

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

ウェハ搬送ロボット

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

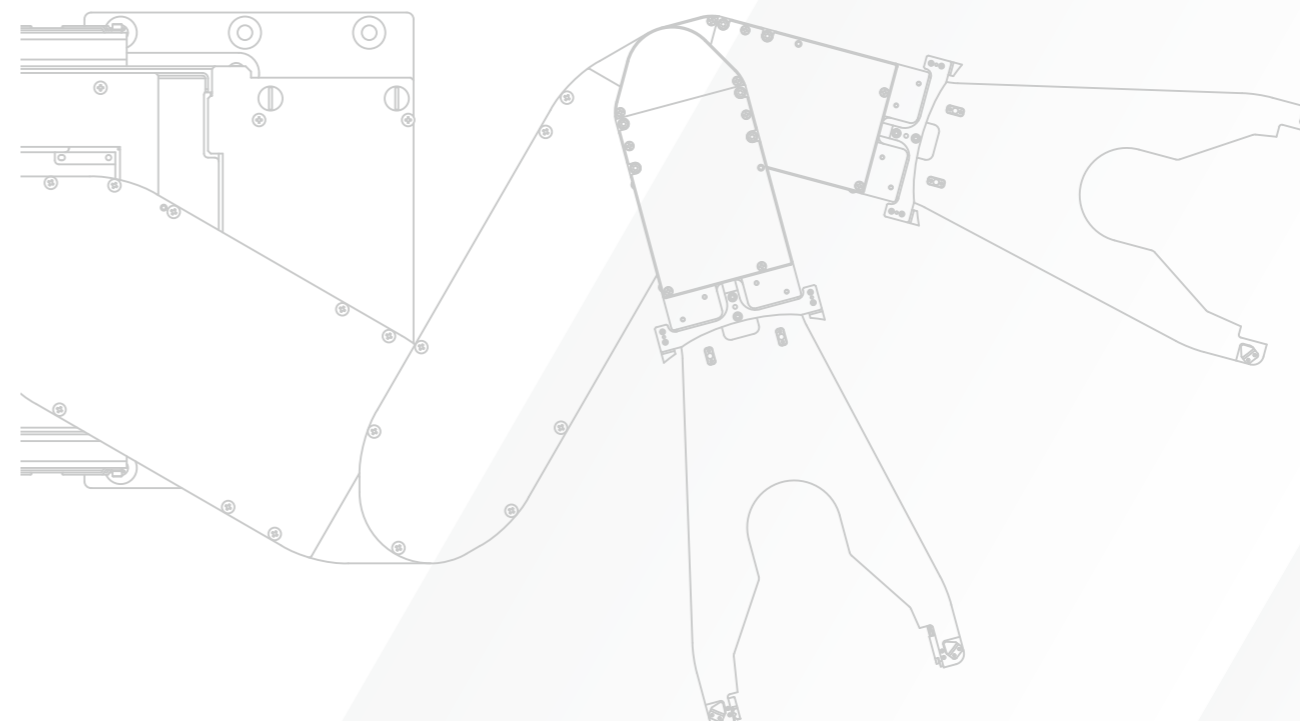
アーク溶接

パレットサイズ

医療

ピッキング

ウェハ搬送



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。

ウェハ搬送ロボット

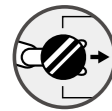
- 世界トップシェアを誇るウェハ搬送ロボット。
- 川崎重工独自の駆動機構により、高精度・高剛性な動作を実現。
- SEMNI-F47およびSEMI-S2に準拠し、4FOUPまでのEFEMに走行装置無しで対応が可能です。
- リングフレームや基板搬送にも対応。

※詳細は各地区営業担当までお問い合わせください。

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

【適用用途】



ウェハ搬送



エッジグリップハンド



バキュームハンド



NTJ10/NTJ20/NTJ11

標準仕様

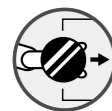
型式	NTJ10	NTJ20	NTJ11	
構造	水平多関節			
自由度(軸)	4	5		
動作範囲	θ1軸 (回転・JT2) (°)	±170		
	Z軸 (上下・JT3) (mm)	470		
	θ2軸 (回転・JT4) (°)	±170		
	F軸 (回転・JT5) (°)	-	±∞	
	H1軸 (回転・JT6) (°)	±190		
H2軸 (回転・JT7) (°)	-	±190		
最大リーチ (mm)	1,067.2 (ハンド長350mm時)			
最小回転半径 (mm)	R500			
対応FOUP数	最大 3			
位置繰り返し精度*1 (mm)	±0.05			
クリーン度*2	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

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

【適用用途】



ウェハ搬送



エッジグリップハンド



バキュームハンド



TTJ10/TTJ20

標準仕様

型式	TTJ10	TTJ20
構造	水平多関節	
自由度(軸)	5	
動作範囲	θ1軸 (回転・JT2) (°)	±170
	Z軸 (上下・JT3) (mm)	740
	θ2軸 (回転・JT4) (°)	±170
	H1軸 (回転・JT6) (°)	±190
	H2軸 (回転・JT7) (°)	±190
最大リーチ (mm)	1,067.2 (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*1 (mm)	±0.05	
クリーン度*2	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	

*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

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

【適用用途】



ウェハ搬送



エッジグリップハンド



バキュームハンド



NTH20

標準仕様

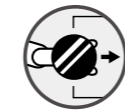
型式	NTH20	
構造	水平多関節	
自由度(軸)	5	
動作範囲	θ1軸 (回転・JT2) (°)	±170
	Z軸 (上下・JT3) (mm)	470
	θ2軸 (回転・JT4) (°)	±170
	H1軸 (回転・JT6) (°)	±190
	H2軸 (回転・JT7) (°)	±190
最大リーチ (mm)	1,226.6 (ハンド長350mm時)	
最小回転半径 (mm)	R500	
対応FOUP数	最大 4	
位置繰り返し精度*1 (mm)	±0.05	
クリーン度*2	class 1	
把持タイプ	エッジグリップ/バキューム	
対応コントローラ/電源容量	F60/0.5kVA	

*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

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

【適用用途】



ウェハ搬送



エッジグリップハンド



バキュームハンド



NX420/NX411

標準仕様

型式	NX420	NX411	
構造	水平多関節		
自由度(軸)	5		
動作範囲	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*1 (mm)	±0.05		
クリーン度*2	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

コントローラ

F60



特長

- コンパクトかつ軽量の設計
- 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	非常停止、外部ホールド信号など
	汎用入力(点)	16
ケーブル長	汎用出力(点)	16
	分離ハーネス(m)	5
質量 (kg)	ティーペンダント(m)	5
	9(最大)	
電源仕様	AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ	
	最大1.5kVA	
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85 (結露なきこと)
ティーペンダント(オプション)	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	
操作ボックス(オプション)	ティーチ/リビート切替スイッチ	

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。

動作バス設計

コントローラの
ソフトウェア設定

ティーチング

動作確認

KRET

装置内でのレイアウト、
動作バス設計が容易に可能。

KMTerm

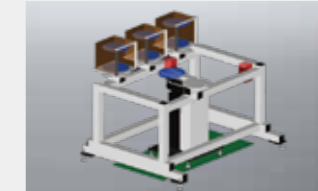
コントローラと接続してパラメータ設定/
情報表示/データバックアップが可能。

KSUtility Lite

Host PCからロボット操作が
可能。

KR3D

オフラインでロボットの
動作確認が容易に可能。



シミュレーションイメージ

KSUtility

Hostからのロボット操作が
容易に可能。

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は2.5秒)
- ガラスウェハ等にも対応

