

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 兵库县神戸市西区栞谷町松本 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: 400-833-0800 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基村段 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

Kawasaki Robot

产品系列

Simple  friendly
Kawasaki Robot



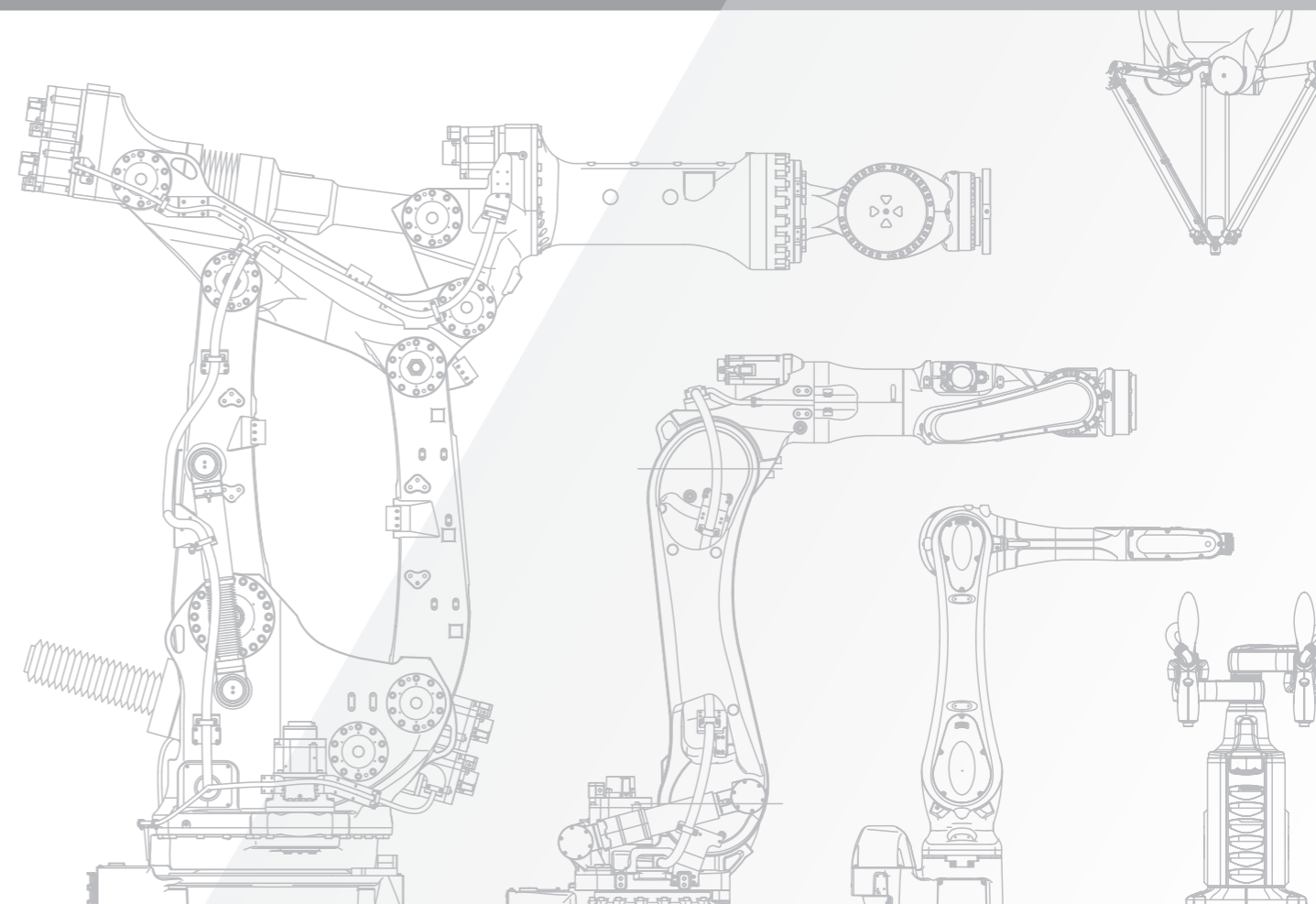
安全注意事项

- 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。





Simple and friendly

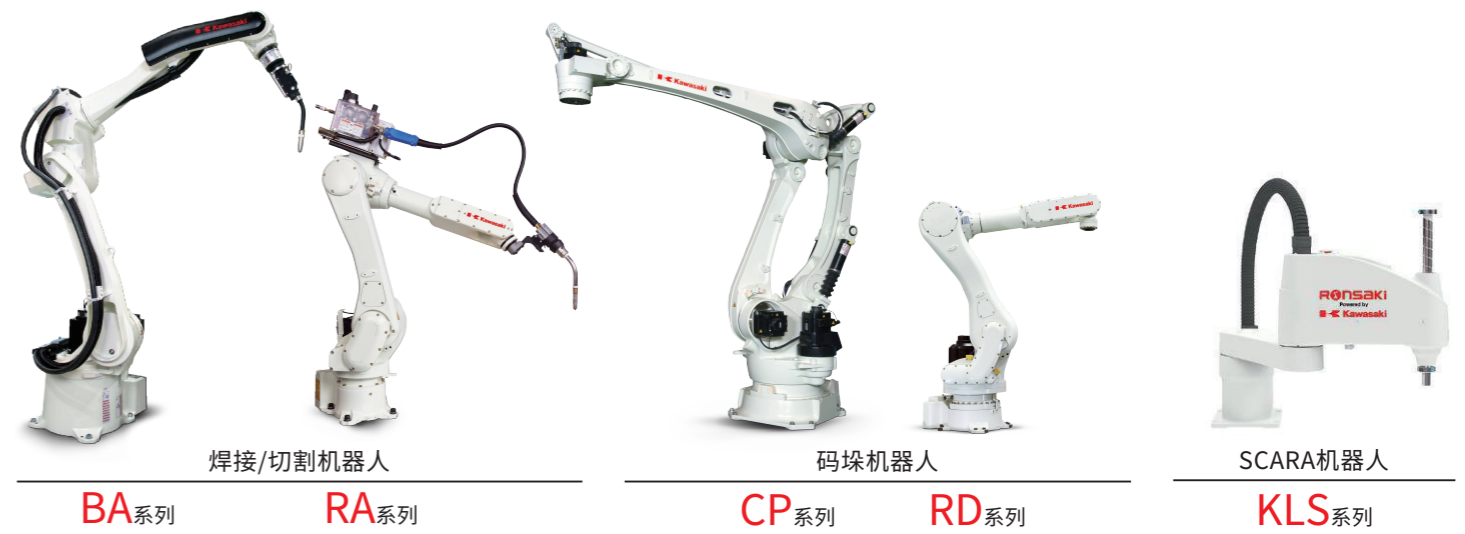
让机器人贴近生活，让机器人易于操作

着眼于人机协作的现代社会，
我们希望能把川崎的机器人提供给所有用户及群体。

为了成为贴近用户需求的综合机器人厂商，
川崎重工一直在挑战。

CONTENTS

中小型通用机器人~80kg负载	[RS系列]	3	码垛机器人	[CP/RD系列]	15
中小型通用机器人/涂胶机器人	[CF/BU系列]	5	协作机器人	[duAro系列]	16
大型通用机器人~300kg负载	[BX系列]	6	SCARA机器人	[KLS系列]	17
	[BXP/BTP系列]	7	医药机器人	[MC系列]	18
	[ZX系列]	9	高速分拣机器人	[YF系列]	18
超大型通用机器人~1,500kg负载	[M系列]	10	晶圆搬运机器人	[NTJ/TTJ/NTH/NX系列]	19
防爆喷涂/搬运机器人	[K系列]	11	伺服定位器	[L系列]	20
焊接/切割机器人	[BA/RA系列]	12	控制柜/示教器		21
			软件		22

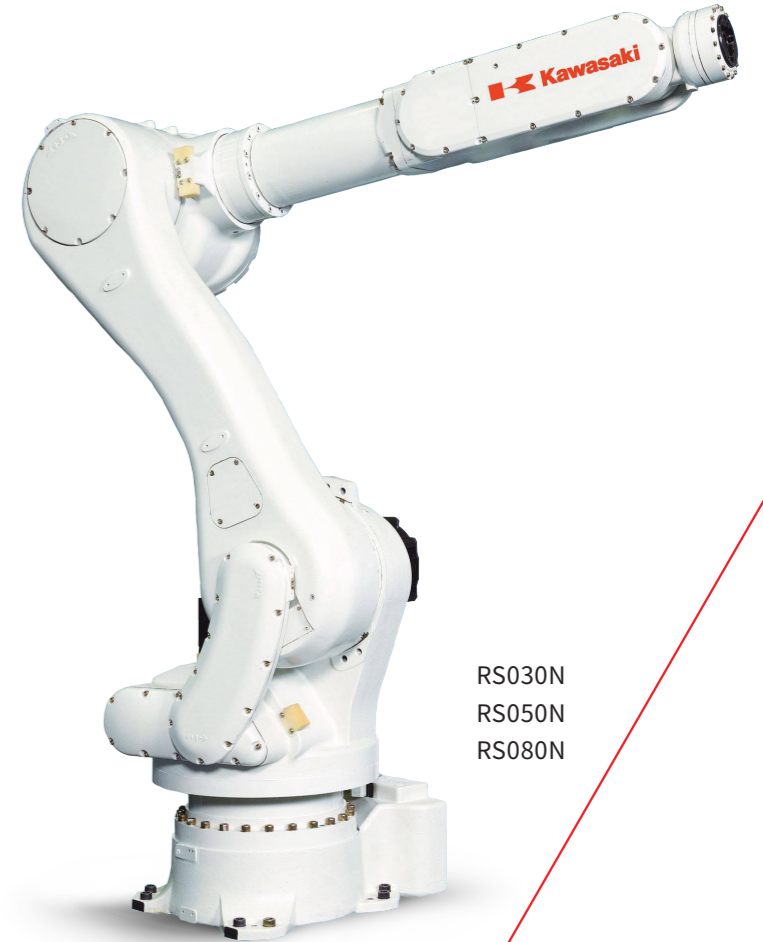


RS系列

中小型通用机器人 ~80kg 负载

- 产品阵容可对应广泛场景
- 卓越的动作速度

【应用用途】



	RS系列						RS系列					
	RS003N	RS007N	RS007L	RS010L	RS013N	RS015X	RS020N	RS025S	RS025N	RS030N	RS050N	RS080N
动作自由度(轴)	6						6					
最大负载能力(kg)	3	7		10	13	15	20	25		30	50	80
最大臂展(mm)	620	730	930	1,925	1,460	3,150	1,725	1,325	1,885		2,100	
