

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

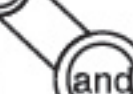
江苏省苏州市昆山市周市镇横新泾路7号
邮编: 215337 电话: 0512-57936265



微信公众号



抖音官方号

Simple  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。



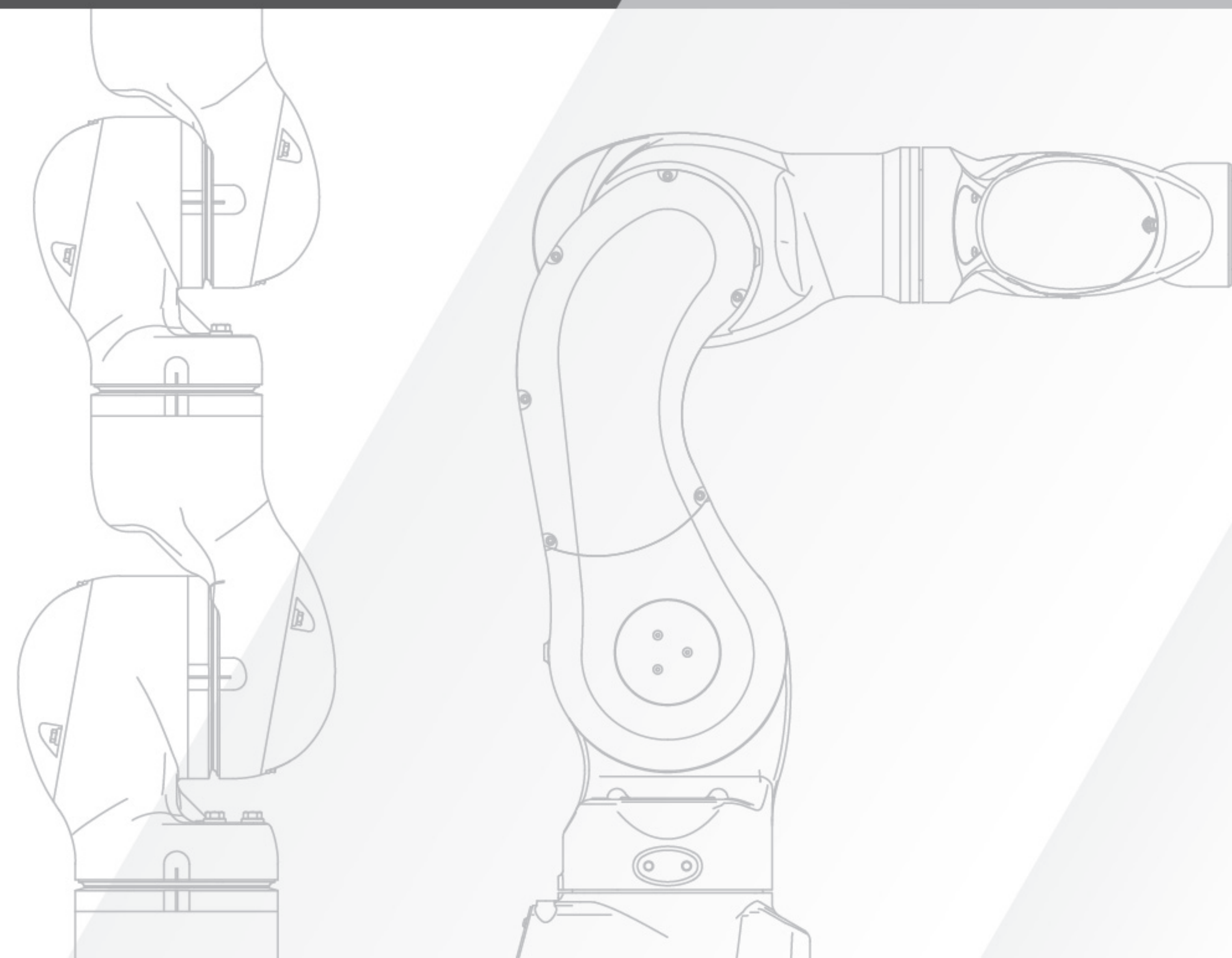
明石工厂和西神戸工厂已取得ISO认证。

