

## 川崎重工業株式会社

### ロボットディビジョン

#### ■ 問い合わせ先

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 愛知県長久手市菟蒲池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洲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

#### ■ 主要拠点

東 京 本 社 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5  
 明 石 工 場 〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1  
 西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫛谷町松本234

#### ■ 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

川崎重工 ロボットディビジョンサイト  
<https://kawasakirobotics.com/jp/>



カワサキロボットサービス株式会社  
<https://www.khi.co.jp/corp/krs/>



#### ■ 専用コールセンター

受付時間 平日 8:30～17:30 まで

ロボットの専門的な知識を持ったスタッフが対応します。

自動車組立ロボットサービス Tel. 050-3000-4332  
 塗装ロボットサービス Tel. 050-3000-4333

※自動車・塗装・クリーン以外の産業用ロボット

一般産機ロボットサービス Tel. 050-3000-4347  
 クリーンロボットサービス Tel. 050-3000-4335

#### ■ 24時間ヘルプデスク

夜間・休日にトラブル等が起ったお客様へ  
 Tel. 078-990-3550

#### ■ スクール総合案内

ロボットスクールをご検討されているお客様へ  
 Tel. 050-3000-4344

#### ■ 部品修理

ロボット部品の修理をご検討されているお客様へ  
 Tel. 050-3000-4339

#### ■ サービスセンター

東北サービスセンター  
 〒023-1131 岩手県奥州市江刺愛宕宿152

豊橋サービスセンター  
 〒441-8039 愛知県豊橋市西橋良町29

関西サービスセンター  
 〒651-2271 兵庫県神戸市西区高塚台2-1-9

九州サービスセンター  
 〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1

関東サービスセンター  
 〒326-0831 栃木県足利市堀込町116-3

名古屋サービスセンター  
 〒498-0066 愛知県弥富市楠3-20-3

玉津サービスセンター  
 〒651-2145 兵庫県神戸市西区玉津町居住92-1

南関東サービスセンター  
 〒252-0815 神奈川県藤沢市石川2-19-16

彦根サービスセンター  
 〒522-0201 滋賀県彦根市高宮町762-1

広島サービスセンター  
 〒732-0802 広島県広島市南区大洲1-4-4



#### 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、仕様が異なりますので、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。