重复定位精度 ^{*1} (mm)	±0.02	±0.02	±0.03	±0.05	±0.03	±0.06		±0.04			±0.06	
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160		±180				±180				
	手臂前后 (JT2)	+150 - -60	±135		+155 - -105	+138 - -105	+140 - -105	+155 - -105	+131 - -100		+140 - -105	
	手臂上下 (JT3)	+120 - -150	±155	±157	+150 - -163	+135 - -159	+135 - -155	+150 - -163	+145 - -155	+145 - -161	+135 - -155	
	手腕旋转 (JT4)	±360	±200		±270	±200	±360	±270			±360	
	手腕弯曲 (JT5)	±135	±125		±145	±125	±145				±145	
	手腕扭转 (JT6)	±360						±360				
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	360	470	370	190	265	180	190	215		180	
	手臂前后 (JT2)	250	380	310	205	250	180	205	215		180	
	手臂上下 (JT3)	225	520	410	210	265	200	210	270		185	160
	手腕旋转 (JT4)	540	550		400	475	410	400	290	420	260	185
	手腕弯曲 (JT5)	225	550		360	475	360	360	410	420	260	165
	手腕扭转 (JT6)	540	1,000		610	730	610	610	730	780	360	280
本体重量(kg)	20	35	36	230	170	545	230	265	270	555		
安装方式	地面式、吊顶式						地面式、吊顶式		地面式		地面式、吊顶式、壁挂式	
防护等级	等同于IP54	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65			等同于IP67	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65		手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65		等同于IP67		
洁净度	等同于Class6 ※并非保证值						等同于Class6 ※并非保证值					
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA			E01/5.6kVA	F60/2.0kVA	F02/7.5kVA	F01/5.6kVA		F02/7.5kVA			