※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

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

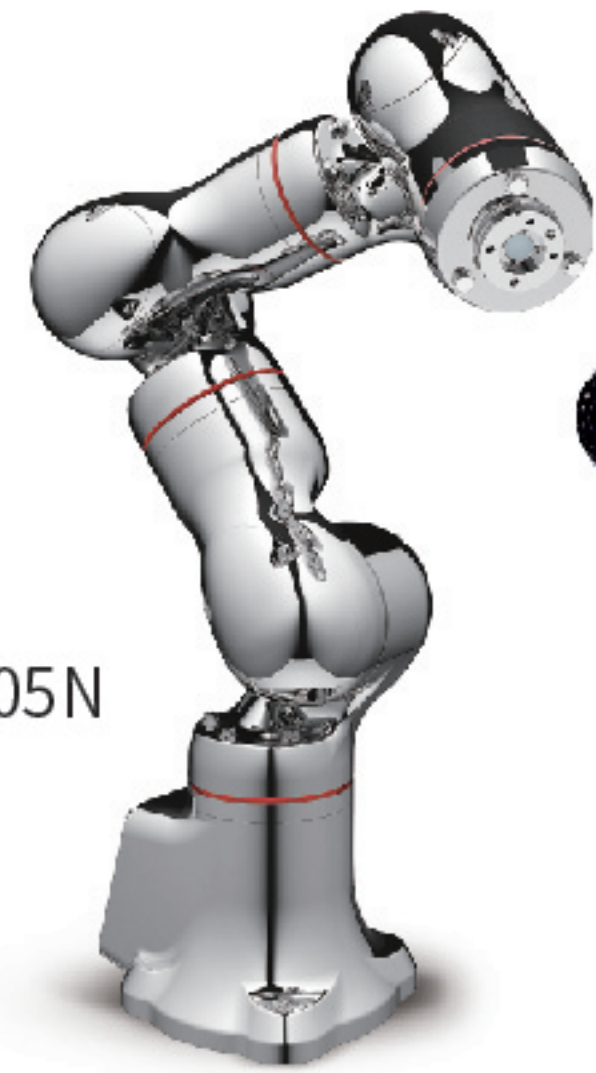
全不锈钢结构，
可对应VHP (过氧化氢气体)
灭菌和碱性清洗液。

【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 (美国食品药品监督管理局) 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

