

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. 078-915-8136 Fax. 078-915-8274

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/>



Kawasaki Robostage

<https://kawasakirobotics.com/jp-sp/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

パレタイズロボット

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

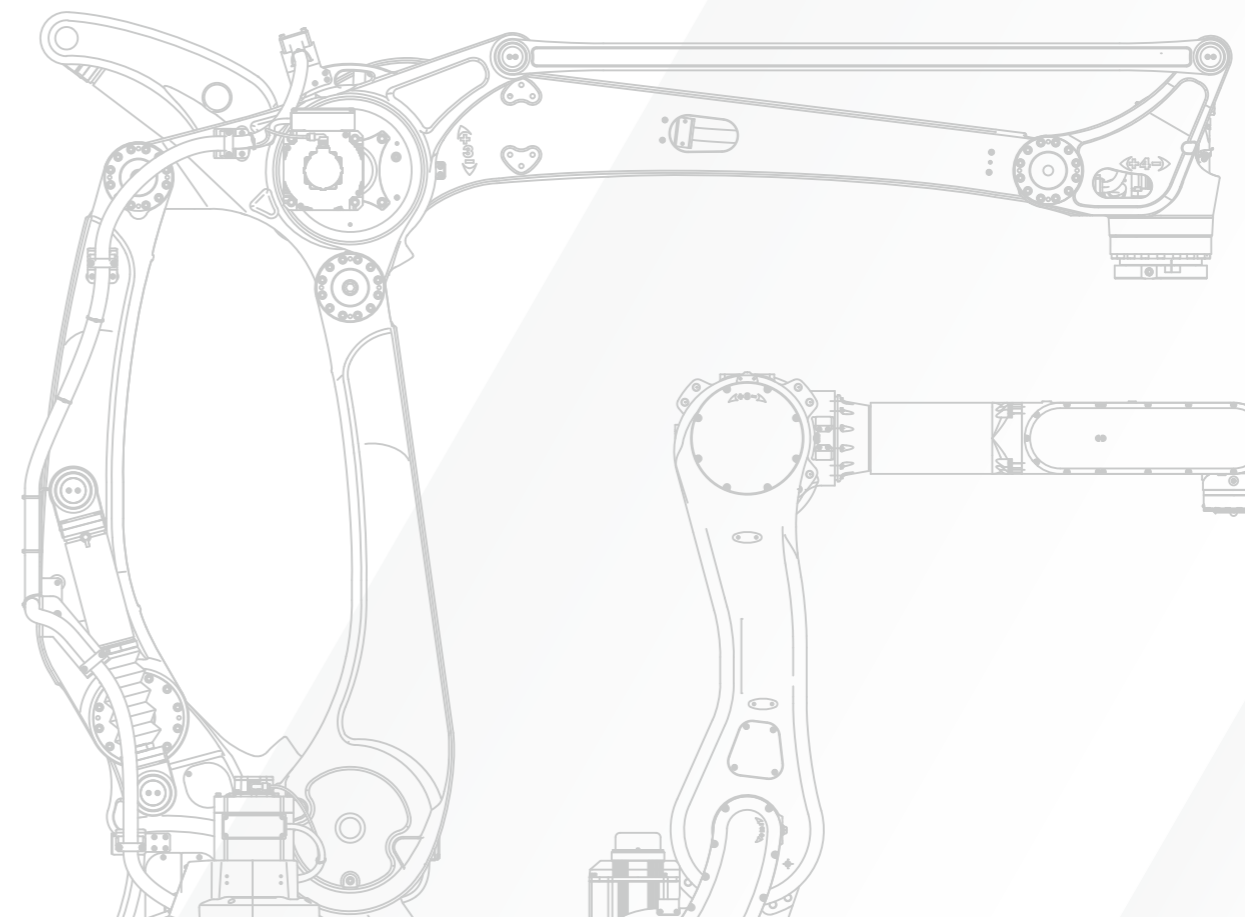
アーク溶接

パレタイズ

医薬

ピッキング

ウェア搬送



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。

パレタイズロボット

川崎重工の高速パレタイズロボットは80kgから700kgの可搬質量をカバーし、物流業界や工場内物流の労働力不足と生産性向上に貢献します。

CPシリーズ

CPシリーズの4機種は180kgから700kgの幅広い可搬質量をカバー。高速パレタイズを実現し、様々な産業分野の物流作業を効率化。



CP180L/300L

CP500L

CP700L

RDシリーズ

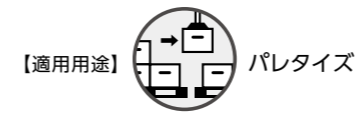
ダンボール箱のパレタイズに最適な80kg可搬。コンパクトなアームで、狭い場所でも設置が容易。