*1:符合ISO9283。
*2:如需吊顶式样, 请提前与我司销售人员联络确认。



CF022N



BU015X



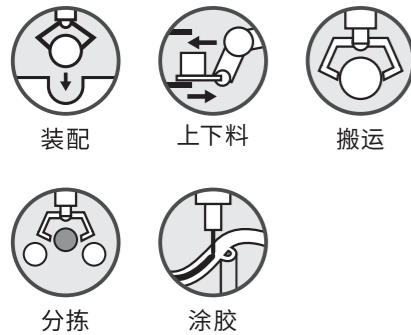
BX100N

CF系列

中小型通用机器人 ~22kg 负载

- 动作范围广,灵活的系统设置
- 卓越的动作速度

【应用用途】

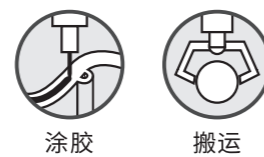


BU系列

涂胶 / 搬运机器人

- 电缆软管内置
- 左右对称式手臂设计有效减少镜像动作时产生的干涉
- 7轴构造和加长手臂可大幅扩展涂胶范围 (BU015X)

【应用用途】



BX系列

大型通用机器人 ~300kg 负载

- 电缆软管内置

【应用用途】



		CF系列
		CF022N
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		22
最大臂展(mm)		1,814
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)	+98 - -168
	手腕旋转 (JT4)	±180
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	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)	210
	手腕旋转 (JT4)	420
	手腕弯曲 (JT5)	420
	手腕扭转 (JT6)	650
本体重量(kg)		260
安装方式		地面式
防护等级		手腕:等同于IP67
对应控制柜/电源容量		F01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。

		BU系列	
		BU015N	BU015X
动作自由度(轴)		6	7
最大负载能力(kg)		15	
最大臂展(mm)		1,550	2,887.5
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.04	±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±180	
	手臂前后 (JT2)	+140 - -105	
	手臂上下 (JT3)	+155 - -120	+30 - -170
	手腕旋转 (JT4)	±210	
	手腕弯曲1 (JT7)	-	+110 - -130
	手腕弯曲2 (JT5)	±120	
	手腕扭转 (JT6)	±360	
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	250	200
	手臂前后 (JT2)	250	200
	手臂上下 (JT3)	215	200
	手腕旋转 (JT4)	280	290
	手腕弯曲1 (JT7)	-	170
	手腕弯曲2 (JT5)	280	
	手腕扭转 (JT6)	360	
本体重量(kg)		160	590
安装方式		地面式	
对应控制柜/电源容量		E51/5.6kVA	E52/10kVA

*1: 符合ISO9283。

		BX系列			
		BX100N	BX200X	BX250L	BX300L
动作自由度(轴)		6			
最大负载能力(kg)		100	200	250	300
最大臂展(mm)		2,200	3,412	2,812	
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.06	±0.07		
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160	±180		
	手臂前后 (JT2)	+120 - -65	+76 - -60		
	手臂上下 (JT3)	+90 - -77	+90 - -110	+90 - -120	
	手腕旋转 (JT4)	±210			
	手腕弯曲 (JT5)	±125			
	手腕扭转 (JT6)	±210			
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	135	125		
	手臂前后 (JT2)	110	102	120	102
	手臂上下 (JT3)	140	85	100	85
	手腕旋转 (JT4)	200	105	140	105
	手腕弯曲 (JT5)	200	120	140	110
	手腕扭转 (JT6)	300	200		
本体重量(kg)		740	1,450	1,460	
安装方式		地面式			
防护等级		手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54			
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA			

