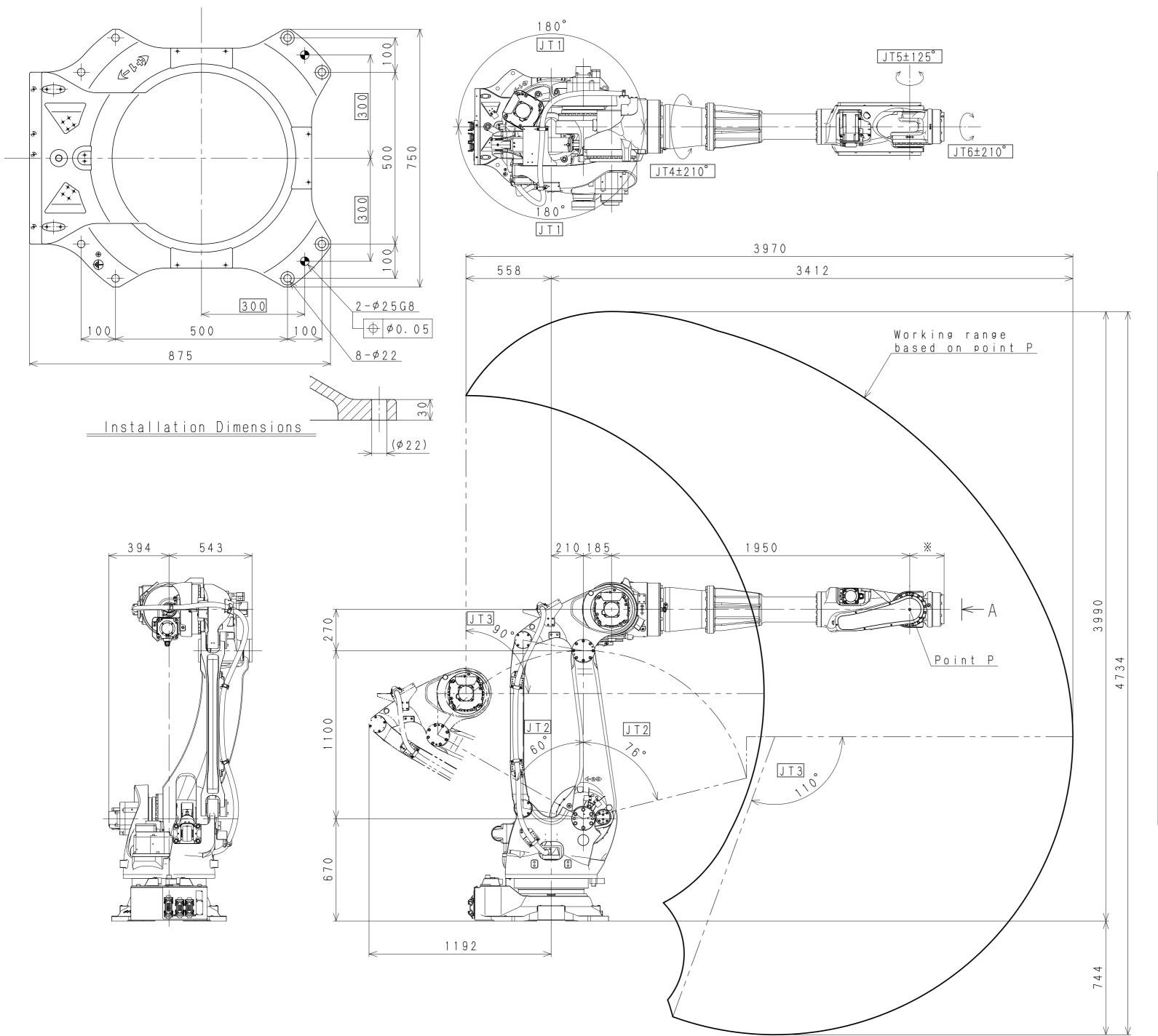
创建A 2025年08月29日

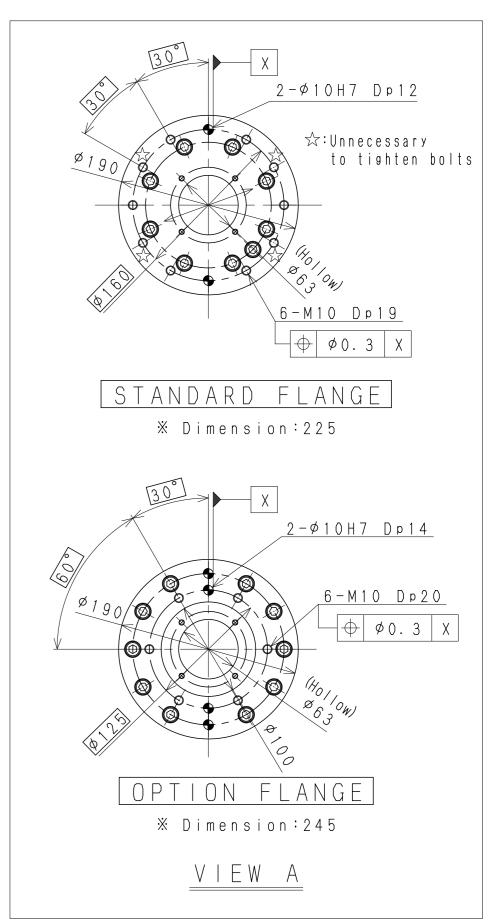
川崎重工业株式会社 机器人事业部

规格书编号: 90151-0253DCA

## 机器人规格

机器人规格				
1. 机械型号	BX200X-C, BX200X-F			
2. 手臂形式	垂直多关节型	垂直多关节型		
3. 自由度	6轴(可选 7轴)			
4. 最大可搬运质量	200kg			
5. 最大覆盖范围	3,412mm			
6. 位置重复精度	±0.07mm (手腕法兰面) 符合1S09283			
7. 构成轴规格	动作轴     动作范围    最大速度		最大速度	
	手臂旋转 (JT1)	± 180 °	125 ° /s	
	手臂前后 (JT2)	+ 76°至-60°	102 ° /s	
	手臂上下 (JT3)	+ 90°至 - 110°	85 ° /s	
	手腕旋转 (JT4)	± 210 °	105 ° /s	
	手腕弯曲 (JT5)	± 125 °	120 ° /s	
	手腕扭转 (JT6)	± 210 °	200 ° /s	
0. 工贮林石次名书			·	
8. 手腕轴允许负载	最大负载扭矩	F 27 ±15.4	# \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	
