

川崎重工業株式会社

ロボットディビジョン

東京本社 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5
 Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

明石工場 〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1
 Tel. 078-921-2946 Fax. 078-923-6548

西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫛谷町松本234
 Tel. 078-915-8247 Fax. 078-915-8239

営業問合せ先

東京 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5
 Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

愛知 〒480-1115 愛知県長久手市菖蒲池105
 Tel. 0561-63-6800 Fax. 0561-63-6808

兵庫 〒650-8680 兵庫県神戸市中央区東川崎町1-1-3
 Tel. 078-360-8660 Fax. 078-360-8661

広島 〒732-0802 広島県広島市南区大州1-4-4
 Tel. 082-286-1711 Fax. 082-286-1007

福岡 〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1
 Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

川崎重工 ロボットディビジョンサイト

<https://kawasakirobotics.com/jp/>



川崎重工 ロボットディビジョン ブランドサイト XYZ

<https://robotics.kawasaki.com/ja1/xyz/jp/>



Kawasaki Robostage

<https://robotics.kawasaki.com/ja1/robostage/>



安全上の
注意

- Kawasaki Robotのご使用に際しては、必ず取扱説明書、その他付属図書などをすべて熟読し、正しくご使用いただくようお願いいたします。
- このカタログに記載の製品は、一般産業用ロボットです。本製品の故障や誤動作により、人体に危害を及ぼす恐れがある用途にご使用される場合は、必ず当社営業窓口にご相談ください。
- このカタログに記載している写真は、安全柵など法令法規で定められた安全性のための機器、装置などを取り除いて撮影している場合があります。

※このカタログに記載の内容は、改良のため、予告なく改訂・変更することがあります。

※このカタログに記載の製品は、日本国内向けです。海外設置の場合は、仕様異なりますので、別途ご相談ください。

※このカタログに記載の製品には、“外国為替及び外国貿易法”で定められた規制貨物に該当する製品（または技術）が含まれています。

該当製品を輸出する際には、同法に基づく輸出許可等が必要ですのでご注意ください。

サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●ロボットスクール総合案内

Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立 Tel. 050-3000-4332

塗装 Tel. 050-3000-4333

一般産機 Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510

クリーン Tel. 078-921-1259 Fax. 079-621-1042

部品・修理 Tel. 078-990-1595 Fax. 078-990-1596

●サービスセンター

東北[岩手] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0197-36-9602

関東[栃木] Tel. 050-3000-4347 Fax. 0284-73-4313

南関東[神奈川] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0466-87-3507

名古屋[愛知] Tel. 050-3000-4333

豊橋[愛知] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0532-38-8862

明石[兵庫] Tel. 078-921-1259 Fax. 078-921-1042

関西[兵庫] Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510

広島[広島] Tel. 050-3000-4332 Fax. 082-286-1007

九州[福岡] Tel. 050-3000-4332 Fax. 092-940-2311

※平日の昼間（8：30～17：30）は各地域「サービスセンター」までご連絡ください。

※平日の夜間（17：30～8：30）および土曜日と祝日の昼間（8：30～17：30）は下記「24時間ヘルプデスク」までご連絡ください。

24時間ヘルプデスク TEL. 078-990-3550

※土曜日と祝日の夜間（17：30～8：30）、日曜日と特別休業日（夏季・冬季休業日）は、全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

