

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 兵库县神户市西区栉谷町松本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

上海市长宁区虹桥路1438号古北国际财富中心二期3102 B单元
邮编: 200051 电话: 021-60193181

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: 0512-57936265



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,在本产品介绍中的很多照片中,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。

Kawasaki Robot

超大型通用机器人

中小型通用
3kg~80kg

大型通用
100kg~300kg

超大型通用
~1500kg

协作

防爆喷涂/搬运

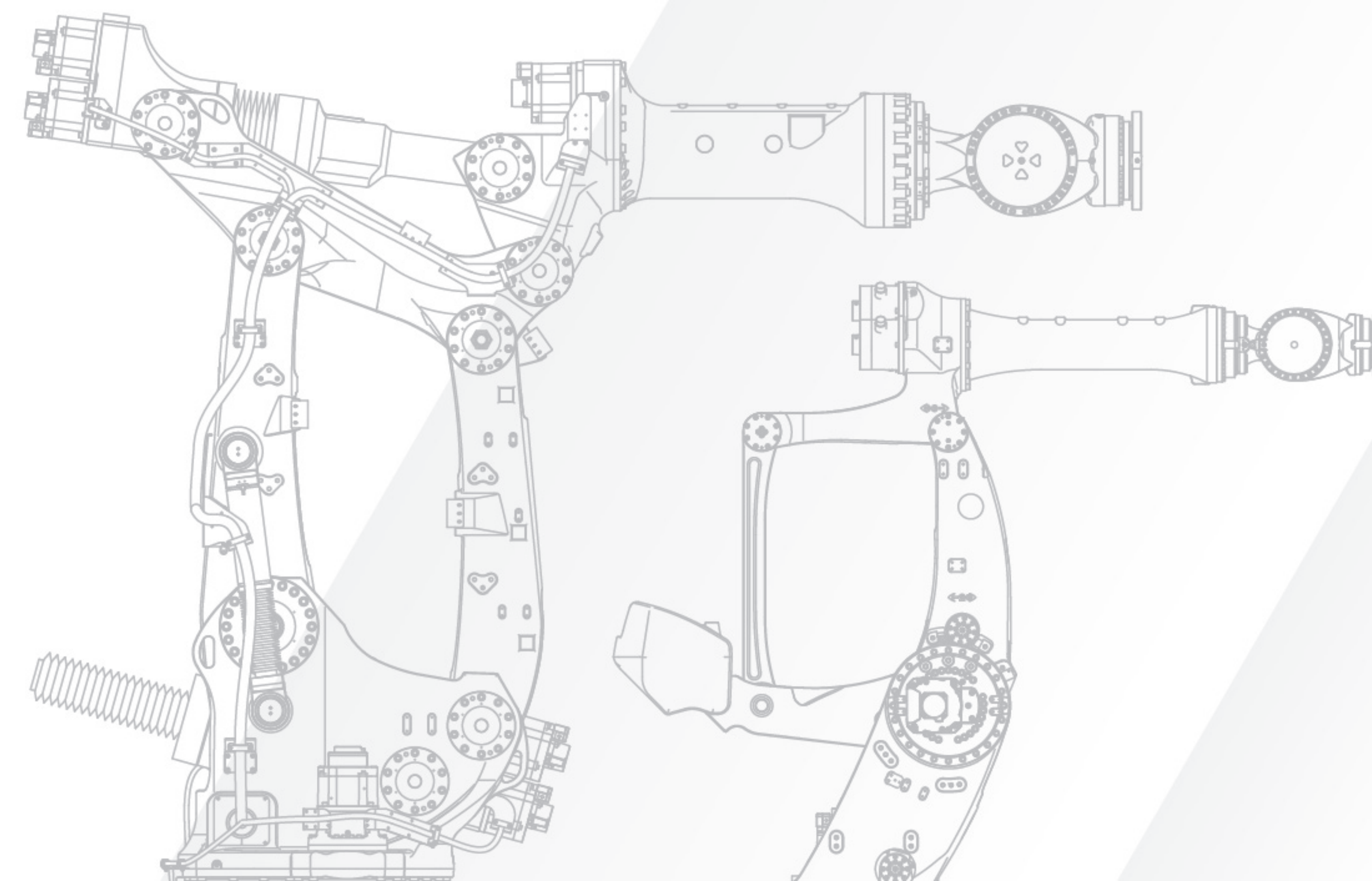
焊接/切割

码垛

医药

高速分拣

晶圆搬运



超大型通用机器人

超大型通用机器人的开发结合了川崎重工多年的技术和经验。可以用于汽车车身等重物的搬运。采用独特的结构，机身紧凑且拥有准确的定位精度，负载能力全面，可实现从最大到1500kg的广泛负载范围。

MX/MT 系列

JT3（手臂上下）采用独特的连杆结构。紧凑的机身，强大的负载能力，最高可承载700kg重物。



MXP 系列

兼具强大的负载能力和宽广的上下（垂直）方向动作范围。采用轻巧的机身设计、紧凑的机身布局，实现重物搬运。

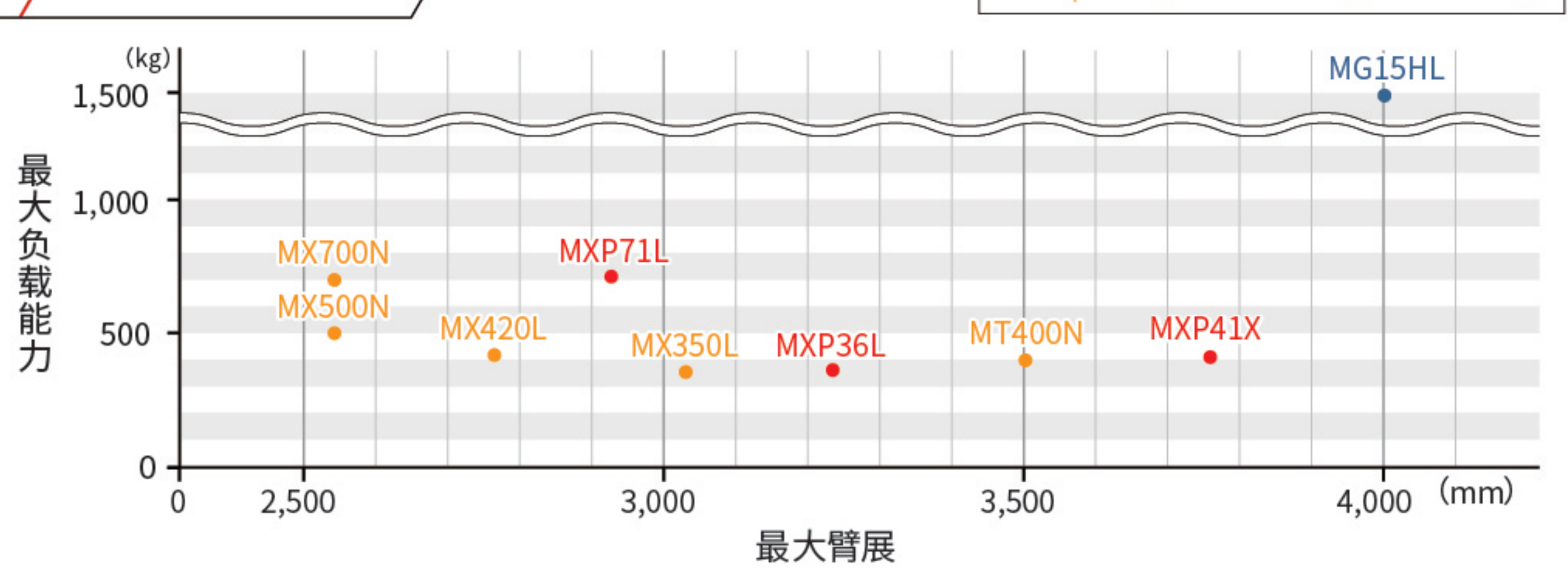


MG 系列

JT3（手臂上下）采用独特的混合连杆结构、滚珠丝杆及两个大型马达，实现了无配重的紧凑机身、广泛的动作范围和高刚性。可实现最大1500kg的搬运重量和精准的定位精度，适合重物搬运。