# Kawasaki Robot

## 超大型汎用ロボット

小・中型汎用  
～80kg

大型汎用  
～300kg

超大型汎用  
～1500kg

共存

防爆塗装

シーリング

アーク溶接

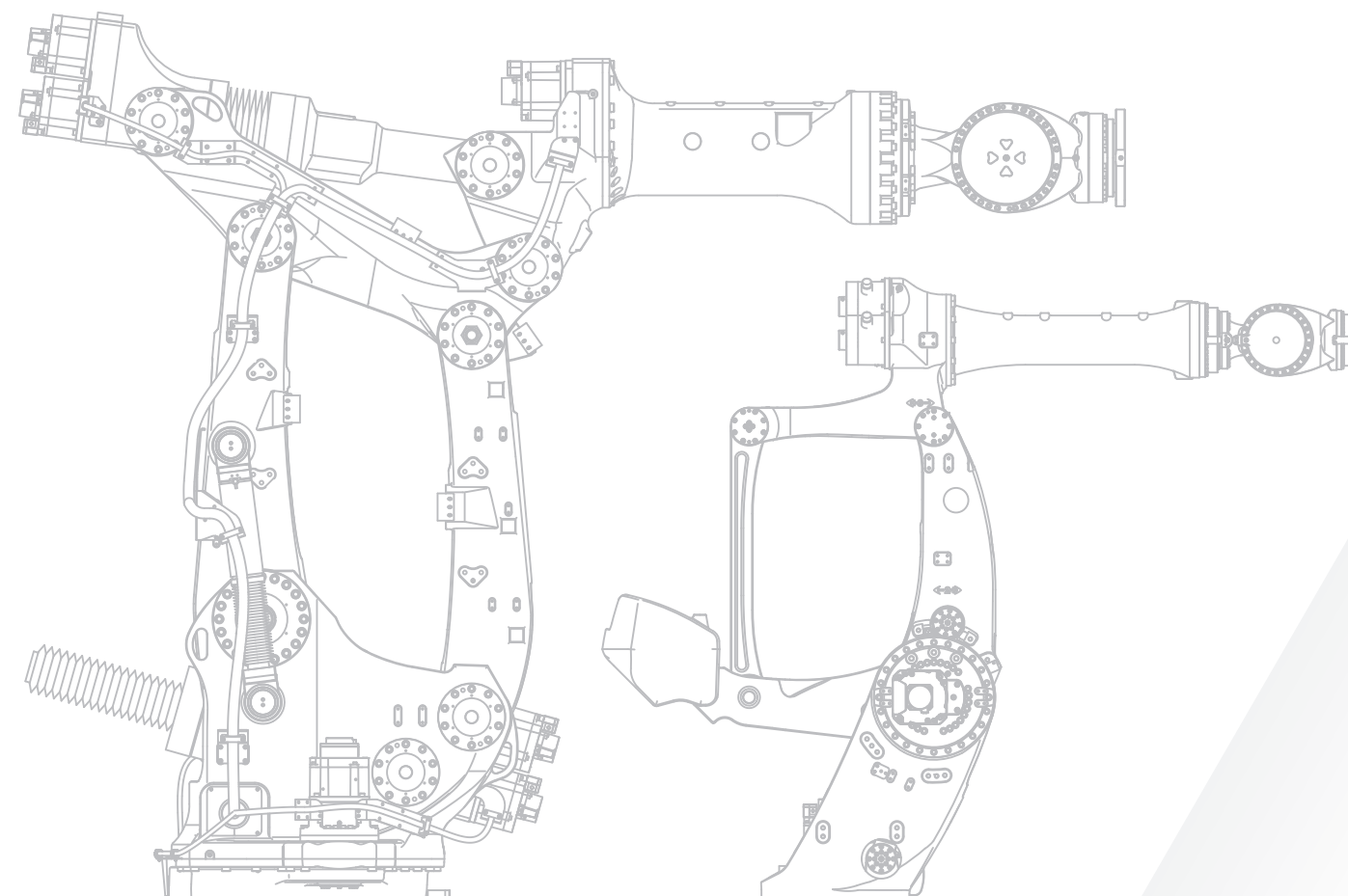
パレタイズ

医薬

ピッキング

ウェア搬送

自走式ロボット

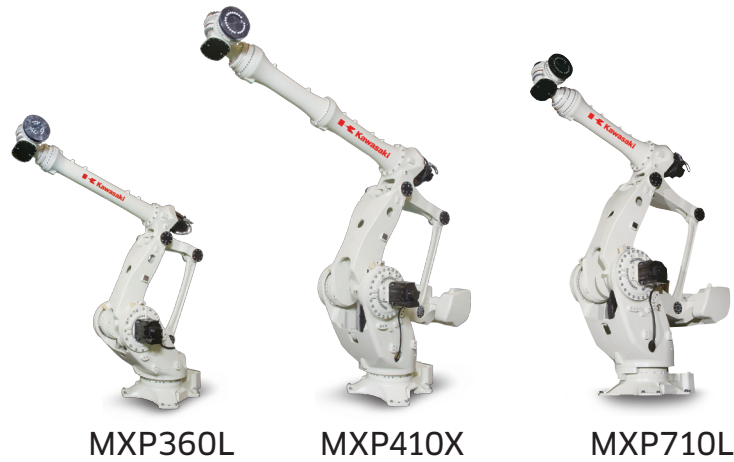


# 超大型汎用ロボット

川崎重工がこれまでの技術と経験を結集して開発した超大型汎用ロボット。  
自動車ボディなどの重量物搬送に対応することができます。  
独自の機構を採用し、コンパクトで高い位置決め精度を持ちながら、最大1,500kgまでの  
大きな可搬質量を実現しています。

