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
天津市滨海高新区海泰创新大街 50 号新智感知科技产业园 1# 楼 101、201
邮编：300382
电话：400-833-0800
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. CH2620 Oct. ' 26 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

川崎机器人产品系列

LINEUP



Kawasaki Robotics



推动人机和谐共生 携手共筑精彩未来

放眼人机协作的当下社会，
川崎机器人致力于全面适配多元行业与各类应用场景。
坚持技术深耕与创新突破，
潜心打造贴合实际需求的综合型机器人品牌。

川崎机器人深耕工业机器人领域五十余载，积淀丰厚技术底蕴与落地经验，
可针对不同行业及各类应用场景，定制高效适配的自动化解决方案。

中小型通用机器人~80kg负载 P03

RS系列
CF系列

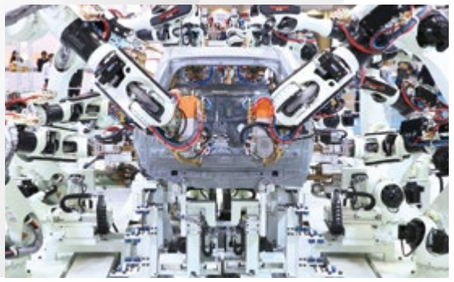
装配 涂胶 上下料 搬运 抛光/去毛刺



大型通用机器人~300kg负载 P04

BXP/BTP系列
BX系列 ZX系列

装配 搬运 焊接（点焊） 抓取



超大型通用机器人~1,500kg负载 P05

MXP系列
MG系列

搬运 上下料 装配 焊接 抓取 码垛



涂胶机器人 P05

BU系列

涂胶 搬运



协作机器人 P05

duAro系列

装配 涂胶 上下料 搬运 抛光/去毛刺



防爆喷涂/搬运机器人 P06

K系列

喷涂 搬运



焊接/切割机器人 P07

BA系列 RA系列

焊接 切割 搬运 抓取



码垛机器人 P07

CP系列 RD系列

码垛 搬运 上下料



医药机器人 P08

MC系列

医药 搬运 装配 上下料



SCARA机器人 P08

KLS系列

装配 上下料 搬运 分拣 涂胶



高速分拣机器人 P08

YF系列

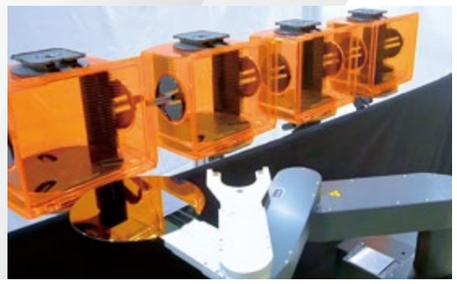
装配 搬运 分拣



晶圆搬运机器人 P08

NTJ系列 TTJ系列 NTH系列
NX系列 NV系列

晶圆搬运



解决方案 P09

外观检测机器人系统



拆码垛解决方案



控制柜/示教器 P09



选配/软件 P10



中小型通用机器人 ~80kg 负载

RS 系列

【应用用途】

装配　涂胶　上下料　搬运　抛光/去毛刺

- 产品阵容可对应广泛场景
- 卓越的动作速度
- 紧凑机身，运动覆盖范围广



		RS系列						
		RS003N	RS007N	RS007L	RS010L	RS013N	RS015X	RS020N
动作自由度(轴)		6						
最大负载能力(kg)		3	7		10	13	15	20
最大臂展(mm)		620	730	930	1,925	1,460	3,150	1,725
重复定位精度*1(mm)		±0.02		±0.03	±0.05	±0.03	±0.06	±0.04
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160	±180					
	手臂前后 (JT2)	+150 - −60	±135		±155 - −105	+138 - −105	+140 - −105	+155 - −105
	手臂上下 (JT3)	+120 - −150	±155	±157	+150 - −163	+135 - −159	+135 - −155	+150 - −163
	手腕旋转 (JT4)	±360	±200		±270	±200	±360	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±135	±125		±145	±125	±145	
	手腕扭转 (JT6)	±360						
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	360	470	370	190	265	180	190
	手臂前后 (JT2)	250	380	310	205	250	180	205
	手臂上下 (JT3)	225	520	410	210	265	200	210
	手腕旋转 (JT4)	540	550		400	475	410	400
	手腕弯曲 (JT5)	225	550		360	475	360	
	手腕扭转 (JT6)	540	1,000		610	730	610	
本体重量(kg)		20	35	36	230	170	545	230
安装方式		地面式、吊顶式						
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	
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA			F01/5.6kVA	F60/2.0kVA	F02/7.5kVA	F01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。



