

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

西神戸工厂
〒651-2239 兵库县神戸市西区栢谷町松本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3102B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

焊接/切割机器人

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

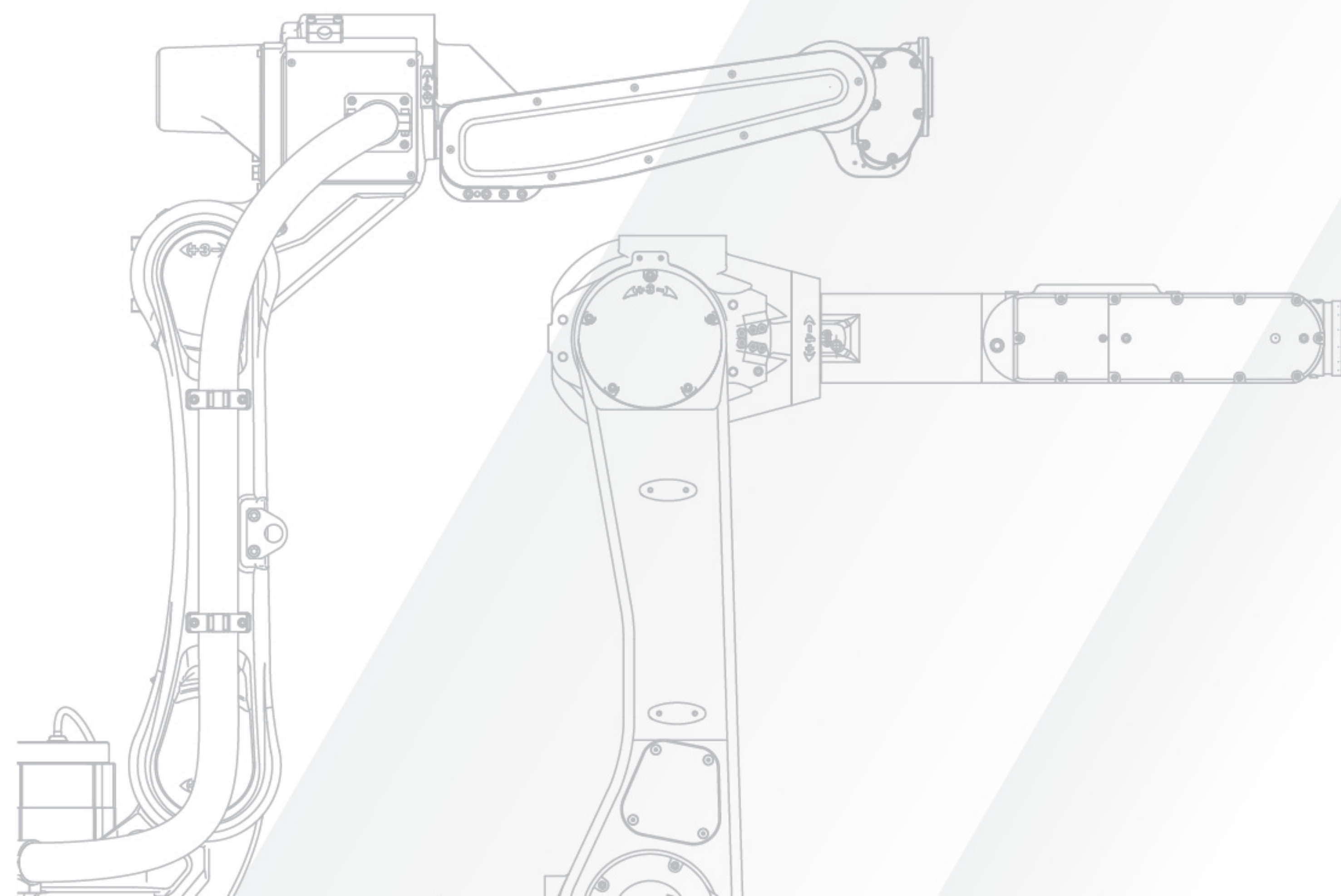
焊接/切割

码垛

医药

高速分拣

晶圆搬运



焊接/切割机器人

川崎重工的焊接/切割机器人将Simple and friendly的理念具体呈现出来。
用一根电缆即可连接焊机和机器人，集成度提升。
可提供丰富的选配件（软件、硬件），进一步提高作业质量。

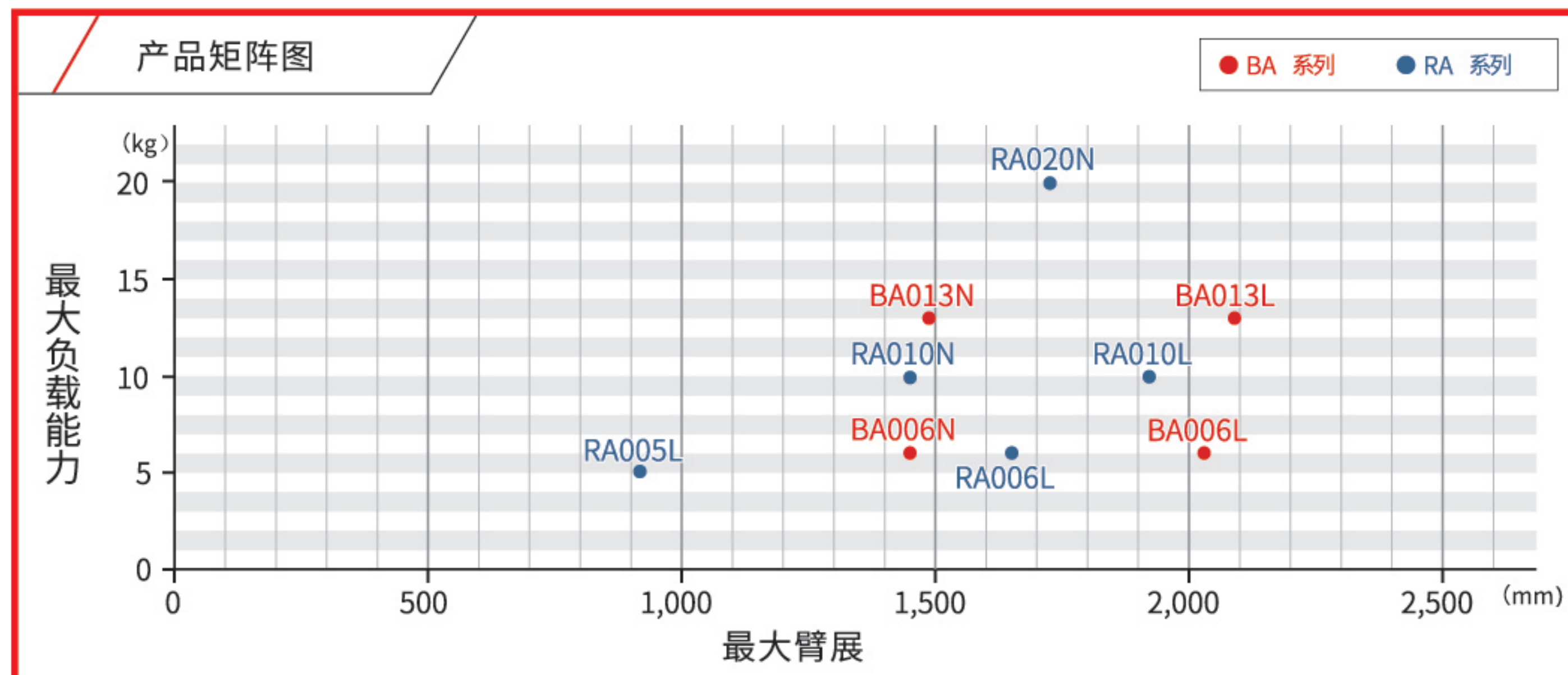
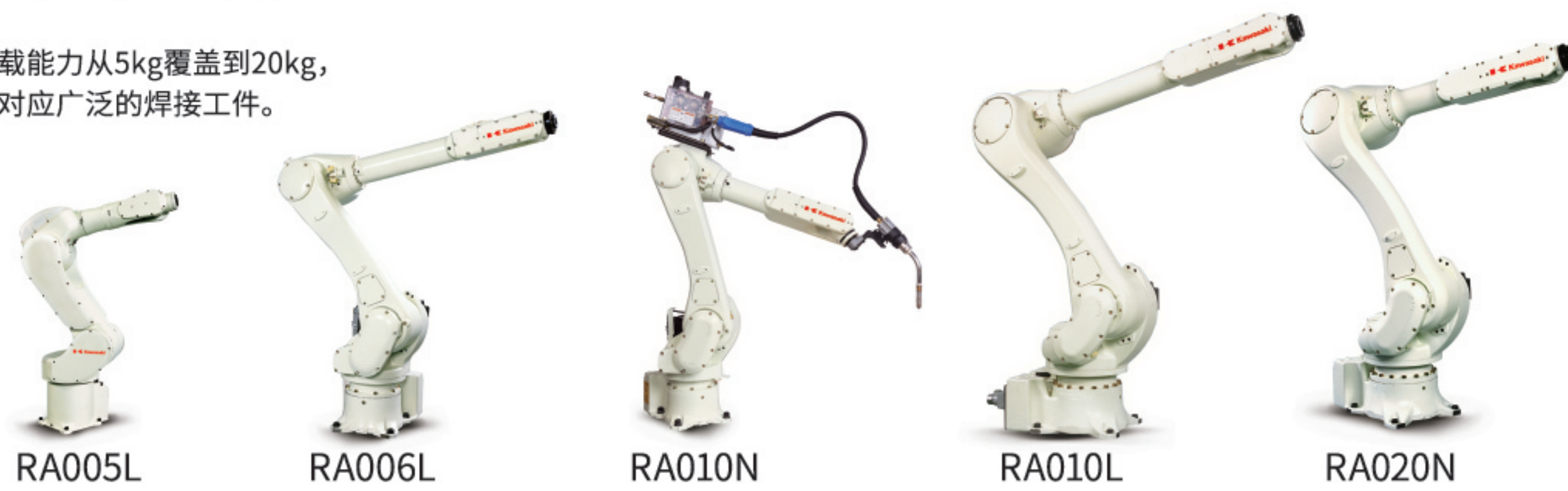
BA 系列

