川崎重工业株式会社

机器人事业部

东京总部

〒105-8315　东京都港区海岸1丁目14-5
Tel: 03-3435-2501　Fax: 03-3437-9880

明石工厂

〒673-8666　兵库县明石市川崎町1-1
Tel: 078-921-2946　Fax: 078-923-6548

西神户工厂

〒651-2239　兵库县神户市西区桛谷町松本234
Tel: 078-915-8247　Fax: 078-915-8239
http://robotics.kawasaki.com

川崎机器人(天津)有限公司

天津总公司

天津经济技术开发区信环西路19号泰达服务外包产业园6号楼1/2F
邮编: 300457
电话: 400-922-2400　传真: 022-59831889
网址: http://robotics.kawasaki.com.cn/cn1/

上海分公司

上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼733室
邮编: 200051　电话: 021-22183066

广州分公司

广州市番禺区石基镇市莲路罗家村段62号永隆产业园1楼
邮编: 511400
电话: 020-34818537　传真: 020-34818539

昆山机器人中心

江苏省昆山市周市镇金茂路1255号A1
邮编: 215313　电话: 0512-57936256

微信公众号

抖音官方号

Simple and friendly

Kawasaki Robot

安全注意事项

- 使用 Kawasaki Robot时，请务必熟读操作手册和其他相关资料，正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人，如果用户希望将机器人进行特殊应用，而这样特殊应用对人体或设备可能会有危害时，请和我们联系，我们尽力帮助您。
- 请注意，在本产品介绍的很多照片中，并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置，在实际应用中必须配备。

明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证。

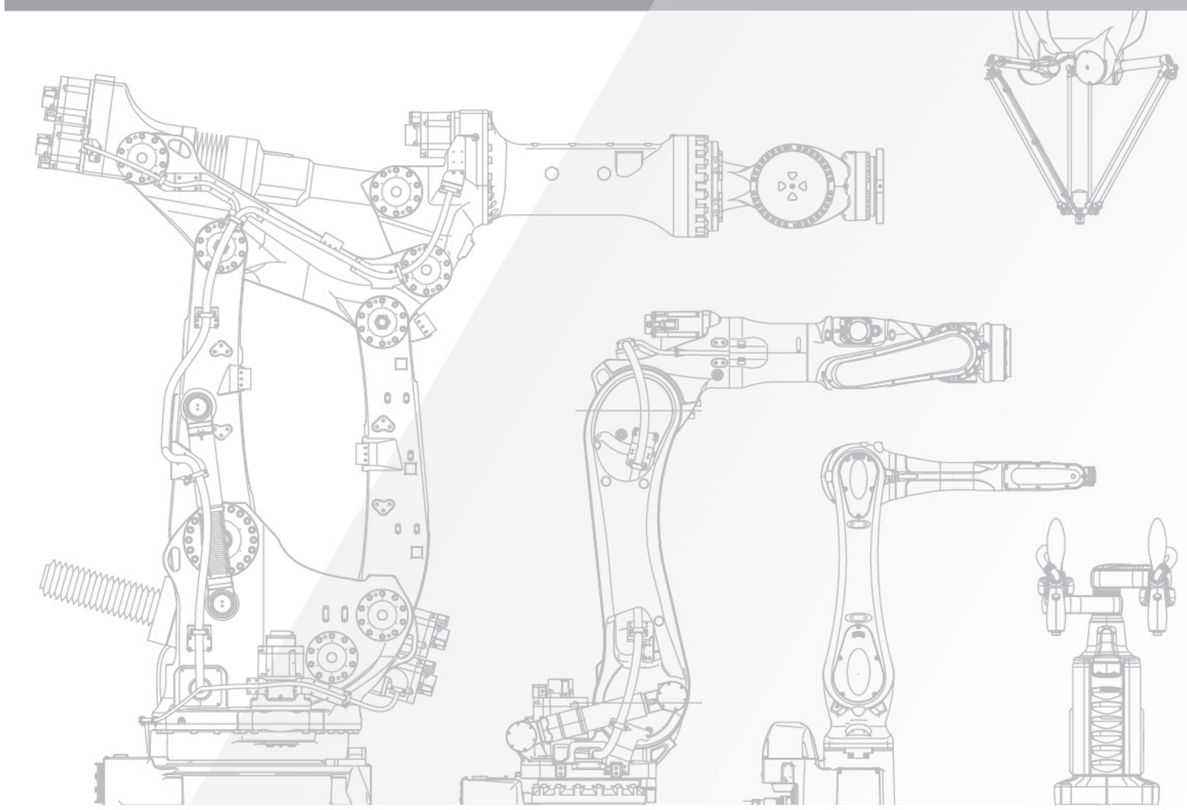
※本产品目录介绍的内容中，为了改良，可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同，请另行咨询。
※本产品目录介绍的产品中，包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品（或技术）。
在出口这些产品时，可能需要提供该法规定的出口许可证等，请予以注意。