		RS系列					CF系列	
		RS025S	RS025N	RS030N	RS050N	RS080N	CF011N	CF022N
动作自由度(轴)		6					6	
最大负载能力(kg)		25		30	50	80	11	22
最大臂展(mm)		1,325	1,885	2,100			1,455	1,814
重复定位精度*1(mm)		±0.04		±0.06			±0.03	±0.04
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±180					±165	
	手臂前后 (JT2)	+131 - −100		+140 - −105			+150 - −90	+150 - −95
	手臂上下 (JT3)	+145 - −155	+145 - −161	+135 - −155			+100 - −170	+98 - −168
	手腕旋转 (JT4)	±270		±360			±200	±180
	手腕弯曲 (JT5)	±145					±125	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360					±360	
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	215		180			250	210
	手臂前后 (JT2)	215		180			250	210
	手臂上下 (JT3)	270		185		160	250	210
	手腕旋转 (JT4)	290	420	260		185	420	
	手腕弯曲 (JT5)	410	420	260		165	420	
	手腕扭转 (JT6)	730	780	360		280	700	650
本体重量(kg)		265	270	555			170	260
安装方式		地面式	地面式、吊顶式、壁挂式	地面式、吊顶式			地面式	
防护等级		等同于IP67		手腕:等同于IP67　基轴:等同于IP65			手腕:等同于IP67	
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA					F60/2.0kVA	F01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。

大型通用机器人 ~300kg 负载

BXP/BTP 系列

【应用用途】

装配　搬运　焊接（点焊）　抓取

- 通过F控制柜的新型控制技术，实现进一步提速
- 电缆软管内置
- 比BX系列更轻、更紧凑



		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		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						±0.08	
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						125	115
	手臂前后 (JT2)	130		105	130	115	105	115	90
	手臂上下 (JT3)	170	135	140	135	130	115	130	115
	手腕旋转 (JT4)	220			190		140	190	140
	手腕弯曲 (JT5)	185	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						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。

BX 系列

- 电缆软管内置
- 纤巧手臂设计，支持高密度设置



ZX 系列

- 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



		BX系列				ZX系列				
		BX100N	BX200X	BX250L	BX300L	ZX130S	ZX130L	ZX165U	ZX200S	ZX300S
动作自由度(轴)		6				6				
最大负载能力(kg)		100	200	250	300	130		165	200	300
最大臂展(mm)		2,200	3,412	2,812		2,651	2,951	2,651		2,501
重复定位精度*1(mm)		±0.06	±0.07			±0.3				
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160	±180			±180				
	手臂前后 (JT2)	+120 - −65	+76 - −60			+75 - −60				
	手臂上下 (JT3)	+90 - −77	+90 - −110	+90 - −120		+250 - −120				
	手腕旋转 (JT4)	±210				±360				
	手腕弯曲 (JT5)	±125				±130				
	手腕扭转 (JT6)	±210				±360				
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	135	125			130	110		105	100
	手臂前后 (JT2)	110	102	120	102	130	110			85
	手臂上下 (JT3)	140	85	100	85	130	110	115	105	85
	手腕旋转 (JT4)	200	105	140	105	180	140		120	90
	手腕弯曲 (JT5)	200	120	140	110	180	135	155	120	90
	手腕扭转 (JT6)	300	200		180	280	230	260	200	150
本体重量(kg)		740	1,450	1,460		1,350	1,400	1,350	1,400	
安装方式		地面式				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				E02/7.5kVA				

*1: 符合ISO9283。

超大型通用机器人 ~1,500kg 负载

MXP/MG 系列

【应用用途】

搬运　上下料　装配　焊接　抓取　码垛

■ 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
■ 无配重的紧凑机身能实现广泛的动作范围和高刚性(MG15HL)






