



# 标准规格书

CP300L-A

创建A 2025年08月22日

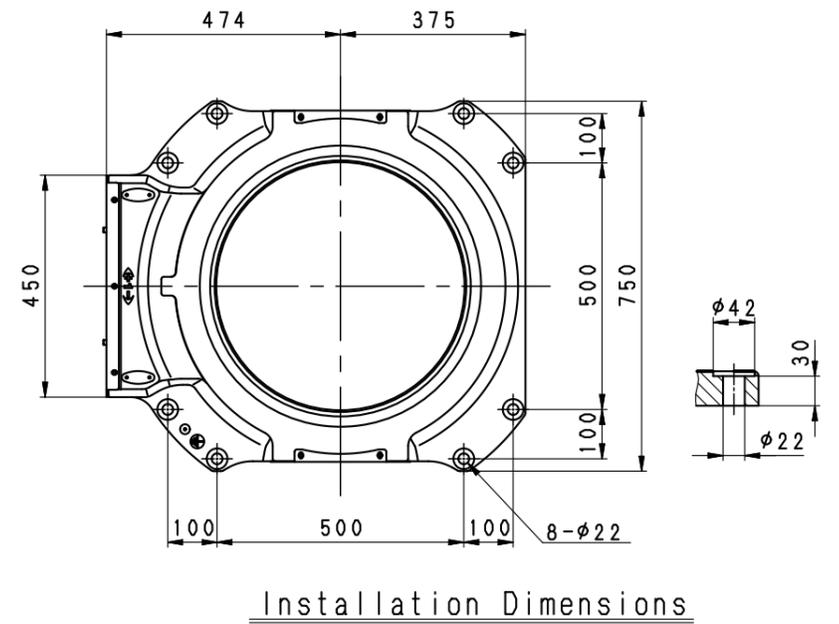
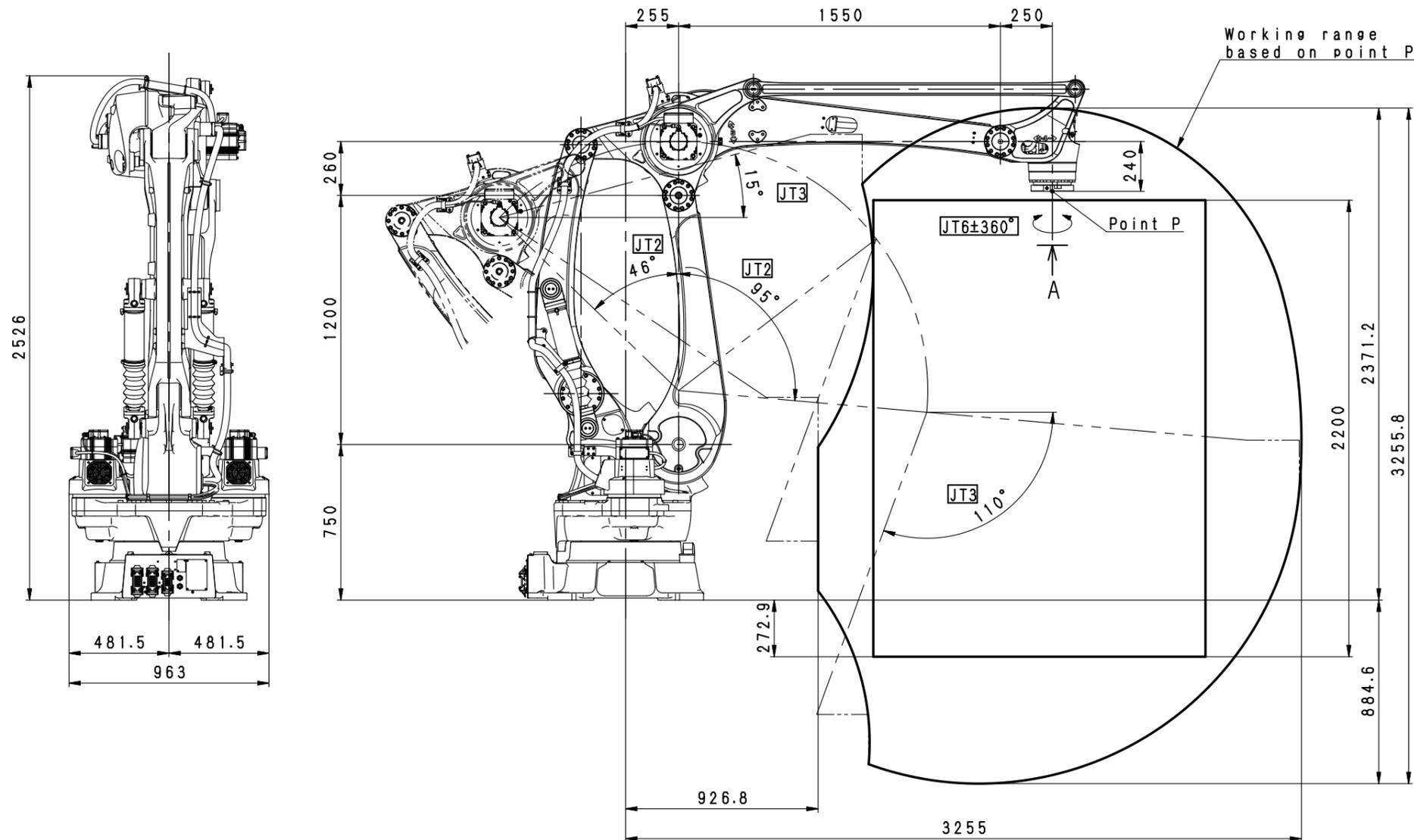
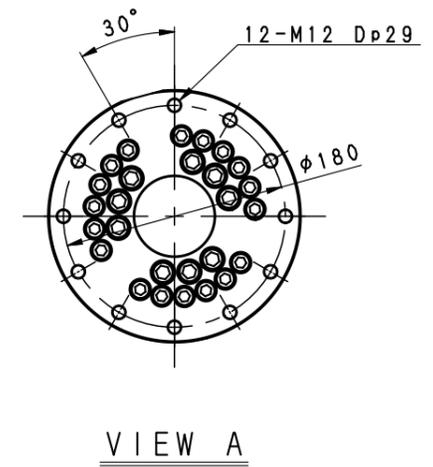
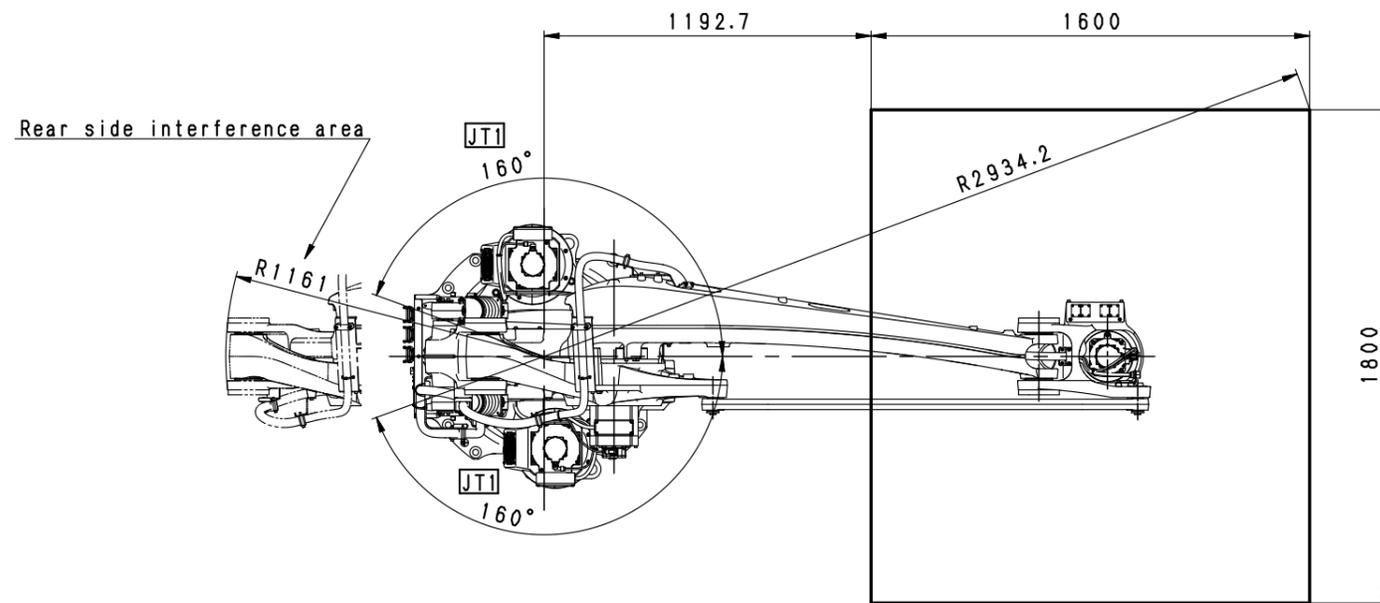
川崎重工业株式会社  
机器人事业部