RD080N



CP/RDシリーズ



CP180L/300L

標準仕様

構造	垂直多関節				
	自由度(軸)				
自由度(軸)	4				
最大リーチ(mm)	3,255				
位置繰り返し精度*(mm)	±0.5				
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160			
	腕前後 (JT2)	+95 - -46			
	腕上下 (JT3)	+15 - -110			
	手首回転 (JT4)	±360			
最大可搬質量(kg)	腕旋回 (JT1)	130	180	250	300
	腕前後 (JT2)	140	130	115	100
	腕前後 (JT2)	125	120	100	90
	腕上下 (JT3)	130	125	100	90
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	50	85	100	140
	手首回転 (JT4)	50	85	100	140
	手首回転 (JT4)	50	85	100	140
	手首回転 (JT4)	50	85	100	140
本体質量(kg)	1,600				
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	F03/12kVA				

*1: ISO9283に準拠しています。
*2: 最大速度は負荷設定値によって変わります。

CP500L

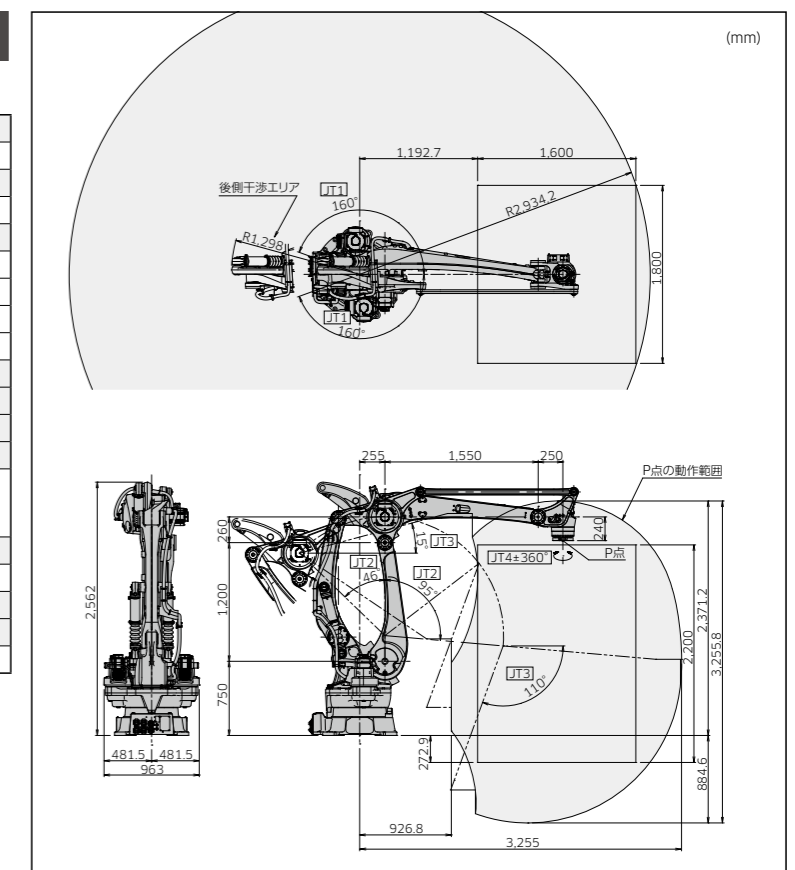
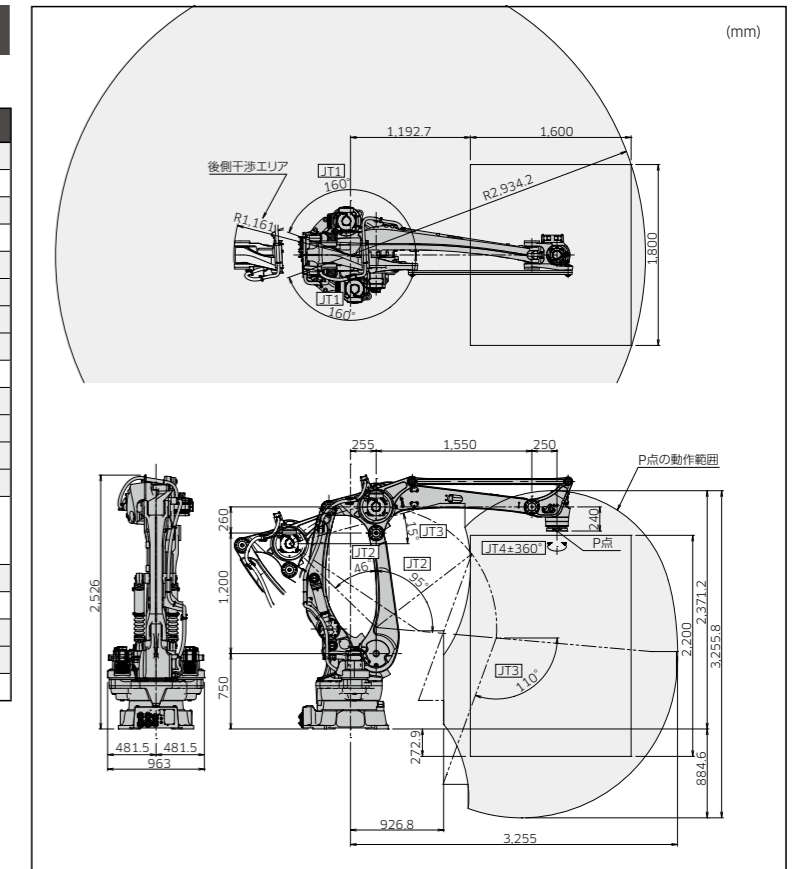
標準仕様