海外関係会社

アメリカ／イギリス／ドイツ／韓国／中国／台湾／タイ／インド／シンガポール



明石工場及び西神戸工場
 ISO認証を取得しています。

Kawasaki Robot

アーク溶接ロボット

小・中型汎用
 ～80kg

大型汎用
 ～300kg

超大型汎用
 ～1500kg

共存

防爆塗装

シーリング

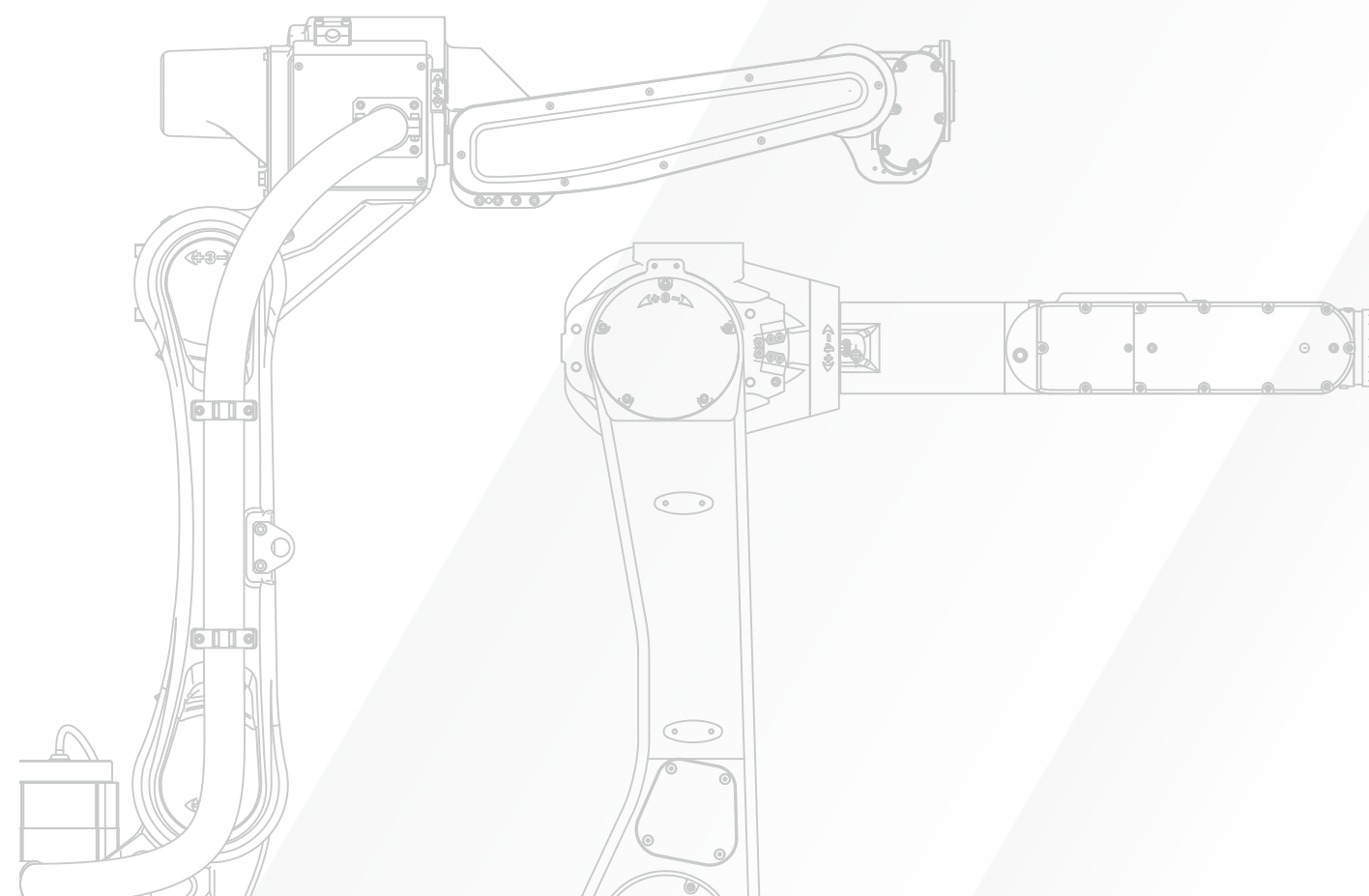
アーク溶接

パレタイズ

医薬

ピッキング

ウェア搬送



#

- 幅広い部品サイズに対応可能なラインアップ
- 溶接機とロボットをケーブル1本で接続

【適用用途】



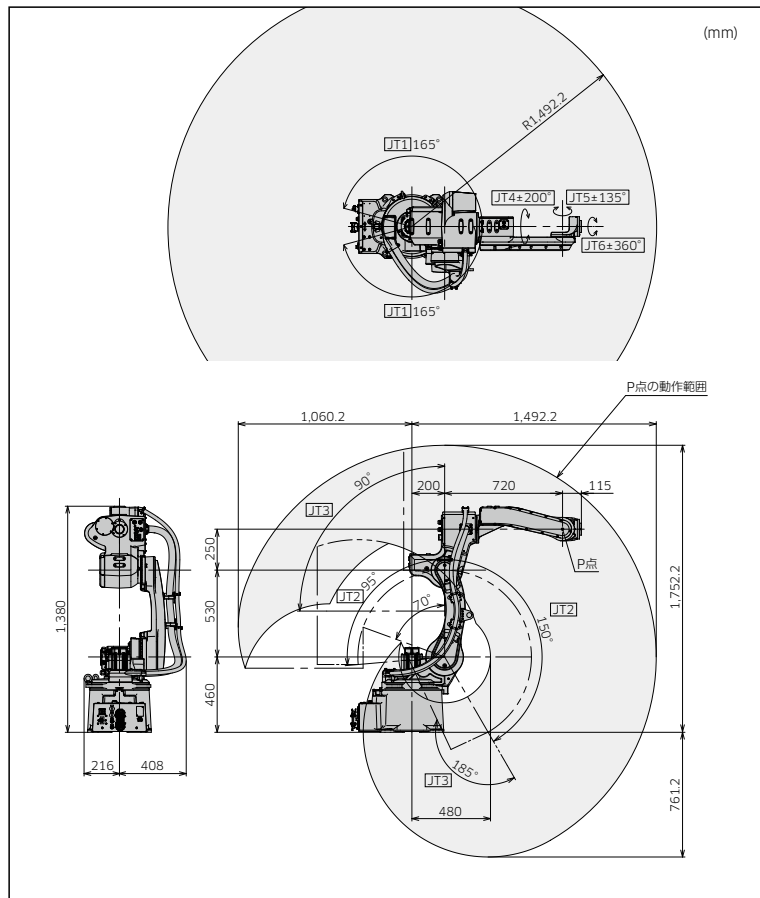
アーク溶接

BA013N

標準仕様

構造		垂直多関節
自由度(軸)		6
最大可搬質量(kg)		13
最大リーチ(mm)		1,492
位置繰り返し精度**1(mm)		±0.04
動作範囲(°)	腕旋回(JT1)	±165
	腕前後(JT2)	+150 - -95
	腕上下(JT3)	+90 - -185
	手首回転(JT4)	±200
	手首曲げ(JT5)	±135
	手首捻り(JT6)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回(JT1)	265
	腕前後(JT2)	250
	腕上下(JT3)	265
	手首回転(JT4)	470
	手首曲げ(JT5)	475
	手首捻り(JT6)	730
許容モーメント(N・m)	手首回転(JT4)	26
	手首曲げ(JT5)	26
	手首捻り(JT6)	10
許容慣性モーメント(kg・m ²)	手首回転(JT4)	0.9
