

## 川崎重工業株式会社

### ロボットディビジョン

東京本社 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5  
Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

明石工場 〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1  
Tel. 078-921-2946 Fax. 078-923-6548

西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫛谷町松本234  
Tel. 078-915-8247 Fax. 078-915-8239

### 営業問合せ先

東京 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5  
Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

愛知 〒480-1115 愛知県長久手市菖蒲池105  
Tel. 0561-63-6800 Fax. 0561-63-6808

兵庫 〒650-0044 兵庫県神戸市中央区東川崎町1-5-7  
Tel. 080-4140-7750

広島 〒732-0802 広島県広島市南区大州1-4-4  
Tel. 082-286-1711 Fax. 082-286-1007

福岡 〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1  
Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

### 川崎重工 ロボットディビジョンサイト

<https://kawasakirobotics.com/jp/>



### 川崎重工 ロボットディビジョン ブランドサイト XYZ

<https://robotics.kawasaki.com/ja1/xyz/jp/>



### Kawasaki Robostage

<https://robotics.kawasaki.com/ja1/robostage/>



### サービス問合せ先

#### カワサキロボットサービス株式会社

●ロボットスクール総合案内

Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立 Tel. 050-3000-4332

塗装 Tel. 050-3000-4333

一般産機 Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510

クリーン Tel. 078-921-1259 Fax. 079-621-1042

部品・修理 Tel. 078-990-1595 Fax. 078-990-1596

●サービスセンター

東北[岩手] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0197-36-9602

関東[栃木] Tel. 050-3000-4347 Fax. 0284-73-4313

南関東[神奈川] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0466-87-3507

名古屋[愛知] Tel. 050-3000-4333

豊橋[愛知] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0532-38-8862

明石[兵庫] Tel. 078-921-1259 Fax. 078-921-1042

関西[兵庫] Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510

広島[広島] Tel. 050-3000-4332 Fax. 082-286-1007

九州[福岡] Tel. 050-3000-4332 Fax. 092-940-2311

※平日の昼間(8:30~17:30)は各地域「サービスセンター」までご連絡ください。  
※平日の夜間(17:30~8:30)および土曜日と祝日の昼間(8:30~17:30)は下記「24時間ヘルプデスク」までご連絡ください。

#### 24時間ヘルプデスク TEL. 078-990-3550

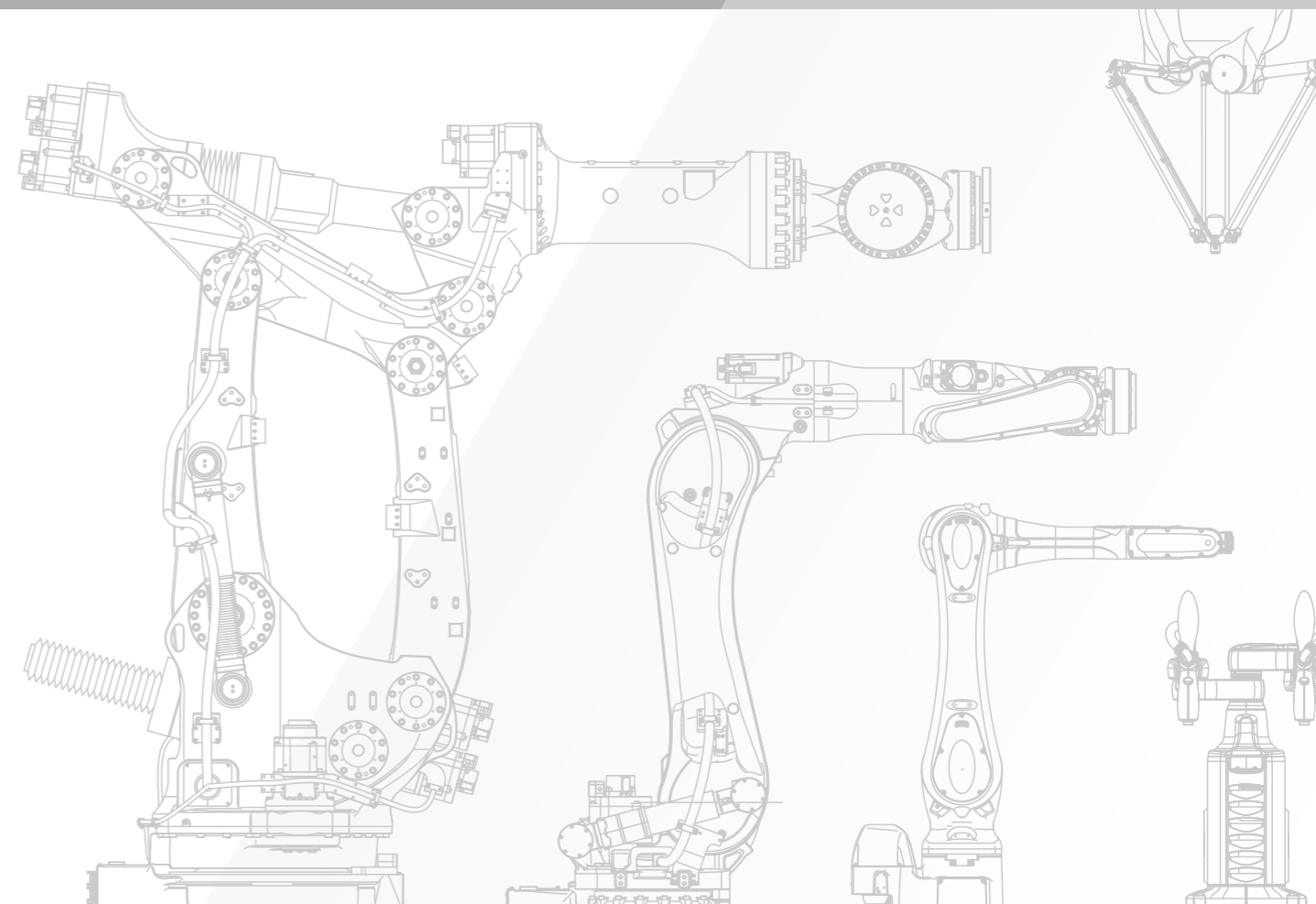
※土曜日と祝日の夜間(17:30~8:30)、日曜日と特別休業日(夏季・冬季休業日)は全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

### 海外関係会社

アメリカ/イギリス/ドイツ/韓国/中国/台湾/タイ/インド/シンガポール

# Kawasaki Robot

## 製品ラインアップ



安全上の  
注意

- Kawasaki Robotのご使用に際しては、必ず取扱説明書、その他付属図書などをすべて熟読し、正しくご使用いただくようお願いいたします。
- このカタログに記載の製品は、一般産業用ロボットです。本製品の故障や誤動作により、人体に危害を及ぼす恐れがある用途にご使用される場合は、必ず当社営業窓口にご相談ください。
- このカタログに記載している写真は、安全柵など法令法規で定められた安全性のための機器、装置などを取り除いて撮影している場合があります。