構造	垂直多関節		
	自由度(軸)		
自由度(軸)	4		
最大可搬質量(kg)	500		
最大リーチ(mm)	3,255		
位置繰り返し精度*(mm)	±0.5		
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160	
	腕前後 (JT2)	+95 - -46	
	腕上下 (JT3)	+15 - -110	
	手首回転 (JT4)	±360	
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	85	
	腕前後 (JT2)	80	
	腕上下 (JT3)	80	
	手首回転 (JT4)	180	
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	250	
本体質量(kg)	1,650		
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	F03/12kVA		

*1: ISO9283に準拠しています。

特長

- 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ズシステムを実現
- 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)



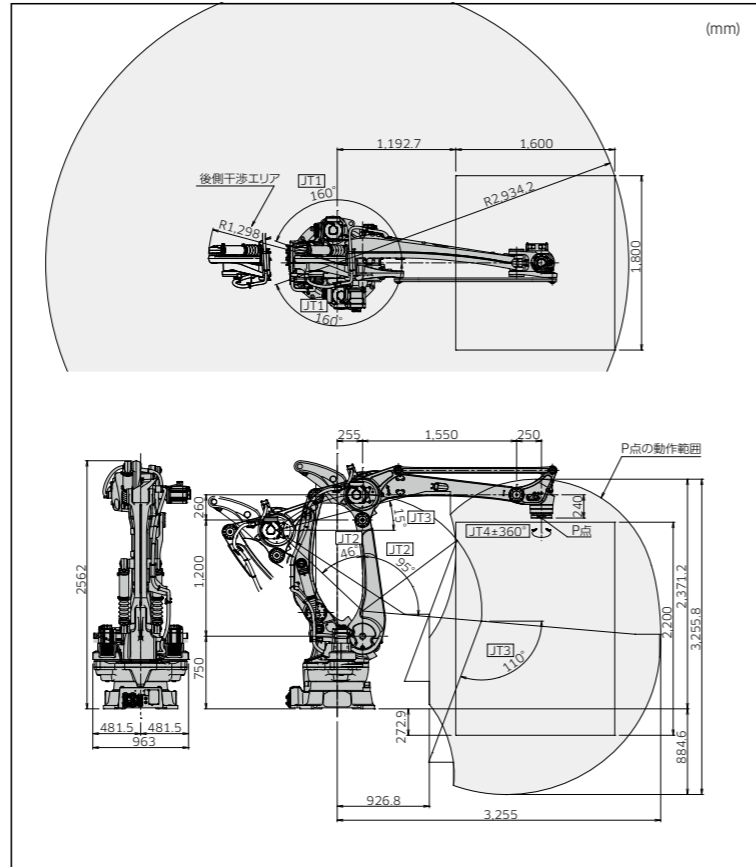
F03

CP700L

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	4	
最大可搬質量(kg)	700	
最大リーチ(mm)	3,255	
位置繰り返し精度*(mm)	±0.5	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160
	腕前後 (JT2)	+95 - -46
	腕上下 (JT3)	+15 - -110
	手首回転 (JT4)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	75
	腕前後 (JT2)	65
	腕上下 (JT3)	65
	手首回転 (JT4)	170
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	500
本体質量(kg)	1,650	
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	F03/12kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。