*1: 符合ISO9283。

BXP / BTP 系列

大型通用机器人~300kg负载

- 电缆软管内置
- 比BX系列更轻、更紧凑

【应用用途】



装配



搬运



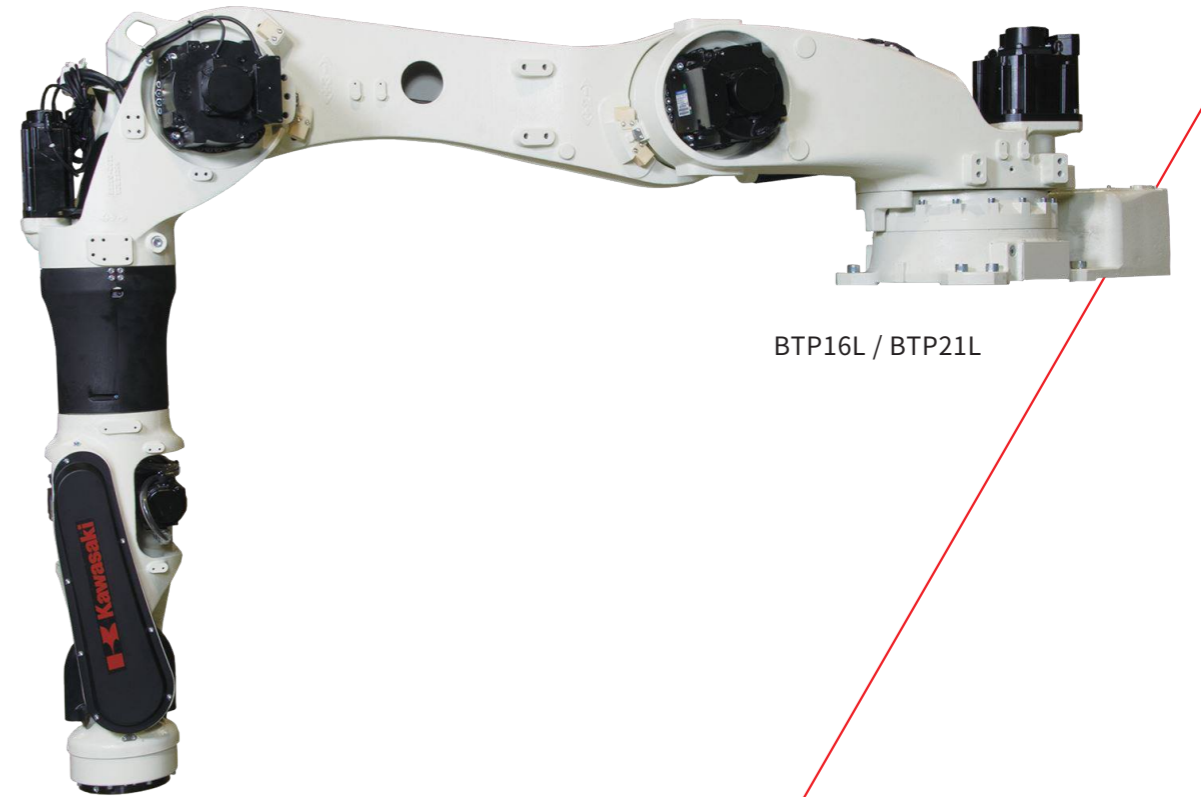
焊接 (点焊)



抓取



BXP21L



BTP16L / BTP21L

	BXP系列				BXP系列			BTP系列	
	BXP11S	BXP11L	BXP13X	BXP16N	BXP16L	BXP21L	BTP16L	BTP21L	
动作自由度(轴)	6				6				
最大负载能力(kg)	110		135	165	165	210	165	210	
最大臂展(mm)	1,634	2,597	2,991	2,325	2,597		3,151		
重复定位精度 ^{*1} (mm)	±0.06				±0.06			±0.08	
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)		±160		±160				
	手臂前后 (JT2)		+120 - -65		+76 - -60		+80 - -130		
	手臂上下 (JT3)		+90 - -81		+90 - -75		+90 - -75		
	手腕旋转 (JT4)		±210		±210				
	手腕弯曲 (JT5)		±125		±125				
	手腕扭转 (JT6)		±210		±210				
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)		140		140		125	115	
	手臂前后 (JT2)		130	105	130	115	105	115	90
	手臂上下 (JT3)		170	135	140	130	115	130	115
	手腕旋转 (JT4)		220		220	190	140	190	140
	手腕弯曲 (JT5)		185	200	200	180	135	180	135
	手腕扭转 (JT6)		300		300	290	240	290	240
本体重量(kg)	700	870	880	855	870		1,030		
安装方式	地面式				地面式			支架式	
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54				手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54				
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA				F02/7.5kVA				

*1:符合 ISO9283。

ZX 系列

大型通用机器人~300kg负载

- 在各种行业、应用有着广泛业绩
- 手腕部不设马达可在更严酷的环境下进行作业
- 可覆盖360°的宽广旋转范围

【应用用途】



ZX165U

M 系列

超大型通用机器人 ~1,500kg 负载

- 最大负载能力1,500kg,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
- 无配重的紧凑机身可实现广泛的动作范围和高刚性 (MG15HL)

【应用用途】



MXP36L

MG15HL

		ZX系列				
		ZX130S	ZX130L	ZX165U	ZX200S	ZX300S
动作自由度(轴)		6				
最大负载能力(kg)		130		165	200	300
最大臂展(mm)		2,651	2,951	2,651		2,501
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.3				
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±180				
	手臂前后 (JT2)	+75 - -60				
	手臂上下 (JT3)	+250 - -120				
	手腕旋转 (JT4)	±360				
	手腕弯曲 (JT5)	±130				
	手腕扭转 (JT6)	±360				
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	130	110		105	100
	手臂前后 (JT2)	130	110			85
	手臂上下 (JT3)	130	110	115	105	85
	手腕旋转 (JT4)	180	140		120	90
	手腕弯曲 (JT5)	180	135	155	120	90
	手腕扭转 (JT6)	280	230	260	200	150
本体重量(kg)		1,350	1,400	1,350	1,400	
安装方式		地面式				
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA				

*1: 符合ISO9283。

		M系列			
		MXP36L	MXP41X	MXP71L	MG15HL
动作自由度(轴)		6			
最大负载能力(kg)		360	410	710	1,500
最大臂展(mm)		3,234	3,763	2,930	4,005
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.08	±0.12	±0.08	±0.1
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160(±185) ^{*2}		±160(±180) ^{*3}	
	手臂前后 (JT2)	+90 - -75		+90 - -64	
	手臂上下 (JT3)	+50 - -120		+40 - -120	
	手腕旋转 (JT4)	±360			
	手腕弯曲 (JT5)	±125		±122	
	手腕扭转 (JT6)	±360			
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	100		82	65 ^{*5}
	手臂前后 (JT2)	86		70	33.5 ^{*5}
	手臂上下 (JT3)	86		70	37.5 ^{*5}
	手腕旋转 (JT4)	105	110	90	36 ^{*5}
	手腕弯曲 (JT5)	105	110	90	36 ^{*5}
	手腕扭转 (JT6)	165	160		80 ^{*5}
本体重量(kg)		1,550	2,800	2,750	6,550
安装方式		地面式			
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA	F04/12kVA		E58/15kVA