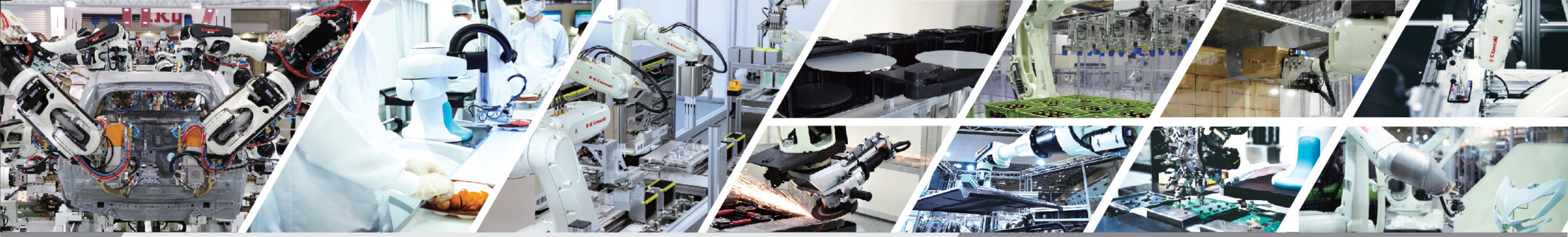
Cat. No. CH2202 Mar. '22 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

Kawasaki Robot

产品系列





Simple and friendly

让机器人贴近生活，让机器人易于操作

着眼于人机协作的现代社会，
我们希望能把川崎的机器人提供给所有用户及群体。

为了成为贴近需求的综合机器人厂商，
川崎重工一直在挑战。

CONTENTS

- 中小型通用机器人～80kg负载 〖 RS系列 〗 3
- 大型通用机器人～300kg负载 〖 BX/BT系列 〗 5
- 〖 BXP系列 〗 7
- 〖 ZX系列 〗 8
- 超大型通用机器人～1,500kg负载 〖 M系列 〗 9
- 协作机器人 〖 duAro系列 〗 10
- 防爆喷涂/搬运机器人 〖 K系列 〗 11
- 涂胶机器人 〖 BU系列 〗 12
- 焊接/切割机器人 〖 BA/RA系列 〗 13
- 码垛机器人 〖 CP系列/RD系列 〗 15
- 伺服定位器 〖 L系列 〗 17
- 医药机器人 〖 MS系列/MC系列 〗 18
- 高速分拣机器人 〖 YF系列 〗 19
- 晶圆搬运机器人 〖 NTS系列/TTS系列 〗 20
- 控制柜 21
- 软件 22