	手首曲げ(JT5)	0.9
	手首捻り(JT6)	0.3
本体質量(kg)		260
設置方式		床置き
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量		F01/5.6kVA

*1: ISO9283に準拠しています。

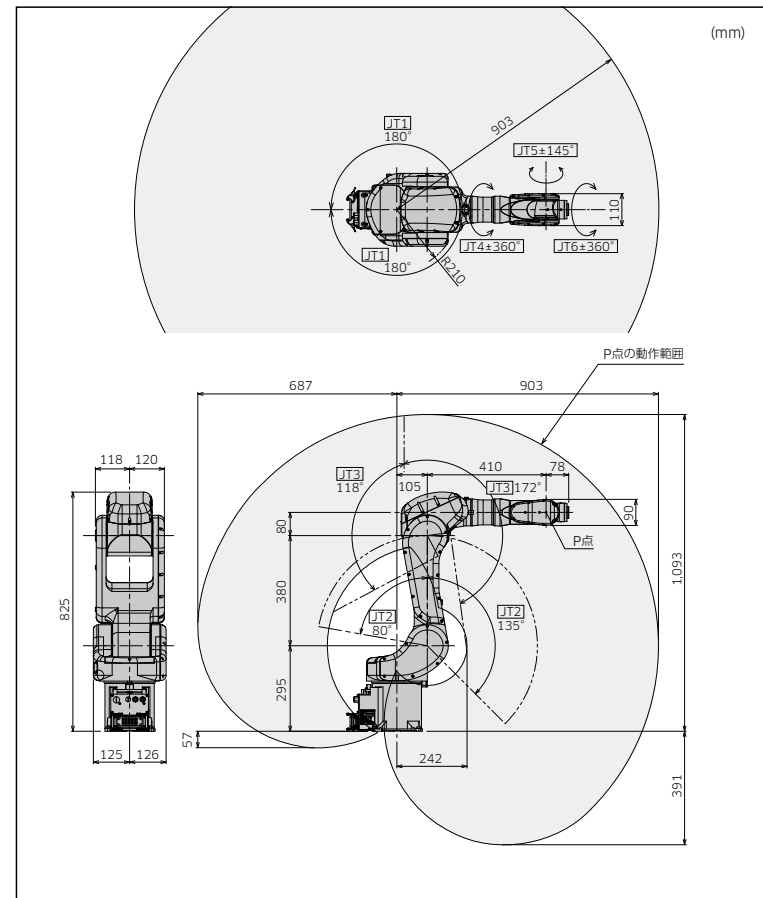


RA005L

標準仕様

構造		垂直多関節
自由度(軸)		6
最大可搬質量(kg)		5
最大リーチ(mm)		903
位置繰り返し返し精度*1(mm)		±0.03
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+135 - -80
	腕上下 (JT3)	+118 - -172
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±145
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	300
	腕前後 (JT2)	300
	腕上下 (JT3)	300
	手首回転 (JT4)	460
	手首曲げ (JT5)	460
	手首捻り (JT6)	740
許容 モーメント (N・m)	手首回転 (JT4)	12.3
	手首曲げ (JT5)	12.3
	手首捻り (JT6)	7
許容慣性 モーメント (kg・m ²)	手首回転 (JT4)	0.4
	手首曲げ (JT5)	0.4
	手首捻り (JT6)	0.12
本体質量(kg)		37
設置方式		床置き・天吊り
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量		F60/2.0kVA