可以在中空手腕内置软管和电缆。
不与周边装置干涉，
可减少离线示教的研讨时间。



RA 系列

负载能力从5kg覆盖到20kg，
可对应广泛的焊接工件。



BA 系列



特征

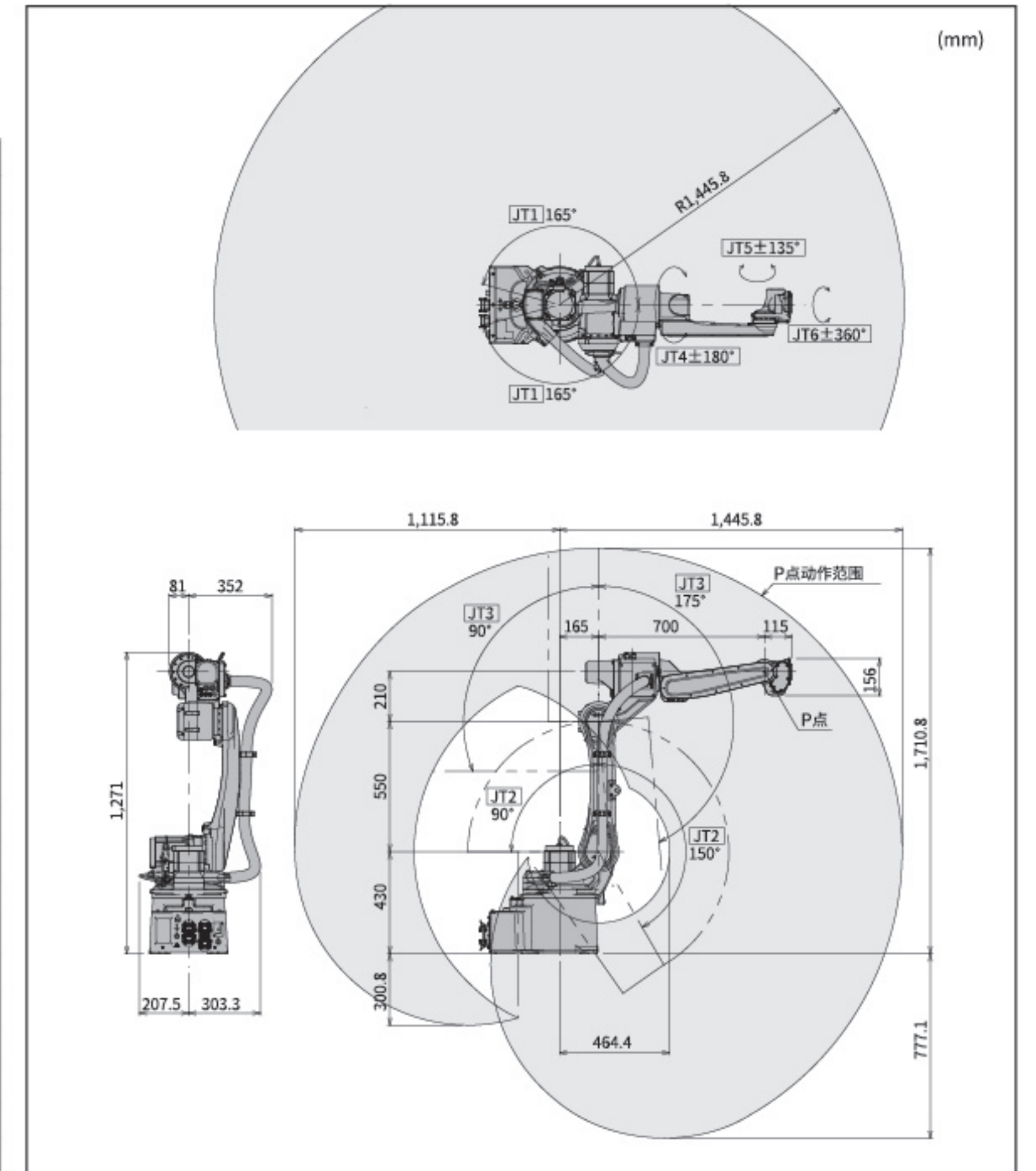
- 焊接电缆内置
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人

BA006N

标准规格

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)		6
最大臂展 (mm)		1,445
重复定位精度*1 (mm)		± 0.06
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 165
	手臂前后 (JT2)	+150 - -90
	手臂上下 (JT3)	+90 - -175
	手腕旋转 (JT4)	± 180
	手腕弯曲 (JT5)	± 135
	手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	240
	手臂前后 (JT2)	240
	手臂上下 (JT3)	220
	手腕旋转 (JT4)	430
	手腕弯曲 (JT5)	430
	手腕扭转 (JT6)	650
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12
	手腕弯曲 (JT5)	12
	手腕扭转 (JT6)	3.75
允许惯量 (kg·m ²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.07
本体重量 (kg)		150
安装方式		地面式、吊顶式
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		F60/2.0kVA、E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283.

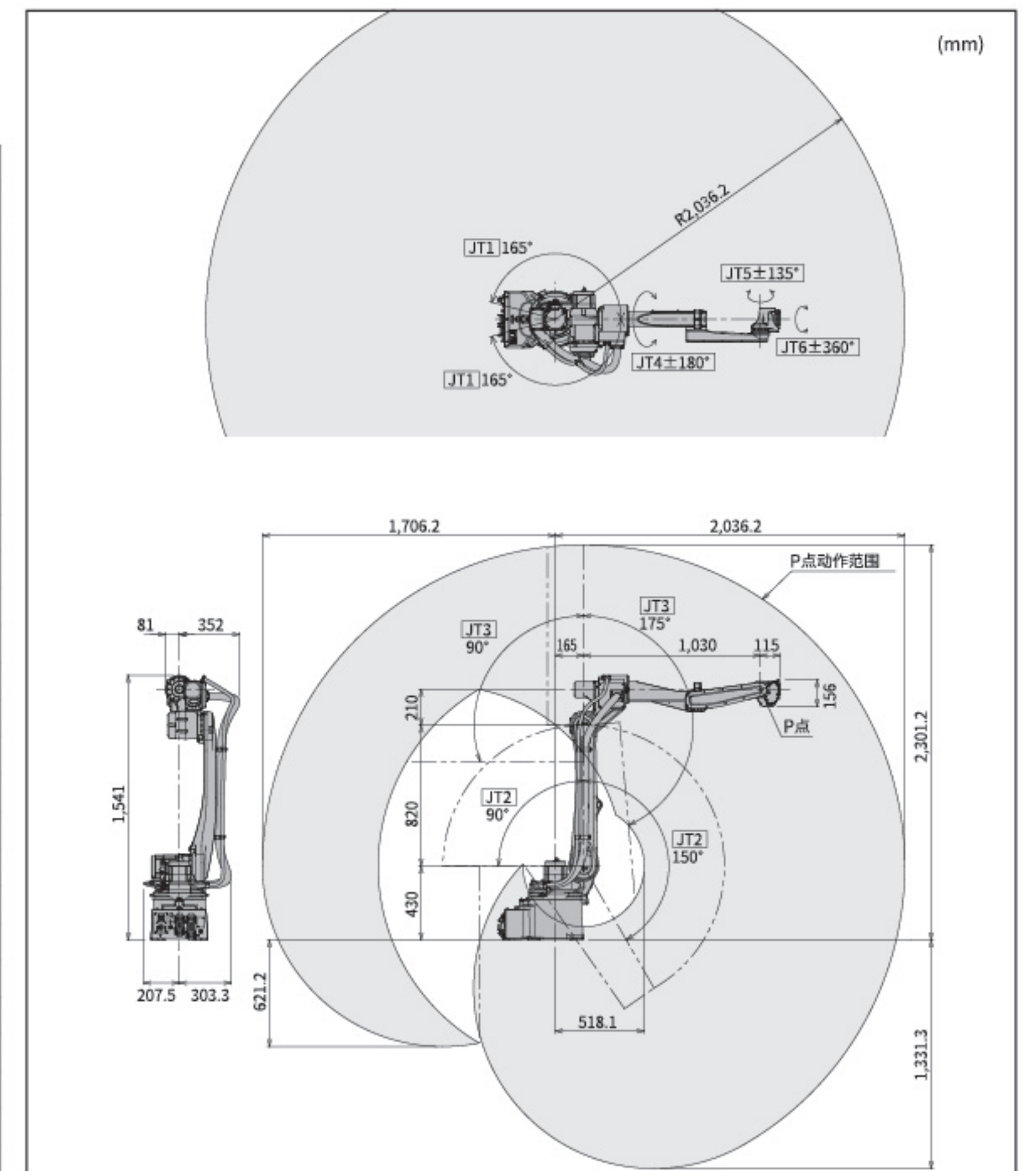


BA006L

标准规格

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)		6
最大臂展 (mm)		2,036
重复定位精度*1 (mm)		± 0.08
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 165
	手臂前后 (JT2)	+150 - -90
	手臂上下 (JT3)	+90 - -175
	手腕旋转 (JT4)	± 180
	手腕弯曲 (JT5)	± 135
	手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	210
	手臂前后 (JT2)	210
	手臂上下 (JT3)	220
	手腕旋转 (JT4)	430
	手腕弯曲 (JT5)	430
	手腕扭转 (JT6)	650
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12
	手腕弯曲 (JT5)	12
	手腕扭转 (JT6)	3.75
允许惯量 (kg·m ²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.07
本体重量 (kg)		160
安装方式		地面式、吊顶式
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		F60/2.0kVA、E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283.