## MXPシリーズ

大きな可搬質量とロボット上下（鉛直）方向  
への広い動作範囲を実現。  
軽量でスリムなボディ設計により、コンパ  
クトなレイアウトで重量製品の搬送が可能。



MXP360L

MXP410X

MXP710L

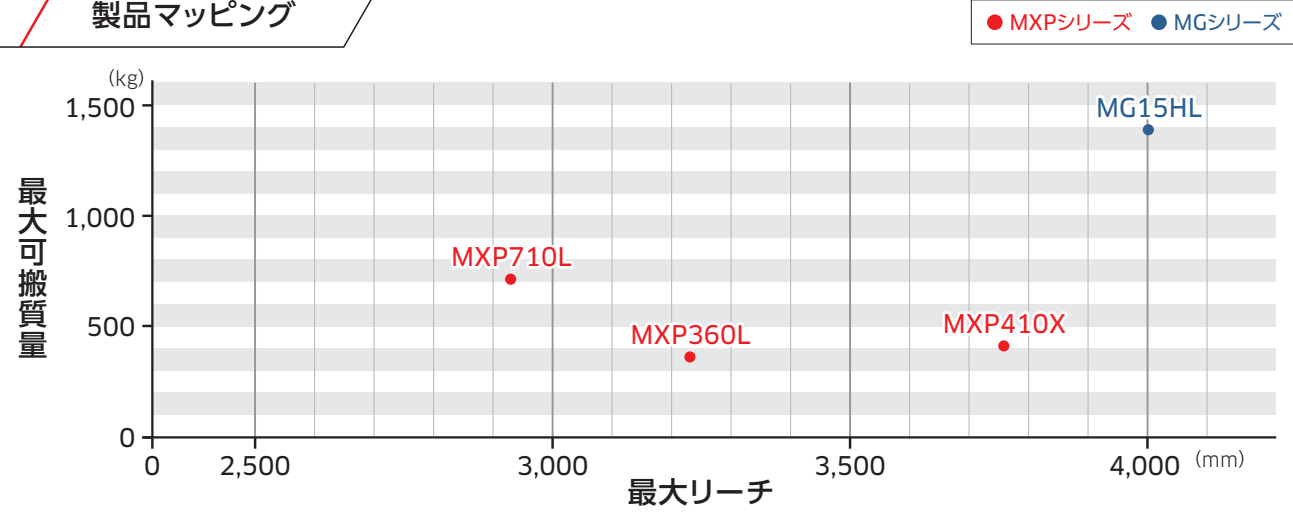
## MGシリーズ

JT3（腕上下）に独自のハイブリッドリンク機構、  
ボールねじ、大型モータ2個を採用することで、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。  
最大1500kgの可搬質量と高い位置決め精度を実  
現し、重量物搬送に最適。