*1: ISO9283に準拠しています。

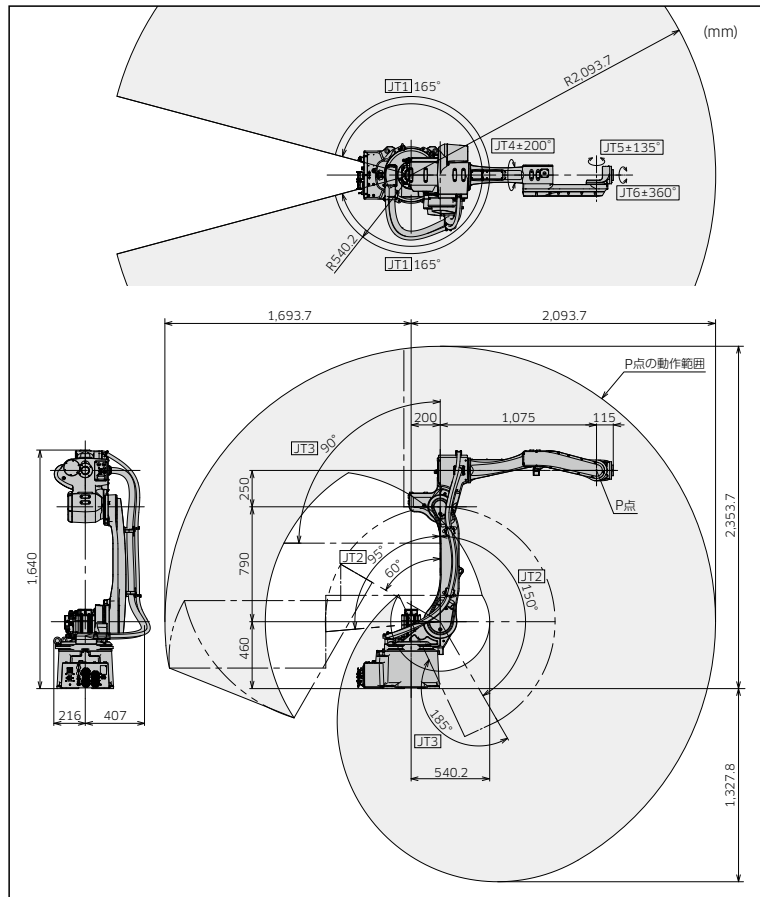


BA013L

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	6	
最大可搬質量(kg)	13	
最大リーチ(mm)	2,093	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.06	
動作範囲(°)	腕旋回(JT1)	±165
	腕前後(JT2)	+150 - -95
	腕上下(JT3)	+90 - -185
	手首回転(JT4)	±200
	手首曲げ(JT5)	±135
	手首捻り(JT6)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回(JT1)	215
	腕前後(JT2)	215
	腕上下(JT3)	270
	手首回転(JT4)	440
	手首曲げ(JT5)	475
	手首捻り(JT6)	730
許容モーメント(N・m)	手首回転(JT4)	26
	手首曲げ(JT5)	26
	手首捻り(JT6)	10
許容慣性モーメント(kg・m ²)	手首回転(JT4)	0.9
	手首曲げ(JT5)	0.9
	手首捻り(JT6)	0.3
本体質量(kg)	280	
設置方式	床置き	
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量	F02/7.5kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。

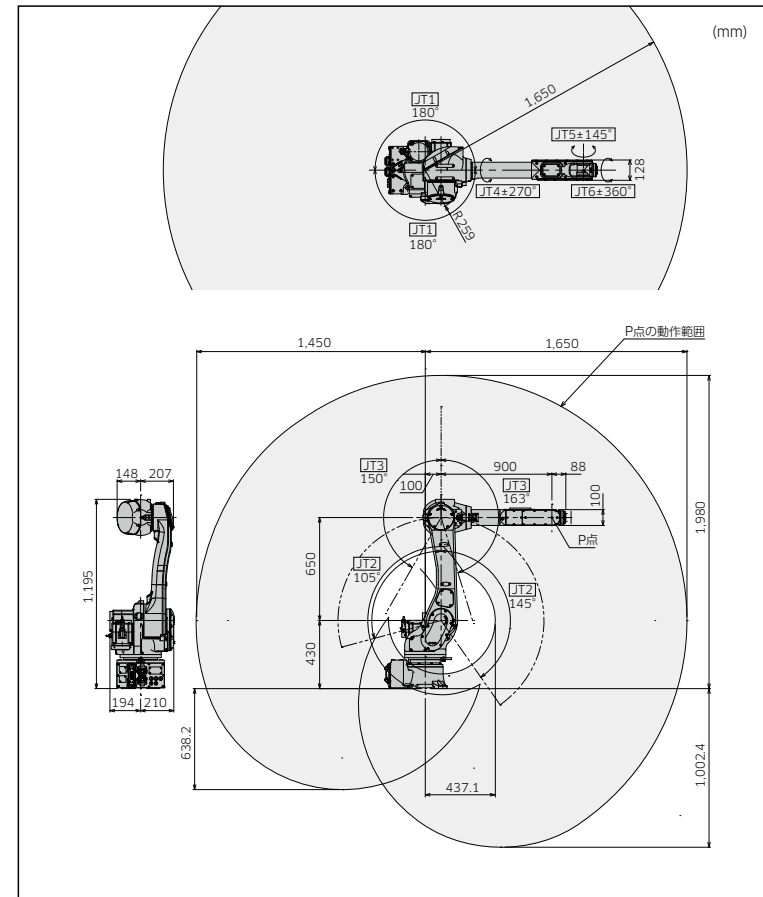


RA006L

標準仕様

構造		垂直多関節
自由度 (軸)		6
最大可搬質量 (kg)		6
最大リーチ (mm)		1,650
位置繰り返し精度*1 (mm)		±0.03
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+145 - -105
	腕上下 (JT3)	+150 - -163
	手首回転 (JT4)	±270
	手首曲げ (JT5)	±145
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	250
	腕前後 (JT2)	250
	腕上下 (JT3)	215
	手首回転 (JT4)	365
	手首曲げ (JT5)	380
	手首捻り (JT6)	700
許容モーメント (N・m)	手首回転 (JT4)	13
	手首曲げ (JT5)	13
	手首捻り (JT6)	7.5
許容慣性モーメント (kg・m ²)	手首回転 (JT4)	0.45
	手首曲げ (JT5)	0.45
	手首捻り (JT6)	0.14
本体質量 (kg)		150
設置方式		床置き、天吊り
設置環境	周囲温度 (°C)	0 - 45
	相対湿度 (%)	35 - 85 (但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量		F60/2.0kVA、F01/5.6kVA