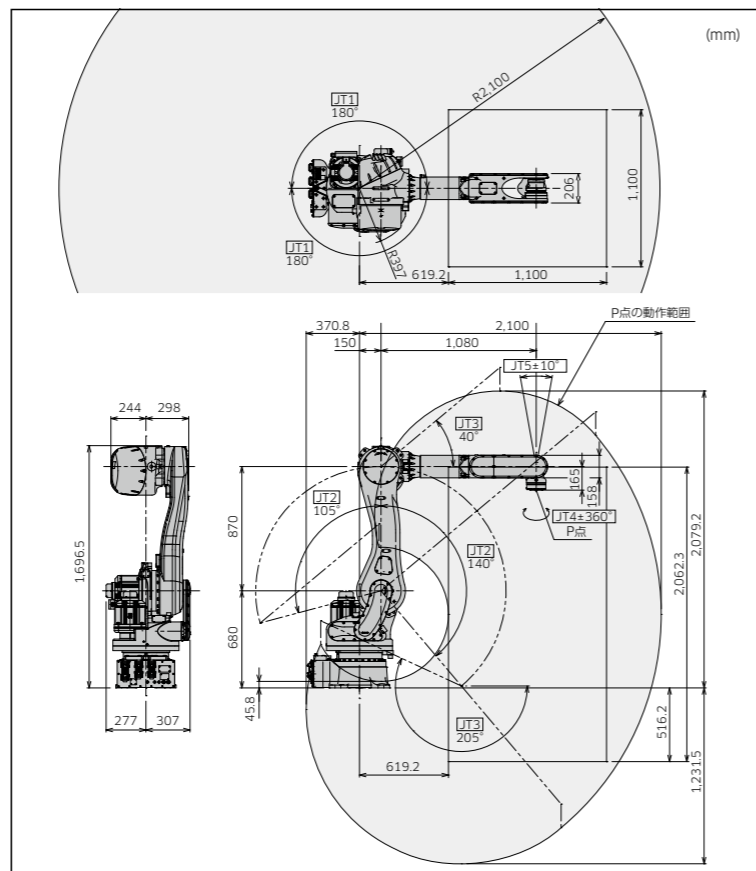
RD080N

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	5	
最大可搬質量(kg)	80	
最大リーチ(mm)	2,100	
位置繰り返し精度*(mm)	±0.07	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+140 - -105
	腕上下 (JT3)	+40 - -205
	手首回転 (JT4)	±360
	手首補正 (JT5)	±10 ²
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	180
	腕前後 (JT2)	180
	腕上下 (JT3)	175
	手首回転 (JT4)	360
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	13.7
本体質量(kg)	540	
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	F03/12kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。

*2: JT5の動作角度は鉛直方向に対して±10°以下。



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)

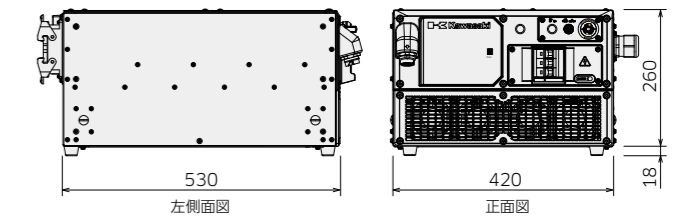
標準仕様

寸法(mm)	W420×D530×H278	
構造	全閉型 間接冷却方式	
制御軸数(軸)	5	
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
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)	30	
電源仕様	AC200V - AC220V ±10%, 50/60Hz, 3Φ	最大12kVA
	AC200V - AC230V ±10%, 50/60Hz, 1Φ	
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85 (結露なきこと)
ティーチペンダント	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	
操作パネル	非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替スイッチ	

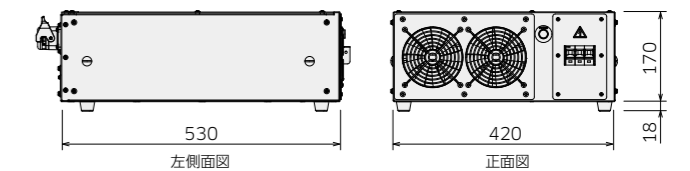


外観と寸法

F03



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