		244013	男性矩*	
	JT4 1,334N·m JT5 1,334N·m		Bkg·m²	
	JT6 588N• m		okg• m	
		154.8	okg• III	
	注 此表中的值表示将允许的 有关其他详细信息,请另	勺最大扭矩施加到手腕各轴时 号行咨询本公司。	允许的负载惯性矩。	
9. 质量	1,450kg (不包括选购件)			
10. 安装方法	落地式			
11. 安装环境	环境温度: 0至45			
	相对湿度: 35至85%(无结露)			
12. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/1			
13. 防护等级	手腕部:IP67相当 基轴部:IP54相当			
14. 内置功能	-			
15. 选购件				
安装方法	-			
防护等级	JT6密封保护法兰			
选购的线束	CO型	CO型		
	DO型	D0型		
	EO型(NPN)、EO型(PNP	EO型(NPN)、EO型(PNP)		
	HO型(NPN)、HO型(PNP)			
气动设备	双/单电磁阀 (总计3个电路以内)			
气动电路	-			
机械挡块	可变挡块:JT1/JT2/JT3			
适配器板	工具-手腕法兰之间(工具侧抽头PCD:125/160、92/125、125)			
安装基座	-			
搬运夹具	叉槽			
底板	-			
伺服ON指示灯	符合UL			





BX200X
WORKING RANGE