中小型通用机器人～80kg负载

RS系列

大型通用机器人～300kg负载

BX/BT系列　BXP系列　ZX系列

超大型通用机器人～1,500kg负载

M系列

协作机器人

duAro系列

防爆喷涂/搬运机器人

K系列

涂胶机器人

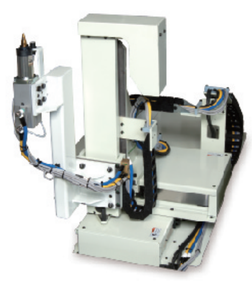
BU系列

焊接/切割机器人

BA系列　RA系列

码垛机器人

CP系列　RD系列



伺服定位器

L系列

医药机器人

MS系列　MC系列

高速分拣机器人

YF系列

晶圆搬运机器人

NTS系列　TTS系列

RS系列

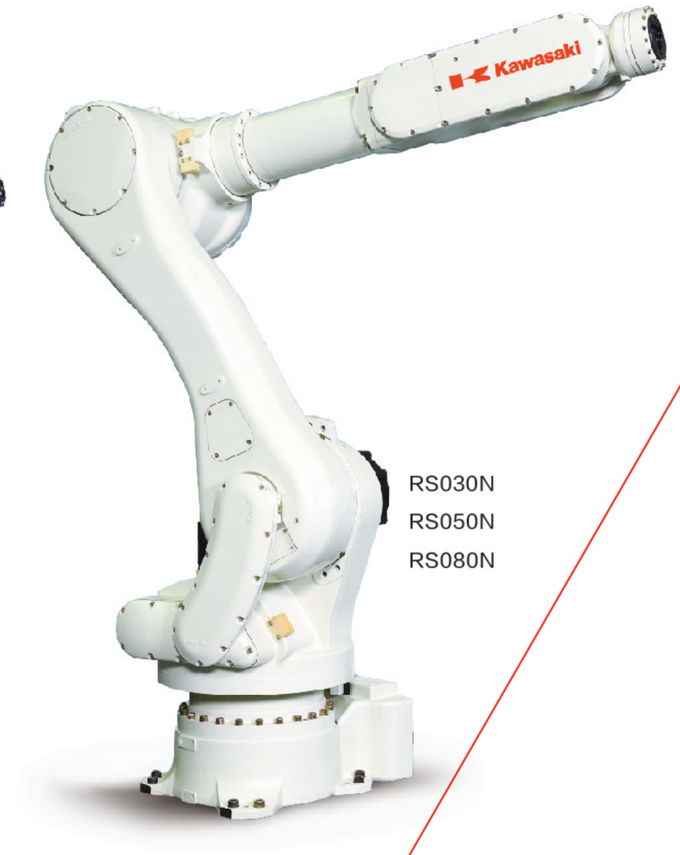
中小型通用机器人～80kg负载

■产品阵容可对应广泛作业
■顶级的动作速度
■紧凑的机身，宽广的动作范围

【应用用途】

RS007N

RS013N


RS030N
RS050N
RS080N

		RS系列							RS系列						
		RS003N	RS005N	RS005L	RS006L	RS007N	RS007L	RS010N	RS010L	RS013N	RS015X	RS020N	RS030N	RS050N	RS080N
动作自由度（轴）		6							6						
最大负载能力（kg）		3	5		6	7		10	10	13	15	20	30	50	80
最大臂展（mm）		620	705	903	1,650	730	930	1450	1,925	1,460	3,150	1,725	2,100		
重复定位精度*1（mm）		±0.02		±0.03	±0.03	±0.02	±0.03		±0.05	±0.03	±0.06	±0.04	±0.06		
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±160	±180						±180						
	手臂前后（JT2）	+150 - –60	+135 - –80		+145 - –105	±135		+145 - –105	+155 - –105	+138 - –105	+140 - –105	+155 - –105	+140 - –105		
	手臂上下（JT3）	+120 - –150	+118 - –172		+150 - –163	±155	±157	+150 - –163	+150 - –163	+135 - –159	+135 - –155	+150 - –163	+135 - –155		
	手腕旋转（JT4）	±360			±270	±200		±270	±270	±200	±360	±270	±360		
	手腕弯曲（JT5）	±135	±145		±145	±125		±145	±145	±125	±145				
	手腕扭转（JT6）	±360							±360						
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	360		300	250	470	370	250	190	265	180	190	180		
	手臂前后（JT2）	250	360	300	250	380	310	250	205	250	180	205	180		
	手臂上下（JT3）	225	410	300	215	520	410	215	210	265	200	210	185		160
	手腕旋转（JT4）	540	460		365	550		365	400	475	410	400	260		185
	手腕弯曲（JT5）	225	460		380	550		380	360	475	360		260		165
	手腕扭转（JT6）	540	740		700	1,000		700	610	730	610		360		280
本体重量（kg）		20	34	37	150	35	36	150	230	170	545	230	555		
安装方式		地面式、吊顶式							地面式、吊顶式						
防护等级		等同于IP54	手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP65						手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP65	等同于IP67	手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP65				
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA							E01/5.6kVA	F60/2.0kVA	E02/7.5kVA	E01/5.6kVA	E02/7.5kVA		

