



标准规格书

CP700L-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： 90151-0332DCA

机器人规格

1. 机械型号	CP700L-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	700kg																
5. 最大覆盖范围	3,255mm																
6. 处理能力	900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	<table border="1"> <thead> <tr> <th>动作轴</th> <th>动作范围</th> <th>最高速度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>手臂旋转 (JT1)</td> <td>±160°</td> <td>75°/s</td> </tr> <tr> <td>手臂前后 (JT2)</td> <td>+95°至-46°</td> <td>65°/s</td> </tr> <tr> <td>手臂上下 (JT3)</td> <td>+15°至-110°</td> <td>65°/s</td> </tr> <tr> <td>手腕旋转 (JT4)</td> <td>±360°</td> <td>170°/s</td> </tr> </tbody> </table>		动作轴	动作范围	最高速度	手臂旋转 (JT1)	±160°	75°/s	手臂前后 (JT2)	+95°至-46°	65°/s	手臂上下 (JT3)	+15°至-110°	65°/s	手腕旋转 (JT4)	±360°	170°/s
动作轴	动作范围	最高速度															
手臂旋转 (JT1)	±160°	75°/s															
手臂前后 (JT2)	+95°至-46°	65°/s															
手臂上下 (JT3)	+15°至-110°	65°/s															
手腕旋转 (JT4)	±360°	170°/s															
9. 手腕轴允许负载	<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></td> <td>500kg·m²</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。 有关其他详细信息，请另行咨询本公司。</p>			最大负载扭矩	负载惯性矩 [*]	JT4		500kg·m ²									
	最大负载扭矩	负载惯性矩 [*]															
JT4		500kg·m ²															
10. 机械质量	1,650kg (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。