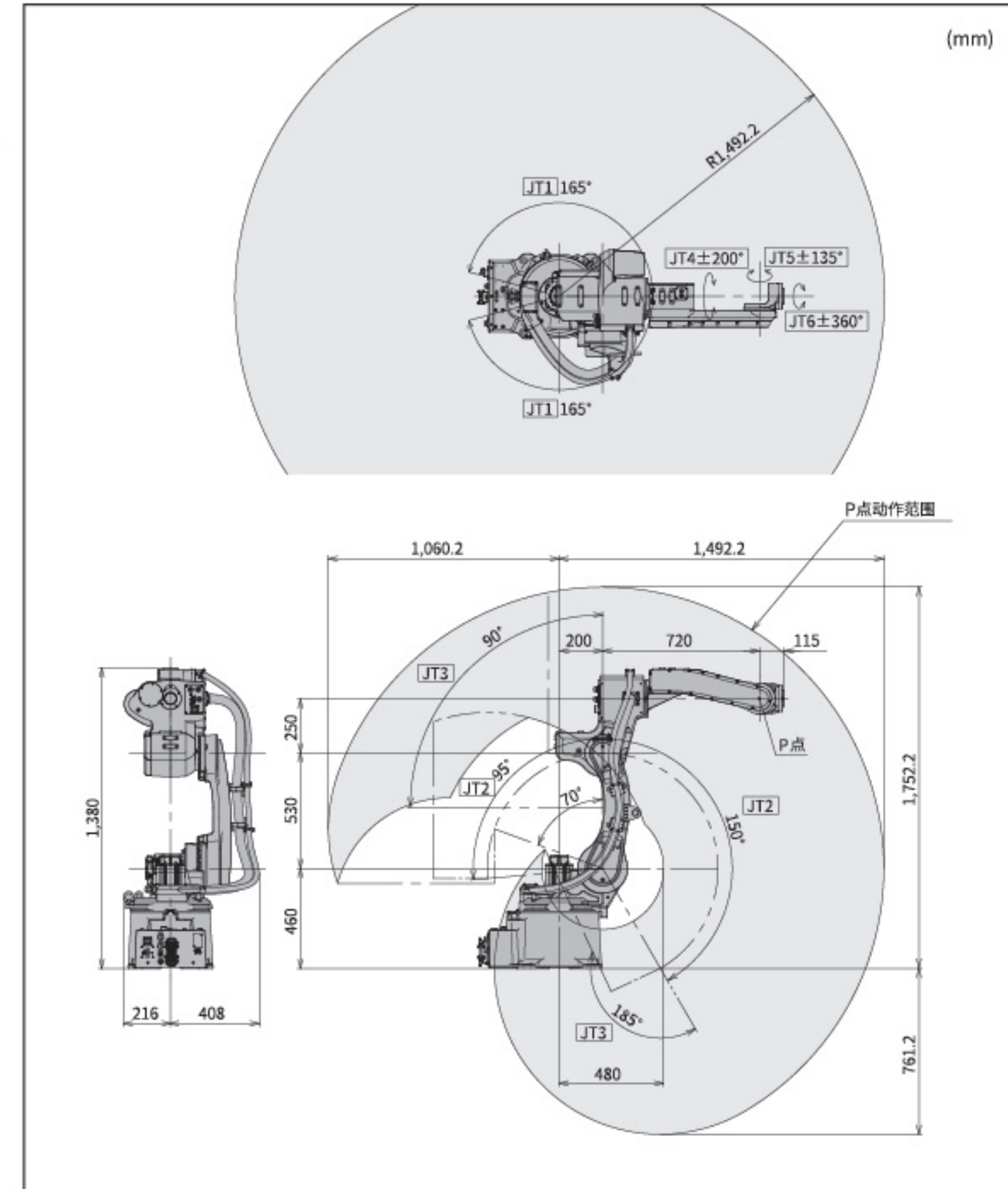




BA013N

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)		13
最大臂展 (mm)		1,492
重复定位精度*1 (mm)		±0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±165
	手臂前后 (JT2)	+150 - -95
	手臂上下 (JT3)	+90 - -185
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±135
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	265
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	265
	手腕旋转 (JT4)	470
	手腕弯曲 (JT5)	475
	手腕扭转 (JT6)	730
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	26
	手腕弯曲 (JT5)	26
	手腕扭转 (JT6)	10
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)	0.3
本体重量 (kg)		260
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	25 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量		F01/5.6kVA

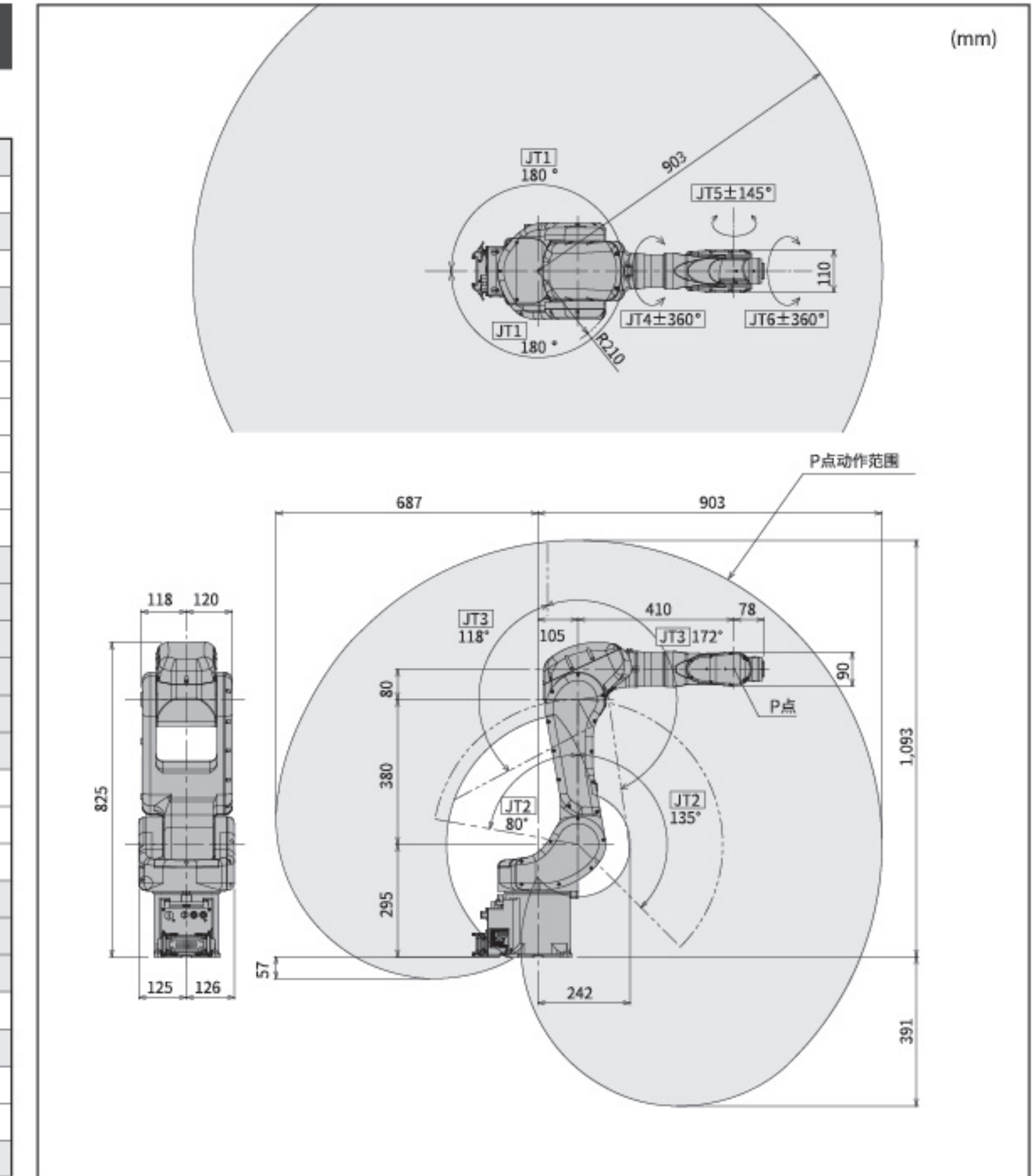


*1: 符合ISO9283.