※このカタログに記載の内容は、改良のため、予告なく改訂・変更することがあります。

※このカタログに記載の製品は、日本国内向けです。海外設置の場合は、仕様異なりますので、別途ご相談ください。

※このカタログに記載の製品には、「外国為替及び外国貿易法」で定められた規制貨物に該当する製品(または技術)が含まれています。

該当製品を輸出する際には、同法に基づく輸出許可等が必要ですのでご注意ください。



## Simple and friendly

### ロボットをもっと身近に、もっとシンプルに

人とロボットが共存する豊かな社会を見据えて、  
ロボットを求める人すべての人に私たちのロボットを届けたい。

川崎重工は、皆様に寄り添う総合ロボットメーカーとして、  
挑戦を続けます。

#### CONTENTS

小・中型汎用ロボット ~80kg可搬	【RSシリーズ】	3	アーク溶接ロボット	【BAシリーズ/RAシリーズ】	13
大型汎用ロボット ~300kg可搬	【BXP/BTPシリーズ】	5	パレタイズロボット	【CPシリーズ/RDシリーズ】	14
	【BXシリーズ】	7	医薬ロボット	【MSシリーズ/MCシリーズ】	15
	【ZXシリーズ】	8	ピッキングロボット	【YFシリーズ】	15
超大型汎用ロボット ~1,500kg可搬	【MXPシリーズ】	9	ウェハ搬送ロボット	【NTJシリーズ/TTJシリーズ NTHシリーズ/NXシリーズ】	16
	【MGシリーズ】	9	コントローラ		17
共存ロボット	【duAroシリーズ】	10	ソフトウェア		18
防爆塗装ロボット	【Kシリーズ】	11			
シーリングロボット	【BUシリーズ】	12			