MG15HL

### 製品マッピング



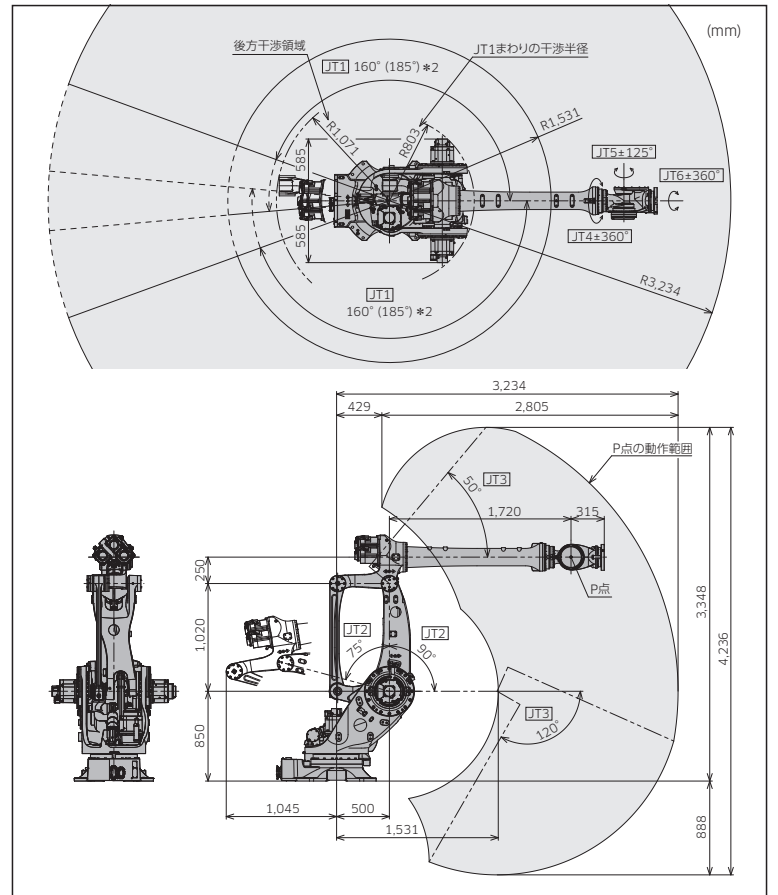
## MXPシリーズ

【適用用途】 ハンドリング ロード / アンロード

### MXP360L

| 標準仕様                           |            |                     |
|--------------------------------|------------|---------------------|
| 構造                             | 垂直多関節      |                     |
| 自由度(軸)                         | 6          |                     |
| 最大可搬質量(kg)                     | 360        |                     |
| 最大リーチ(mm)                      | 3,234      |                     |
| 位置繰り返し精度*1(mm)                 | ±0.08      |                     |
| 動作範囲(°)                        | 腕旋回 (JT1)  | ±160 (±185)*2       |
|                                | 腕前後 (JT2)  | +90 - -75           |
|                                | 腕上下 (JT3)  | +50 - -120          |
|                                | 手首回転 (JT4) | ±360                |
|                                | 手首曲げ (JT5) | ±125                |
|                                | 手首捻り (JT6) | ±360                |
| 最大速度*3 (°/s)                   | 腕旋回 (JT1)  | 100                 |
|                                | 腕前後 (JT2)  | 86                  |
|                                | 腕上下 (JT3)  | 86                  |
|                                | 手首回転 (JT4) | 105                 |
|                                | 手首曲げ (JT5) | 105                 |
|                                | 手首捻り (JT6) | 165                 |
| 許容モーメント (N・m)                  | 手首回転 (JT4) | 2,300               |
|                                | 手首曲げ (JT5) | 2,300               |
|                                | 手首捻り (JT6) | 1,300               |
| 許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> ) | 手首回転 (JT4) | 350                 |
|                                | 手首曲げ (JT5) | 350                 |
|                                | 手首捻り (JT6) | 230                 |
| 本体質量(kg)                       | 1,550      |                     |
| 設置方式                           | 床置き        |                     |
| 設置環境                           | 周囲温度(°C)   | 0 - 45              |
|                                | 相対湿度(%)    | 35 - 85 (但し、結露なきこと) |
| 対応コントローラ/電源容量                  | F02/7.5kVA |                     |

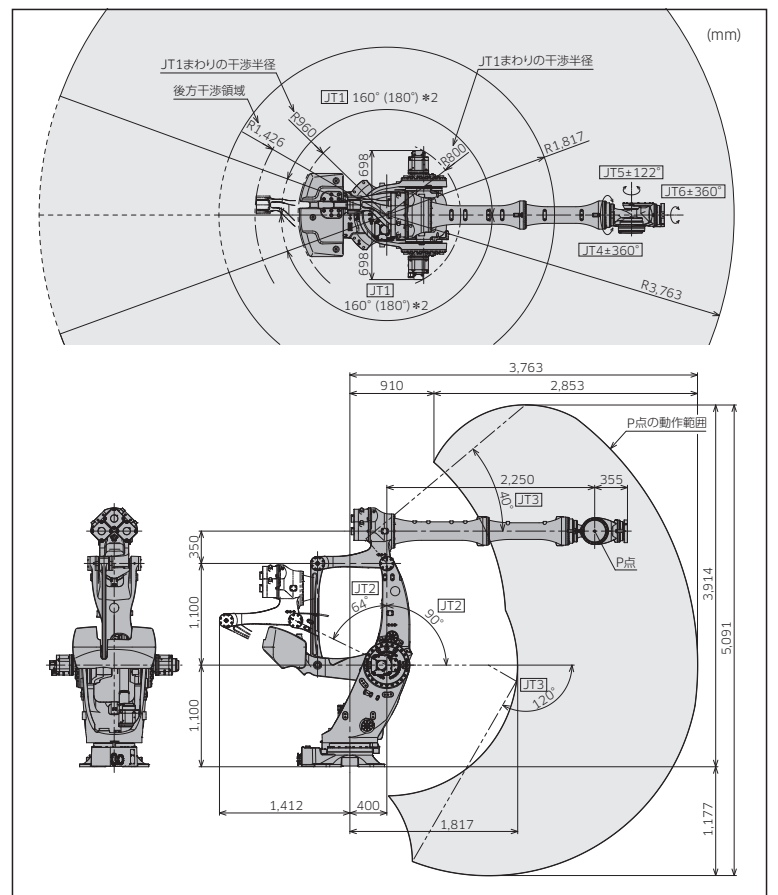
\*1: ISO9283に準拠しています。  
\*2: JT1で+160°・+185°もしくは-160°・-185°の動作範囲を使用する際にはオプションメカストッパが必要になります。また、その際には総動作範囲は最大320度に制限されます。その他詳細につきましては、別途当社まで御問い合わせください。  
\*3: 表中の値は最大値であり、負荷や動作範囲などの条件により変化します。