产品矩阵图



MX/MT 系列



特征

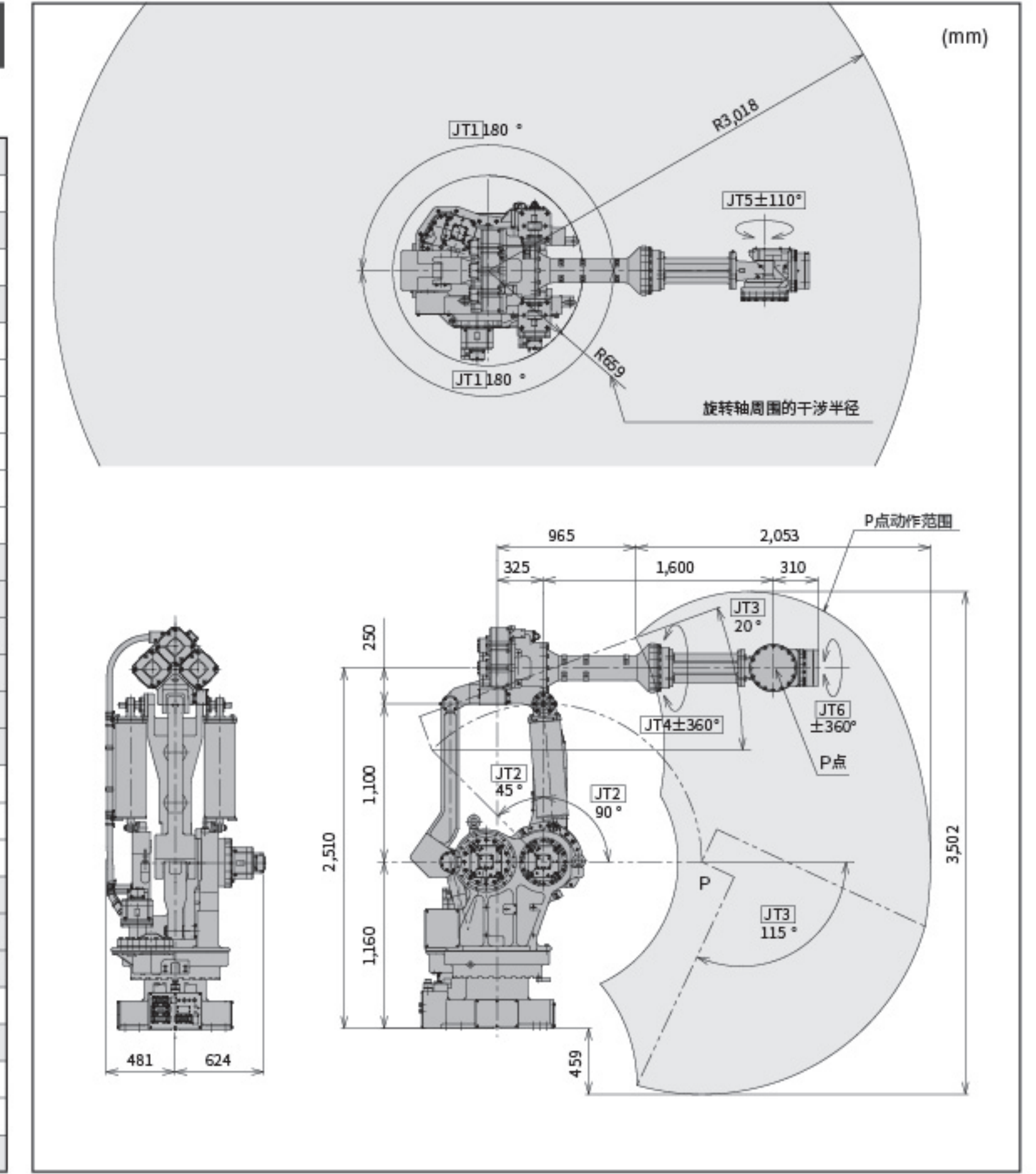
- 最大负载能力1500kg, 可搬运大型铸造品等重物
- 精准的重复定位精度, 可实现有力且精细的动作

MX350L

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)		350
最大臂展(mm)		3,018
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)	+90 - -45
	手臂上下(JT3)	+20 - -115
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±110
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	80
	手臂前后(JT2)	70
	手臂上下(JT3)	70
	手腕旋转(JT4)	80
	手腕弯曲(JT5)	80
	手腕扭转(JT6)	120
允许扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	2,740
	手腕弯曲(JT5)	2,740
	手腕扭转(JT6)	1,960
允许惯量(kg·m ²)	手腕旋转(JT4)	400
	手腕弯曲(JT5)	400
	手腕扭转(JT6)	259
本体重量(kg)	2,800	
安装方式	地面式	
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E04/12kVA	