*1: 符合ISO9283。

*2: 在JT1中使用+160°+185°或-160°-185°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: 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。

*4: 最大动作范围根据负载重量、负载扭矩而异。

*5: 表中的数值为最大值,根据负载和动作范围等条件而异。

K系列

防爆喷涂 / 搬运机器人

- 强大的产品阵容可对应从小型零件到汽车车身等广泛的涂装对象物品
- 通过手臂软管内置防止涂装物品的灰尘和麻点不良(仅限3R规格)
- 通过通用化的涂装控制系统缩短导入时间(选配)

【应用用途】

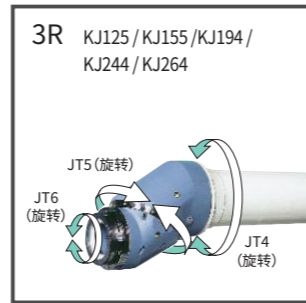
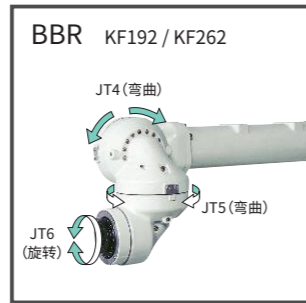
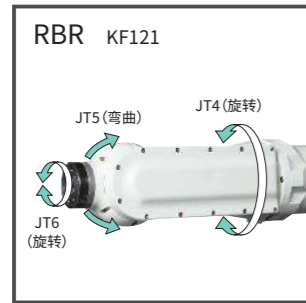


喷涂



搬运

【手腕种类】



		K系列				K系列			
		KF121	KF192	KF262	KJ125	KJ155	KJ194 (地/架/挂)	KJ244 (地/架/挂)	KJ264 (地/架/挂)
动作自由度(轴)		6							
最大负载能力(kg)		5	手腕部:12 上臂部:20		手腕部:8 上臂部:5	手腕部:8 上臂部:5	手腕部:15 上臂部:25		
最大臂展(mm)		1,240	1,973	2,665	1,299	1,545	1,940	2,490	2,640
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.2	±0.5		±0.15	±0.15	±0.5		
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160/±60(支架)	±150	±160		±160	±120/±120/+30 - -120		
	手臂前后 (JT2)	±90	+110 - -60		+110 - -60	+130 - -80			
	手臂上下 (JT3)	±150	+90 - -80	+90 - -75		+90 - -75	+90 - -65		
	手腕旋转 (JT4)	±270	±360	±360	±720	±720	±720		
	手腕弯曲 (JT5)	±145	±360	±360	±720	±720	±720		
	手腕扭转 (JT6)	±360	±360	±360	±410	±410	±410		
涂装速度(m/s)		-	1.2		1.5	1.5	1.5		
本体重量(kg)		140	690	720	190	195	530/520/520	540/530/530	
安装方式		地面/支架/壁挂 ^{*2}		地面式、壁挂式		地面式、壁挂式		地面式、支架式、壁挂式	
电源容量 ^{*3} (kVA)		1.5	5		3	3	5		
对应控制柜	北美	E37	-		E35	E35			
	欧州	E47	E45		E45				
	亚洲	E27	E25		E25				