小・中型汎用ロボット ~80kg可搬

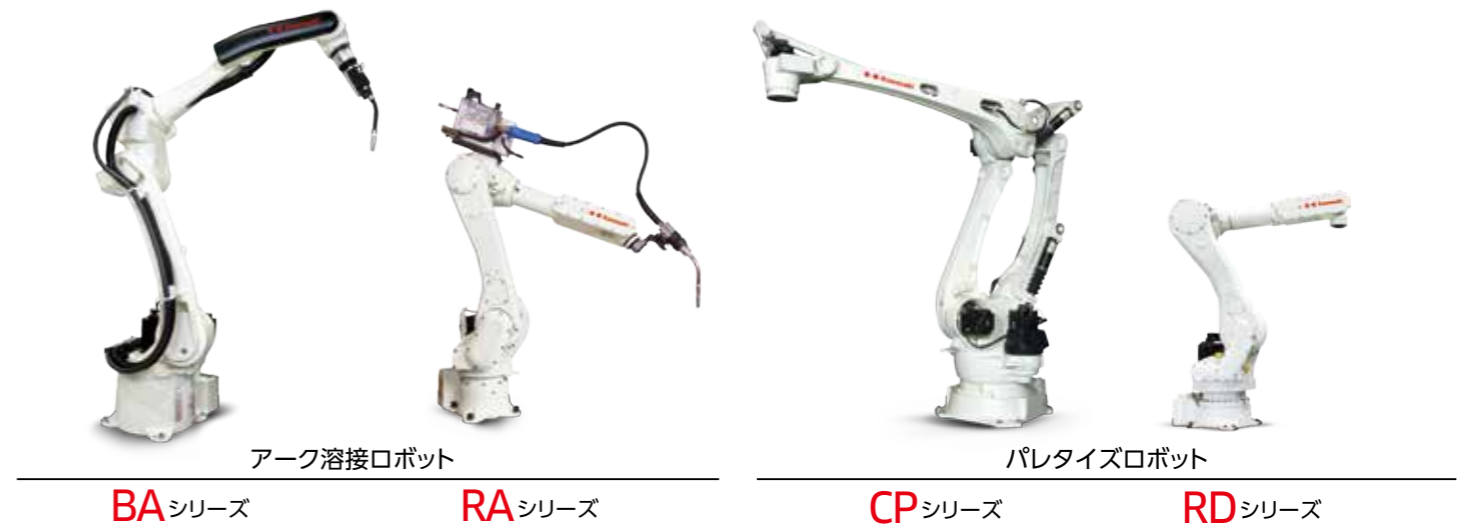
大型汎用ロボット ~300kg可搬

RSシリーズ

BXP/BTPシリーズ

BXシリーズ

ZXシリーズ



アーク溶接ロボット

パレタイズロボット

BAシリーズ

RAシリーズ

CPシリーズ

RDシリーズ



超大型汎用ロボット ~1,500kg可搬

共存ロボット

防爆塗装ロボット

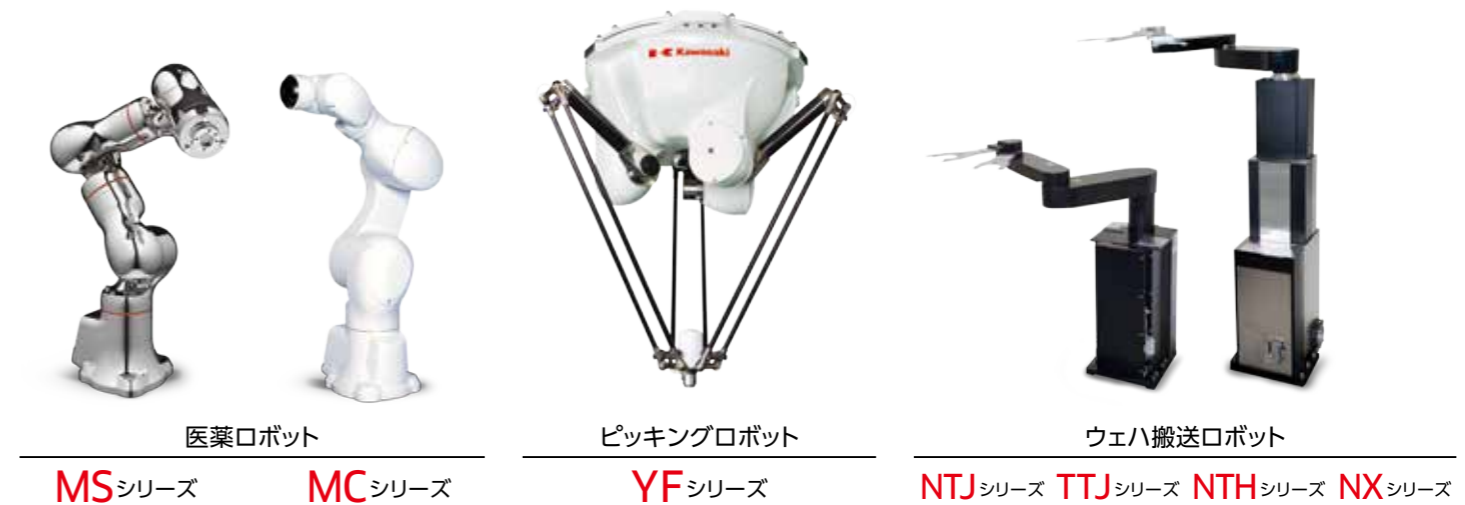
シーリングロボット

MXPシリーズ MGシリーズ

duAroシリーズ

Kシリーズ

BUシリーズ



医薬ロボット

ピッキングロボット

ウェハ搬送ロボット

MSシリーズ MCシリーズ

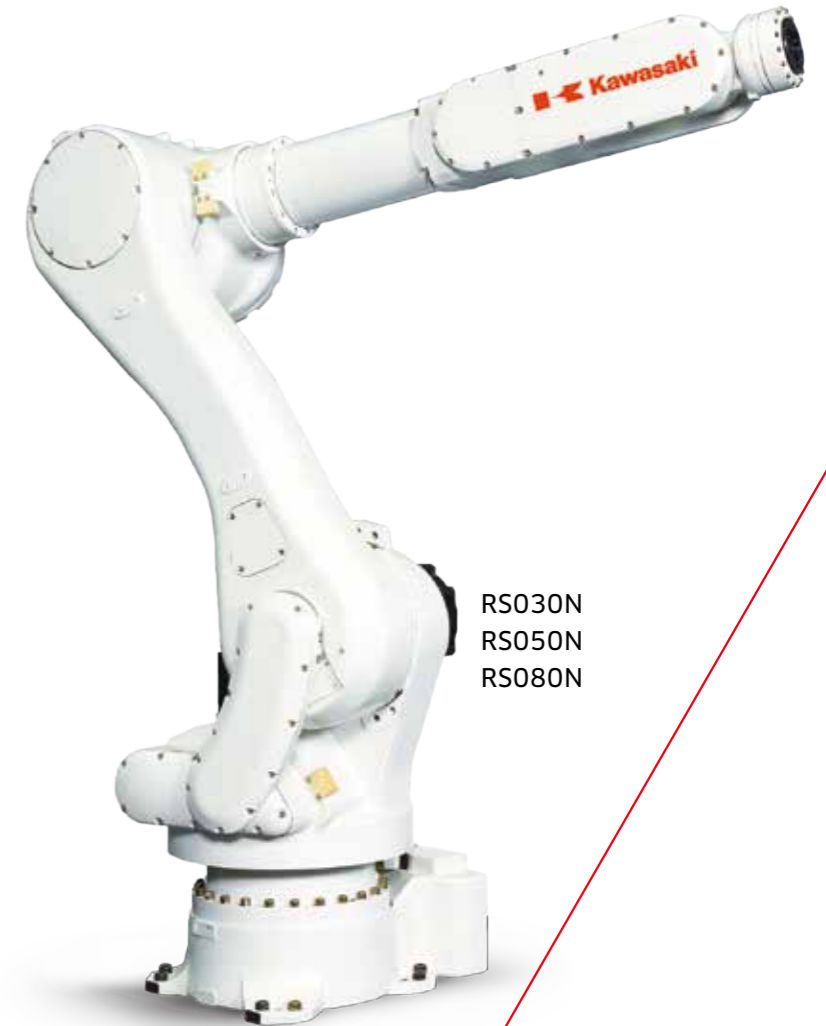
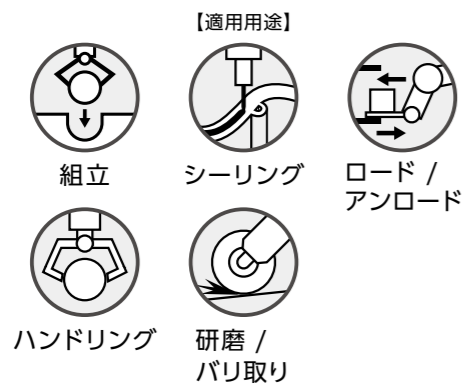
YFシリーズ

NTJシリーズ TTJシリーズ NTHシリーズ NXシリーズ

# RSシリーズ

小・中型汎用ロボット ～ 80kg 可搬

- 幅広い作業に対応可能なラインアップ
- トップクラスの動作速度
- コンパクトかつ広範な動作範囲



	RSシリーズ							RSシリーズ							
	RS003N	RS005N	RS005L	RS006L	RS007N	RS007L		RS010L	RS013N	RS015X	RS025N	RS030N	RS050N	RS080N	
自由度(軸)	6								6						
最大可搬質量(kg)	3	5		6	7			10	13	15	25	30	50	80	
最大リーチ(mm)	620	705	903	1,650	730	930		1,925	1,460	3,150	1,885	2,100			
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.02		±0.03					±0.05	±0.03	±0.06	±0.04	±0.06			
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±160		±180					±180						
	腕前後 (JT2)	+150 - -60	+135 - -80		+145 - -105	±135		±155 - -105	+138 - -105	+140 - -105	+131 - -100	+140 - -105			
	腕上下 (JT3)	+120 - -150	+118 - -172		+150 - -163	±155	±157	+150 - -163	+135 - -159	+135 - -155	+145 - -161	+135 - -155			
	手首回転 (JT4)	±360		±270				±200	±270	±200	±360	±270	±360		
	手首曲げ (JT5)	±135	±145				±125		±145	±125	±145				
	手首捻り (JT6)	±360								±360					
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	360		300	250	470	370	190	265	180	215	180			
	腕前後 (JT2)	250	360	300	250	380	310	205	250	180	215	180			
	腕上下 (JT3)	225	410	300	215	520	410	210	265	200	270	185	160		
	手首回転 (JT4)	540	460		365	550		400	475	410	420	260	185		
	手首曲げ (JT5)	225	460		380	550		360	475	360	420	260	165		
	手首捻り (JT6)	540	740		700	1,000		610	730	610	780	360	280		
本体質量(kg)	20	34	37	150	35	36		230	170	545	270	555			
設置方式	床置き、天吊り								床置き、天吊り				床置き	床置き、天吊り	
保護等級	IP54相当	手首: IP67相当 基軸: IP65相当						手首: IP67相当 基軸: IP65相当	IP67相当	手首: IP67相当 基軸: IP65相当	IP67相当	手首: IP67相当 基軸: IP65相当			
対応コントローラ/電源容量	F60/2.0kVA			F60/2.0kVA、F01/5.6kVA				F01/5.6kVA	F60/2.0kVA、F01/5.6kVA	F02/7.5kVA					