RA005L

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)		5
最大臂展 (mm)		903
重复定位精度*1 (mm)		±0.03
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	300
	手臂前后 (JT2)	300
	手臂上下 (JT3)	300
	手腕旋转 (JT4)	460
	手腕弯曲 (JT5)	460
	手腕扭转 (JT6)	740
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12.3
	手腕弯曲 (JT5)	12.3
	手腕扭转 (JT6)	7
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.12
本体重量 (kg)		37
安装方式		地面式、吊顶式
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		F60/2.0kVA

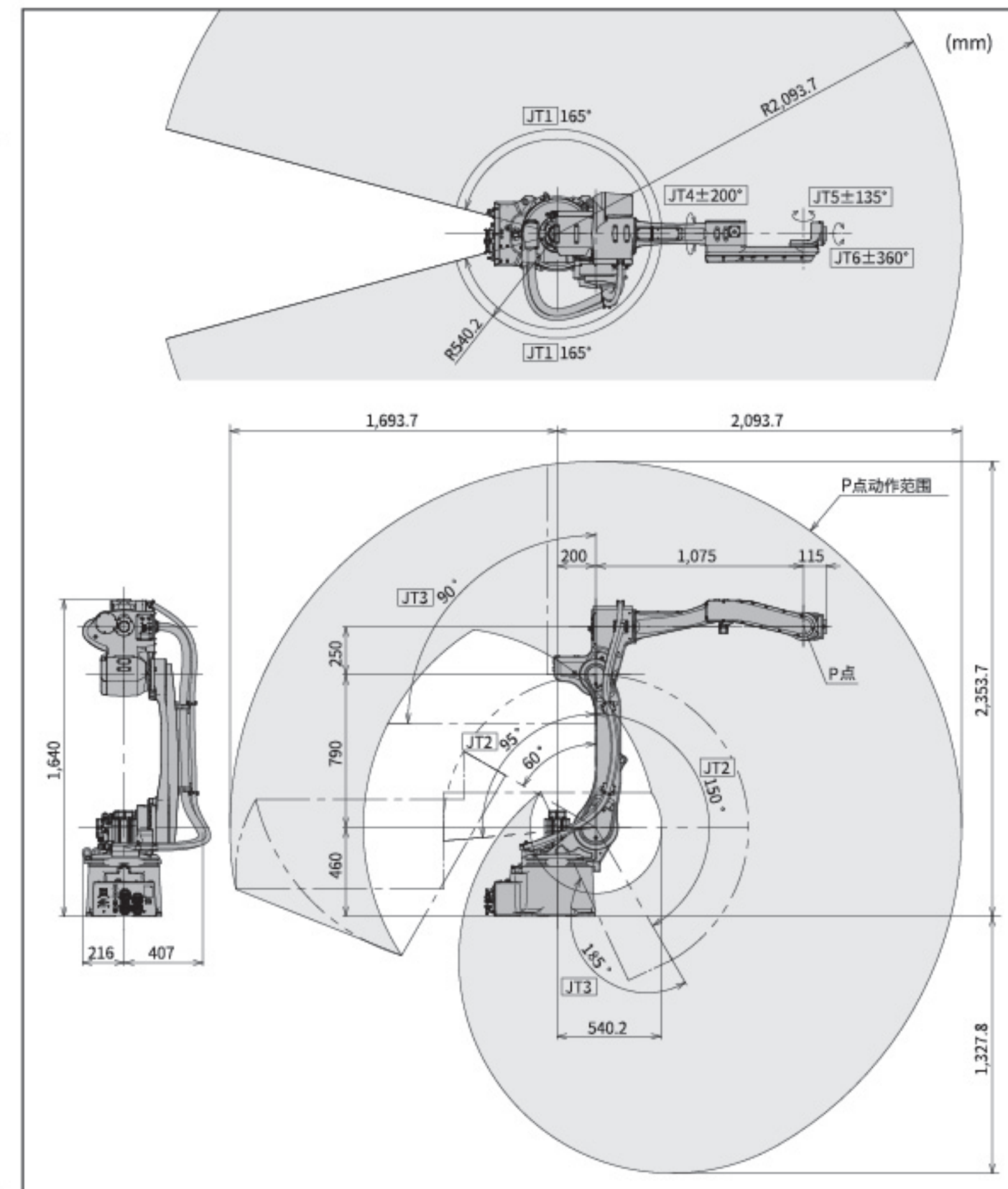


*1: 符合ISO9283.

BA013L

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)		13
最大臂展 (mm)		2,093
重复定位精度*1 (mm)		±0.06
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±165
	手臂前后 (JT2)	+150 - -95
	手臂上下 (JT3)	+90 - -185
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±135
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	215
	手臂前后 (JT2)	215
	手臂上下 (JT3)	270
	手腕旋转 (JT4)	440
	手腕弯曲 (JT5)	475
	手腕扭转 (JT6)	730
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	26
	手腕弯曲 (JT5)	26
	手腕扭转 (JT6)	10
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)	0.3
本体重量 (kg)		280
安装方式		地面式、吊顶式
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

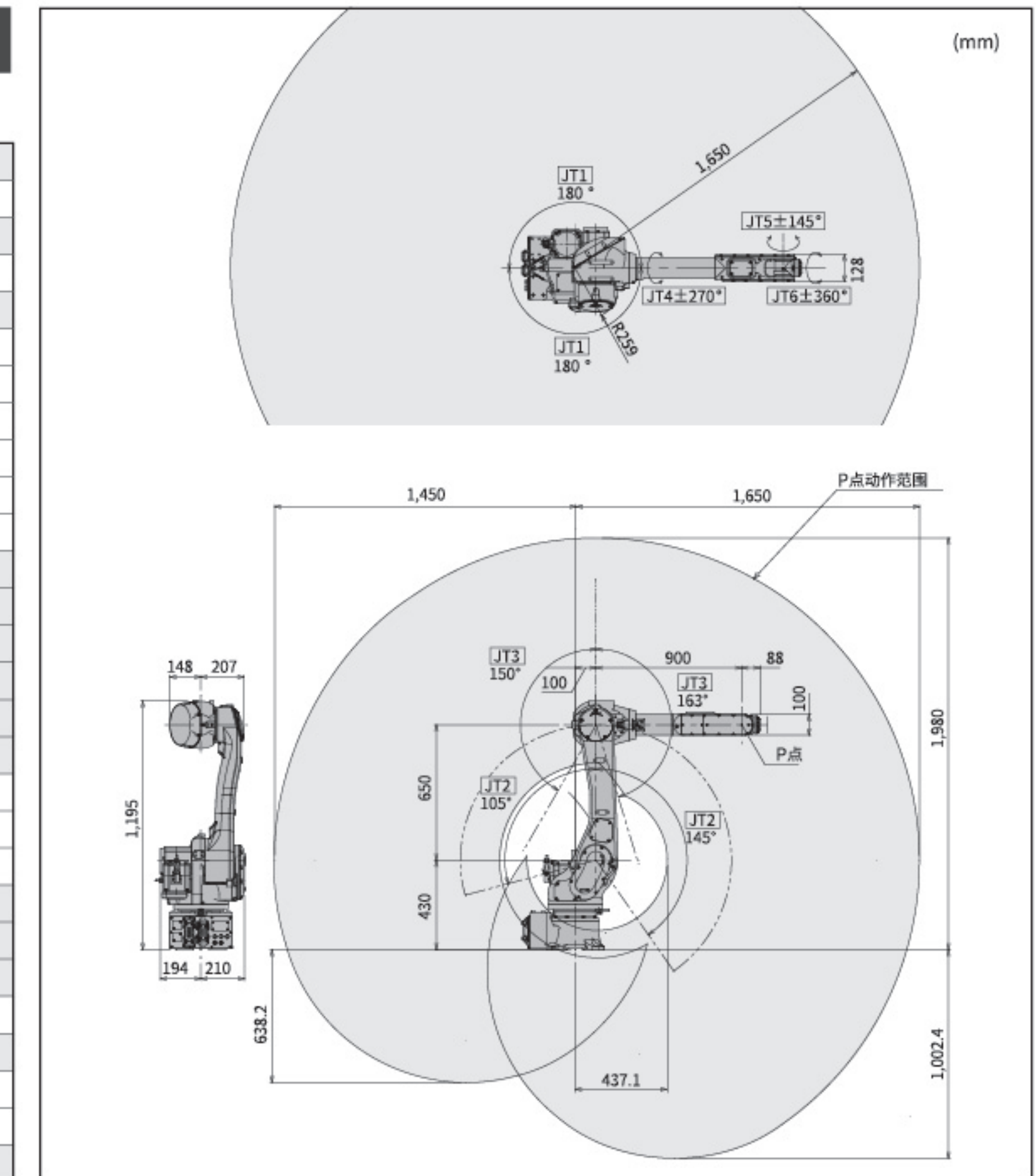


*1: 符合ISO9283.

RA006L

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)		6
最大臂展 (mm)		1,650
重复定位精度*1 (mm)		±0.03
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+145 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	215
	手腕旋转 (JT4)	365
	手腕弯曲 (JT5)	380
	手腕扭转 (JT6)	700
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	13
	手腕弯曲 (JT5)	13
	手腕扭转 (JT6)	7.5
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.45
	手腕弯曲 (JT5)	0.45
	手腕扭转 (JT6)	0.14
本体重量 (kg)		150
安装方式		地面式、吊顶式
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		F60/2.0kVA、E01/5.6kVA