*1: 符合ISO9283。

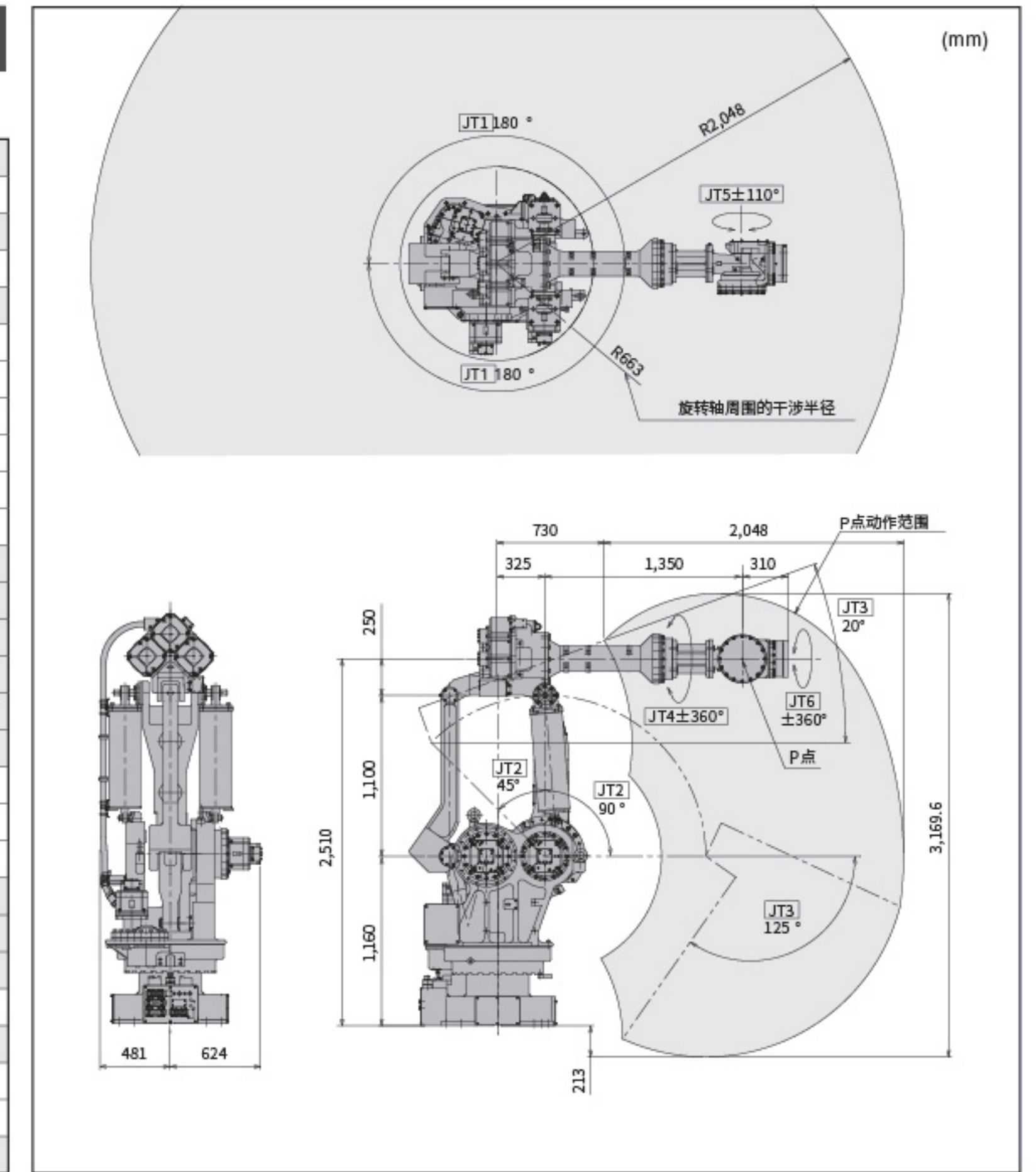


MX420L

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)		420
最大臂展(mm)		2,778
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)	+90 - -45
	手臂上下(JT3)	+20 - -125
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±110
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	80
	手臂前后(JT2)	70
	手臂上下(JT3)	70
	手腕旋转(JT4)	80
	手腕弯曲(JT5)	80
	手腕扭转(JT6)	120
允许扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	3,290
	手腕弯曲(JT5)	3,290
	手腕扭转(JT6)	1,960
允许惯量(kg·m ²)	手腕旋转(JT4)	400
	手腕弯曲(JT5)	400
	手腕扭转(JT6)	259
本体重量(kg)	2,800	
安装方式	地面式	
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E04/12kVA	