*1: 符合ISO9283。

BX/BT 系列

大型通用机器人～300kg负载

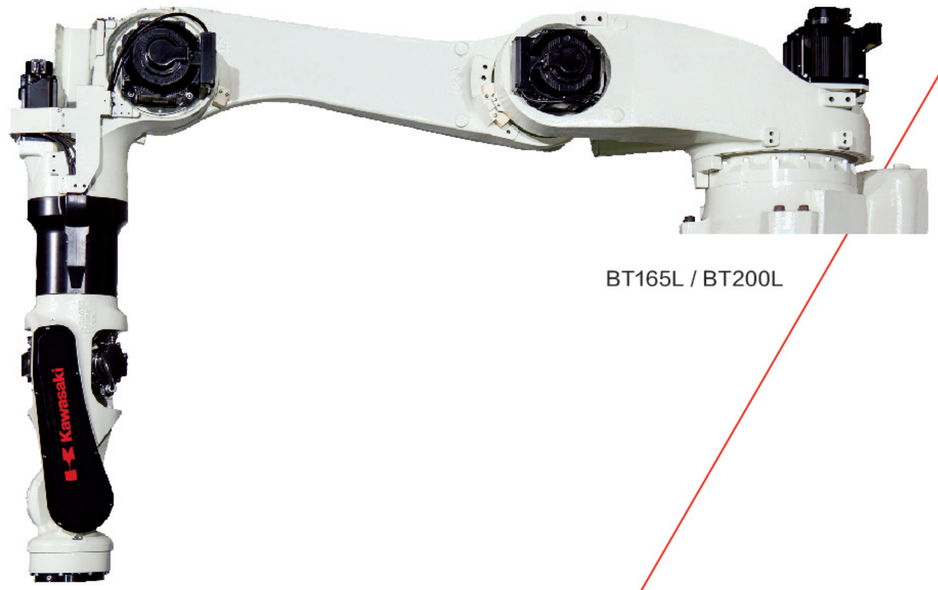
■电缆软管内置

■紧凑的机械臂设计，可实现高密度安装

【应用用途】

装配　搬运　点焊

BX100N



BT165L / BT200L

		BX/BT系列						BX/BT系列					
		BX100S	BX100N	BX165N	BX100L	BX165L	BX200L	BX130X	BX200X	BX250L	BX300L	BT165L	BT200L
动作自由度（轴）		6						6					
最大负载能力（kg）		100		165	100	165	200	130	200	250	300	165	200
最大臂展（mm）		1,634	2,200	2,325	2,597			2,991	3,412	2,812		3,151	
重复定位精度*1（mm）		±0.06						±0.06	±0.07			±0.08	
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±160						±160	±180			±160	
	手臂前后（JT2）	+120 - –65		+76 - –60				+76 - –60				+80 - –130	
	手臂上下（JT3）	+90 - –81	+90 - –77	+90 - –75				+90 - –75	+90 - –110	+90 - –120		+90 - –75	
	手腕旋转（JT4）	±210						±210					
	手腕弯曲（JT5）	±125						±125					
	手腕扭转（JT6）	±210						±210					
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	135		105	105	120	105	105	125			120	105
	手臂前后（JT2）	125	110	130		110	90	90	102	120	102	110	85
	手臂上下（JT3）	155	140	130			100	130	85	100	85	130	100
	手腕旋转（JT4）	200		120	200	170	120	200	105	140	105	170	120
	手腕弯曲（JT5）	160	200	160		170	120	160	120	140	110	170	120
	手腕扭转（JT6）	300				280	200	300	200		180	280	200
本体重量（kg）		720	740	875	890			920	1,450	1,460		1,100	
安装方式		地面式						地面式				支架式	
防护等级		手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP54						手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP54					
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA						E02/7.5kVA					