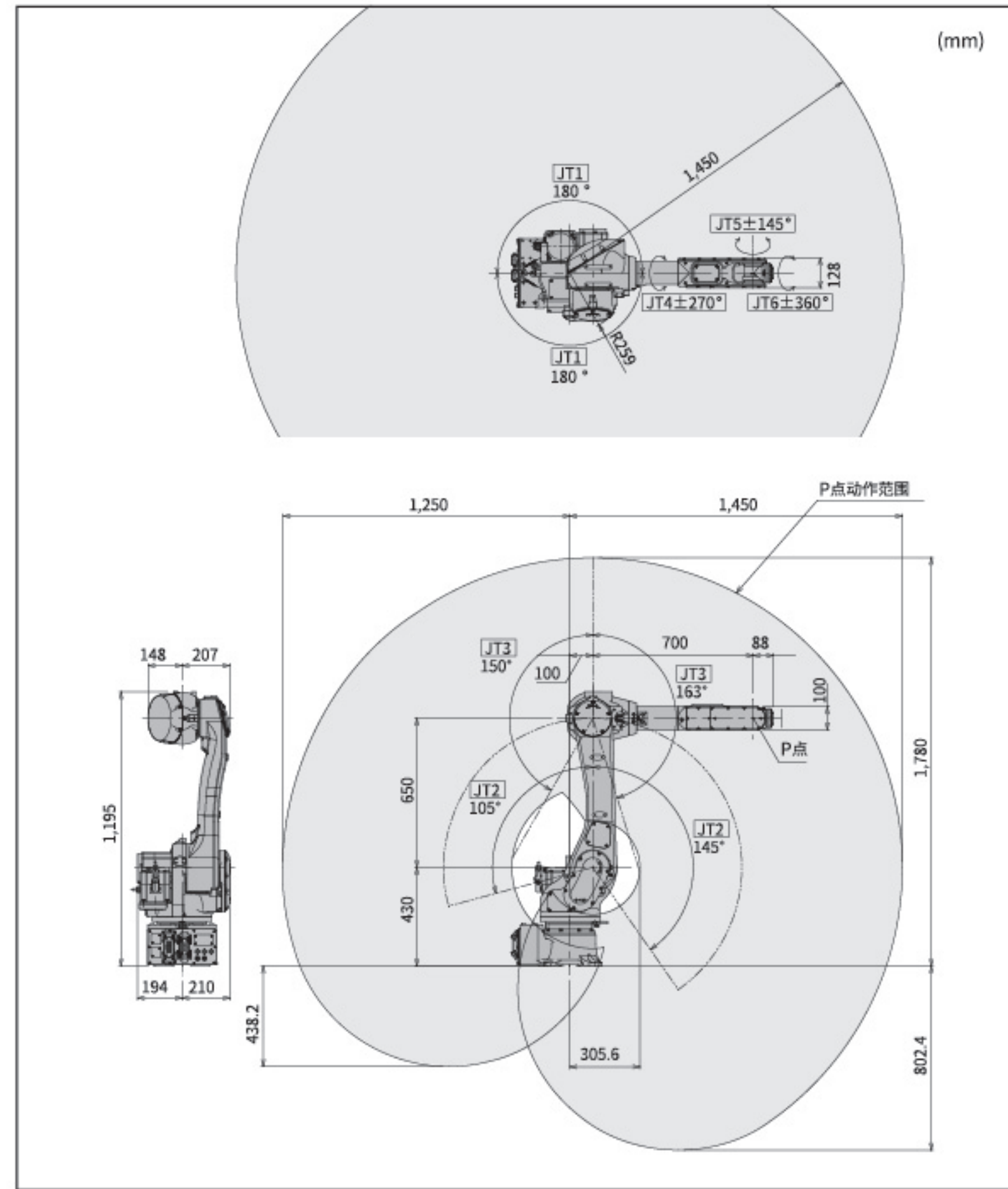
*1: 符合ISO9283.

RA010N

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)		10
最大臂展 (mm)		1,450
重复定位精度*1 (mm)		± 0.03
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 180
	手臂前后 (JT2)	+145 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	± 270
	手腕弯曲 (JT5)	± 145
	手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	215
	手腕旋转 (JT4)	365
	手腕弯曲 (JT5)	380
	手腕扭转 (JT6)	700
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	22
	手腕弯曲 (JT5)	22
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m ²)	手腕旋转 (JT4)	0.7
	手腕弯曲 (JT5)	0.7
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	150	
安装方式	地面式、吊顶式	
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	F60/2.0kVA、E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283.

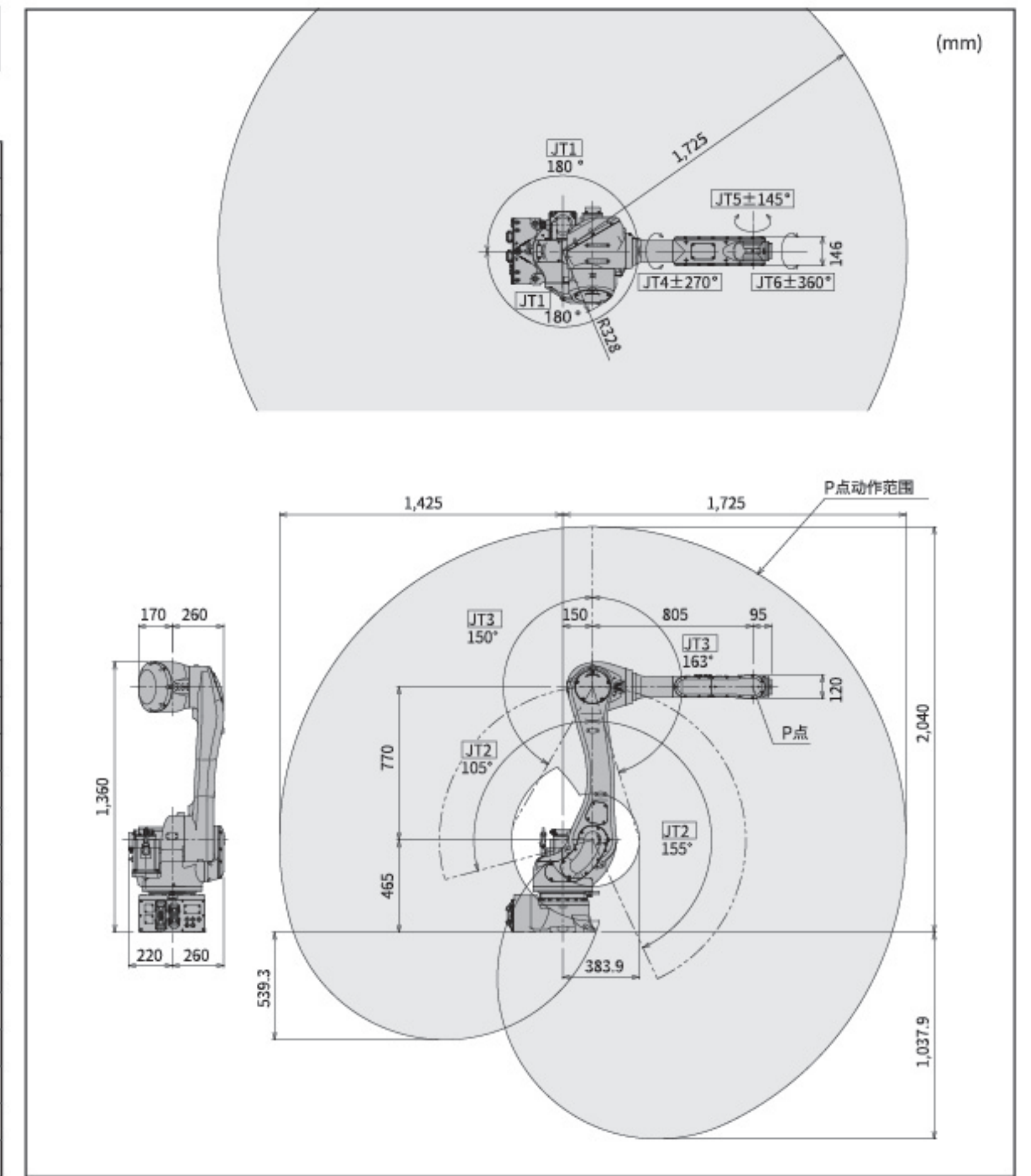


RA020N

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)		20
最大臂展 (mm)		1,725
重复定位精度*1 (mm)		± 0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 180
	手臂前后 (JT2)	+155 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	± 270
	手腕弯曲 (JT5)	± 145
	手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	190
	手臂前后 (JT2)	205
	手臂上下 (JT3)	210
	手腕旋转 (JT4)	400
	手腕弯曲 (JT5)	360
	手腕扭转 (JT6)	610
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	45
	手腕弯曲 (JT5)	45
	手腕扭转 (JT6)	29
允许惯量 (kg·m ²)	手腕旋转 (JT4)	0.9
	手腕弯曲 (JT5)	0.9
	手腕扭转 (JT6)	0.3
本体重量 (kg)	230	
安装方式	地面式、吊顶式	
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	E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283.