		MXP系列			MG系列
		MXP36L	MXP41X	MXP71L	MG15HL
动作自由度(轴)			6		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		±150
	手臂前后 (JT2)	+90 - −75	+90 - −64		+90 - −40
	手臂上下 (JT3)	+50 - −120	+40 - −120		+30 - −110*4
	手腕旋转 (JT4)		±360		±360
	手腕弯曲 (JT5)	±125	±122		±120
	手腕扭转 (JT6)		±360		±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		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。

涂胶 / 搬运机器人

BU 系列

【应用用途】

涂胶　搬运

■ 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)



		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。

协作机器人

duAro 系列

【应用用途】

装配　涂胶　上下料
搬运　抛光/去毛刺

■ 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
■ 可使用平板电脑或拖动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。




		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	手臂旋转(°)	手臂1 (下手臂) ±170 (JT1) / 手臂2 (上手臂) −140 - +500 (JT1) / ±140 (JT2)	手臂1 (下手臂) ±170 (JT1) −130 - +140 (JT2) / 手臂2 (上手臂) −140 - +500 (JT1) −140 - +130 (JT2)
	手臂上下*1(mm)	0 - +150 (JT3)	0 - +550 (JT3)
	手腕旋转*1(°)	±360 (JT4)	
本体重量(kg)*2		分离型:90;一体型:约210*3	分离型:90;一体型:约220*3
安装方式		地面式	
对应控制柜/电源容量		F61/2.0kVA	

*1:根据客户选件不同规格会有所变化。
*2:包含控制单元,不含选配件。
*3:分离型、一体型式样请提前与我司销售人员联络确认。

防爆喷涂 / 搬运机器人

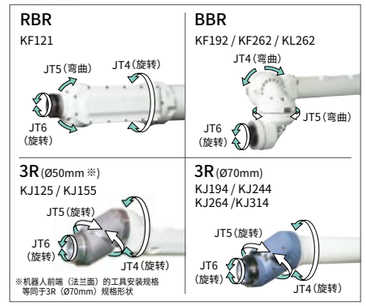
K 系列

【应用用途】

喷涂　搬运

■ 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)

【手腕种类】








		K系列			
		KF121	KF192	KF262	KJ125
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
最大臂展*1(mm)		1,240	1,973	2,665	1,299
重复定位精度*2(mm)		±0.2	±0.5		±0.15
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160/±60(壁挂式)	±150		±160
	手臂前后 (JT2)	±90	+110 - −60		+130 - −80
	手臂上下 (JT3)	±150	+90 - −80		+90 - −75
	手腕旋转 (JT4)	±270	±360		±720
	手腕弯曲 (JT5)	±145	±360		±720
	手腕扭转 (JT6)	±360	±360		±410
	旋回 (JT7)		–		
涂装速度(m/s)		1.5	2		1.5
本体重量(kg)		140	690	720	190
安装方式		地面式、壁挂式、吊顶式*3	地面式、壁挂式		地面式、壁挂式、吊顶式
电源容量*4(kVA)		1.5	5		3
对应控制柜	北美	E37	–		E35、F35
	欧州	E47	E45、F45		
	亚洲	E27	E25、F25		

*1: RBR为JT1中心至JT5中心的距离,3R为JT1中心至JT4与JT5旋转轴交点的距离,BBR为JT1中心至JT4旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 壁挂时JT1的动作范围为±60°。面向美国、加拿大仅支持地面式、壁挂式安装。
*4: 根据负载重量或运动模式而异。






		K系列			
		KJ155	KJ194	KJ244	KJ264
动作自由度(轴)			6		
最大负载能力(kg)		手腕部:8 上臂部:5	手腕部:15 上臂部:25		
最大臂展*1(mm)		1,545	1,940	2,490	2,640
重复定位精度*2(mm)		±0.15	±0.5		
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160	±120/±120/+30 - −120		
	手臂前后 (JT2)	+130 - −80			
	手臂上下 (JT3)	+90 - −75	+90 - −65		
	手腕旋转 (JT4)	±720	±720		
	手腕弯曲 (JT5)	±720	±720		
	手腕扭转 (JT6)	±410	±410		
涂装速度(m/s)		1.5			
本体重量(kg)		195	530/520/520	540/530/530	
安装方式		地面式、壁挂式	地面式、支架式、壁挂式		
电源容量*4(kVA)		3	5		
对应控制柜	北美	E35			
	欧州	E45			
	亚洲	E25			