### MXP410X

| 標準仕様                           |            |                     |
|--------------------------------|------------|---------------------|
| 構造                             | 垂直多関節      |                     |
| 自由度(軸)                         | 6          |                     |
| 最大可搬質量(kg)                     | 410        |                     |
| 最大リーチ(mm)                      | 3,763      |                     |
| 位置繰り返し精度*1(mm)                 | ±0.12      |                     |
| 動作範囲(°)                        | 腕旋回 (JT1)  | ±160 (±180)*2       |
|                                | 腕前後 (JT2)  | +90 - -64           |
|                                | 腕上下 (JT3)  | +40 - -120          |
|                                | 手首回転 (JT4) | ±360                |
|                                | 手首曲げ (JT5) | ±122                |
|                                | 手首捻り (JT6) | ±360                |
| 最大速度*3 (°/s)                   | 腕旋回 (JT1)  | 82                  |
|                                | 腕前後 (JT2)  | 70                  |
|                                | 腕上下 (JT3)  | 70                  |
|                                | 手首回転 (JT4) | 110                 |
|                                | 手首曲げ (JT5) | 110                 |
|                                | 手首捻り (JT6) | 160                 |
| 許容モーメント (N・m)                  | 手首回転 (JT4) | 3,000               |
|                                | 手首曲げ (JT5) | 3,000               |
|                                | 手首捻り (JT6) | 1,900               |
| 許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> ) | 手首回転 (JT4) | 390                 |
|                                | 手首曲げ (JT5) | 390                 |
|                                | 手首捻り (JT6) | 250                 |
| 本体質量(kg)                       | 2,800      |                     |
| 設置方式                           | 床置き        |                     |
| 設置環境                           | 周囲温度(°C)   | 0 - 45              |
|                                | 相対湿度(%)    | 35 - 85 (但し、結露なきこと) |
| 対応コントローラ/電源容量                  | F04/12kVA  |                     |

\*1: ISO9283に準拠しています。  
\*2: JT1で+160°・+185°もしくは-160°・-185°の動作範囲を使用する際にはオプションメカストッパが必要になります。また、その際には総動作範囲は最大320度に制限されます。その他詳細につきましては、別途当社まで御問い合わせください。  
\*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。



- 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

【適用用途】



ハンドリング

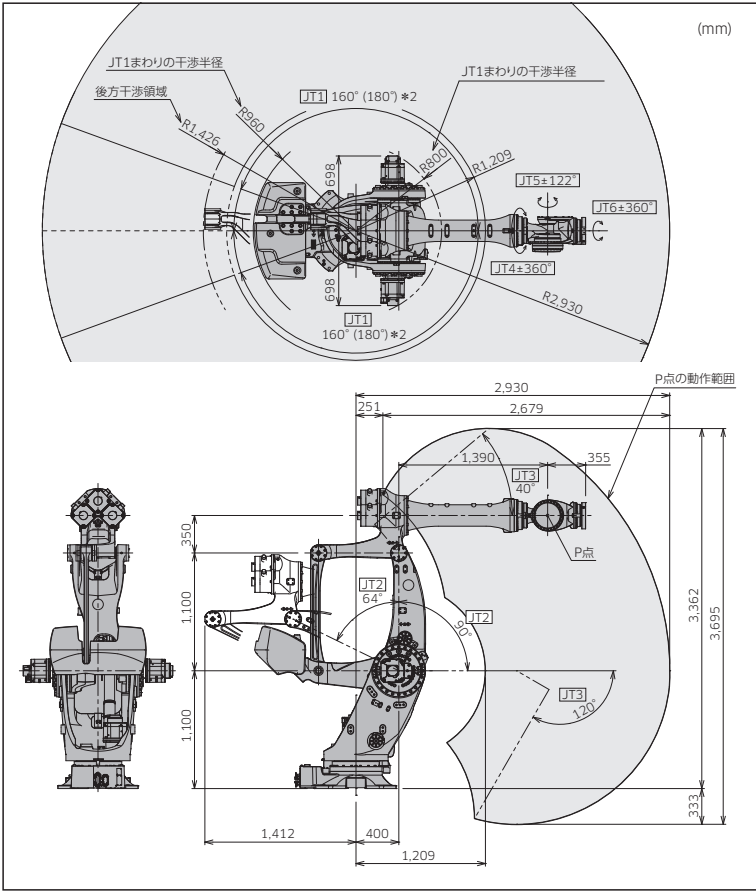


ロード / アンロード

MXP710L

標準仕様

| 構造               |            | 垂直多関節               |
|------------------|------------|---------------------|
| 自由度(軸)           |            | 6                   |
| 最大可搬質量(kg)       |            | 710                 |
| 最大リーチ(mm)        |            | 2,930               |
| 位置繰り返し精度*1(mm)   |            | ±0.08               |
| 動作範囲(°)          | 腕旋回 (JT1)  | ±160 (±180)*2       |
|                  | 腕前後 (JT2)  | +90 - -64           |
|                  | 腕上下 (JT3)  | +40 - -120          |
|                  | 手首回転 (JT4) | ±360                |
|                  | 手首曲げ (JT5) | ±122                |
|                  | 手首捻り (JT6) | ±360                |
| 最大速度*3 (°/s)     | 腕旋回 (JT1)  | 82                  |
|                  | 腕前後 (JT2)  | 70                  |
|                  | 腕上下 (JT3)  | 70                  |
|                  | 手首回転 (JT4) | 90                  |
|                  | 手首曲げ (JT5) | 90                  |
|                  | 手首捻り (JT6) | 160                 |
| 許容モーメント(N・m)     | 手首回転 (JT4) | 3,700               |
|                  | 手首曲げ (JT5) | 3,700               |
|                  | 手首捻り (JT6) | 1,900               |
| 許容慣性モーメント(kg・m2) | 手首回転 (JT4) | 500                 |
|                  | 手首曲げ (JT5) | 500                 |
|                  | 手首捻り (JT6) | 250                 |
| 本体質量(kg)         |            | 2,750               |
| 設置方式             |            | 床置き                 |
| 設置環境             | 周囲温度(℃)    | 0 - 45              |
|                  | 相対湿度(%)    | 35 - 85 (但し、結露なきこと) |
| 対応コントローラ/電源容量    |            | F04/12kVA           |