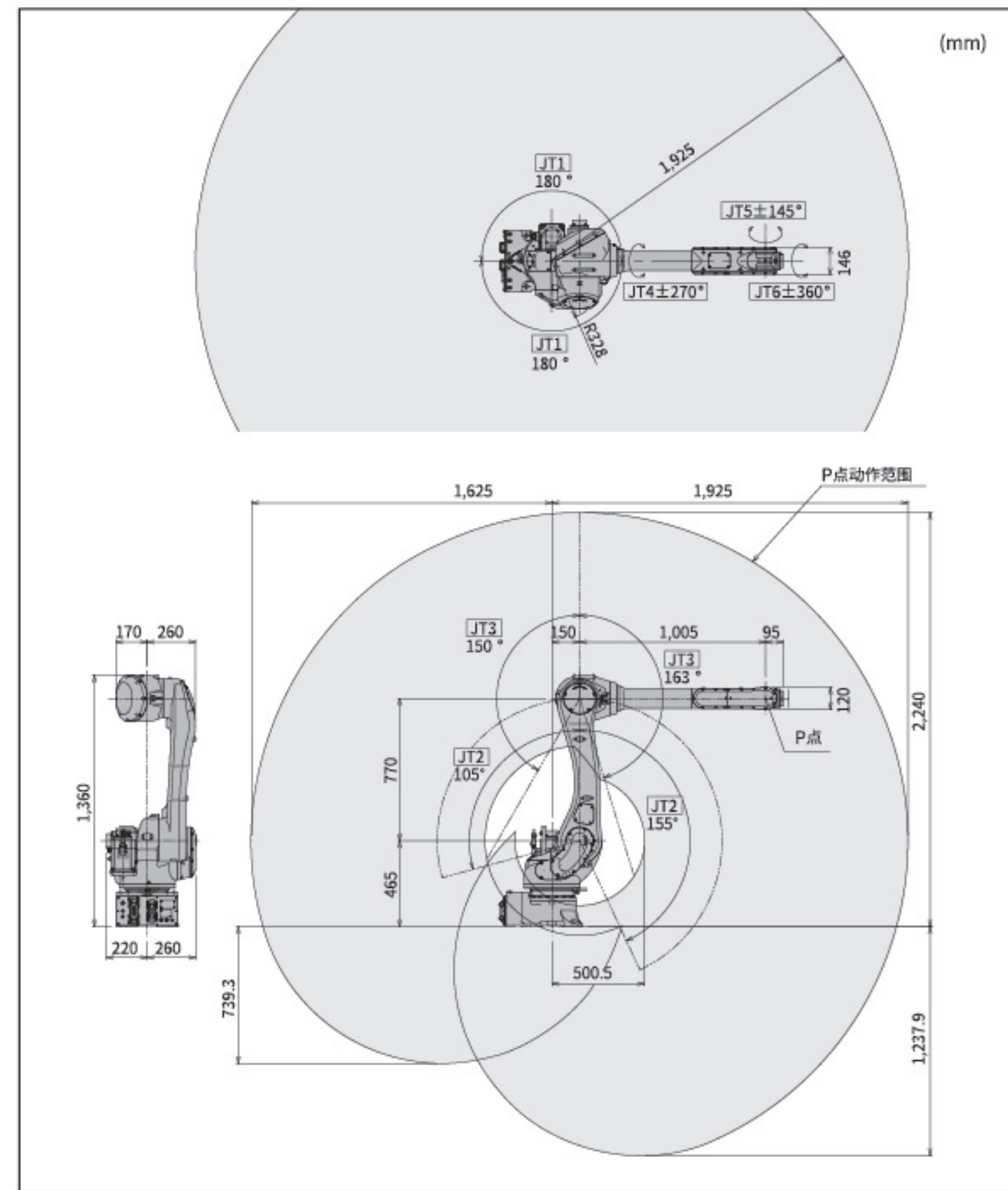


RA010L

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)		10
最大臂展 (mm)		1,925
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)	+155 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	± 270
	手腕弯曲 (JT5)	± 145
	手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	190
	手臂前后 (JT2)	205
	手臂上下 (JT3)	210
	手腕旋转 (JT4)	400
	手腕弯曲 (JT5)	360
	手腕扭转 (JT6)	610
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	22
	手腕弯曲 (JT5)	22
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m ²)	手腕旋转 (JT4)	0.7
	手腕弯曲 (JT5)	0.7
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	230	
安装方式	地面式、吊顶式	
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	E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283.



F60

特征

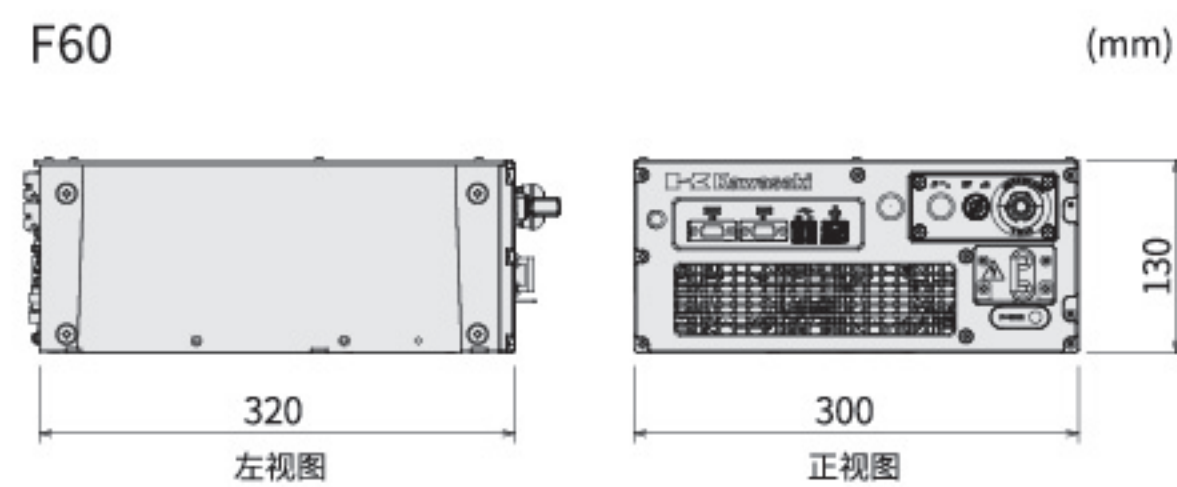
- 全球通用型控制柜
- 通过小型化和轻量化设计，本体重量大幅降至 8.3kg，一个人也能轻松搬运



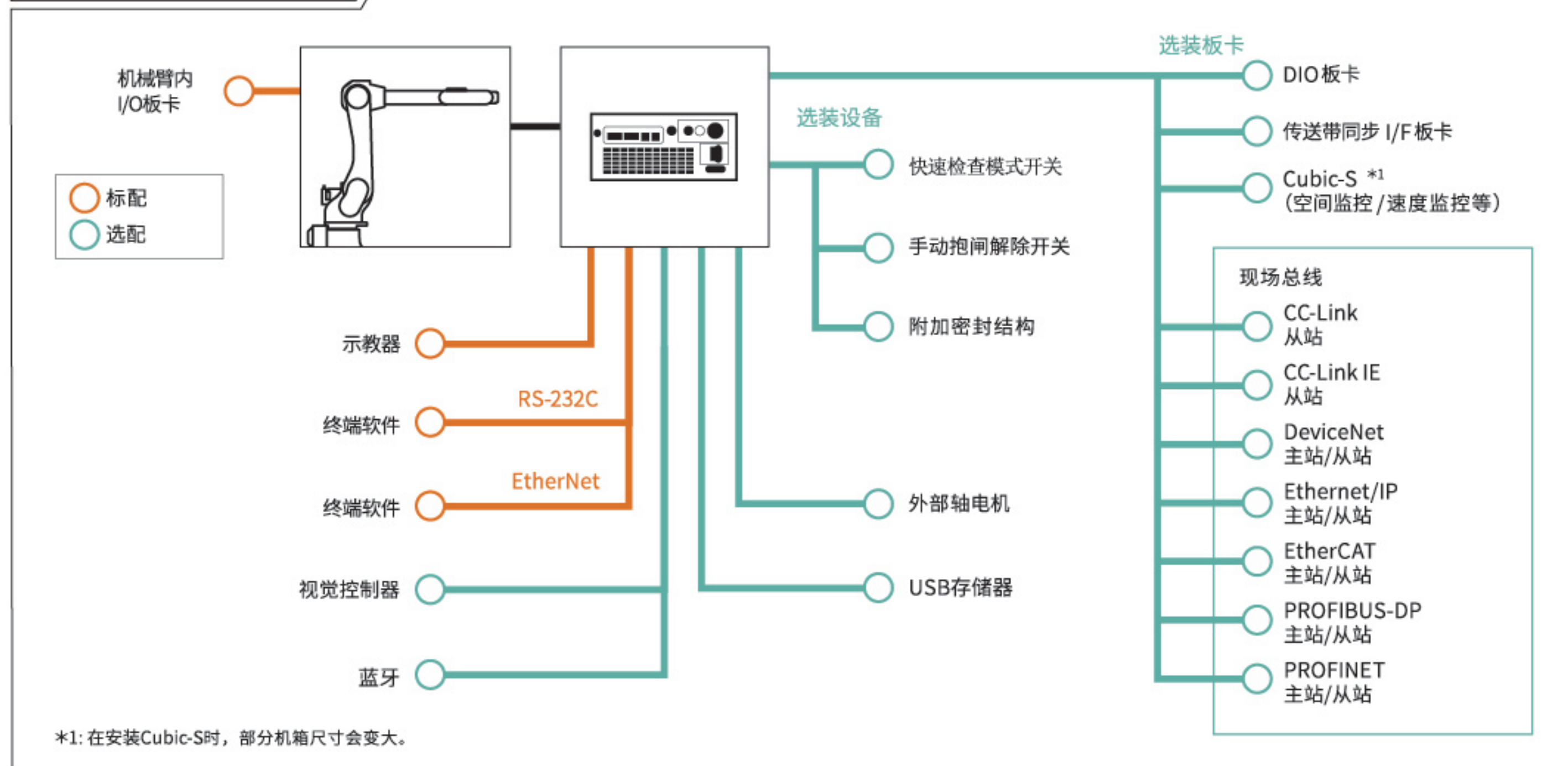
标准规格

尺寸 (mm)	W300 × D320 × H130	
结构	开放型 直接冷却式(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 (m)	5
	重量 (kg)	8.3
电源	AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ 最大2.0kVA	
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



F01/F02

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
- 世界通用型控制柜 (一次电源电压和安全规格不同的地区请选配变压器使用)