*1: 符合ISO9283。
*2: 壁挂时JT1的动作范围为±60°。
*3: 根据负载重量或运动模式而异。

BA系列

焊接机器人

- 焊接电缆内置
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人

【应用用途】



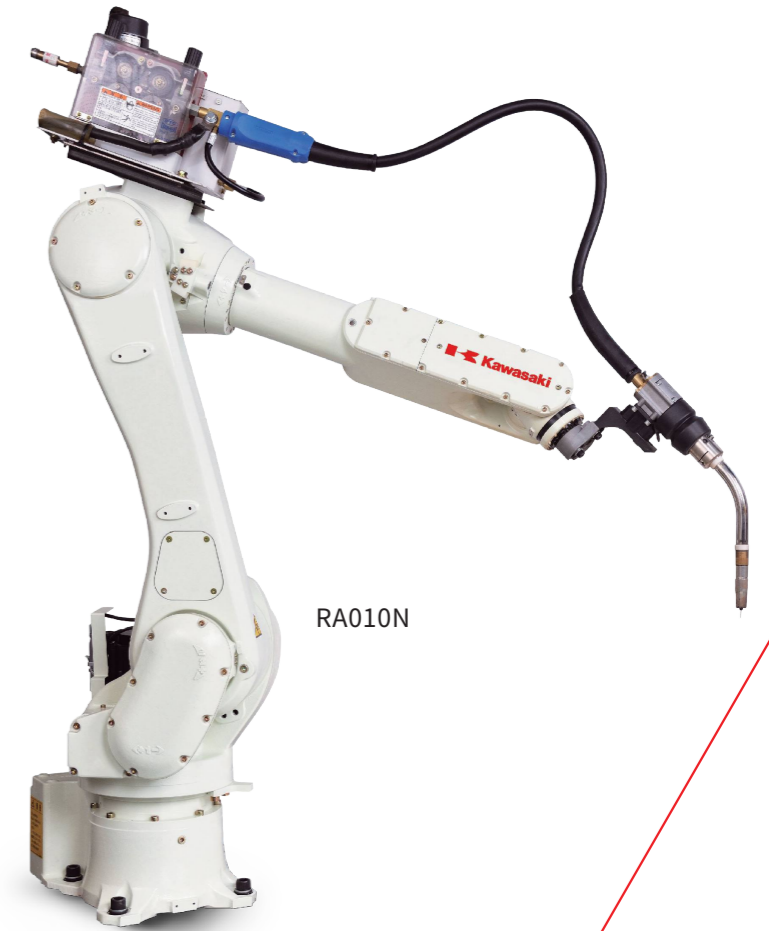
BA013L

RA系列

焊接 / 切割机器人

- 拥有可对应各种零件尺寸的产品阵容
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人

【应用用途】



RA010N

		BA系列			
		BA006N	BA006L	BA013N	BA013L
动作自由度(轴)		6			
最大负载能力(kg)		6		13	
最大臂展(mm)		1,445	2,036	1,492	2,093
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.06	±0.08	±0.04	±0.06
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±165			
	手臂前后 (JT2)	+150 - -90		+150 - -95	
	手臂上下 (JT3)	+90 - -175		+90 - -185	
	手腕旋转 (JT4)	±180		±200	
	手腕弯曲 (JT5)	±135			
	手腕扭转 (JT6)	±360			
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	240	210	265	215
	手臂前后 (JT2)	240	210	250	215
	手臂上下 (JT3)	220		265	270
	手腕旋转 (JT4)	430		470	440
	手腕弯曲 (JT5)	430		475	
	手腕扭转 (JT6)	650		730	
本体重量(kg)		150	160	265	280
安装方式		地面式、吊顶式			
对应控制柜/电源容量		F01/5.6kVA		F02/7.5kVA	

*1:符合 ISO9283。

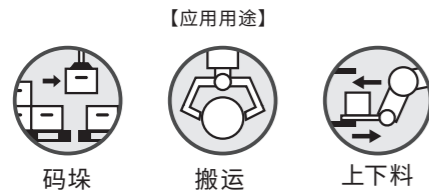
		RA系列			
		RA005L	RA010N	RA010L	RA020N
动作自由度(轴)		6			
最大负载能力(kg)		5	10		20
最大臂展(mm)		903	1,450	1,925	1,725
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.03		±0.05	±0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180			
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80	+145 - -105	+155 - -105	
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172		+150 - -163	
	手腕旋转 (JT4)	±360		±270	
	手腕弯曲 (JT5)	±145			
	手腕扭转 (JT6)	±360			
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	300	250		190
	手臂前后 (JT2)	300	250		205
	手臂上下 (JT3)	300	215		210
	手腕旋转 (JT4)	460	365		400
	手腕弯曲 (JT5)	460	380		360
	手腕扭转 (JT6)	740	700		610
本体重量(kg)		37	150		230
安装方式		地面式、吊顶式			
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA		F01/5.6kVA	

*1:符合 ISO9283。

CP系列 RD系列

码垛机器人

- 产品阵容可对应广泛的负载范围
- 高效码垛系统可实现往返移动高速化
- 实现安全且节省空间的机器人系统及监视机器人动作安全的功能(选配)



duAro系列

协作机器人

- 无需配置安全围栏*、有效节省空间
 - 如人工一样使用双手臂有效地工作
 - 可使用平板电脑或直接示教的简单示教方式
- *: 请在对客户实施安全风险评估后使用。



	CP系列			
	CP180L	CP300L	CP500L	CP700L
动作自由度(轴)	4			
最大负载能力(kg)	180	300	500	700
最大臂展(mm)	3,255			
重复定位精度 ^{*1} (mm)	±0.5			
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±160		
	手臂前后(JT2)	+95 - -46		
	手臂上下(JT3)	+15 - -110		
	手腕旋转(JT4)	±360		
	手腕矫正(JT5)	-		
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	130	100	85
	手臂前后(JT2)	125	90	80
	手臂上下(JT3)	125	90	80
	手腕旋转(JT4)	330	220	180
本体重量(kg)	1,600		1,650	
安装方式	地面式			
对应控制柜/电源容量	F03/12kVA		E03/12kVA、F03/12kVA	

RD系列		
RD080N		
动作自由度(轴)	5	
最大负载能力(kg)	80	
最大臂展(mm)	2,100	
重复定位精度 ^{*1} (mm)	±0.07	
动作范围(°)	手臂旋转(JT1)	±180
	手臂前后(JT2)	+140 - -105
	手臂上下(JT3)	+40 - -205
	手腕旋转(JT4)	±360
	手腕矫正(JT5)	±10 ^{*2}
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	180
	手臂前后(JT2)	180
	手臂上下(JT3)	175
	手腕旋转(JT4)	360
本体重量(kg)	540	
安装方式	地面式	
对应控制柜/电源容量	F03/12kVA	

	duAro系列			
	duAro1		duAro2	
动作自由度(轴)	各手臂4			
最大负载能力(kg)	各手臂2 (即两个手臂4)		各手臂3 (即两个手臂6)	
最大臂展(mm)	760		785	
重复定位精度(mm)	±0.05			
动作范围	手臂1(下手臂)	手臂2(上手臂)	手臂1(下手臂)	手臂2(上手臂)
	±170(JT1)	-140 - +500(JT1)	±170(JT1)	-140 - +500(JT1)
	±140(JT2)		-130 - +140(JT2)	
	手臂上下 ^{*1} (mm)		0 - +550(JT3)	
	手腕旋转 ^{*1} (°)			
	±360(JT4)			
本体重量(kg)	分离型:90;一体型:约210		分离型:90;一体型:约220	
安装方式	地面式			
对应控制柜/电源容量	F61/2.0kVA			

*1:根据客户选项不同规格会有所变化。

*1:符合ISO9283。
*2:JT5的动作角度垂直向下方向的上下10°。

KLS 系列

SCARA 机器人

- 川崎机器人与隆深机器人合资企业--隆崎机器人的骨干系列产品
- 具备广泛的负载及臂展,重复定位精度可达±0.02mm,具备可变加减速功能,根据负载变化自动调节机器人速度