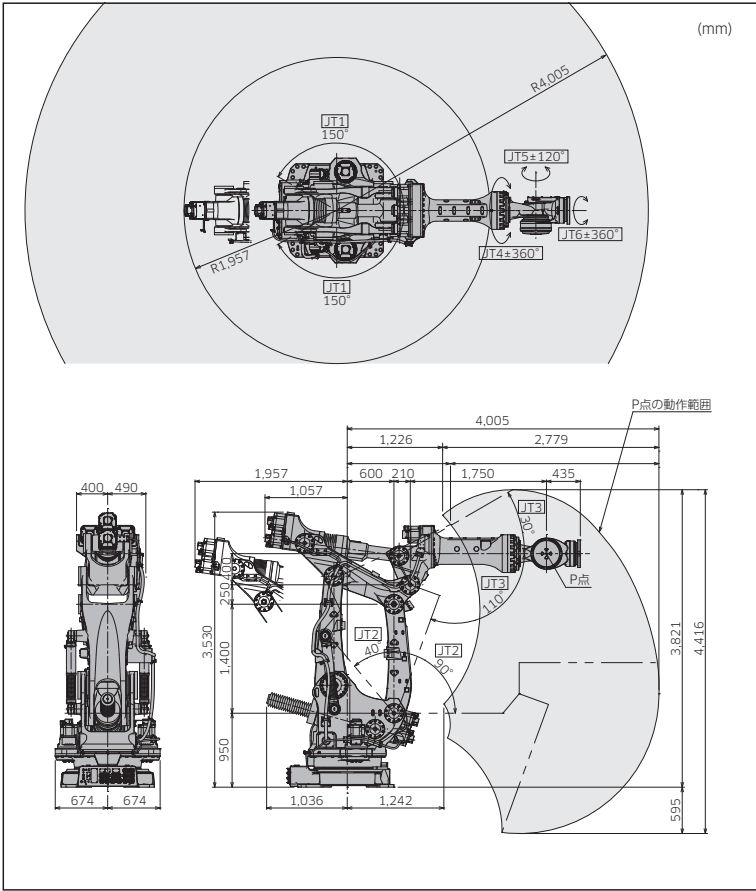


\*1: ISO9283に準拠しています。  
\*2: JT1で +160° - +180°もしくは -160° - -180°の動作範囲を使用する際にはオプションメカストップが必要になります。また、その際には総動作範囲は最大320度に制限されます。 その他詳細につきましては、別途当社まで御問い合わせください。  
\*3: 表中の値は最大値であり、負荷や動作範囲などの条件により変化します。

MG15HL

標準仕様

| 構造               |            | 垂直多関節               |
|------------------|------------|---------------------|
| 自由度(軸)           |            | 6                   |
| 最大可搬質量(kg)       |            | 1,500               |
| 最大リーチ(mm)        |            | 4,005               |
| 位置繰り返し精度*1(mm)   |            | ±0.1                |
| 動作範囲(°)          | 腕旋回 (JT1)  | ±150                |
|                  | 腕前後 (JT2)  | +90 - -40           |
|                  | 腕上下 (JT3)  | +30 - -110*2        |
|                  | 手首回転 (JT4) | ±360                |
|                  | 手首曲げ (JT5) | ±120                |
|                  | 手首捻り (JT6) | ±360                |
| 最大速度*3 (°/s)     | 腕旋回 (JT1)  | 65                  |
|                  | 腕前後 (JT2)  | 33.5                |
|                  | 腕上下 (JT3)  | 37.5                |
|                  | 手首回転 (JT4) | 36                  |
|                  | 手首曲げ (JT5) | 36                  |
|                  | 手首捻り (JT6) | 80                  |
| 許容モーメント(N・m)     | 手首回転 (JT4) | 15,000              |
|                  | 手首曲げ (JT5) | 15,000              |
|                  | 手首捻り (JT6) | 4,410               |
| 許容慣性モーメント(kg・m2) | 手首回転 (JT4) | 2,250               |
|                  | 手首曲げ (JT5) | 2,250               |
|                  | 手首捻り (JT6) | 1,200               |
| 本体質量(kg)         |            | 6,550               |
| 設置方式             |            | 床置き                 |
| 設置環境             | 周囲温度(℃)    | 0 - 45              |
|                  | 相対湿度(%)    | 35 - 85 (但し、結露なきこと) |
| 対応コントローラ/電源容量    |            | 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。