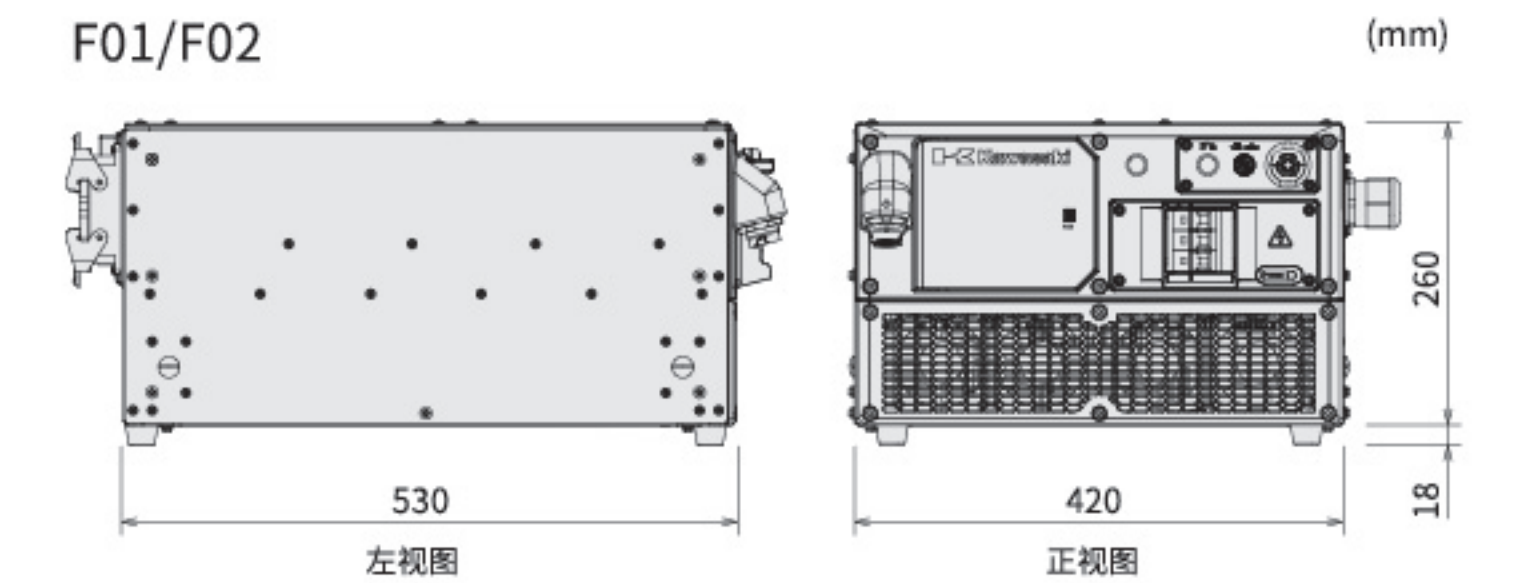


标准规格

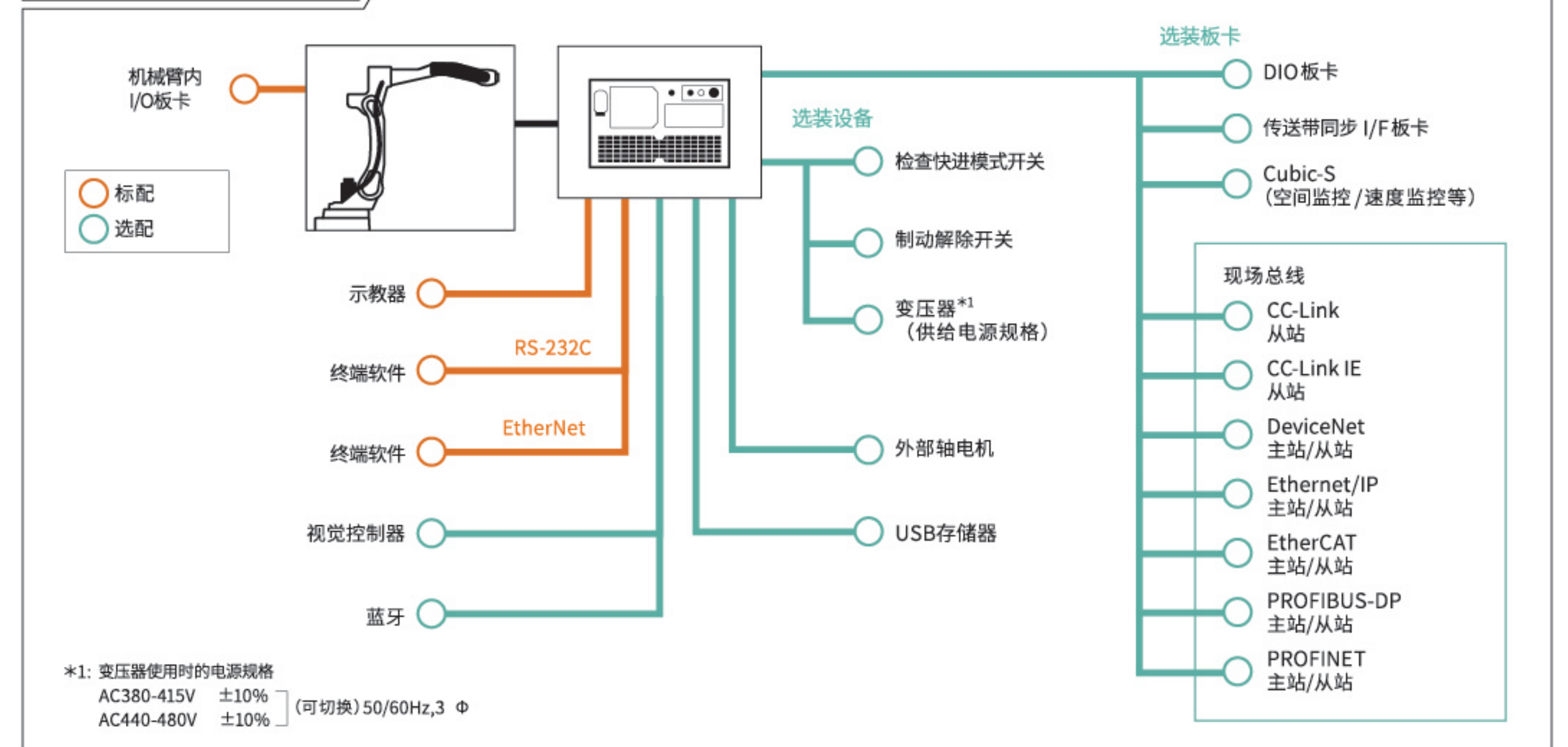
	F01	F02
尺寸 (mm)	W420 × D530 × H278	
结构	密闭型 间接冷却方式(等同于IP54)	
控制轴数 (轴)	7	
内存容量 (MB)	16	
I/O 信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等
	通用输入 (点)	32
	通用输出 (点)	32
电缆长度	分离线缆 (m)	5
	示教器 (m)	5
重量 (kg)	20	25
电源	AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ	AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ*1
	最大5.6kVA	最大7.5kVA
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器	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F01控制柜