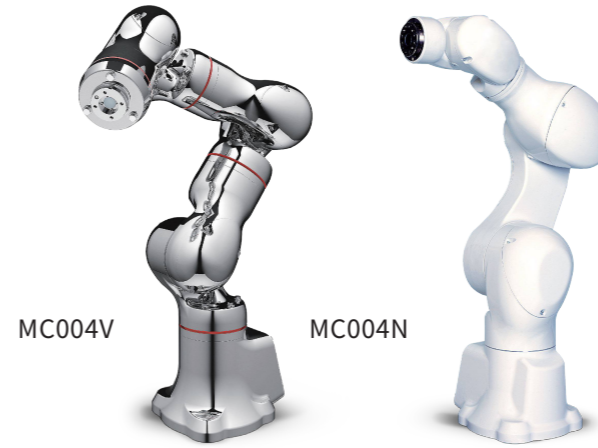
【应用用途】



KLS 400-3N



KLS 600-6N



MC004V

MC004N

MC 系列

医药机器人

- 电缆软管内置
- 无需真空配管,即可实现ISO等级5(Fed等级100)
- 采用的特殊密封材料可对应VHP灭菌处理(MC004V*3)

【应用用途】



YF003N

YF 系列

高速分拣机器人

- YF002N机身更小巧、YF003N动作范围更广、可更好地对应各行各业的搬运作业
- 产品阵容强大、可使用酸性和碱性洗涤剂清洗表面且采用食品级润滑油

【应用用途】



	KLS系列			
	KLS 400-3N	KLS 600-6N	KLS 800-10N	KLS 1000-20N
动作自由度(轴)	4			
额定负载能力(kg)	1	2	5	10
最大负载能力(kg)	3	6	10	20
最大臂展(mm)	400	600	800	1,000
重复定位精度 ^{*1} (mm)	JT1/JT2 (mm)	±0.015		±0.02
	JT3 (mm)	±0.01		
	JT4 (°)	±0.01		
动作范围(°)	JT1 (°)	±140		
	JT2 (°)	±145		
	JT3 (mm)	150	200	330
	JT4 (°)	±360		
最大速度(°/s)	JT1/JT2 (mm/s)	5,300	8,100	10,500
	JT3 (mm/s)	1,100		1,704
	JT4 (°/s)	2,400	2,000	1,694
	JT4 允许惯性力矩	额定 (kg·m ²)	0.005	0.01
	最大 (kg·m ²)	0.05	0.12	0.3
JT3下压力(N)	100		250	
标准节拍时间 ^{*2} (S)	0.40	0.42	0.48	0.48
本体重量(kg)	13	19	37	53
安装方式	地面式			
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA			

*1:符合GBT 12642/ISO9283。
*2:特定条件下,(水平300mm、垂直25mm)往返拱形运动的循环时间(最大速度最优行程坐标)。

	MC系列	
	MC004N/MC004V	
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)	±0.028	
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
本体重量(kg)	25	
安装方式	地面式、吊顶式	
防护等级	手腕:等同于IP67 基轴:等同于IP65 ^{*2}	
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。
*3:通过采用特殊,密封材料,对应VHP灭菌处理。

	YF系列	
	YF002N	YF003N
动作自由度(轴)	4	
最大负载能力(kg)	2	3
重复定位精度 ^{*1} (mm)	±0.04	±0.1
动作范围(mm)	φ600 × H200	φ1,300 × H500
处理能力 ^{*2} (负载能力)	0.3s (0.5kg) 0.36s (2kg)	0.27s (1kg) 0.45s (3kg)
本体重量(kg)	60	140
安装方式	吊顶式	
保护等级	等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F01/5.6kVA	

*1:符合ISO9283。
*2:运动模式(上升25~水平305~下降25mm的往复移动)の場合。



NTJ 系列

晶圆搬运机器人
 ■ 通过独有的驱动构造, 实现高精度且流畅的动作

【应用用途】
 晶圆搬运

TTJ 系列

晶圆搬运机器人
 ■ 采用伸缩结构, 可兼顾向低位传递和向高位输送

【应用用途】
 晶圆搬运

NTH 系列

晶圆搬运机器人
 ■ 通过手臂旋转中心后移实现了长手臂、无需走行装置即可应对4FOUP

【应用用途】
 晶圆搬运

NX 系列

晶圆搬运机器人
 ■ 通过紧凑的手臂设计, 可以节省安装空间

【应用用途】
 晶圆搬运

L 系列

伺服定位器

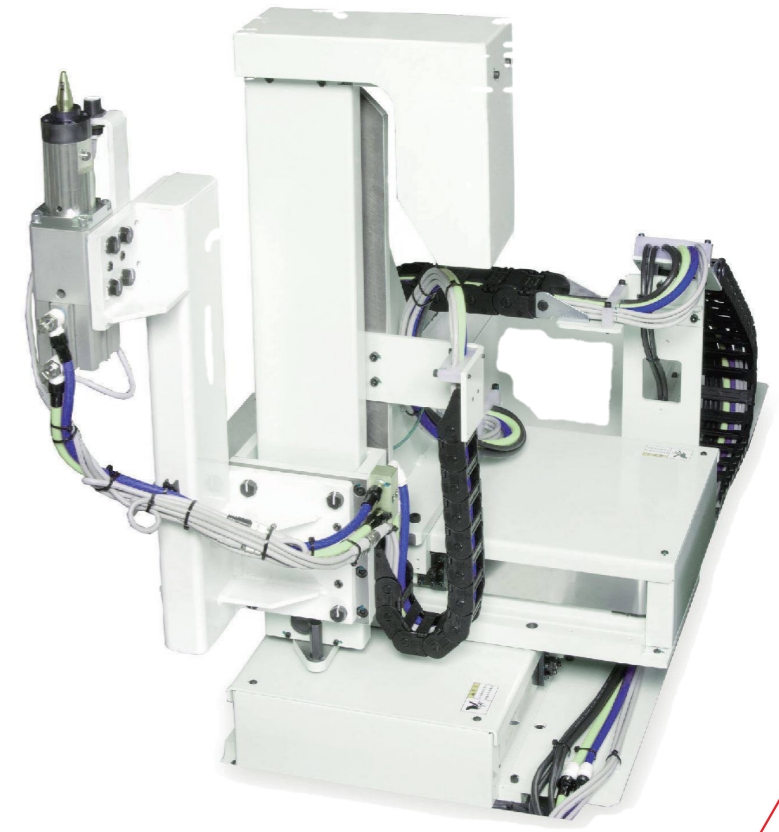
- 可根据不同车型确定对应定位位置, 适用于多车型混线柔性生产线
- 高刚性、高精度、高速度且外形紧凑
- 大幅减少备件数量, 现场调试效率高
- X轴和Y轴无需润滑的驱动构造使维护保养性能进一步提高