\*1: ISO9283に準拠しています。

# BXP/BTP シリーズ

大型汎用ロボット ～ 300kg 可搬

- ケーブルホース内蔵
- BXシリーズをより軽量・コンパクト化
- Fシリーズコントローラによる新制御技術でさらに高速化

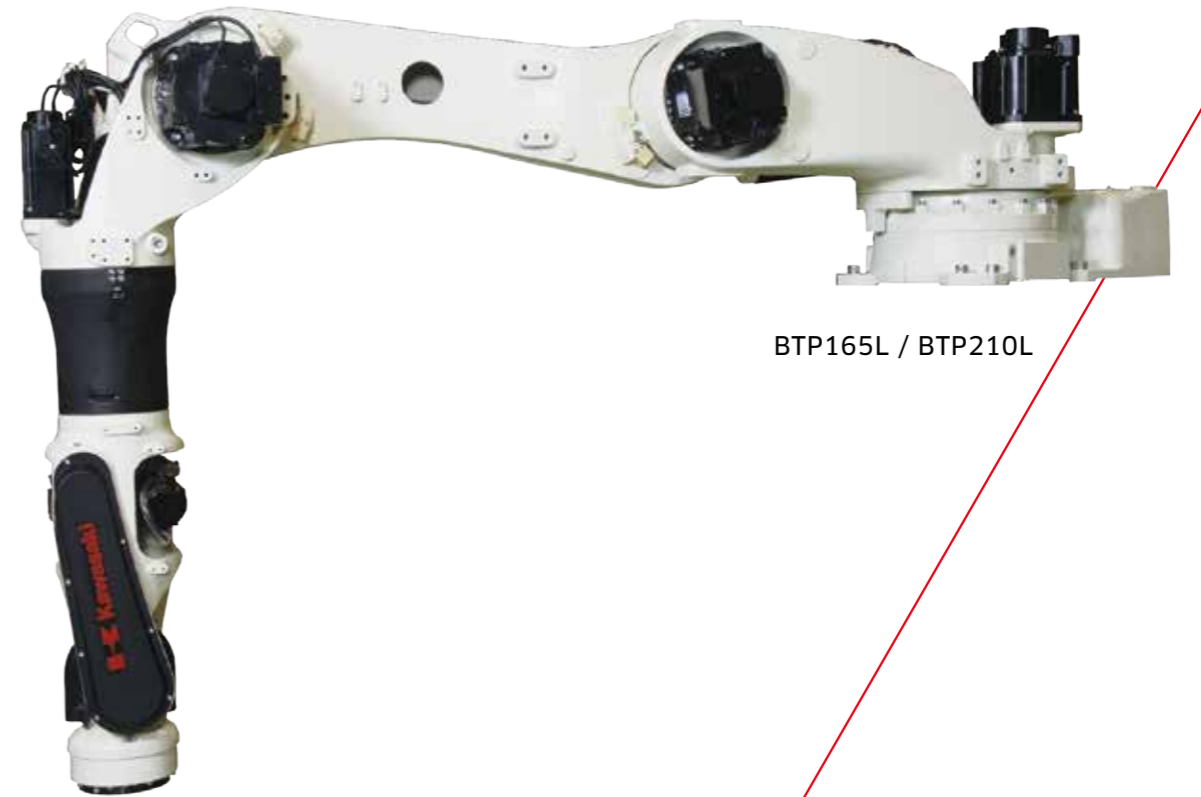
【適用用途】



組立    ハンドリング    スポット溶接



BXP210L



BTP165L / BTP210L

	BXPシリーズ				BXPシリーズ		BTPシリーズ	
	BXP110S	BXP110L	BXP135X	BXP165N	BXP165L	BXP210L	BTP165L	BTP210L
自由度(軸)	6				6			
最大可搬質量(kg)	110		135	165	165	210	165	210
最大リーチ(mm)	1,634	2,597	2,991	2,325	2,597		3,151	
位置繰り返し精度*(mm)	±0.06				±0.06		±0.08	
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±160			±160			
	腕前後 (JT2)	+120 - -65		+76 - -60	+76 - -60		+80 - -130	
	腕上下 (JT3)	+90 - -81		+90 - -75			+90 - -75	
	手首回転 (JT4)	±210			±210			
	手首曲げ (JT5)	±125			±125			
	手首捻り (JT6)	±210			±210			
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	140			140		125	115
	腕前後 (JT2)	130		105	130	115	105	90
	腕上下 (JT3)	170	135	140	135	130	115	115
	手首回転 (JT4)	220		220	190	190	140	190
	手首曲げ (JT5)	185	200	200	180	180	135	180
	手首捻り (JT6)	300		300	300	290	240	290
本体質量(kg)	700	870	880	855	870		1,030	
設置方式	床置き				床置き		棚置き	
保護等級	手首：IP67相当 基軸：IP54相当				手首：IP67相当 基軸：IP54相当			
対応コントローラ/電源容量	F02/7.5kVA				F02/7.5kVA			

\*1: ISO9283に準拠しています。

# BX シリーズ

大型汎用ロボット ～ 300kg 可搬

- ケーブルホース内蔵
- 高密度設置が可能なスリムなアーム設計

【適用用途】



BX100N

# ZX シリーズ

大型汎用ロボット ～ 300kg 可搬

- 様々な業界、適用での幅広い実績
- 手首部にモーターがなく、より厳しい環境下でのハンドリングに対応
- 360°をカバーする広い旋回範囲

【適用用途】



ZX165U

		BXシリーズ			
		BX100N	BX200X	BX250L	BX300L
自由度(軸)		6			
最大可搬質量(kg)		100	200	250	300
最大リーチ(mm)		2,200	3,412	2,812	
位置繰り返し精度*1(mm)		±0.06		±0.07	
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±160		±180	
	腕前後 (JT2)	+120 - -65		+76 - -60	
	腕上下 (JT3)	+90 - -77	+90 - -110		+90 - -120
	手首回転 (JT4)			±210	
	手首曲げ (JT5)			±125	
	手首捻り (JT6)			±210	
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	135		125	
	腕前後 (JT2)	110	102	120	102
	腕上下 (JT3)	140	85	100	85
	手首回転 (JT4)	200	105	140	105
	手首曲げ (JT5)	200	120	140	110
	手首捻り (JT6)	300		200	180
本体質量(kg)		740	1,450	1,460	
設置方式		床置き			
保護等級		手首：IP67相当 基軸：IP54相当			
対応コントローラ/電源容量		F02/7.5kVA			