*1: RBR为JT1中心至JT5中心的距离,3R为JT1中心至JT4与JT5旋转轴交点的距离,BBR为JT1中心至JT4旋转轴交点的距离。
*2: 符合ISO9283。
*3: 壁挂时JT1的动作范围为±60°。面向美国、加拿大仅支持地面式、壁挂式安装。
*4: 根据负载重量或运动模式而异。

焊接 / 切割机器人

BA/RA 系列

【应用用途】

焊接　切割　搬运　抓取

- 产品线丰富，可适配多尺寸工件
- 焊接电缆内置
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人



		BA系列				RA系列			
		BA006N	BA006L	BA013N	BA013L	RA005L	RA010N	RA010L	RA020N
动作自由度(轴)		6				6			
最大负载能力(kg)		6		13		5	10		20
最大臂展(mm)		1,445	2,036	1,492	2,093	903	1,450	1,925	1,725
重复定位精度*1(mm)		±0.06	±0.08	±0.04	±0.06	±0.03		±0.05	±0.04
动作范围(°)	手臂旋转（JT1）	±165				±180			
	手臂前后（JT2）	+150 - −90		+150 - −95		+135 - −80	+145 - −105	+155 - −105	
	手臂上下（JT3）	+90 - −175		+90 - −185		+118 - −172	+150 - −163		
	手腕旋转（JT4）	±180		±200		±360	±270		
	手腕弯曲（JT5）	±135				±145			
	手腕扭转（JT6）	±360				±360			
最大速度(°/s)	手臂旋转（JT1）	240	210	265	215	300	250	190	
	手臂前后（JT2）	240	210	250	215	300	250	205	
	手臂上下（JT3）	220		265	270	300	215	210	
	手腕旋转（JT4）	430		470	440	460	365	400	
	手腕弯曲（JT5）	430		475	475	460	380	360	
	手腕扭转（JT6）	650		730	730	740	700	610	
本体重量(kg)		150	160	265	280	37	150	230	
安装方式		地面式、吊顶式				地面式、吊顶式			
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA、F01/5.6kVA		F01/5.6kVA	F02/7.5kVA	F60/2.0kVA	F60/2.0kVA、F01/5.6kVA	F01/5.6kVA	

*1：符合 ISO9283。

码垛机器人

CP/RD 系列

【应用用途】

码垛　搬运　上下料

- 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
- 紧凑机身，运动覆盖范围广



		CP系列					RD系列
		CP110L	CP180L	CP300L	CP500L	CP700L	RD080N
动作自由度(轴)		4					5
最大负载能力(kg)		110	180	300	500	700	80
最大臂展(mm)		2,505	3,255				2,100
重复定位精度*1(mm)		±0.05	±0.5				±0.07
动作范围(°)	手臂旋转（JT1）	±180	±160				±180
	手臂前后（JT2）	+100 - −40	+95 - −46				+140 - −105
	手臂上下（JT3）	+13 - −112	+15 - −110				+40 - −205
	手腕旋转（JT4）	±360					±360
	手首補正（JT5）	–					±10*2
最大速度(°/s)	手臂旋转（JT1）	145	130	100	85	75	180
	手臂前后（JT2）	140	125	90	80	65	180
	手臂上下（JT3）	170	125	90	80	65	175
	手腕旋转（JT4）	420	330	220	180	170	360
本体重量(kg)		820	1,600		1,650		540
安装方式		地面式					地面式
对应控制柜/电源容量		F03/12kVA					F03/12kVA

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

医药机器人

MC 系列

【应用用途】

医药　搬运　装配　上下料

- 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)



		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。

高速分拣机器人

YF 系列

【应用用途】

装配　搬运　分拣

- 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



		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)		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	
防护等级		IP65相当	
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）的场合。

SCARA 机器人

KLS 系列

【应用用途】

装配　上下料　搬运　分拣　涂胶

- 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



			KLS系列			
			KLS 400-03N	KLS 600-06N	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	JT1/JT2	(mm)	±0.015	±0.02		±0.025
	JT3	(mm)	±0.01			
	JT4	(°)	±0.01			
动作范围	JT1	(°)	±140			
	JT2	(°)	±145			
	JT3	(mm)	150	200	330	420
	JT4	(°)	±360			
最大速度	JT1/JT2	(mm/s)	5,300	8,100	10,500	9,500
	JT3	(mm/s)	1,100		1,176	1,704
	JT4	(°/s)	2,400	2,000	1,694	1,500
JT4允许惯性力矩	额定	(kg.m²)	0.005	0.01	0.02	0.05
	最大	(kg.m²)	0.05	0.12	0.3	0.45
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)。

