

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

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

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
 塗装ロボットサービス

Tel. 050-3000-4332
 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
 クリーンロボットサービス

受付時間 平日 8:30~17:30まで

Tel. 050-3000-4347
 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こったお客様へ
 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、安全柵など法令規範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、「外因為替及び外因貿易法」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

ウェハ搬送ロボット



ウェハ搬送ロボット

- 世界トップシェアを誇るウェハ搬送ロボット
 - 川崎重工が誇るギヤ技術を活用した独自の駆動機構に、高度なロボット・ウェハハンドリング制御技術も加わることで、高速、高精度、低発塵、滑らかな低振動搬送、安全搬送を実現
 - SEMI-F47およびSEMI-S2に準拠し、4FOUPまでのEFEMIに走行装置無しで対応が可能です
 - リングフレーム/基板などの高重量搬送、貼り合わせ/各種透明ウェハ搬送など各種実績あり^(*)
- ※詳細は各地区営業担当までお問い合わせください。

For 3 FOUP (対応FOUP数:最大 3)

NTJ シリーズ

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



TTJ シリーズ

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



標準仕様

型式	NTJ10	NTJ20	NTJ11
構造	水平多関節		
自由度(軸)	4	5	
θ1軸 (回転・JT2) (°)	±170		
Z軸 (上下・JT3) (mm)	470		
θ2軸 (回転・JT4) (°)	±170		
F軸 (回転・JT5) (°)	—	±∞	
H1軸 (回転・JT6) (°)	±190		
H2軸 (回転・JT7) (°)	—	±190	—
最大リーチ (mm)	1,067.2 (ハンド長350mm時)		
最小回転半径 (mm)	R500		
対応FOUP数	最大 3		
位置繰り返し精度 ^(*) (mm)	±0.05		
クリーン度 ^(*)	class 1		
把持タイプ	エッジグリップ/バキューム	エッジグリップ	
対応コントローラ/電源容量	F60/0.5kVA		

For 4 FOUP (対応FOUP数:最大 4)

NTH シリーズ

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



標準仕様

型式	NTH20
構造	水平多関節
自由度(軸)	5
θ1軸 (回転・JT2) (°)	±170
Z軸 (上下・JT3) (mm)	470
θ2軸 (回転・JT4) (°)	±170
H1軸 (回転・JT6) (°)	±190
H2軸 (回転・JT7) (°)	±190
最大リーチ (mm)	1,226.6 (ハンド長350mm時)
最小回転半径 (mm)	R500
対応FOUP数	最大 4
位置繰り返し精度 ^(*) (mm)	±0.05
クリーン度 ^(*)	class 1
把持タイプ	エッジグリップ/バキューム
対応コントローラ/電源容量	F60/0.5kVA

For 2 FOUP (対応FOUP数:最大 2)

NX シリーズ

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



標準仕様

型式	NX420	NX411
構造	水平多関節	
自由度(軸)	5	
θ1軸 (回転・JT2) (°)	±313 - -323	
Z軸 (上下・JT3) (mm)	330	
θ2軸 (回転・JT4) (°)	+180 - -150	
F軸 (回転・JT5) (°)	—	±∞
H1軸 (回転・JT6) (°)	±190	
H2軸 (回転・JT7) (°)	±190	—
最大リーチ (mm)	736 (ハンド長320mm時)	
最小回転半径 (mm)	R284	
対応FOUP数	最大 2	
位置繰り返し精度 ^(*) (mm)	±0.05	
クリーン度 ^(*)	class 1	
把持タイプ	エッジグリップ/バキューム	エッジグリップ
対応コントローラ/電源容量	F60/0.5kVA	

*1: 当社測定条件かつ当社標準ハンドのウェハセンター位置(ISO 9283:1998/JIS B 8432:1999)での計測による。

*2: 当社クリーンブース内での計測による



NV シリーズ



広い可動域を備えた、
高真空対応ウェハ搬送ロボット

標準仕様

型式	NV121
構造	4軸円筒座標
自由度(軸)	4
θ1軸 (JT2) (deg)	±360
Z軸 (JT2) (mm)	50
R1軸 (JT4) (mm)	830
R2軸 (JT5) (mm)	830
最大リーチ (mm)	1050
最小回転半径 (mm)	(ハンドなし) R352
位置繰り返し精度 ^(*) (mm)	Φ0.1
把持タイプ	パッシブ
対応コントローラ/電源容量	1.5kVA
重量(kg)	50.5
真空度(Pa)	1.0×10 ⁻⁵ ~1.1×10 ⁻⁵
AWCセンサ	対応可能

*1: 当社測定条件かつ当社標準ハンドのウェハセンター位置(ISO 9283:1998/JIS B 8432:1999)での計測による。

プリアライナ (オプション)

特長

- 高速アライメント(アライメントのみの時間2.5秒)
- 各種透明ウェハ(ガラス、SiC etc.)対応実績
- エッジグリップ、バキューム仕様ラインナップ
- デュアル(2台)配置による高タクト化も可能
バッファ機構搭載機種で更なる高タクト化も実績有り



コントローラ

F60



特長

- コンパクトかつ軽量な設計
- Ethernet通信を標準装備し、高速通信が可能
- SEMI規格、欧州指令に準拠

標準仕様

寸法 (mm)	W320×D300×H130
構造	開放型 直接冷却方式(IP20相当)
制御軸数 (軸)	最大6(ロボット5軸、アライナ1軸)
メモリ容量 (MB)	16
I/O信号	外部操作信号 汎用入力(点) 汎用出力(点)
ケーブル長	分離ハーネス(m) ティーベンダント(m)
質量 (kg)	9(最大) AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ 最大1.5kVA
電源仕様	0 - 45 35 - 85 (結露なきこと) LCD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
設置環境	周囲温度(°C) 相対湿度(%)
ティーベンダント(オプション)	操作ボックス(オプション)
操作ボックス(オプション)	ティーチ/リピート切替スイッチ

ソフトウェア

K-Fast

動作検討を容易に実現するソフトウェアで
ロボット導入をサポートします。



neoROSET

お手持ちの3DCADデータを
インストールして、ロボット搬入前に
事前にオフライン検証。

(SolidWoks, SolidEdge, Inventor, CATIAなど各種CAD書式に幅広く標準サポート)



ロボット動作シミュレーションや装置とロボットの干涉チェックなどをGUI操作で行う事が可能です。お客様のカワサキロボット導入を更にサポートします。