# F02/F04

## 特長

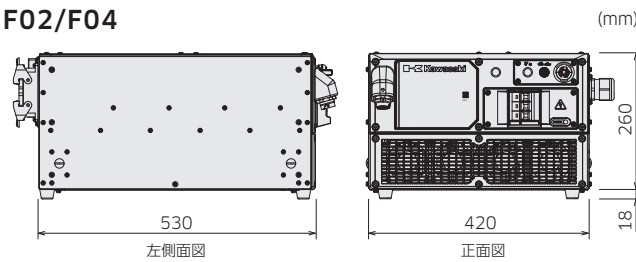
- ユニバーサルEコントローラをさらに小型化し、性能や拡張性を大きく進化させた最新コントローラ
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ（一次電源電圧・安全規格が異なる地域においてはオプションのトランスユニットが必要です）

## 標準仕様

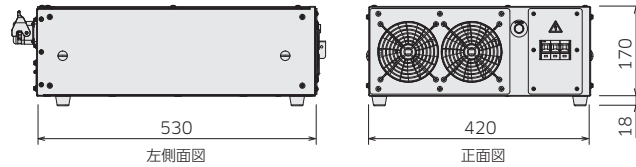
|            |                                                | F02              | F04 |
|------------|------------------------------------------------|------------------|-----|
| 寸法 (mm)    |                                                | W420×D530×H278   |     |
| 構造         |                                                | 全閉型 間接冷却方式       |     |
| 制御軸数 (軸)   |                                                | 7                | 6   |
| メモリ容量 (MB) |                                                | 16               |     |
| I/O信号      | 外部操作信号                                         | 非常停止、外部ホールド信号など  |     |
|            | 汎用入力 (点)                                       | 32               |     |
|            | 汎用出力 (点)                                       | 32               |     |
| ケーブル長      | 分離ハーネス (m)                                     | 5                |     |
|            | ティーチペンダント (m)                                  | 5                |     |
| 質量 (kg)    |                                                | 25               |     |
| 電源仕様       | AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ                |                  |     |
|            | AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ                |                  |     |
| 設置環境       | 最大7.5kVA                                       | 最大12kVA          |     |
|            | 最大12kVA                                        |                  |     |
| ティーチペンダント  | 周囲温度 (°C)                                      | 0 - 45           |     |
|            | 相対湿度 (%)                                       | 35 - 85 (結露なきこと) |     |
| 操作パネル      | タッチパネル付きカラー液晶表示、非常停止スイッチ、ティーチロックスイッチ、イネーブルスイッチ |                  |     |
|            | 非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替スイッチ                       |                  |     |