规格书编号： 90151-0330DCA

## 机器人规格

1. 机械型号	CP300L-A	
2. 手臂形式	垂直多关节型	
3. 动作自由度	4轴	
4. 最大可搬运质量	250kg	300kg
5. 最大覆盖范围	3,255mm	
6. 搬运能力	1,700次/h	1,500次/h
条件	上下 400mm、水平 2,000mm	
7. 位置重复精度	±0.5mm (手腕法兰面)	符合ISO9283
8. 构成轴规格		
最高速度 <sup>*1</sup>		
手臂旋转 (JT1)	115 ° /s	100 ° /s
手臂前后 (JT2)	100 ° /s	90 ° /s
手臂上下 (JT3)	100 ° /s	90 ° /s
手腕旋转 (JT4)	250 ° /s	220 ° /s
	注 <sup>*1</sup> 最大速度因重量设定而异, 范围为可搬运质量250kg - 300kg之间	
最大动作范围		
手臂旋转 (JT1)	± 160 °	
手臂前后 (JT2)	+ 95 ° 至 - 46 °	
手臂上下 (JT3)	+ 15 ° 至 - 110 °	
手腕旋转 (JT4)	± 360 °	
9. 手腕轴允许负载		
最大负载扭矩		
手腕旋转 (JT4)	-	-
负载惯性矩 <sup>*2</sup>		
手腕旋转 (JT4)	100kg·m <sup>2</sup>	140kg·m <sup>2</sup>
	注 <sup>*2</sup> 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。 有关其他详细信息, 请另行咨询。	
10. 机械质量	1,600kg (不包括选购件)	
11. 安装方法	落地式	
12. 安装环境	环境温度 :	0至45
	相对湿度 :	35至85% (无结露)
13. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/1	
14. 内置功能	手部用空气配管 ( 12×2根 )	
15. 选购件	机械挡块	可变挡块 : JT1
	阀门线束	8件
	传感器线束	12件
	叉槽	
	空气三件套	

有关维护零件和备件, 请另行咨询。



Installation Dimensions

CP180L/300L-A  
WORKING RANGE