\*1: ISO9283に準拠しています。

		ZXシリーズ				
		ZX130S	ZX130L	ZX165U	ZX200S	ZX300S
自由度(軸)		6				
最大可搬質量(kg)		130		165	200	300
最大リーチ(mm)		2,651	2,951	2,651		2,501
位置繰り返し精度*1(mm)		±0.3				
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±180				
	腕前後 (JT2)	+75 - -60				
	腕上下 (JT3)	+250 - -120				
	手首回転 (JT4)	±360				
	手首曲げ (JT5)	±130				
	手首捻り (JT6)	±360				
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	130	110		105	100
	腕前後 (JT2)	130	110			85
	腕上下 (JT3)	130	110	115	105	85
	手首回転 (JT4)	180	140			120
	手首曲げ (JT5)	180	135	155	120	90
	手首捻り (JT6)	280	230	260	200	150
本体質量(kg)		1,350	1,400	1,350	1,400	
設置方式		床置き				
対応コントローラ/電源容量		E02/7.5kVA				

\*1: ISO9283に準拠しています。

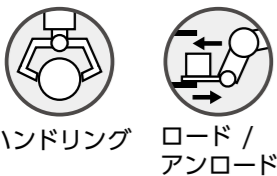
# MXPシリーズ

# MGシリーズ

超大型汎用ロボット ～ 1,500kg 可搬

- 最大1,500kgの可搬質量で大型鋳造品などの搬送に対応
- 高い繰り返し位置精度によるダイナミックかつ繊細な動作
- カウンターウェイトのないスリムなボディで広い動作範囲と高剛性を実現 (MG15HL)

【適用用途】



# duAro

## シリーズ

共存ロボット

- 安全柵が不要\* な省スペース設置
- 2本の腕を使って、人と同じように効率的な作業が可能
- タブレットとダイレクトティーチを使った簡単教示

\*：お客様にて安全リスクアセスメントを実施の上、ご使用願います。

【適用用途】



	MXPシリーズ			MGシリーズ
	MXP360L	MXP410X	MXP710L	MG15HL
自由度(軸)	6			6
最大可搬質量(kg)	360	410	710	1,500
最大リーチ(mm)	3,234	3,763	2,930	4,005
位置繰り返し精度*(mm)	±0.08	±0.12	±0.08	±0.1
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±160 (±185)		±150
	腕前後 (JT2)	+90 - -75		+90 - -40
	腕上下 (JT3)	+50 - -120		+30 - -110*2
	手首回転 (JT4)	±360		±360
	手首曲げ (JT5)	±125	±122	
	手首捻り (JT6)	±360		±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	100	82	65*3
	腕前後 (JT2)	86	70	33.5*3
	腕上下 (JT3)	86	70	37.5*3
	手首回転 (JT4)	105	110	90
	手首曲げ (JT5)	105	110	90
	手首捻り (JT6)	165	160	
本体質量(kg)	1,550	2,800	2,750	6,550
設置方式	床置き			床置き
対応コントローラ/電源容量	F02/7.5kVA		F04/12kVA	E58/15kVA

\*1: ISO9283に準拠しています。  
 \*2: 負荷質量、負荷トルクによって最大動作範囲が異なります。  
 \*3: 表中の値は最大値であり、負荷や動作範囲などの条件により変化します。

	duAroシリーズ				
	duAro1		duAro2		
自由度(軸)	各アーム4				
最大可搬質量(kg)	各アーム2 (両アームでは4)		各アーム3 (両アームでは6)		
最大リーチ(mm)	760		785		
位置繰り返し精度(mm)	±0.05				
動作範囲	腕旋回(°)	アーム1(下アーム)	アーム2(上アーム)	アーム1(下アーム)	アーム2(上アーム)
		±170(JT1)	-140 - +500(JT1)	±170(JT1)	-140 - +500(JT1)
	±140(JT2)		-130 - +140(JT2)		-140 - +130(JT2)
腕上下*(mm)	0 - +150(JT3)		0 - +550(JT3)		
	手首回転*1(°)				
±360(JT4)					
本体質量(kg)	約210		約220		
設置方式	床置き				
対応コントローラ/電源容量	F61/2.0kVA				

\*1: お客様にてコンバージョンされた場合は仕様異なります。

# Kシリーズ

## 防爆塗装ロボット

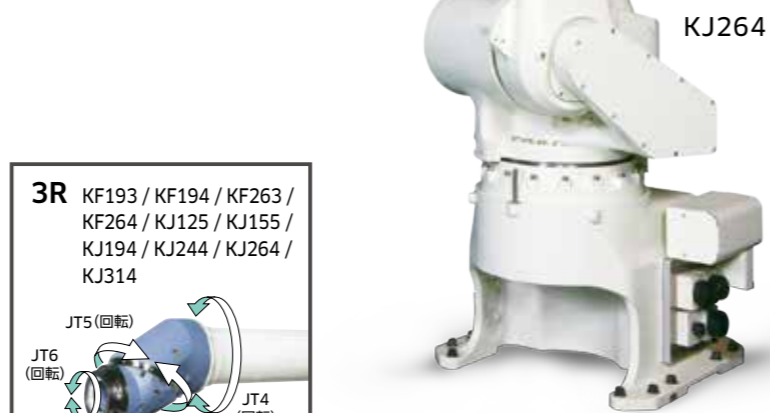
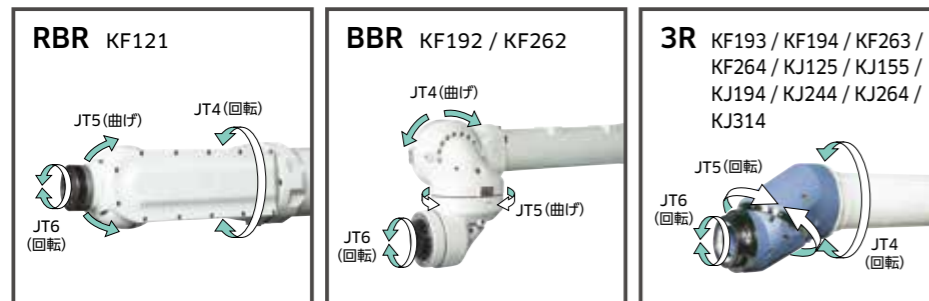
- 小型部品から自動車ボディまで幅広い塗装対象物に対応する多彩なラインアップ
- ホース内蔵アームにより塗装物のホコリ・ゴミ不良を防止(3R仕様のみ)
- 共通化された塗装パッケージシステムで導入期間を短縮(オプション)

【適用用途】



塗装

### 【手首バリエーション】



KJ264

# BUシリーズ

## シーリングロボット

- ケーブルホース内蔵
- 左右対称なアーム設計で、ミラー動作時の干渉を軽減
- 7軸構造とロングリーチで塗布可能範囲が大幅に拡大(BU015X)