*1: 符合ISO9283。

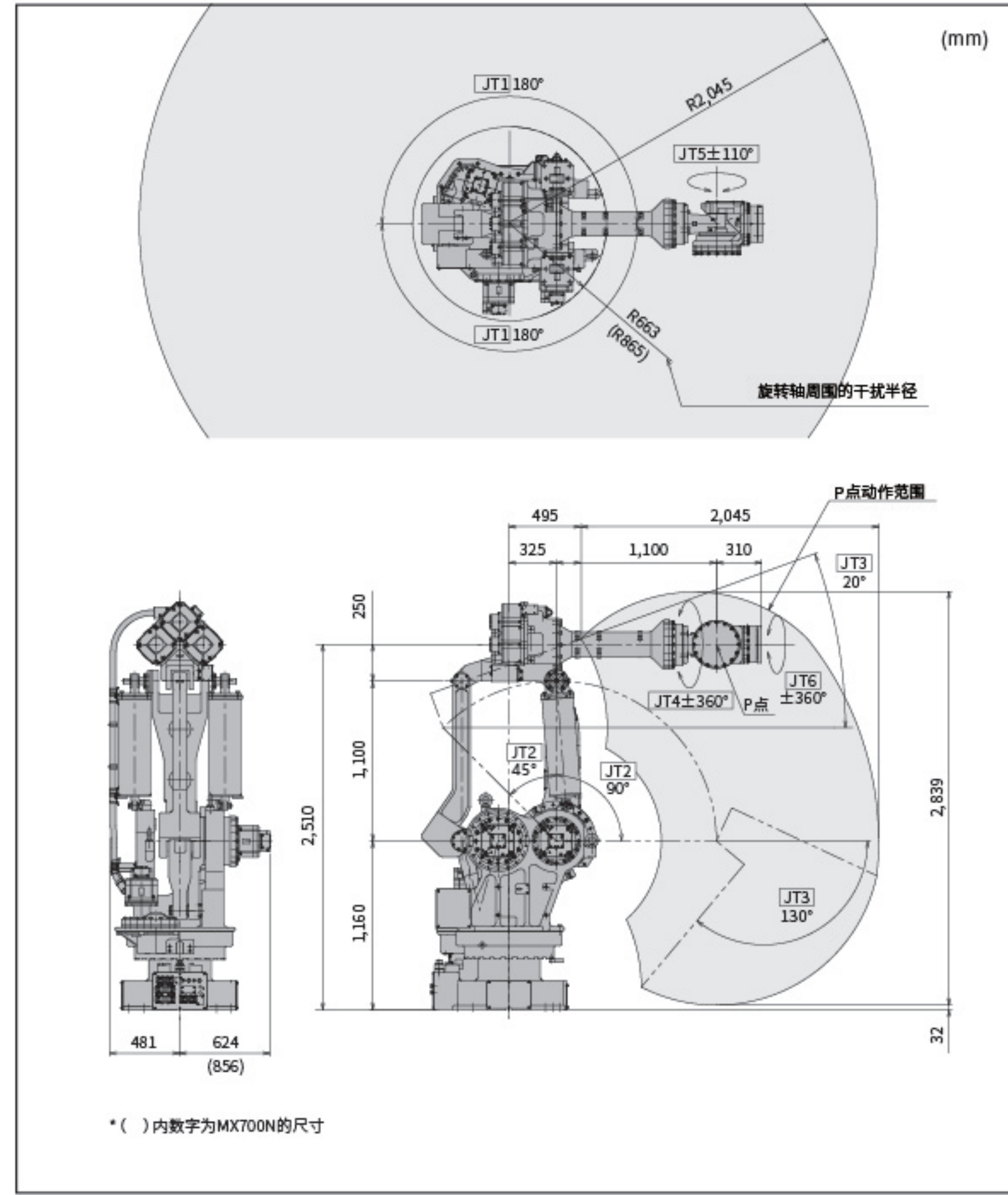


- 以机器人上下（垂直方向）为代表，实现了宽广的动作范围，可对应广泛的布局
- 通过将平衡气缸内置于机身手臂内，实现紧凑机身



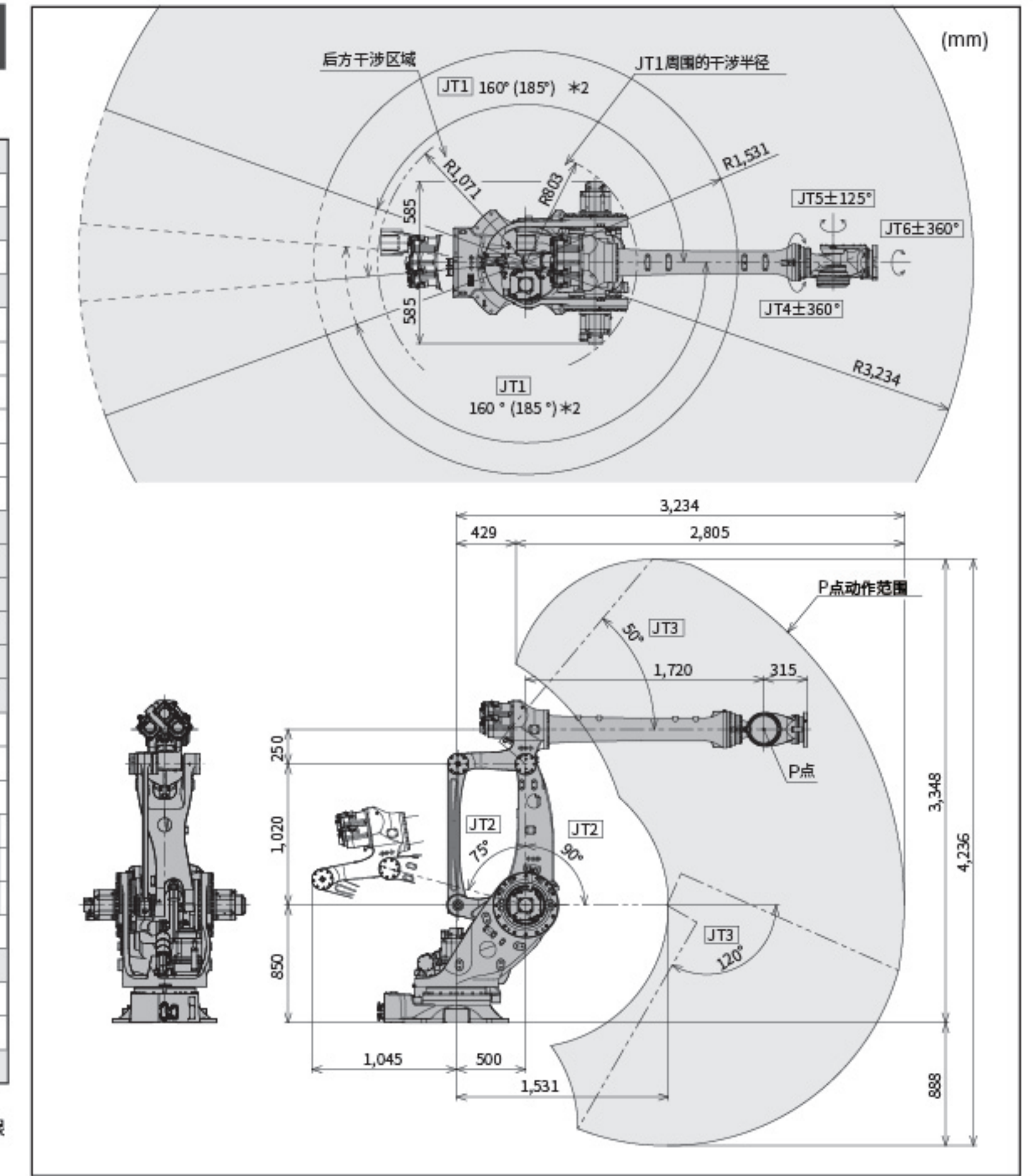
MX500N/MX700N

标准规格		垂直多关节
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		500/700
最大臂展(mm)		2,540
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)	+90 - -45
	手臂上下(JT3)	+20 - -130
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±110
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	80/65
	手臂前后(JT2)	70/50
	手臂上下(JT3)	70/45
	手腕旋转(JT4)	80/50
	手腕弯曲(JT5)	80/50
	手腕扭转(JT6)	120/95
允许扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	3,920/5,488
	手腕弯曲(JT5)	3,920/5,488
	手腕扭转(JT6)	1,960/2,744
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转(JT4)	400/600
	手腕弯曲(JT5)	400/600
	手腕扭转(JT6)	259/388
本体重量(kg)		2,750/2,860
安装方式		地面式
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量		E04/12kVA



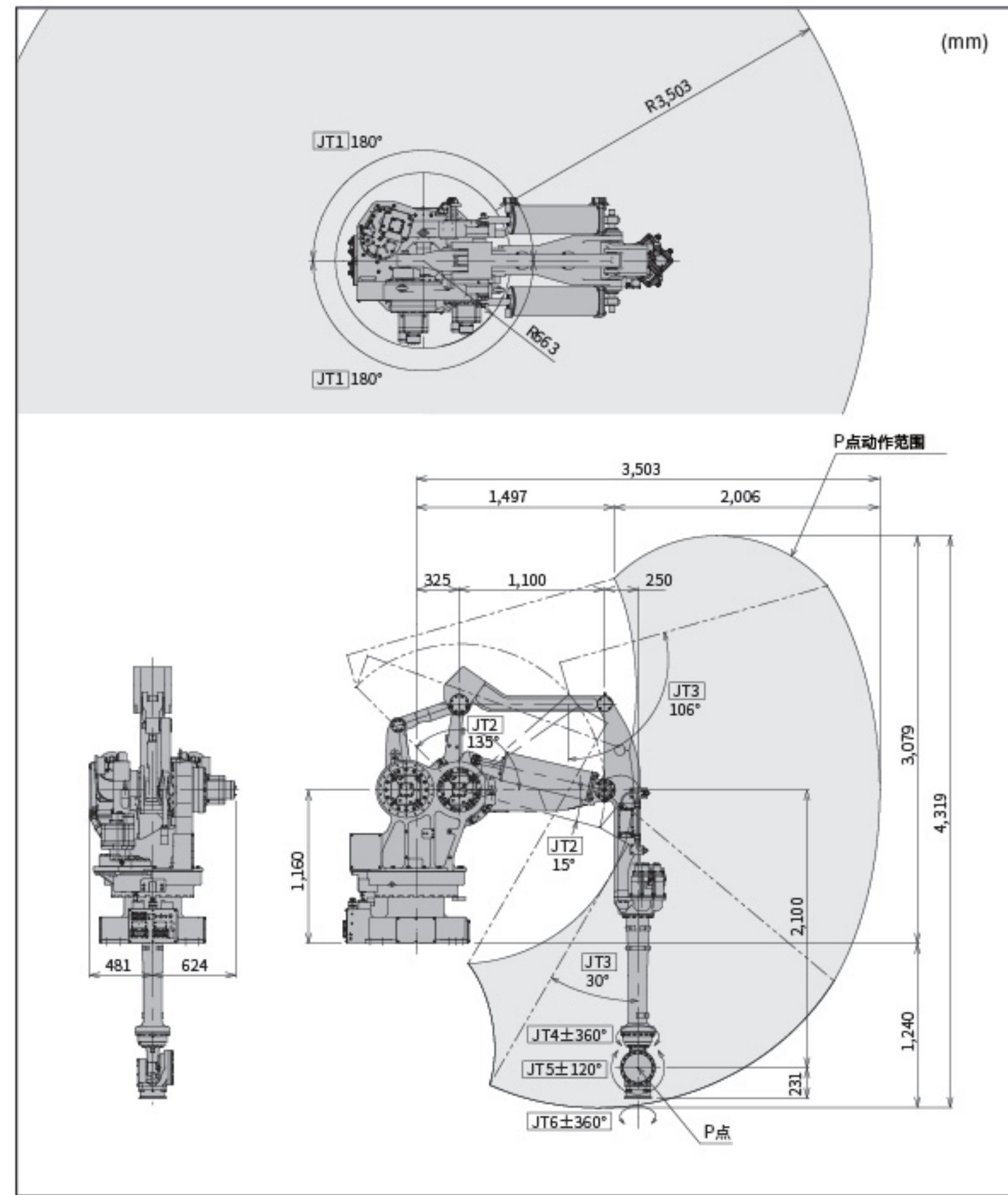
MXP36L

标准规格		垂直多关节
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		360
最大臂展(mm)		3,234
重复定位精度*1(mm)		±0.08
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±160(±185)*2
	手臂前后(JT2)	+90 - -75
	手臂上下(JT3)	+50 - -120
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±125
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	100
	手臂前后(JT2)	86
	手臂上下(JT3)	86
	手腕旋转(JT4)	105
	手腕弯曲(JT5)	105
	手腕扭转(JT6)	165
允许扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	2,300
	手腕弯曲(JT5)	2,300
	手腕扭转(JT6)	1,300
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转(JT4)	350
	手腕弯曲(JT5)	350
	手腕扭转(JT6)	230
本体重量(kg)		1,550
安装方式		地面式
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA



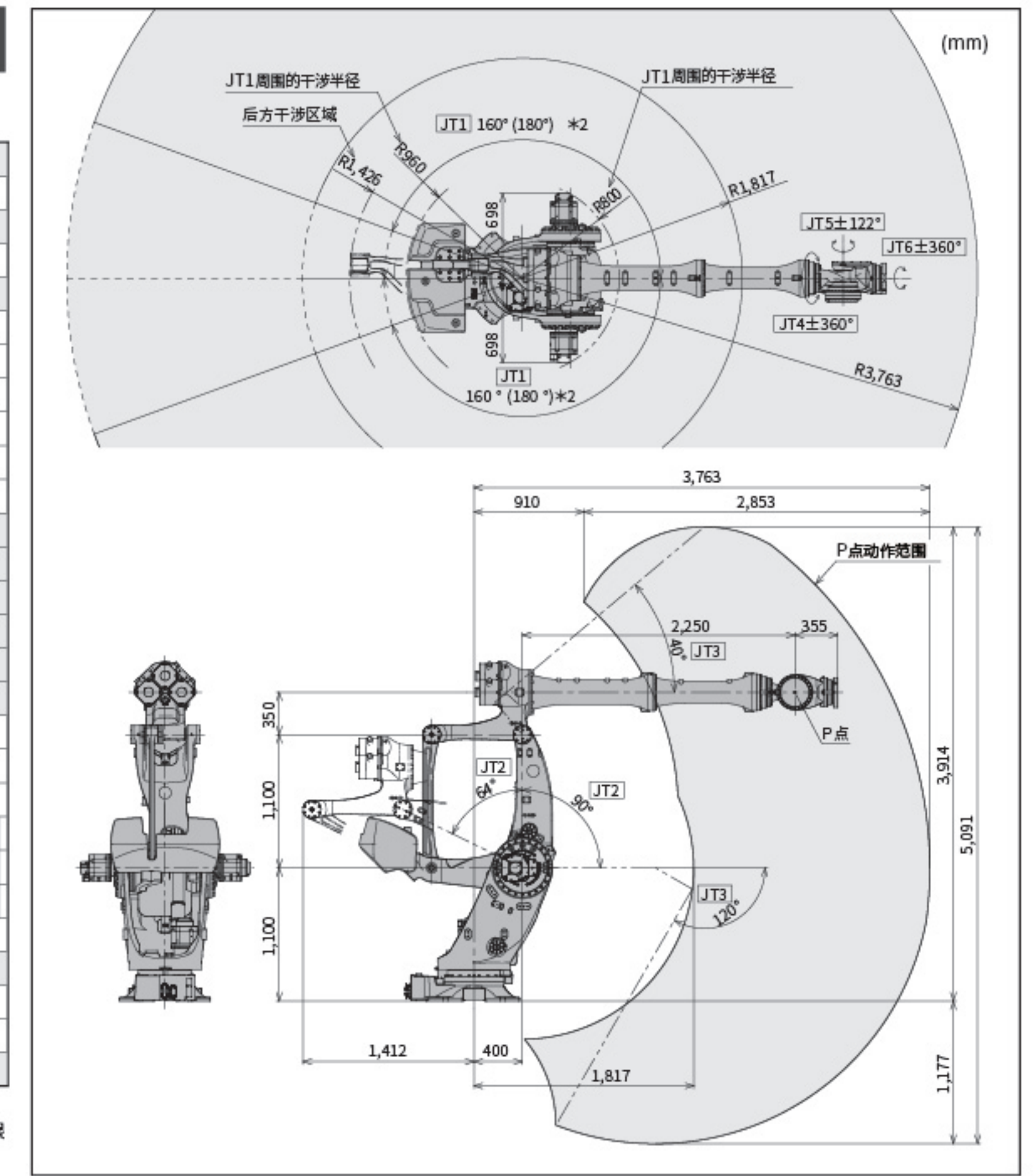
MT400N

标准规格		垂直多关节
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		400
最大臂展(mm)		3,503
重复定位精度*1(mm)		±0.5
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±180
	手臂前后(JT2)	+15 - -135
	手臂上下(JT3)	+106 - -30
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±120
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	80
	手臂前后(JT2)	70
	手臂上下(JT3)	70
	手腕旋转(JT4)	70
	手腕弯曲(JT5)	70
	手腕扭转(JT6)	130
允许扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	2,150
	手腕弯曲(JT5)	2,150
	手腕扭转(JT6)	980
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转(JT4)	200
	手腕弯曲(JT5)	200
	手腕扭转(JT6)	147
本体重量(kg)		2,600
安装方式		支架式
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA



MXP41X

标准规格		垂直多关节
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		410
最大臂展(mm)		3,763
重复定位精度*1(mm)		±0.12
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±160(±180)*2
	手臂前后(JT2)	+90 - -64
	手臂上下(JT3)	+40 - -120
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±122
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	82
	手臂前后(JT2)	70
	手臂上下(JT3)	70
	手腕旋转(JT4)	110
	手腕弯曲(JT5)	110
	手腕扭转(JT6)	160
允许扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	3,000
	手腕弯曲(JT5)	3,000
	手腕扭转(JT6)	1,900
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转(JT4)	390
	手腕弯曲(JT5)	390
	手腕扭转(JT6)	250
本体重量(kg)		2,800
安装方式		地面式
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量		F04/12kVA

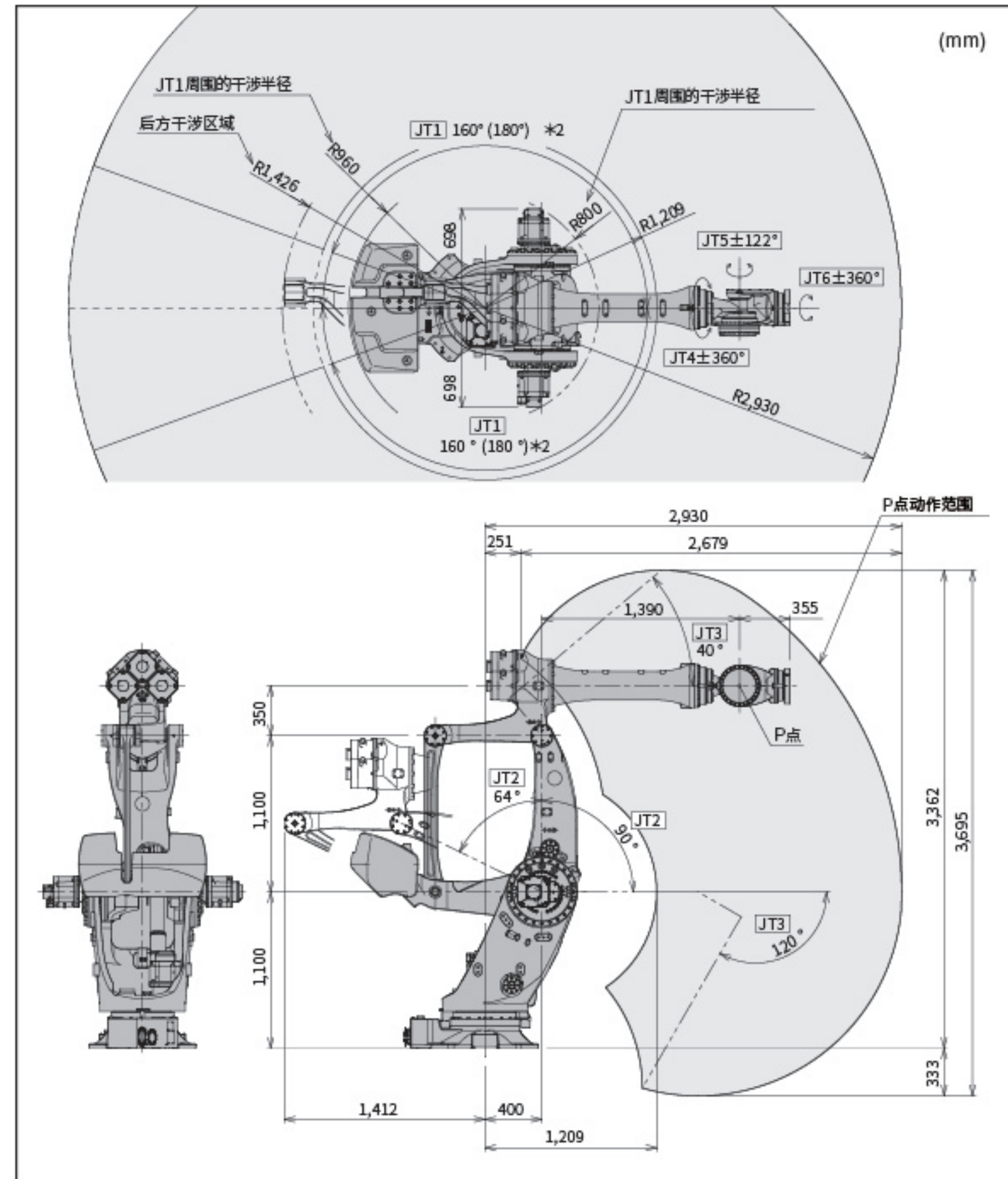


MXP71L

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)	710	
最大臂展(mm)	2,930	
重复定位精度*1(mm)	±0.08	
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±160(±180)*2
	手臂前后(JT2)	+90 - -64
	手臂上下(JT3)	+40 - -120
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±122
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	82
	手臂前后(JT2)	70
	手臂上下(JT3)	70
	手腕旋转(JT4)	90
	手腕弯曲(JT5)	90
	手腕扭转(JT6)	160
允许扭矩(N·m)	手臂旋转(JT4)	3,700
	手腕弯曲(JT5)	3,700
	手腕扭转(JT6)	1,900
允许惯量(kg·m²)	手臂旋转(JT4)	500
	手腕弯曲(JT5)	500
	手腕扭转(JT6)	250
本体重量(kg)	2,750	
安装方式	地面式	
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	F04/12kVA	