*1: ISO9283に準拠しています。

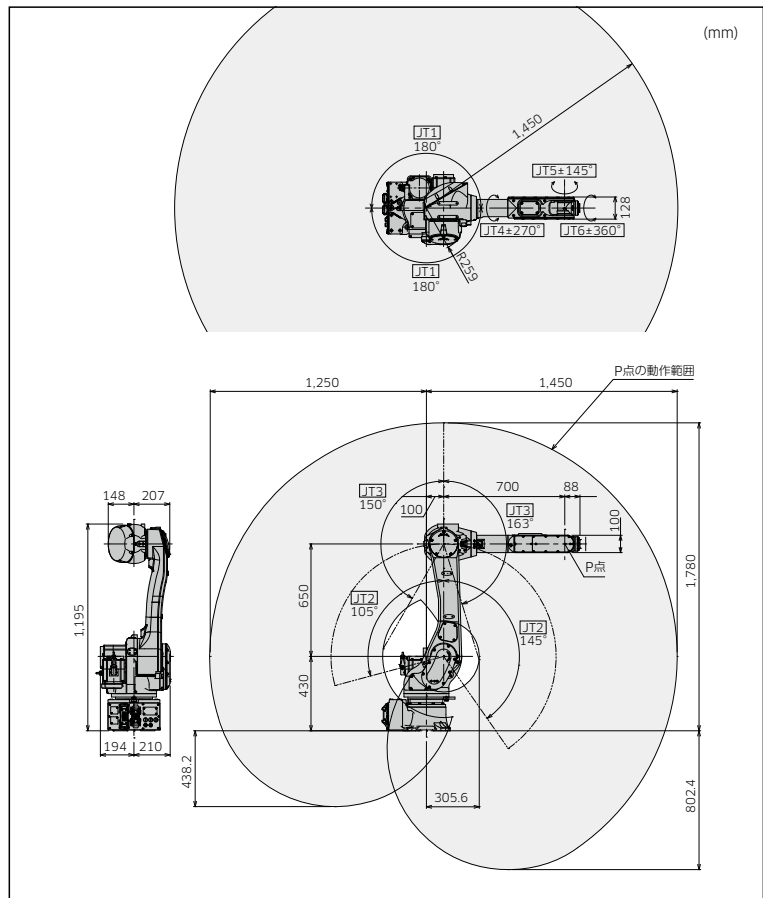


RA010L

標準仕様

構造		垂直多関節
自由度(軸)		6
最大可搬質量(kg)		10
最大リーチ(mm)		1,450
位置繰り返し精度*1(mm)		±0.03
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+145 - -105
	腕上下 (JT3)	+150 - -163
	手首回転 (JT4)	±270
	手首曲げ (JT5)	±145
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	250
	腕前後 (JT2)	250
	腕上下 (JT3)	215
	手首回転 (JT4)	365
	手首曲げ (JT5)	380
	手首捻り (JT6)	700
許容 モーメント (N・m)	手首回転 (JT4)	22
	手首曲げ (JT5)	22
	手首捻り (JT6)	10
許容慣性 モーメント (kg・m ²)	手首回転 (JT4)	0.7
	手首曲げ (JT5)	0.7
	手首捻り (JT6)	0.2
本体質量(kg)		150
設置方式		床置き、天吊り
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量		F60/2.0kVA, F01/5.6kVA

