川崎重工业株式会社

机器人事业部

东京总部

〒105-8315　东京都港区海岸1丁目14-5
Tel：03-3435-2501　　Fax：03-3437-9880

明石工厂

〒673-8666　兵库县明石市川崎町1-1
Tel：078-921-2946　　Fax：078-923-6548

西神户工厂

〒651-2239　兵库县神户市西区栌谷町松本234
Tel：078-915-8247　　Fax：078-915-8239
http://robotics.kawasaki.com

川崎机器人（天津）有限公司

天津总公司
天津市经济技术开发区信环西路19号泰达服务外包产业园6号楼1/2F
邮编：300457
电话：400-922-2400　　传真：022-59831889
网址：https://kawasakirobotics.cn/

上海分公司
上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼733室
邮编：200051　　电话：021-22183066

广州分公司
广州市番禺区市莲路石碁村段80号同芯壹号智造城8栋15楼1501室
邮编：511400
电话：020-34818537　　传真：020-34818539

昆山技术中心
江苏省苏州市昆山市周市镇横新泾路7号
邮编：215337　　电话：0512-57936256

微信公众号　　抖音官方号

Simple and friendly
Kawasaki Robot

安全注意事项

- 使用 Kawasaki Robot时，请务必熟读操作手册和其他相关资料，正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人，如果用户希望将机器人进行特殊应用，而这样特殊应用对人体或设备可能会有危害时，请和我们联系，我们尽力帮助您。
- 请注意，在本产品介绍的很多照片中，并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置，在实际应用中必须配备。

明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证。

※本产品目录介绍的内容中，为了改良，可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同，请另行咨询。
※本产品目录介绍的产品中，包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品（或技术）。
在出口这些产品时，可能需要提供该法规定的出口许可证等，请予以注意。

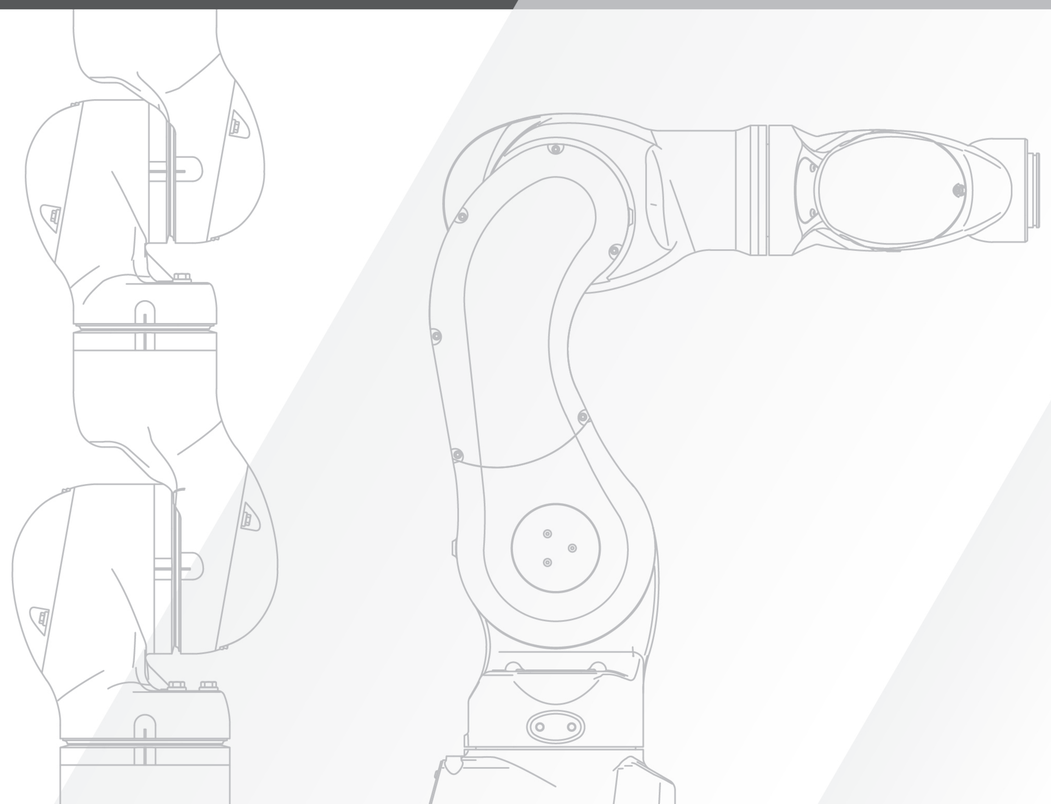
Cat. No. 3L2402 MAR.'24 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

Kawasaki Robot

医药机器人

中小型通用 3kg~80kg
大型通用 100kg~300kg
超大型通用 350kg~1500kg
协作
防爆喷涂/搬运
焊接/切割
码垛
医药
高速分拣
晶圆搬运



医药机器人

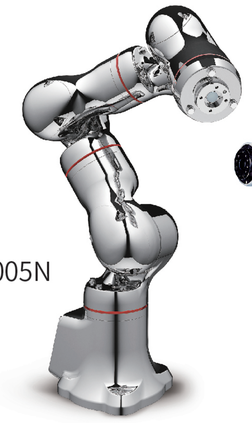
消除在药物研发、制药现场混入微生物的风险，保证作业者的安全，实现高效作业。
洁净度达到ISO Class5（Fed-Class100）。

MS 系列

全不锈钢结构，
可对应VHP（过氧化氢气体）
灭菌和碱性清洗液。

【应用用途】

医药



MS005N

特征

- 全不锈钢结构可对应VHP灭菌处理
- 零部件符合FDA （美国食品医药品局） 标准
- 无真空配管，洁净度可实现ISO等级5 （Fed等级100）
- 7轴构造，在狭窄的空间内也能灵活运动