*1:符合ISO9283。
*2:在JT1中使用+160°+180°或-160°-180°的动作范围时,需要选配限位器。此外,此时总动作范围最大限制为320度。其他详细情况请另行咨询本公司。
*3:表格中的值为最大值,根据负载和动作范围等条件而异。



特征

- 最大负载能力1500kg,可搬运大型铸造品等重物
- 精准的重定位精度,可实现有力且精细的动作
- 无配重的紧凑机身能实现广泛的动作范围和高刚性

F02/F04

特征

- 一款在通用型E控制柜基础上进一步小型化、性能和扩展性大幅提升的新型控制柜
- 全球通用型控制柜(一次电源电压和安全规格不同的地区请选配变压器使用)

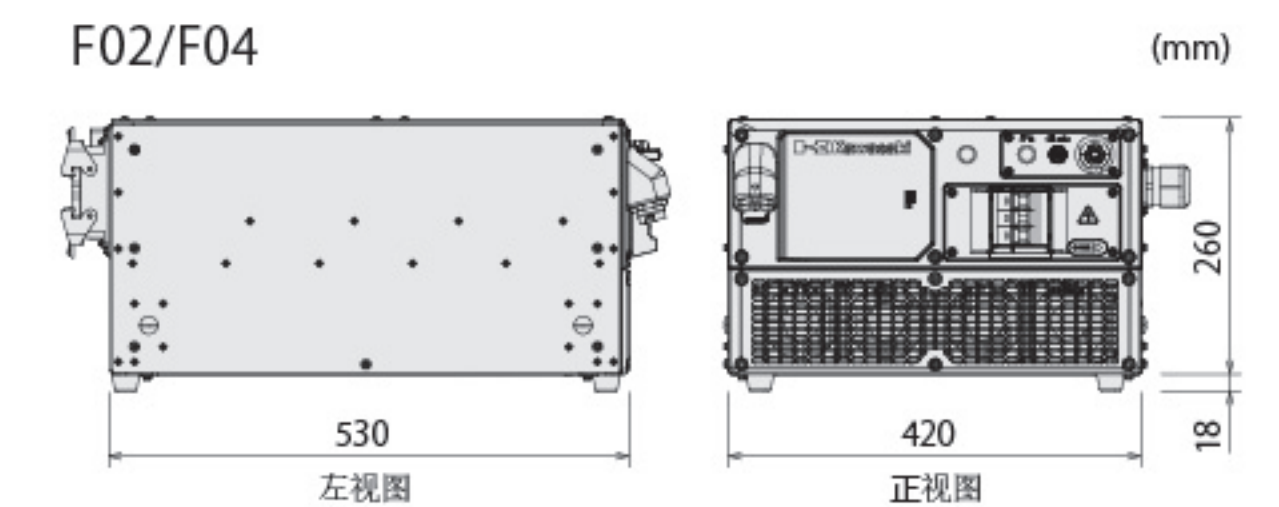


标准规格

尺寸(mm)	W420×D530×H278	
结构	密闭型间接冷却方式(等同于IP54)	
控制轴数(轴)	7	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)	32
电缆长度	分离线缆(m)	5
	示教器(m)	5
重量(kg)	25	
电源	AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ	AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ*1
	最大7.5kVA	最大12kVA
安装环境	周围温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
示教器	彩色液晶显示触摸屏、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	