【適用用途】



シーリング



BU015X

	Kシリーズ								Kシリーズ					
	KF121	KF192	KF193	KF194	KF262	KF263	KF264	KJ125	KJ155	KJ194(床/棚/壁)	KJ244(床/棚/壁)	KJ264(床/棚/壁)	KJ314	
自由度(軸)	6								6				7	
最大可搬質量(kg)	5	手首部:12 上腕部:20				手首部:8 上腕部:5				手首部:15 上腕部:25				
最大リーチ(mm)	1,240	1,973	1,978	2,665	2,668	1,299	1,545	1,940	2,490	2,640	3,100			
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.2	±0.5				±0.15				±0.5				
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160/±60(壁掛)		±150		±150(床置き)/±60(壁掛け)		±160		±120/±120/+30 - -120				±120
	腕前後 (JT2)	±90		+110 - -60				+130 - -80		+130 - -80				
	腕上下 (JT3)	±150		+90 - -80				+90 - -75		+90 - -65				
	手首回転 (JT4)	±270	±360	±720	±360	±720		±720		±720				
	手首曲げ (JT5)	±145	±360	±720	±360	±720		±720		±720				
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±410	±360	±410		±410		±410				
	旋回 (JT7)													±90
塗装速度(m/s)	-		1.2				1.5		1.5					
本体質量(kg)	140	690	720	750	720	740	770	190	195	530/520/520	540/530/530		720	
設置方式	床置き、壁掛け、天吊り*2		床置き、壁掛け											
電源容量*3(kVA)	1.5		5				3		5					
対応コントローラ	北米	E37		-		E35		E35						
	欧州	E47		E45		E45								
	日本・アジア	E27		E25		E25								

\*1: ISO9283に準拠しています。  
 \*2: アメリカ・カナダ向けは床置き、壁掛けのみ。  
 \*3: 負荷質量や動作パターンにより異なります。

	BUシリーズ	
	BU015N	BU015X
自由度(軸)	6	7
最大可搬質量(kg)	15	
最大リーチ(mm)	1,550	2,887.5
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.04	±0.06
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+140 - -105
	腕上下 (JT3)	+155 - -120
	手首回転 (JT4)	±210
	手首曲げ1 (JT7)	-
	手首曲げ2 (JT5)	+110 - -130
	手首捻り (JT6)	±120
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	±360
	腕前後 (JT2)	±250
	腕上下 (JT3)	±215
	手首回転 (JT4)	±280
	手首曲げ1 (JT7)	±170
	手首曲げ2 (JT5)	±280
	手首捻り (JT6)	±360
本体質量(kg)	160	590
設置方式	床置き	
対応コントローラ/電源容量	E51/5.6kVA	E52/10kVA

\*1: ISO9283に準拠しています。

# BAシリーズ

## アーク溶接ロボット

- 溶接ケーブル内蔵
- 溶接機とロボットをケーブル1本で接続

【適用用途】



アーク溶接



BA013L



RA010N

# RAシリーズ

## アーク溶接ロボット

- 幅広い部品サイズに対応可能なラインアップ
- 溶接機とロボットをケーブル1本で接続

【適用用途】



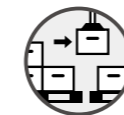
アーク溶接

# CPシリーズ RDシリーズ

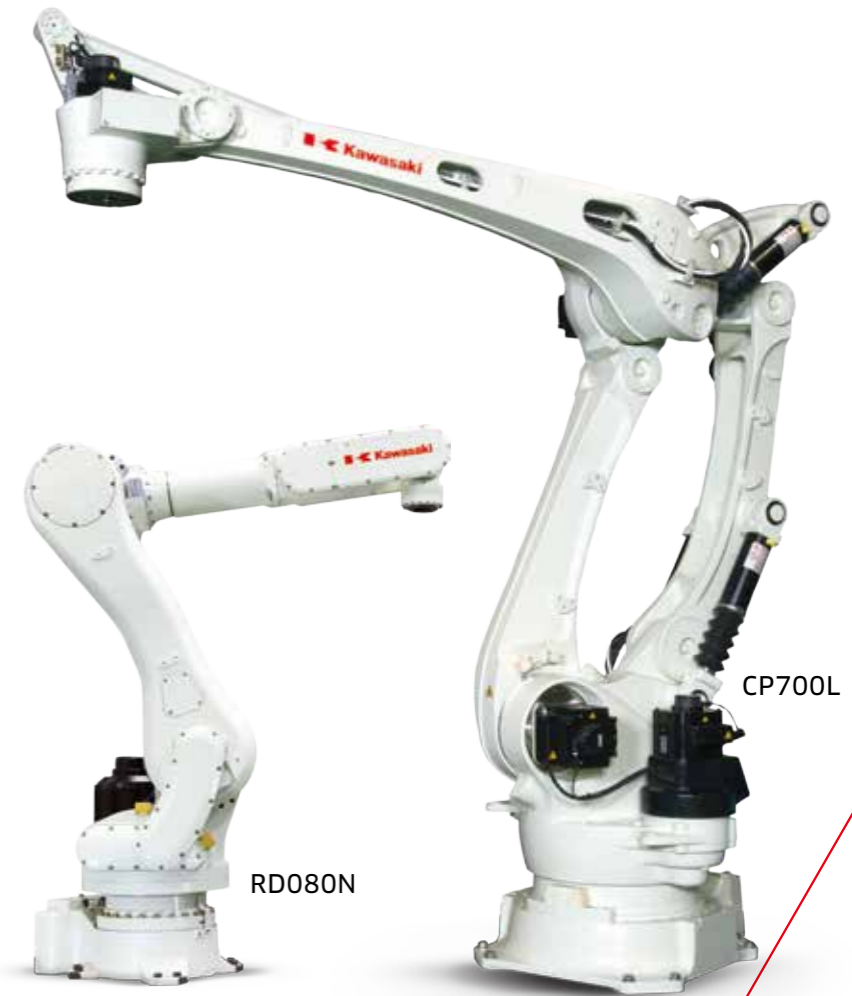
## パレタイズロボット

- 幅広い重量の搬送物に対応可能なラインアップ
- 往復移動の高速化で効率的なパレタイジングシステムを実現
- 安全で省スペースなロボットシステムを実現する、ロボット動作の監視安全機能(オプション)