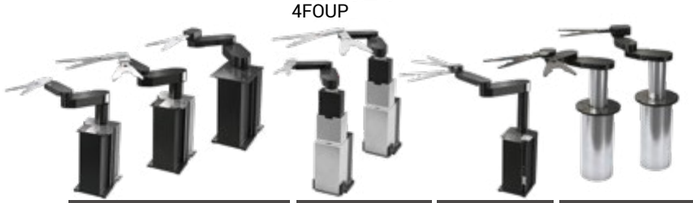
晶圆搬运机器人

NTJ 系列　TTJ 系列　NTH 系列　NX 系列

【应用用途】

晶圆搬运

- 通过独有的驱动构造，实现高精度且流畅的动作
- 采用伸缩结构，可兼顾向低位传递和向高位输送
- 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
- 通过紧凑的手臂设计，可以节省安装空间



			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	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。

控制柜/示教器

倾听客户需求研发打造，品质精良、机身结构紧凑。
依托多年应用经验沉淀的成熟技术，产品具备性能优异、操作便捷的特点。



F60

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

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



F01/02/03/04

- 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）

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



Gen II

示教器

- 690g业内轻量化示教器
- 搭载兼容U盘、加长线缆、可拆连接器等配置，性能、功能及维护性大幅提升

	示教器 Gen II
尺寸（mm）	L323×W162×D58
重量（kg）	0.69
对应控制柜	F60、F01、F02、F03、F04 控制柜

防爆F控制柜

- 相较于传统型号防爆控制柜，体积缩减50%以上，且实现大幅轻量化。
- 可将气控盘安装于控制柜上方，有效节省安装空间。



F25/F35/F45

	F25	F35	F45
尺寸（mm）	W560×D415×H790		
重量（kg）	70	95	100

川崎机器人全新布局解决方案领域

外观检测机器人系统

机器人搭载线阵相机，对复杂曲面工件开展高速外观检测。



拆码垛解决方案

依托3D 视觉AI 系统识别箱体，免基准标定即可实现整托、混托的自动化拆垛卸料。



选配/软件

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。

编程工具

neoROSET

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。

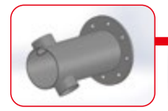


可以同时检验多台机器人的动作

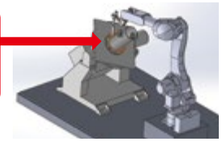
KCONG

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

视觉系统



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

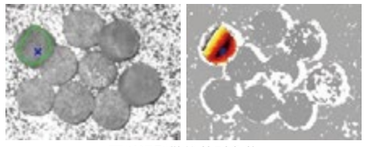


与传送带同步，检测移动对象物的当前位置



三维视觉系统

即使在散堆不定形物的情况下，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。

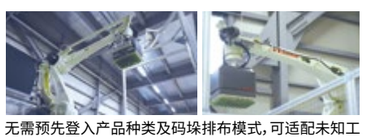


可以识别散堆的对象物



AI视觉系统

可灵活对应传统视觉系统难以处理的异形、摆放无序工件，同时支持识别未提前建档的新品物料。依托 AI 图像解析，自动判别物料类型与放置姿态，可提升复杂拾取、分拣作业的作业效率。



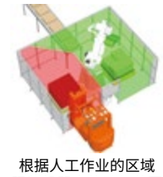
无需预先登入产品种类及码垛排布模式，可适配未知工件及随机摆放工况

安全监视选件

Cubic-S
Supervise Safety Smart

监视机器人动作安全功能

通过限制机器人的可动范围，监控速度、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。



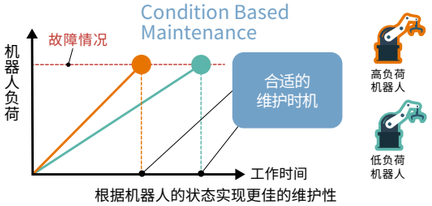
根据人工作业的区域
限制机器人的动作范围

检测与维护诊断工具

カワサキロボット安心ライフサイクルサポート
K-COMMIT

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。通过实时的状态监视，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。



根据机器人的状态实现更佳的维护性