MC 系列

手臂抗药液性高，表面经过涂层处理。
可对应VHP（过氧化氢气体）灭菌。

【应用用途】

医药

MC004N

特征

- 电缆软管内置
- 无真空配管，洁净度可实现ISO等级5
  （Fed等级100）
- 采用特殊密封材料，可对应VHP灭菌
  处理（MC004V）

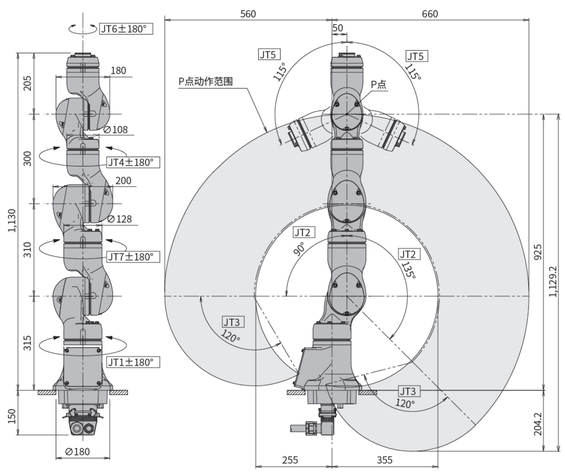
MS005N

标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度（轴）		7
最大负载能力（kg）		5
最大臂展（mm）		660
重复定位精度*1（mm）		±0.1
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+135 - −90
	手臂上下（JT3）	+120
	手腕旋转（JT4）	±180
	手腕弯曲（JT5）	±115
	手腕扭转（JT6）	±180
	手腕扭转（JT7）	±180
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	130
	手臂前后（JT2）	130
	手臂上下（JT3）	215
	手腕旋转（JT4）	300
	手腕弯曲（JT5）	300
	手腕扭转（JT6）	480
	手腕扭转（JT7）	215
允许扭矩（N・m）	手腕旋转（JT4）	17.0
	手腕弯曲（JT5）	17.0
	手腕扭转（JT6）	7.0
允许惯量（kg・m²）	手腕旋转（JT4）	0.9
	手腕弯曲（JT5）	0.9
	手腕扭转（JT6）	0.4
本体重量（kg）		50
安装方式		地面式、吊顶式
防护等级		等同于IP69K
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

(mm)



控制柜

F60

特征

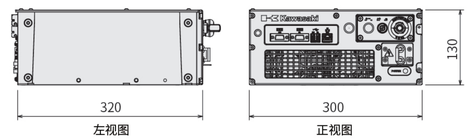
- 大幅小型化，可实现在19英寸机架上的收纳、堆叠
- 通过利用机器人动作时产生的再生能源和降低控制
  电路的消耗功率，为节能减排做出贡献

标准规格

尺寸（mm）		W300×D320×H130
结构		开放型 直接冷却方式(等同于IP20)
控制轴数（轴）		6
内存容量（MB）		16
I/O信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等
	通用输入（点）	16
	通用输出（点）	16
电缆长度	分离线缆 （m）	5
	示教器线缆 （m）	5
重量（kg）		16
电源规格		AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ
		最大2.0kVA
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85 （无结露）
示教器		彩色带液晶显示触摸屏、 紧急停止开关、示教锁开关、使能开关
操作面板		紧急停止开关、示教/ 重复切换开关

外观及尺寸

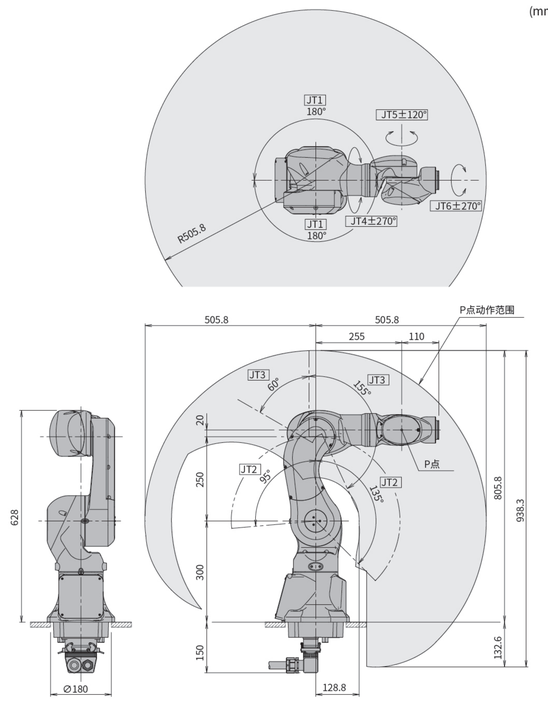
F60 (mm)



MC004N/MC004V

标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度（轴）		6
最大负载能力（kg）		4
最大臂展（mm）		505.8
重复定位精度*1（mm）		±0.05
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+135 - −95
	手臂上下（JT3）	+60 - −155
	手腕旋转（JT4）	±270
	手腕弯曲（JT5）	±120
	手腕扭转（JT6）	±270
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	200
	手臂前后（JT2）	180
	手臂上下（JT3）	225
	手腕旋转（JT4）	700
	手腕弯曲（JT5）	500
	手腕扭转（JT6）	350
允许扭矩（N・m）	手腕旋转（JT4）	8.5
	手腕弯曲（JT5）	8.5
	手腕扭转（JT6）	4.0
允许惯量（kg・m²）	手腕旋转（JT4）	0.2
	手腕弯曲（JT5）	0.2
	手腕扭转（JT6）	0.1
本体重量（kg）		25
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度（℃）	10 - 35
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级*2		手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP65
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1:符合ISO9283。
*2:使用配管内置和配线时，需要密封法兰面部分。

(mm)