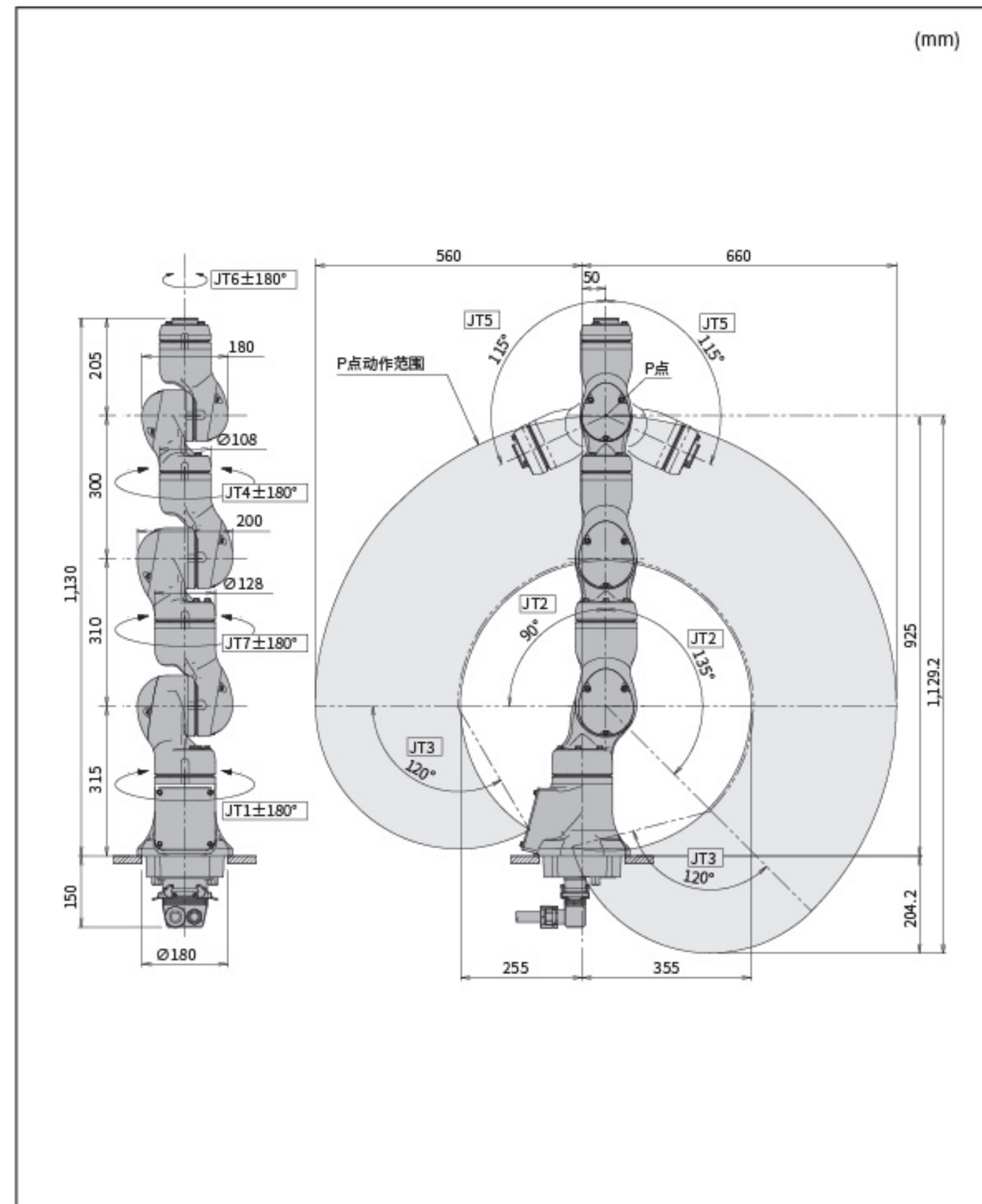
- 电缆软管内置
- 无真空配管，洁净度可实现ISO等级5 (Fed等级100)
- 采用特殊密封材料，可对应VHP灭菌处理 (MC004V)

MS005N

标准规格

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·m ²)	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。



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

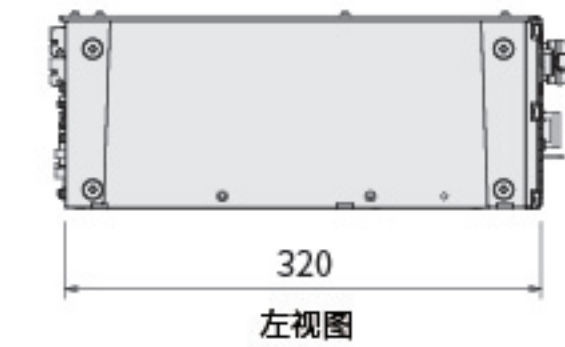
标准规格

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 (°C)	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	

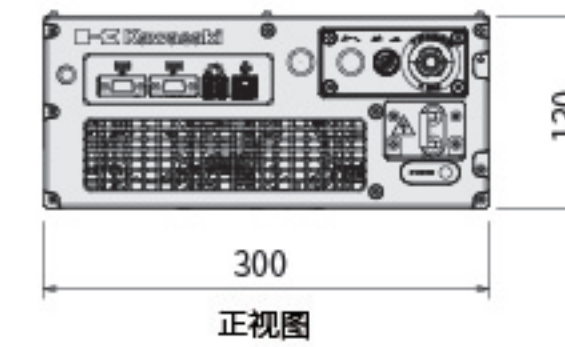


外观及尺寸

F60



左视图



正视图

(mm)

MC004N/MC004V

标准规格

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·m ²)	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 (°C)	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。