【適用用途】



パレタイズ



CP700L

RD080N

	BAシリーズ				RAシリーズ					
	BA006N	BA006L	BA013N	BA013L	RA005L	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N	
自由度(軸)	6				6					
最大可搬質量(kg)	6		13		5	6	10		20	
最大リーチ(mm)	1,445	2,036	1,492	2,093	903	1,650	1,450	1,925	1,725	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.06	±0.08	±0.04	±0.06	±0.03			±0.05	±0.04	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±165			±180					
	腕前後 (JT2)	+150 - -90		+150 - -95	+135 - -80	+145 - -105		+155 - -105		
	腕上下 (JT3)	+90 - -175		+90 - -185	+118 - -172	+150 - -163				
	手首回転 (JT4)	±180		±200	±360	±270				
	手首曲げ (JT5)	±135				±145				
	手首捻り (JT6)	±360				±360				
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	240	210	265	215	300	250		190	
	腕前後 (JT2)	240	210	250	215	300	250		205	
	腕上下 (JT3)	220		265	270	300	215		210	
	手首回転 (JT4)	430	470		440	460	365		400	
	手首曲げ (JT5)	430	475		475	460	380		360	
	手首捻り (JT6)	650		730	730	740	700		610	
本体質量(kg)	150	160	265	280	37	150		230		
設置方式	床置き、天吊り				床置き、天吊り					
対応コントローラ/電源容量	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: ISO9283に準拠しています。

	CPシリーズ				RDシリーズ
	CP180L	CP300L	CP500L	CP700L	RD080N
自由度(軸)	4				5
最大可搬質量(kg)	180	300	500	700	80
最大リーチ(mm)	3,255				2,100
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.5				±0.07
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160			±180
	腕前後 (JT2)	+95 - -46			+140 - -105
	腕上下 (JT3)	+15 - -110			+40 - -205
	手首回転 (JT4)	±360			±360
	手首補正 (JT5)	-			±10*2
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	130	100	85	75
	腕前後 (JT2)	125	90	80	65
	腕上下 (JT3)	125	90	80	65
	手首回転 (JT4)	330	220	180	170
本体質量(kg)	1,600		1,650		540
設置方式	床置き				床置き
対応コントローラ/電源容量	F03/12kVA				F03/12kVA

\*1: ISO9283に準拠しています。

\*2: JT5の動作角度は、鉛直下向きに対して±10°です。





MS005N



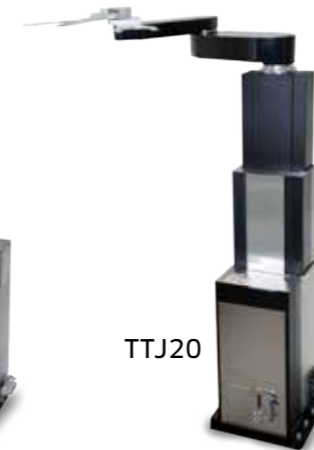
MC004N



YF003N



NTJ20



TTJ20



NTH20



NX20

## MSシリーズ

### 医薬ロボット

- オールステンレス構造でVHP滅菌処理に対応
- FDA (米国食品医薬品局) に適合した部品を使用
- バキューム配管無しでISOクラス5 (Fedクラス100) のクリーン度を実現
- 7軸構造により、狭いスペースでも柔軟な動作が可能

【適用用途】



医薬

## MCシリーズ

### 医薬ロボット

- ケーブルホース内蔵
- バキューム配管無しでISOクラス5 (Fedクラス100) のクリーン度を実現
- 特殊シール材の採用により、VHP滅菌処理に対応 (MC004V)

【適用用途】



医薬

## YFシリーズ

### ピッキングロボット

- コンパクトな2kg、広範な動作範囲の3kg、2つの可搬タイプで幅広い業界のピッキング作業に対応
- 酸性やアルカリ性洗剤を用いた洗浄への対応や、食品機械用グリス・オイルを採用した仕様を幅広くラインアップ

【適用用途】



組立

ハンドリング

## NTJシリーズ

### ウェハ搬送ロボット

- 独自の駆動構造により、高精度かつなめらかな動きを実現

【適用用途】



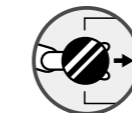
ウェハ搬送

## TTJシリーズ

### ウェハ搬送ロボット

- テレスコピック機構を採用し、低位置へのパスラインと高位置への搬送を両立

【適用用途】



ウェハ搬送

## NTHシリーズ

### ウェハ搬送ロボット

- 回転中心をずらしたロングアームにより、走行装置無しで4FOUP装置に対応

【適用用途】



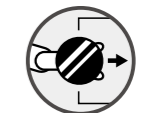
ウェハ搬送

## NXシリーズ

### ウェハ搬送ロボット

- コンパクトなアーム設計により、省スペースでの設置が可能

【適用用途】



ウェハ搬送

	MSシリーズ		MCシリーズ	
	MS005N		MC004N/MC004V	
自由度(軸)	7		6	
最大可搬質量(kg)	5		4	
最大リーチ(mm)	660		505.8	
位置繰り返し精度*(mm)	±0.1		±0.028	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180	±180	
	腕前後 (JT2)	+135 - -90	+135 - -95	
	腕上下 (JT3)	±120	+60 - -155	
	手首回転 (JT4)	±180	±270	
	手首曲げ (JT5)	±115	±120	
	手首捻り (JT6)	±180	±270	
	手首捻り (JT7)	±180	-	
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	130	200	
	腕前後 (JT2)	130	180	
	腕上下 (JT3)	215	225	
	手首回転 (JT4)	300	700	
	手首曲げ (JT5)	300	500	
	手首捻り (JT6)	480	350	
	腕旋回 (JT7)	215	-	
本体質量(kg)	50		25	
設置方式	床置き、天吊り		床置き、天吊り	
保護等級	IP69K相当		手首:IP67相当 基軸:IP65相当*2	
対応コントローラ/電源容量	F60/2.0kVA		F60/2.0kVA	

	YFシリーズ	
	YF002N	YF003N
自由度(軸)	4	
最大可搬質量(kg)	2	3
位置繰り返し精度*(mm)	±0.04	±0.1
動作範囲(mm)	φ600 × H200	φ1,300 × H500
サイクルタイム*2 (負荷質量)	0.3s(0.5kg) 0.36s(2kg)	0.27s(1kg) 0.45s(3kg)
本体質量(kg)	60	140
設置方式	天吊り	
保護等級	IP65相当	
対応コントローラ/電源容量	F01/5.6kVA	