*1: 200V 单相连接仅支持部分机型。

外观及尺寸



MG 系列

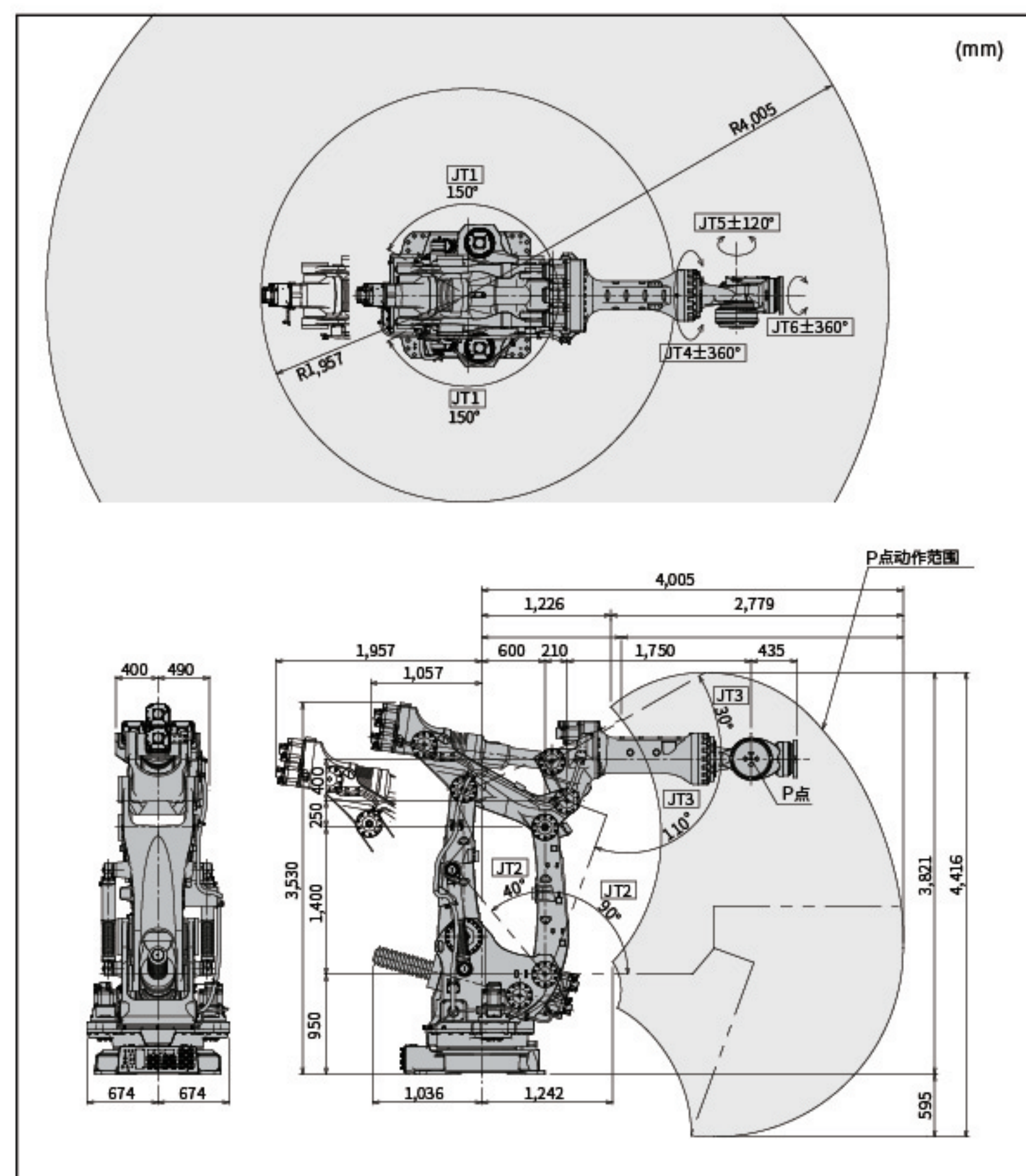
【应用用途】 搬运 上下料

MG15HL

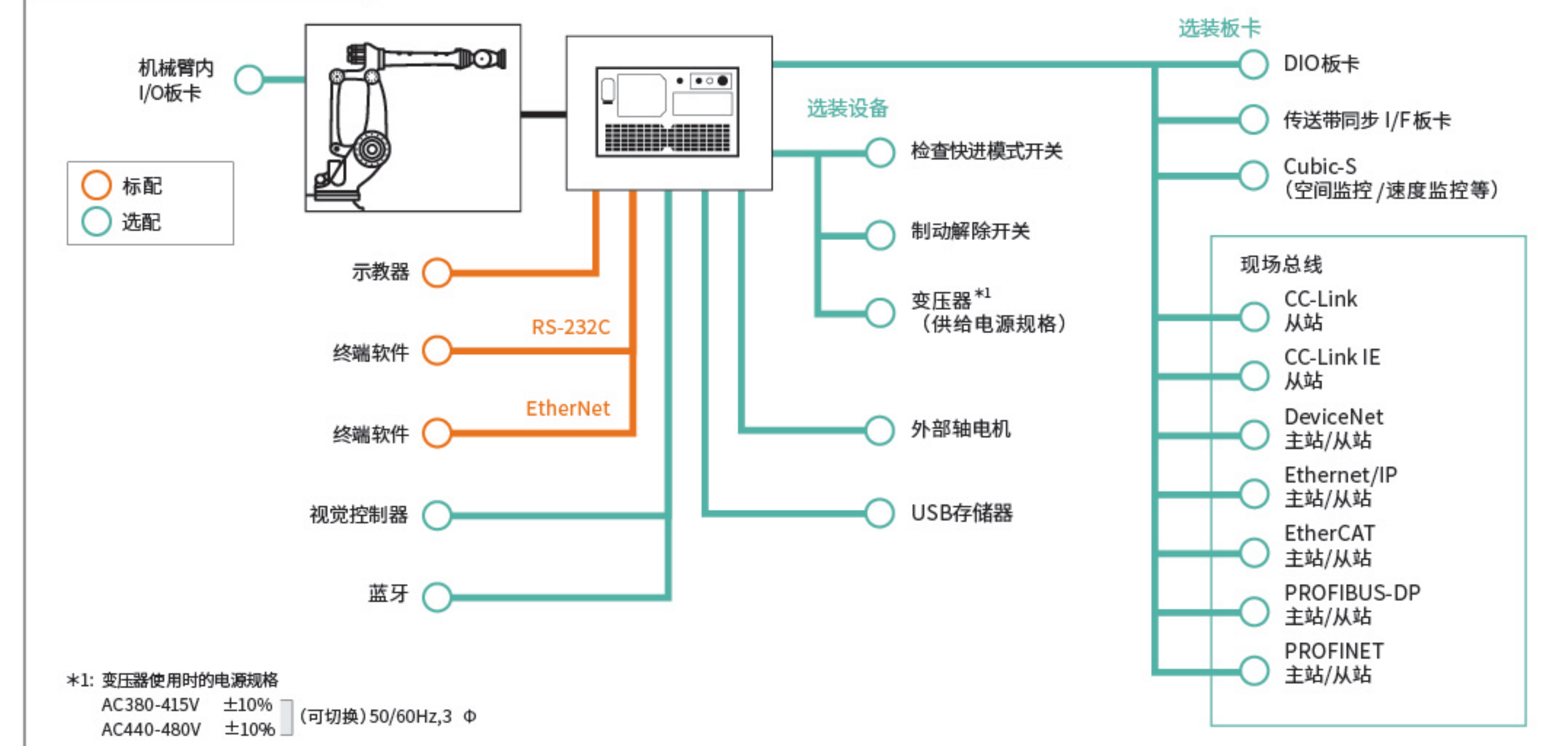
标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度(轴)	6	
最大负载能力(kg)	1,500	
最大臂展(mm)	4,005	
重复定位精度*1(mm)	±0.1	
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±150
	手臂前后(JT2)	+90 - -40
	手臂上下(JT3)	+30 - -110*2
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕弯曲(JT5)	±120
	手腕扭转(JT6)	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	65
	手臂前后(JT2)	33.5
	手臂上下(JT3)	37.5
	手腕旋转(JT4)	36
	手腕弯曲(JT5)	36
	手腕扭转(JT6)	80
允许扭矩(N·m)	手臂旋转(JT4)	15,000
	手腕弯曲(JT5)	15,000
	手腕扭转(JT6)	4,410
允许惯量(kg·m²)	手臂旋转(JT4)	2,250
	手腕弯曲(JT5)	2,250
	手腕扭转(JT6)	1,200
本体重量(kg)	6,550	
安装方式	地面式	
安装环境	环境温度(°C)	0 - 45
	相对湿度(%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E58/15kVA	