外观及尺寸



系统构成图



E01

特征

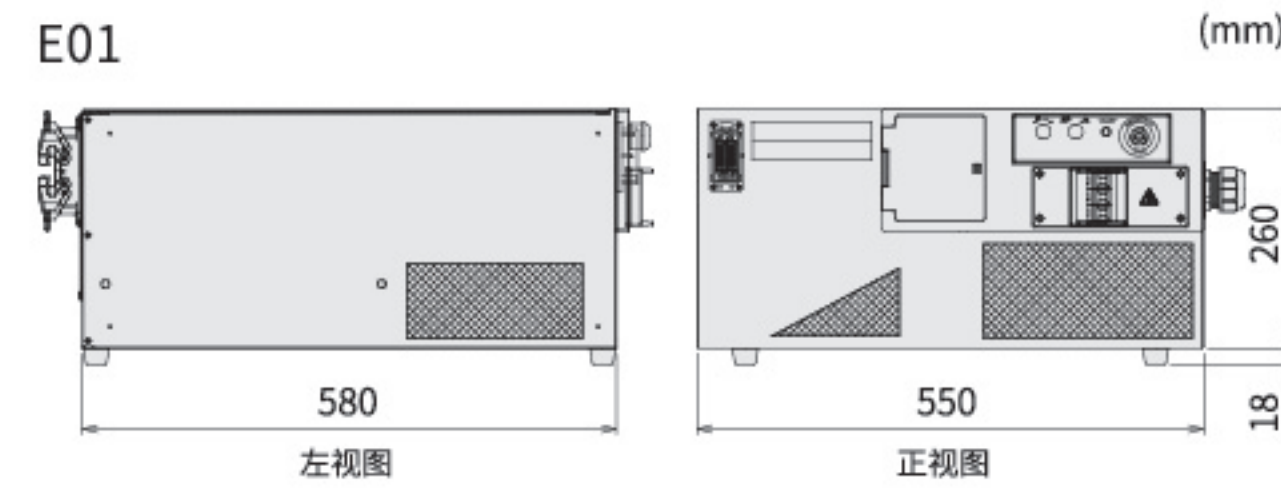
- 全球通用型控制柜
- 比以往的控制器更小,性能更高



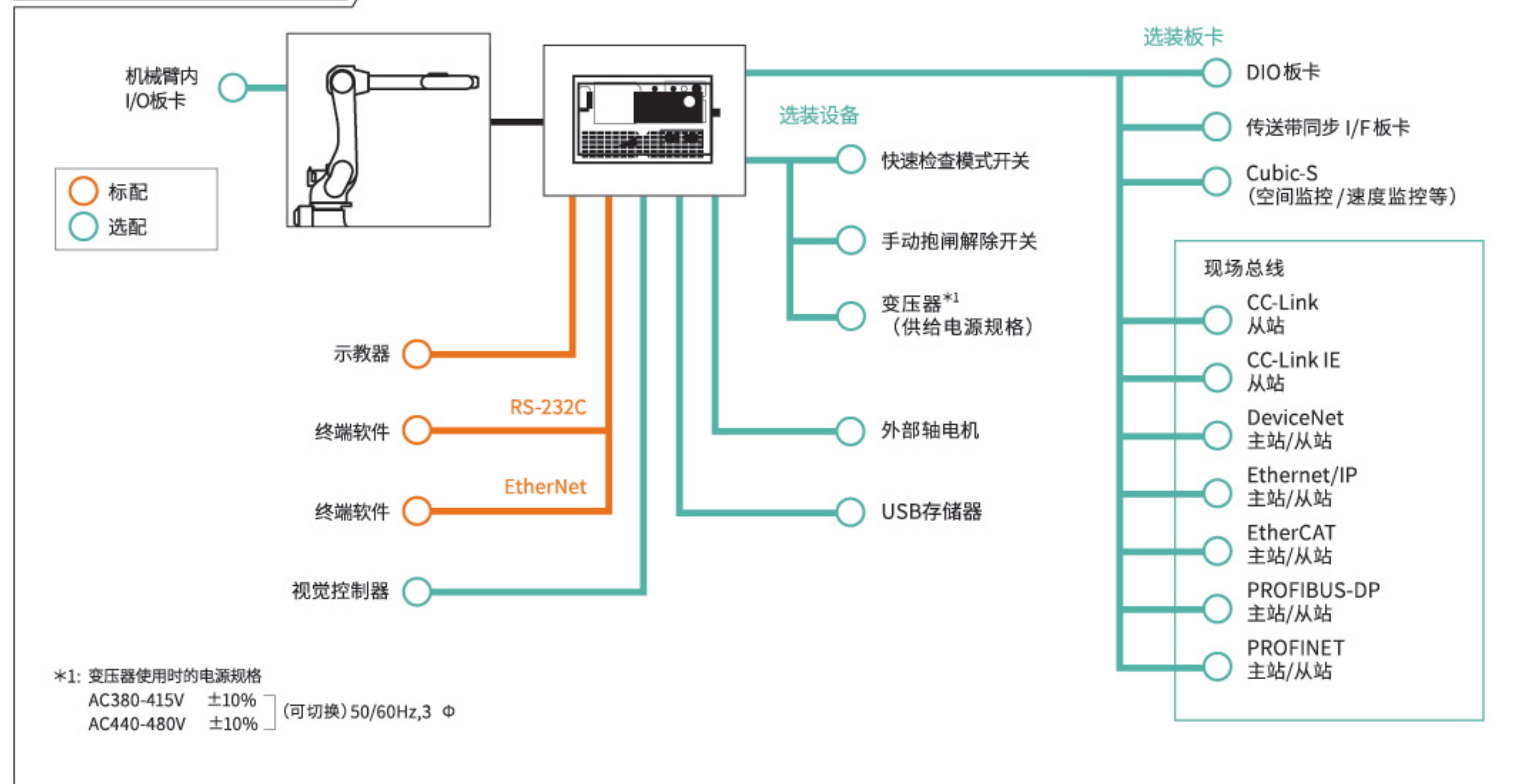
标准规格

		E01
尺寸 (mm)		W550×D580×H278
结构		密闭型 间接冷却方式
控制轴数 (轴)		7
内存容量 (MB)		8
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
	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		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



标配

AS 语言

机器人编程语言

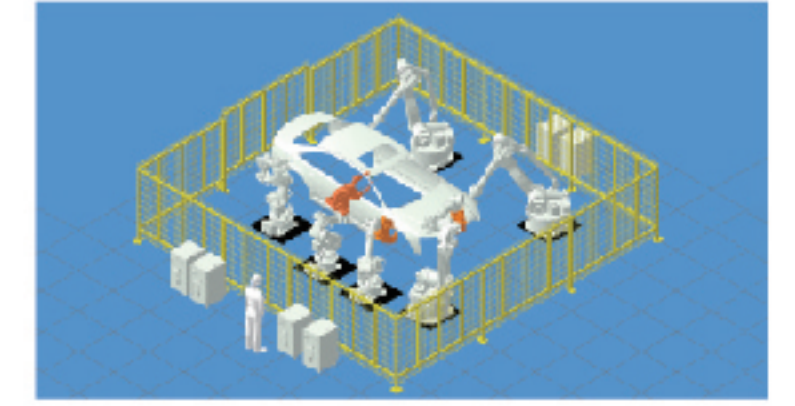
川崎独有的AS语言是可以使用监控指令、程序命令、函数等的多功能机器人语言。所有机器人均标配了能够轻松进行高度动作控制和逻辑控制的AS语言。

选配



离线编程软件

通过灵活运用周边设备及对象工件的3D模型,在不停止现场作业的情况下,可在PC上进行机器人的编程和动作模拟。通过事先离线验证,可以降低导入机器人系统时的风险。



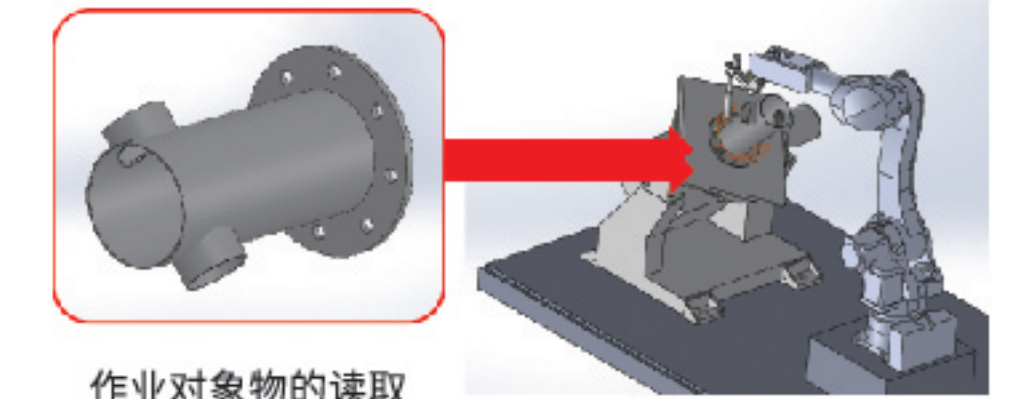
可以同时检验多台机器人的动作

选配



机器人离线仿真软件

通过从作业对象物的3DCAD数据中自动生成机器人动作程序,可以减少导入机器人所需的编程时间。即使不具备机器人的操作及编程技能,也能应对品种多数量少的生产。



作业对象物的读取

动作程序的自动生成及动作检验

选配

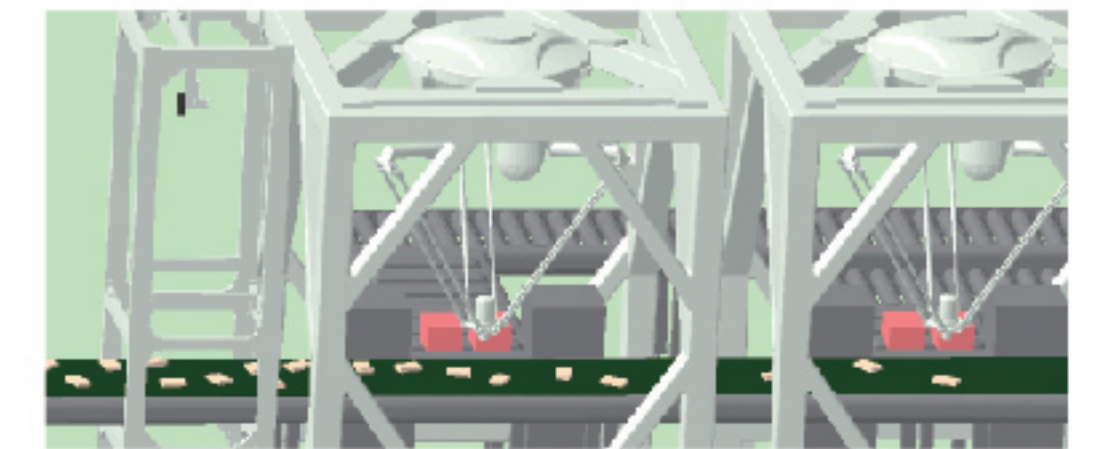


二维视觉系统

可以识别基准孔位置等固定形态物品和食品材料等不定形态物品。无需使用复杂的定位机构,即可准确地确定工件位置,进行作业。



通过固定相机或手眼相机校准对象物的抓取位置



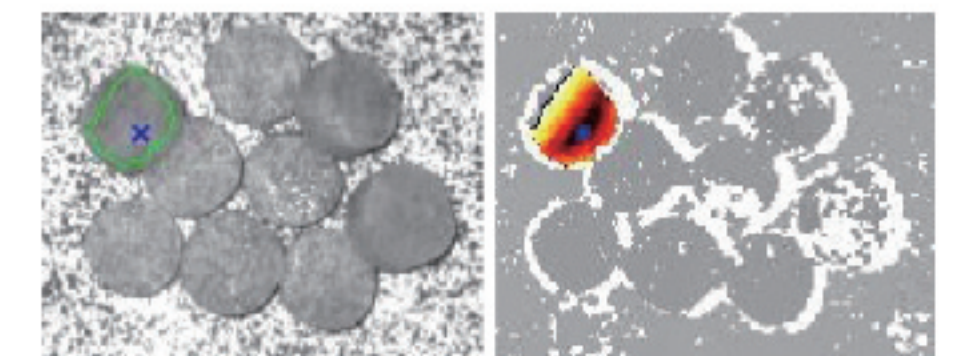
与传送带同步,检测移动对象物的当前位置

选配



三维视觉系统

即使在散装不定形物的情况下,也可以识别作业对象物。在纸箱等的装配工序中,可实现不事先录入工作对象物的信息而自动识别的功能。



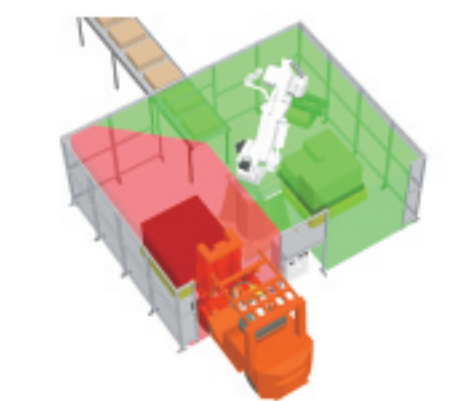
可以识别散装的对象物

选配



监视机器人动作安全功能

通过限制机器人的可动范围,速度、力、碰撞,确保作业者的安全。事先限制可动范围,有助于导入更加省空间且安全的机器人系统。取得了ISO10218-113849-1 (PLd/类别3) 以及IEC 61508 (SIL2) 的认证。



根据人作业的区域限制机器人的动作范围

选配



使用最先进技术的全服务包

支持全部川崎机器人设备,优化生命周期故障成本,为客户的生产运行提供安全、放心。通过时时的状态监视,量化趋势管理数据,进行故障预知。“K-COMMIT 川崎机器人安心生命周期支持”以机器人生产中零故障为目标,不断更新。