\*1: ISO9283に準拠しています。  
\*2: 動作パターン(上昇25~水平305~下降25mmの往復運動)の場合。

	NTJシリーズ		TTJシリーズ		NTHシリーズ	NXシリーズ
	NTJ10	NTJ20	TTJ10	TTJ20	NTH20	NX420
自由度(軸)	4		5		5	5
最大リーチ(mm)	1,067.2 (ハンド長350mm時)		1,067.2 (ハンド長350mm時)		1,226.6 (ハンド長350mm時)	736 (ハンド長320mm時)
位置繰り返し精度*(mm)	±0.1 (ウェハ中心)		±0.1 (ウェハ中心)		±0.1 (ウェハ中心)	±0.1 (ウェハ中心)
動作範囲	θ1軸 (回転・JT2) (°)		±170		±170	+313 - -323
	Z軸 (上下・JT3) (mm)		470		470	330
	θ2軸 (回転・JT4) (°)		±170		±170	+180 - -150
	H1軸 (回転・JT6) (°)		±190		±190	±190
	H2軸 (回転・JT7) (°)		-	±190	±190	±190
設置方式	床置き		床置き		床置き	床置き
対応コントローラ/電源容量	F60/0.5kVA		F60/0.5kVA		F60/0.5kVA	F60/0.5kVA

\*1: ISO9283に準拠しています。

川崎重工のコントローラは、2015年比で20%~30%のエネルギーセービングを実現。省エネルギー化に貢献いたします。



Fコントローラ

- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ
- 大幅な小型化と軽量化により、本体質量8.3kgを実現  
一人で簡単に持ち運ぶことが可能

	寸法(mm)	質量(kg)	保護等級
F60	W300×D320×H130	8.3	IP20相当



F60

- ユニバーサルEコントローラをさらに小型化し、性能や拡張性を大きく進化した最新コントローラ
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ(一次電源電圧・安全規格が異なる地域においてはオプションのトランスユニットが必要)

	寸法(mm)	質量(kg)	保護等級
F01	W420×D530×H278	20	IP54相当
F02	W420×D530×H278	25	IP54相当
F03	W420×D530×H278	30	IP54相当
F04	W420×D530×H278	25	IP54相当



F01/02/03/04

Eコントローラ

- 世界中で共有して使用可能なユニバーサルコントローラ
- 従来コントローラをより小さく、より高性能に

	寸法(mm)	質量(kg)	保護等級
E01	W550×D580×H278	40	IP54相当
E02	W550×D580×H278	40	IP54相当
E03	W550×D580×H278	45	IP54相当
E04	W550×D580×H278	40	IP54相当



E01/02/03/04

防爆 Eコントローラ

- 小さい接地面積により、高密度配置が可能
- 追加アンプを搭載することにより、ワーク搬送装置やギャポンプ等、さらに3軸までの外部軸に対応可能

	寸法(mm)	質量(kg)
E25 (日本・アジア)	W500×D550×H1,400	120
E35 (米州)	W500×D550×H1,400	170
E45 (欧州)	W500×D550×H1,400	170



E25

標準

AS 言語

ロボットプログラミング言語

川崎重工独自のAS言語は、モニタ指令、プログラム命令、関数が使用できる多機能なロボット言語です。高度な動作制御やシーケンス制御が容易にプログラムできるAS言語を全てのロボットに標準搭載しています。

オプション



オフライン・プログラミング・ツール

設備機器や作業対象物の3Dモデルを活用し、現場の作業を停止することなく、PC上でロボットのプログラミングや動作シミュレーションを行うことができます。事前にオフラインで検証を行うことにより、ロボットシステムの導入で懸念されるリスクを軽減します。



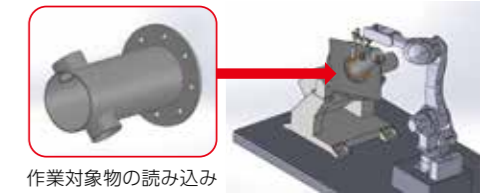
複数ロボットの動作を同時に検証が可能

オプション



ロボット自動教示ソフトウェア

作業対象物の3DCADデータから、ロボット動作プログラムを自動生成することで、ロボット導入にかかるプログラミングコストを削減します。ロボットの操作・プログラミングのスキルがなくても、多品種少量生産に対応することができます。



作業対象物の読み込み

動作プログラムの自動生成・動作検証

オプション

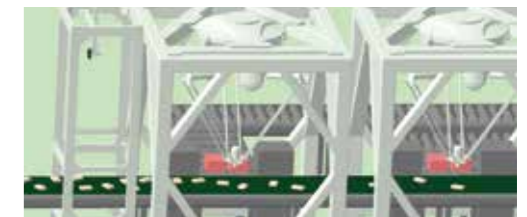


2次元ビジョンシステム

基板の穴位置のような定形物や食品具材といった不定形物を識別することができます。位置決め用の複雑な機構を使わずに、対象物の位置を正確に把握し作業することができます。



固定カメラやハンドカメラによる対象物の把持位置補正



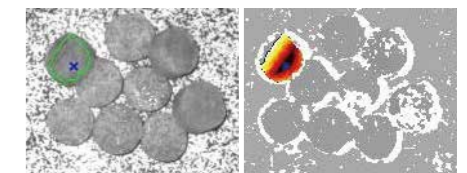
コンベアと同期し、移動する対象物の現在位置を検出

オプション



3次元ビジョンシステム

不定形物がばら積みされた状態でも、作業対象物を識別することができます。段ボール箱などの積付け・積み下ろし工程では、作業対象物の情報を事前登録することなく対象物を自動で識別することができます。



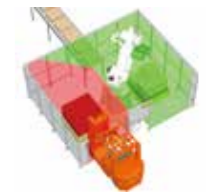
ばら積みされた対象物の識別が可能

オプション



ロボット動作監視安全機能

ロボットの可動範囲を制限し、速度・力・衝突を監視することで、作業者の安全を確保します。事前に可動範囲を制限することで、より省スペースで安全なロボットシステムの導入に貢献します。ISO10218-1,13849-1(PLd/カテゴリ3)、およびIEC61508(SIL2)の認証を取得しています。



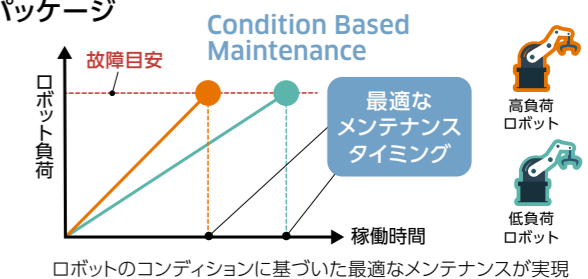
人が作業を行う領域に合わせて可動範囲を制限

オプション



最先端技術を駆使したフルサービスパッケージ

ロボット設備をトータルサポートし、ライフサイクルコストの最適化とお客様の生産稼働に安全・安心をお届けします。常時状態監視により、傾向管理データを定量化し、故障予知・予知保全を行います。“K-COMMIT カワサキロボット安心ライフサイクルサポート”はダウンタイムゼロを目指し、常に進化していきます。



ロボットのコンディションに基づいた最適なメンテナンスが実現