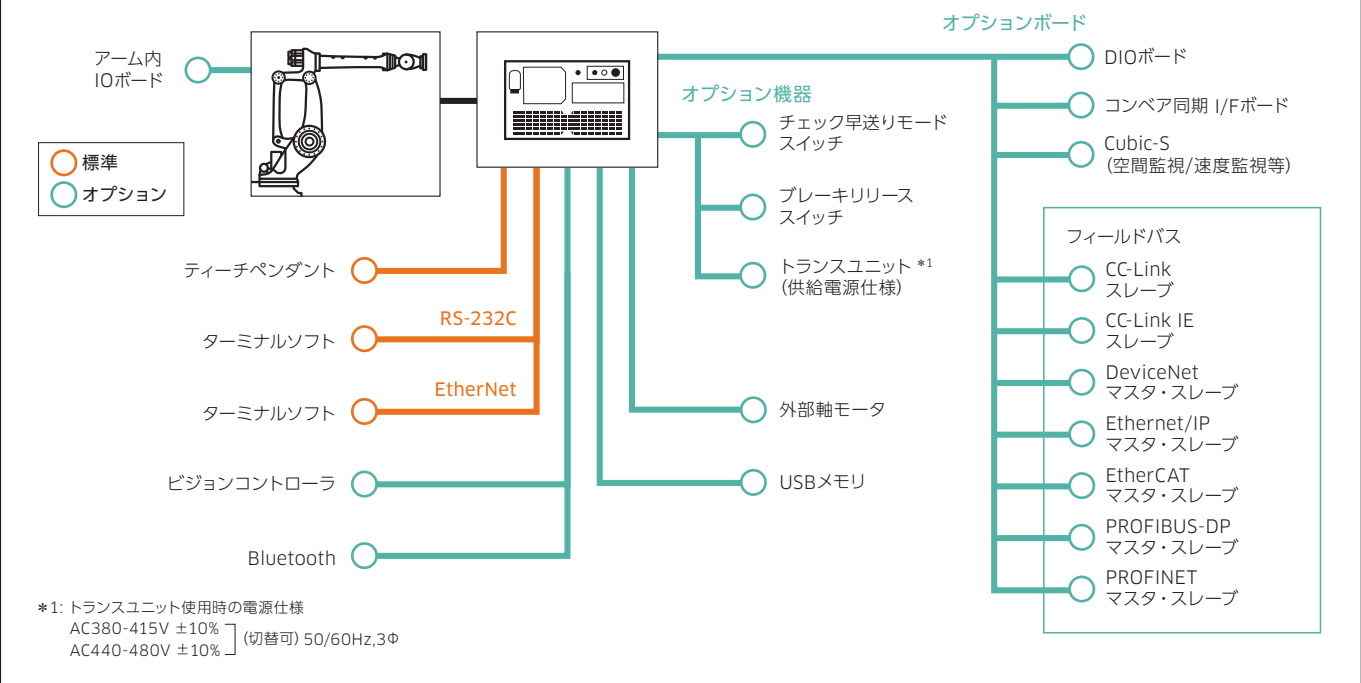
## 外観と寸法



## トランスユニット \*トランスユニットはオプションです。



## システム構成図



\*1: トランスユニット使用時の電源仕様  
AC380-415V ±10%  
AC440-480V ±10% (切替可) 50/60Hz、3Φ

# E58

## 特長

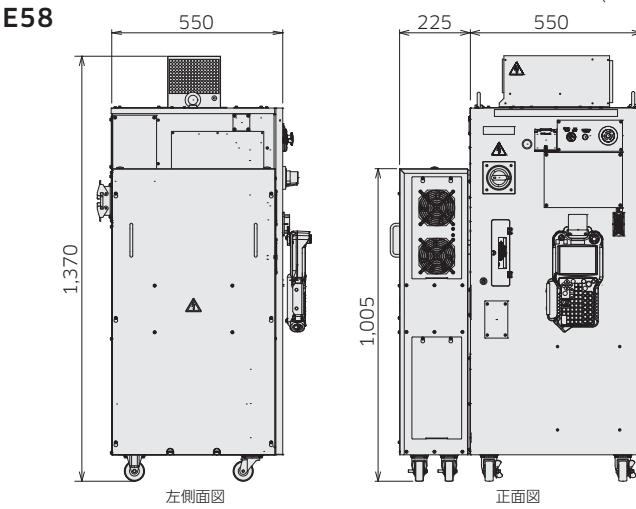
- 超大型汎用ロボットMGシリーズに対応したコントローラ
- 各国の一次電源電圧に対応し、全世界で統一仕様

## 標準仕様

|            |                                                |                                 |
|------------|------------------------------------------------|---------------------------------|
| 寸法 (mm)    | W775×D550×H1,370                               |                                 |
| 構造         | 密閉型 間接冷却方式                                     |                                 |
| 制御軸数 (軸)   | 9                                              |                                 |
| メモリ容量 (MB) | 8                                              |                                 |
| I/O信号      | 外部操作信号                                         | 非常停止、外部ホールド信号など                 |
|            | 汎用入力 (点)                                       | 32                              |
|            | 汎用出力 (点)                                       | 32                              |
| ケーブル長      | 分離ハーネス (m)                                     | 5                               |
|            | ティーチペンダント (m)                                  | 5                               |
| 質量 (kg)    | 165                                            |                                 |
| 電源仕様       | 日本                                             | AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ |
|            | 欧州・アジア                                         | AC380 - AC415V ± 10%、50/60Hz、3Φ |
|            | 北米                                             | AC440 - AC480V ± 10%、60Hz、3Φ    |
| 設置環境       | 最大15kVA                                        |                                 |
|            | 0 - 45                                         |                                 |
| ティーチペンダント  | 周囲温度 (°C)                                      | 35 - 85 (結露なきこと)                |
|            | 相対湿度 (%)                                       | 35 - 85 (結露なきこと)                |
| 操作パネル      | タッチパネル付きカラー液晶表示、非常停止スイッチ、ティーチロックスイッチ、イネーブルスイッチ |                                 |
|            | 非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替えスイッチ                      |                                 |



## 外観と寸法



## システム構成図