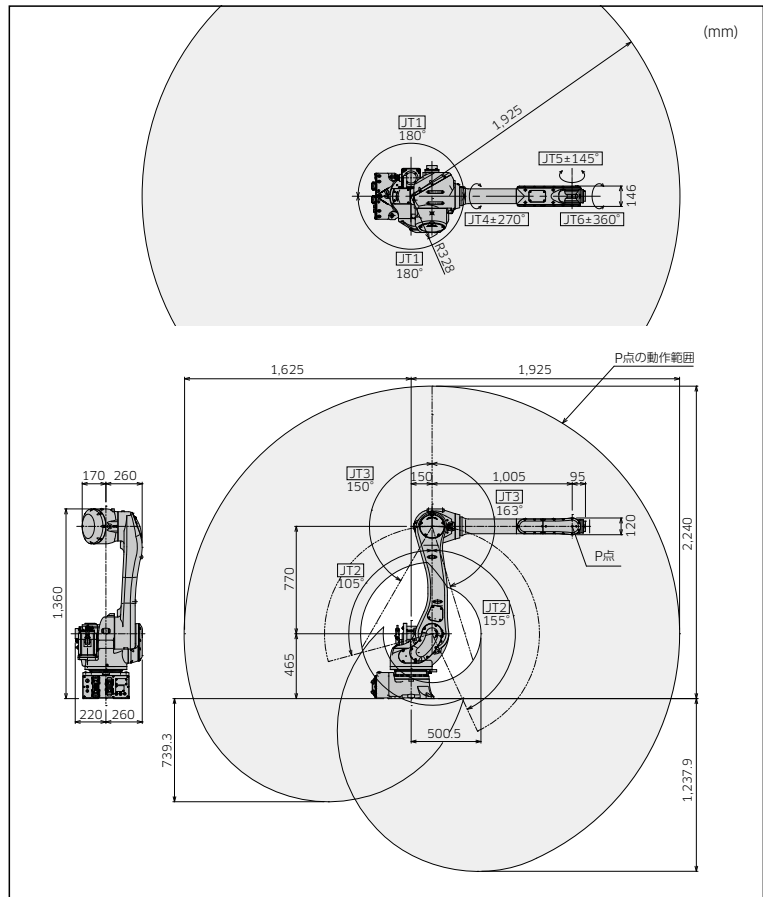
*1: ISO9283に準拠しています。



標準仕様

構造		垂直多関節
自由度(軸)		6
最大可搬質量(kg)		10
最大リーチ(mm)		1,925
位置繰り返し精度*1(mm)		±0.05
動作範囲(°)	腕旋回(JT1)	±180
	腕前後(JT2)	+155 - -105
	腕上下(JT3)	+150 - -163
	手首回転(JT4)	±270
	手首曲げ(JT5)	±145
	手首捻り(JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回(JT1)	190
	腕前後(JT2)	205
	腕上下(JT3)	210
	手首回転(JT4)	400
	手首曲げ(JT5)	360
	手首捻り(JT6)	610
許容 モーメント (N・m)	手首回転(JT4)	22
	手首曲げ(JT5)	22
	手首捻り(JT6)	10
許容慣性 モーメント (kg・m ²)	手首回転(JT4)	0.7
	手首曲げ(JT5)	0.7
	手首捻り(JT6)	0.2
本体質量(kg)		230
設置方式		床置き、天井り
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量		F01/5.6kVA

*1: ISO9283に準拠しています。

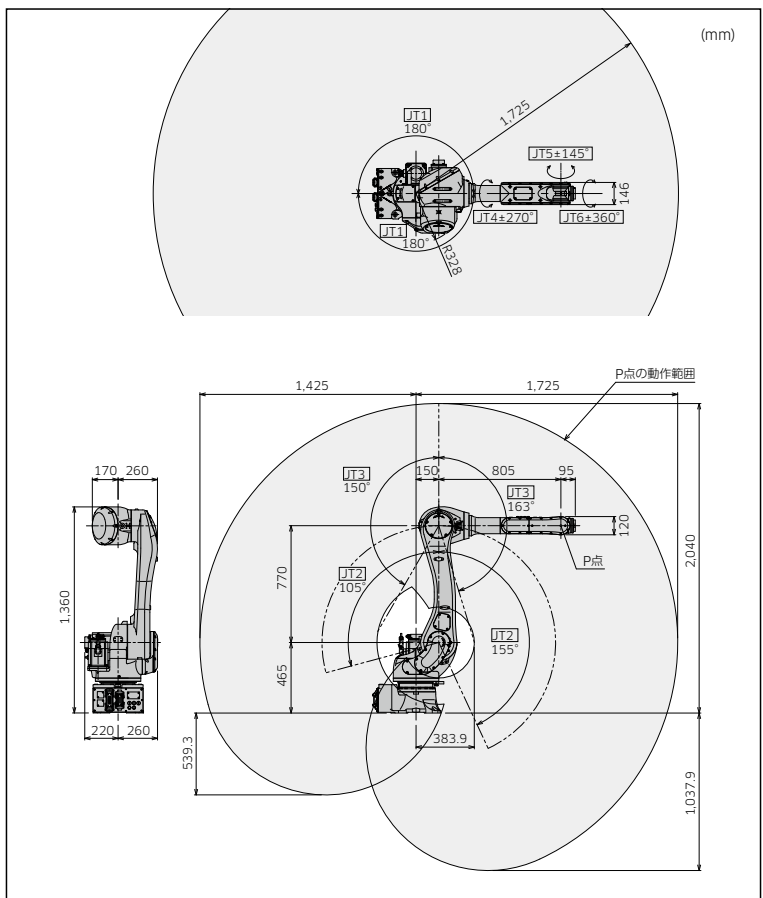


RA020N

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	6	
最大可搬質量(kg)	20	
最大リーチ(mm)	1,725	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.04	
動作範囲(°)	腕旋回(JT1)	±180
	腕前後(JT2)	+155 - -105
	腕上下(JT3)	+150 - -163
	手首回転(JT4)	±270
	手首曲げ(JT5)	±145
	手首捻り(JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回(JT1)	190
	腕前後(JT2)	205
	腕上下(JT3)	210
	手首回転(JT4)	400
	手首曲げ(JT5)	360
	手首捻り(JT6)	610
許容 モーメント (N・m)	手首回転(JT4)	45
	手首曲げ(JT5)	45
	手首捻り(JT6)	29
許容慣性 モーメント (kg・m ²)	手首回転(JT4)	0.9
	手首曲げ(JT5)	0.9
	手首捻り(JT6)	0.3
本体質量(kg)	230	
設置方式	床置き・天吊り	
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量	F01/5.6kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。