*1:符合ISO9283。
*2:最大动作范围根据负载重量、负载扭矩而异。
*3:表中的数值为最大值,根据负载和动作范围等条件而异。



系统构成图



*1: 变压器使用时的电源规格
AC380-415V ±10%
AC440-480V ±10% (可切换) 50/60Hz, 3 Φ

E02/E04

特征

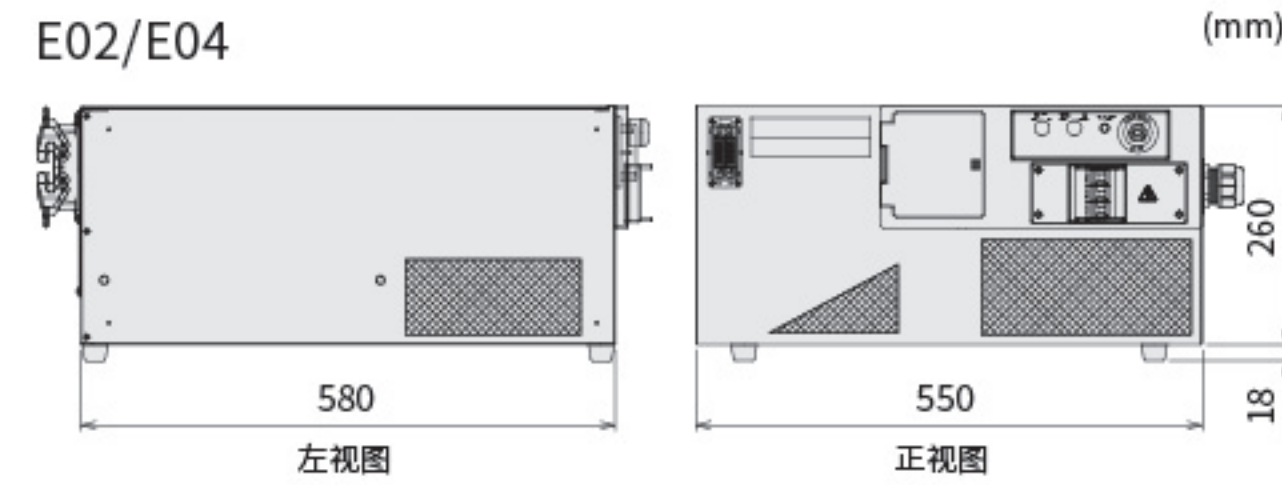
- 全球通用型控制柜
- 比以往的控制柜更小, 更高性能



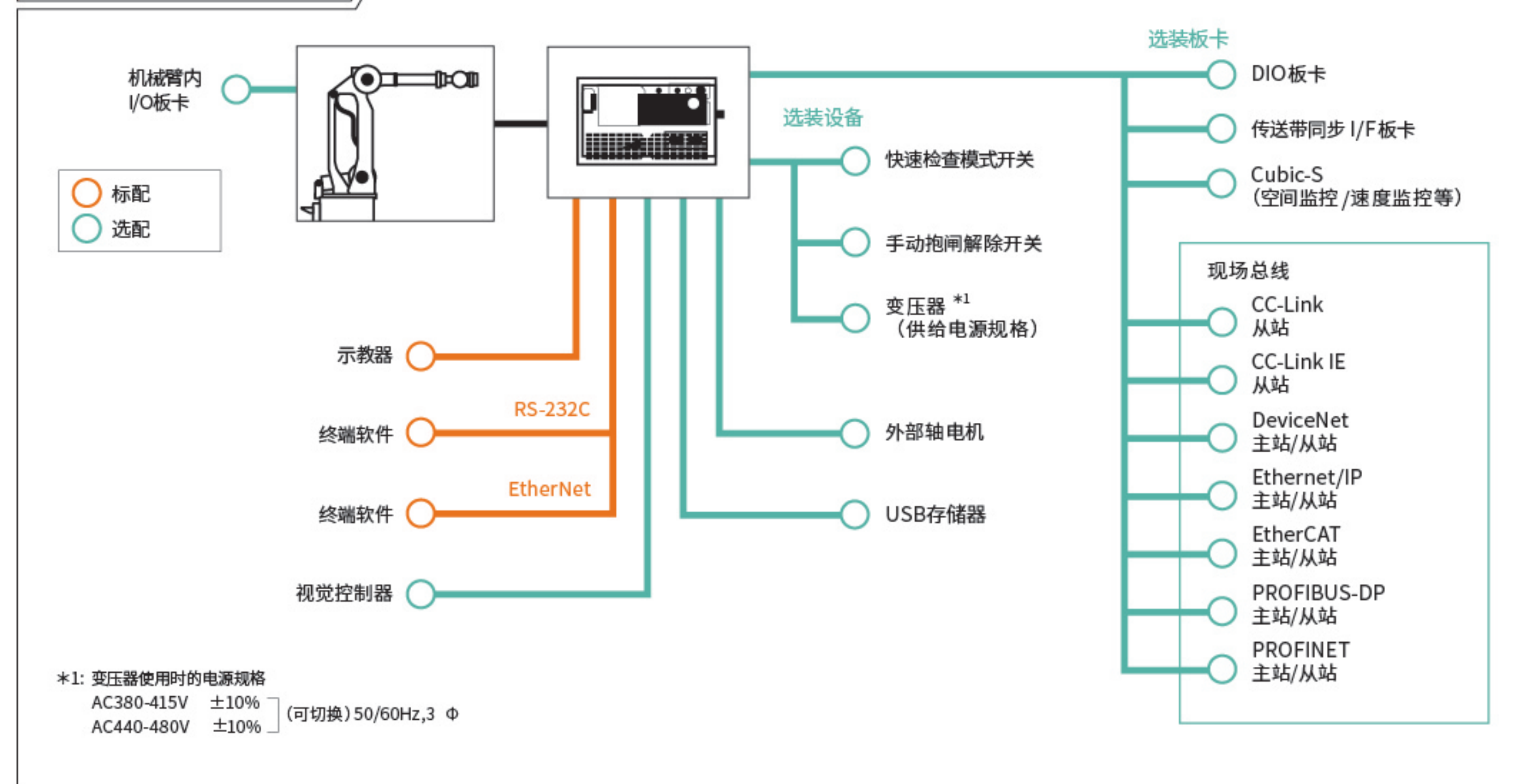
标准规格

	E01	E02
尺寸 (mm)	W550×D580×H278	
结构	密闭型 间接冷却方式	
控制轴数 (轴)	7	5
内存容量 (MB)	8	
外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
I/O 信号	通用输入 (点)	32
	通用输出 (点)	32
电缆长度	分离线缆 (m)	5
	示教器 (m)	5
重量 (kg)	40	
电源规格	AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ 最大7.5kVA	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器	TFT彩色液晶显示触摸屏、 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



系统构成图



E58

特征

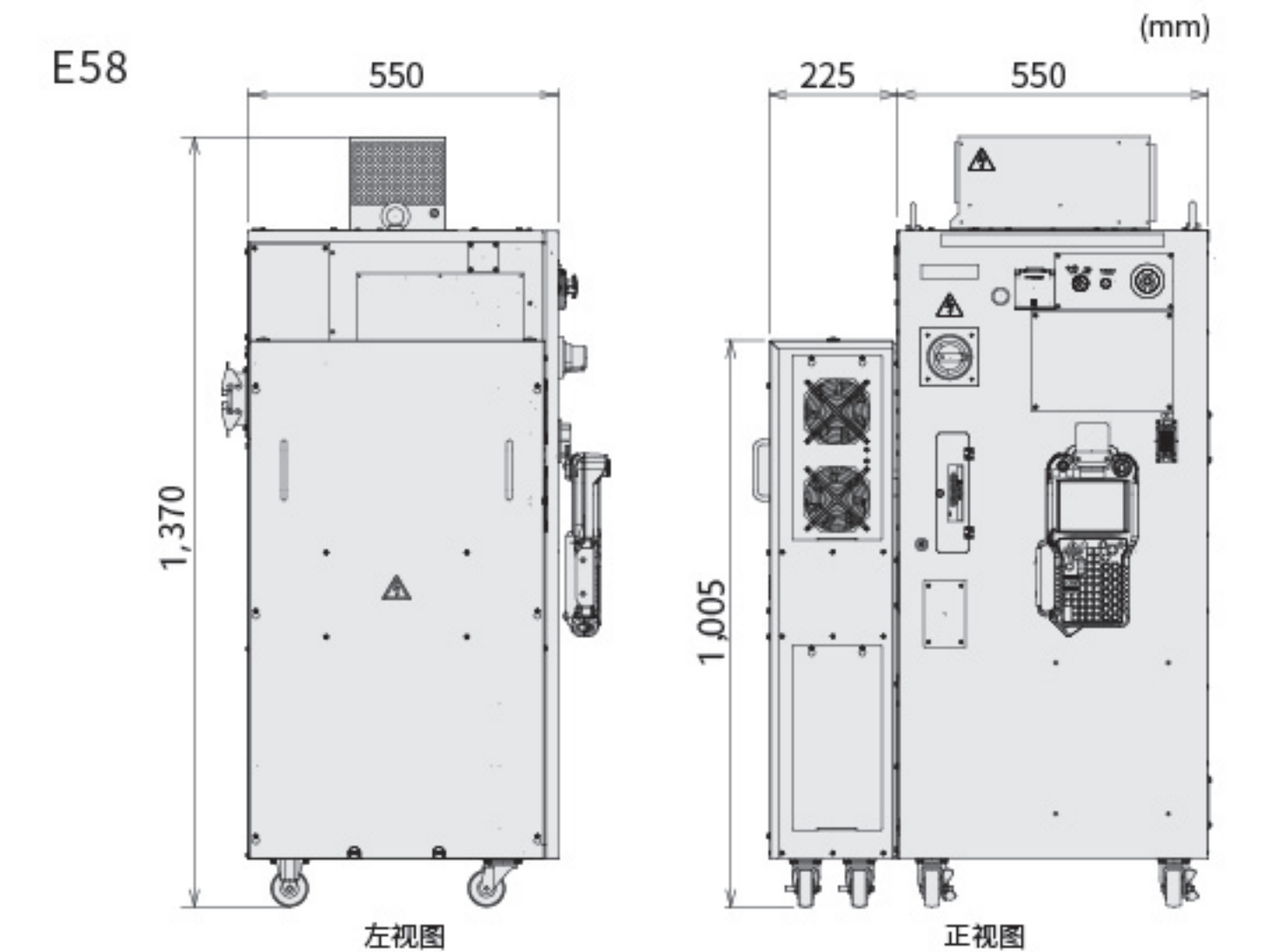
- 适用于超大型通用机器人MG系列
- 可对应各国的主电源电压, 全世界规格统一



标准规格

尺寸 (mm)	W775×D550×H1,370	
结构	密闭型 间接冷却方式	
控制轴数 (轴)	9	
内存容量 (MB)	8	
外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
I/O 信号	通用输入 (点)	32
	通用输出 (点)	32
电缆长度	分离线缆 (m)	5
	示教器 (m)	5
重量 (kg)	165	
电源规格	日本	AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ
	欧洲 (亚洲)	AC380 - AC415V ± 10%、50/60Hz、3Φ
	北美	AC440 - AC480V ± 10%、60Hz、3Φ
	最大15kVA	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器	TFT彩色液晶显示触摸屏、 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



系统构成图