【应用用途】

焊接

搬运

定位



	NTJ系列			TTJ系列		NTH系列	NX系列		
	NTJ10	NTJ20	NTJ11	TTJ10	TTJ20	NTH20	NX420	NX411	
动作自由度(轴)	4			5		5	5		
最大臂展(mm)	1,067.2 (臂长350mm)			1,067.2 (臂长350mm)		1,226.6 (臂长350mm)	736 (臂长320mm)		
重复定位精度*1(mm)	±0.05			±0.05		±0.05	±0.05		
动作范围	θ1轴 (旋转·JT2) (°)	±170		±170		±170	+313 - -323		
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	470		740		470	330		
	θ2轴 (旋转·JT4) (°)	±170		±170		±170	+180 - -150		
	F轴 (旋转·JT5) (°)	-	±∞		-		-	±∞	
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	±190			±190		±190	±190	
	H2轴 (旋转·JT7) (°)	-	±190	-	-	±190	±190	±190	-
安装方式	地面式			地面式		地面式	地面式		
对应控制柜/电源容量	F60/0.5kVA			F60/0.5kVA		F60/0.5kVA	F60/0.5kVA		

*1: 符合ISO9283.

	L系列									
	LB002R/L	LB004R/L	LB022R/L	LB222R/L	LB422R/L	LB423R/L	LB424R/L	LB444R/L	LB623R/L	LB824R/L
动作自由度(轴)	1		2		3					
最大负载能力(kg)	200(保持), 工作时30以下									
重复定位精度*1(mm)	±0.1(法兰面)									
动作范围(mm)	X轴	0		200	400			600	800	
	Y轴	0		200			400	200		
	Z轴	200	400	200		300	400	300	400	
最大速度(mm/s)	X轴	300								
	Y轴	300								
	Z轴	300								

川崎新款控制柜较传统型号节能 20%-30%，能耗水平大幅降低。



F 控制柜

- 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

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	防护等级
F60	W300×D320×H130	8.3	等同于IP20



F60

- 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）

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	防护等级
F01	W420×D530×H278	20	等同于IP54
F02	W420×D530×H278	25	等同于IP54
F03	W420×D530×H278	30	等同于IP54
F04	W420×D530×H278	25	等同于IP54



F01/02/03/04



E01/02/03/04

E 控制柜

- 全球通用型控制柜

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	防护等级
E01	W550×D580×H278	40	等同于IP54
E02	W550×D580×H278	40	等同于IP54
E03	W550×D580×H278	45	等同于IP54
E04	W550×D580×H278	40	等同于IP54



E25

防爆 E 控制柜

- 占地面积小、可以进行高密度配置
- 通过安装附加放大器可以对应于工件搬运设备、齿轮泵等外部轴，最多可追加 3 个外部轴设备

	尺寸 (mm)	重量 (kg)
E25 (亚洲)	W500×D550×H1,400	120
E35 (美洲)	W500×D550×H1,400	170
E45 (欧洲)	W500×D550×H1,400	170

示教器

- 小型化、轻量化
- 功能丰富且操作便捷

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	对应控制柜
示教器	L308×W162×D32	0.93	E控制柜
示教器 GEN II	L323×W162×D58	0.69	F控制柜
防爆型示教器	L308×W162×D58	0.98	防爆E控制柜



示教器 GEN II

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。



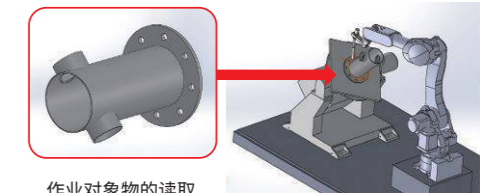
可以同时检验多台机器人的动作

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

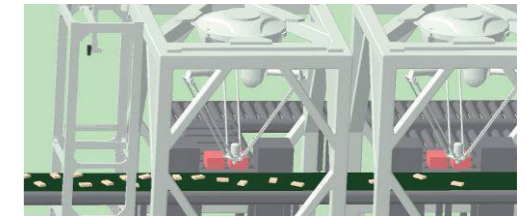


二维视觉系统

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



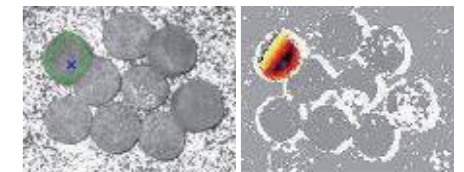
与传送带同步，检测移动对象物的当前位置

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。



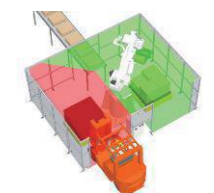
可以识别散装的对象物

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 IEC61508 (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。