F60

特長

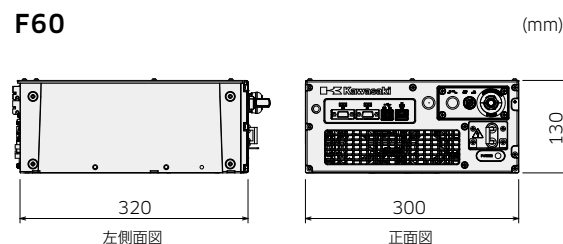
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ
- 大幅な小型化と軽量化により、本体質量8.3kgを実現
一人で簡単に持ち運ぶことが可能



標準仕様

寸法 (mm)	W300×D320×H130	
構造	開放型 直接冷却方式	
制御軸数 (軸)	6	
メモリ容量 (MB)	16	
I/O信号	外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など
	汎用入力 (点)	16
	汎用出力 (点)	16
ケーブル長	分離ハーネス (m)	5
	ティーチペンダント (m)	5
質量 (kg)	8.3	
電源仕様	AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ	
	最大2.0kVA	
設置環境	周囲温度 (℃)	0 - 45
	相対湿度 (%)	35 - 85 (結露なきこと)
ティーチペンダント	タッチパネル付きTFTカラー液晶表示、非常停止スイッチ、ティーチロックスイッチ、イネーブルスイッチ	
操作パネル	非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替スイッチ	

外観と寸法



F01/F02

特長

- ユニバーサルEコントローラをさらに小型化し、性能や拡張性を大きく進化した最新コントローラ
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ (一次電源電圧・安全規格が異なる地域においてはオプションのトランスユニットが必要です)

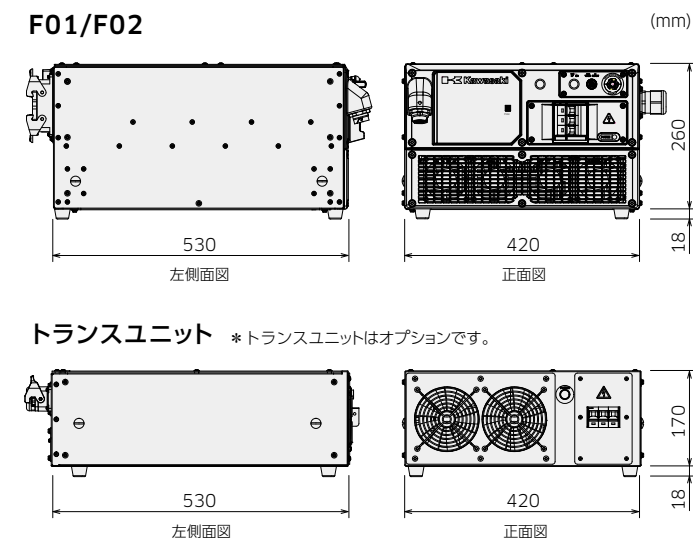


標準仕様

		F01	F02
寸法 (mm)		W420×D530×H278	
構造		全閉型 間接冷却方式 (IP54相当)	
制御軸数 (軸)		7	
メモリ容量 (MB)		16	
I/O信号	外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など	
	汎用入力 (点)	32	
	汎用出力 (点)	32	
ケーブル長	分離ハーネス (m)	5	
	ティーチペンダント (m)	5	
質量 (kg)		20	25
電源仕様		AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ	
		AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ	
		最大5.6kVA	最大7.5kVA
設置環境	周囲温度 (℃)	0 - 45	
	相対湿度 (%)	35 - 85 (結露なきこと)	
ティーチペンダント		タッチパネル付きカラー液晶表示、 非常停止スイッチ、ティーチロックスイッチ、 イネーブルスイッチ	
操作パネル		非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替スイッチ	

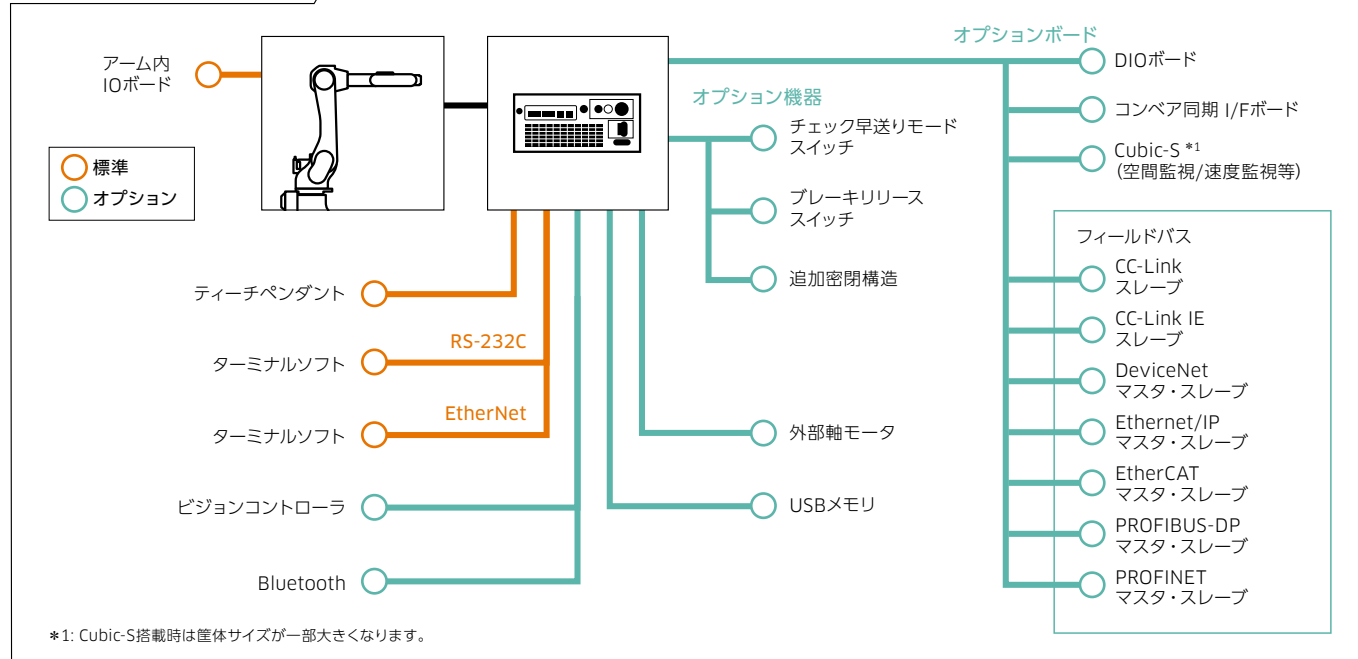
*1:200V単相接続はF01コントローラ対応機種のみ

外観と寸法



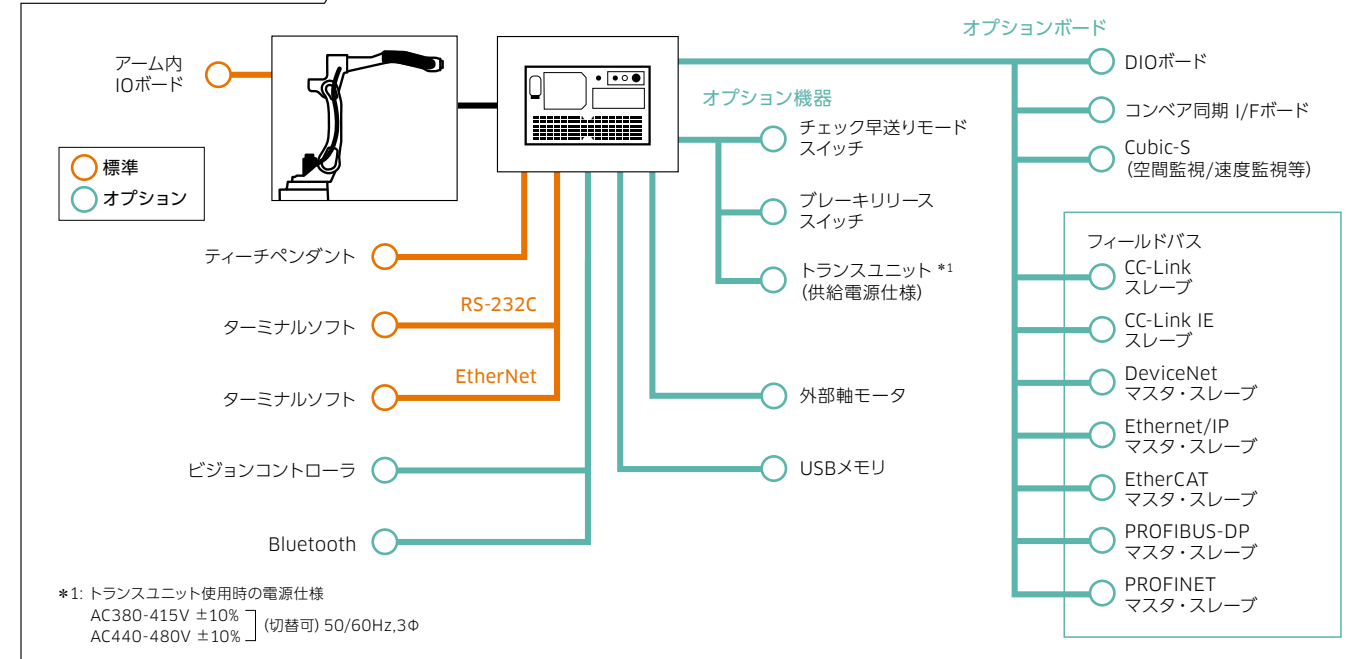
トランスユニット * トランスユニットはオプションです。

システム構成図



*1: Cubic-S搭載時は筐体サイズが一部大きくなります。

システム構成図



*1: トランスユニット使用時の電源仕様
AC380-415V ±10% (切替可) 50/60Hz、3Φ
AC440-480V ±10%