*1: 符合ISO9283。

BXP系列

大型通用机器人～300kg负载

■电缆软管内置
■比BX系列更轻、更紧凑
■通过F系列控制柜的新控制技术进一步高速化

【应用用途】

装配　搬运　点焊

BXP110L

		BXP系列			
		BXP110S	BXP110L	BXP135X	BXP210L
动作自由度（轴）		6			
最大负载能力（kg）		110		135	210
最大臂展（mm）		1,634	2,597	2,991	2,597
重复定位精度*1（mm）		±0.06			
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±160			
	手臂前后（JT2）	+120 - –65	+76 - –60		
	手臂上下（JT3）	+90 - –81	+90 - –75		
	手腕旋转（JT4）	±210			
	手腕弯曲（JT5）	±125			
	手腕扭转（JT6）	±210			
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	140			
	手臂前后（JT2）	130		105	
	手臂上下（JT3）	170	135	140	115
	手腕旋转（JT4）	220			140
	手腕弯曲（JT5）	185	200		135
	手腕扭转（JT6）	300			240
本体重量（kg）		700	870	880	870
安装方式		地面式			
防护等级		手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP54			
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA			

*1: 符合ISO9283。

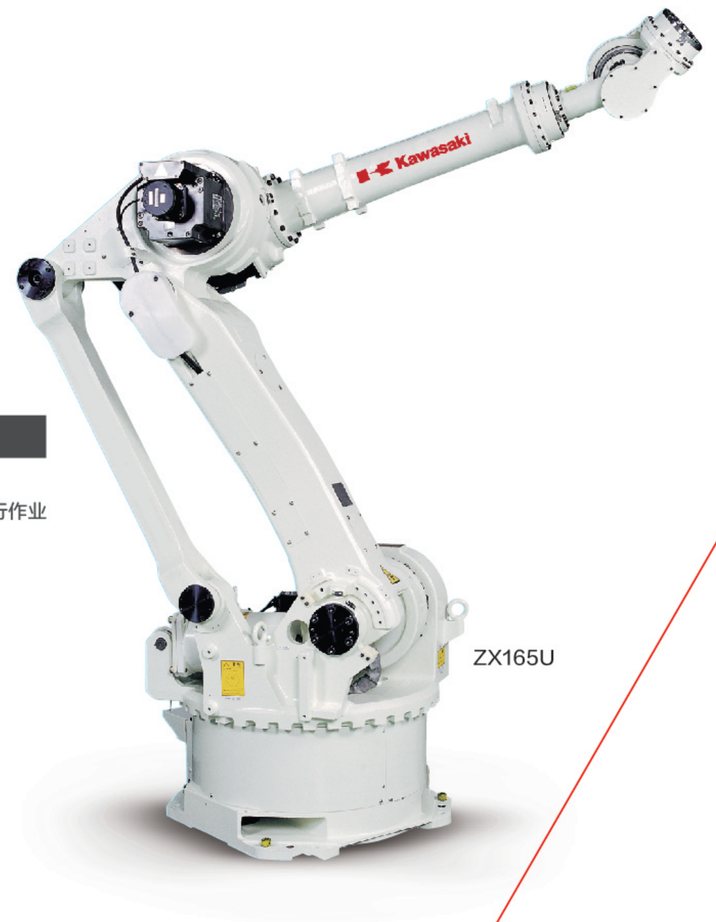
ZX系列

大型通用机器人～300kg负载

■在各种行业、应用有着广泛业绩
■手腕部不设马达，可以在更严酷的环境下进行作业
■可覆盖360°的宽广旋转范围

【应用用途】

装配　搬运　点焊



ZX165U

		ZX系列				
		ZX130S	ZX130L	ZX165U	ZX200S	ZX300S
动作自由度（轴）		6				
最大负载能力（kg）		130		165	200	300
最大臂展（mm）		2,651	2,951	2,651		2,501
重复定位精度*1（mm）		±0.3				
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180				
	手臂前后（JT2）	+75 - –60				
	手臂上下（JT3）	+250 - –120				
	手腕旋转（JT4）	±360				
	手腕弯曲（JT5）	±130				
	手腕扭转（JT6）	±360				
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	130	110		105	100
	手臂前后（JT2）	130	110			85
	手臂上下（JT3）	130	110	115	105	85
	手腕旋转（JT4）	180	140		120	90
	手腕弯曲（JT5）	180	135	155	120	90
	手腕扭转（JT6）	280	230	260	200	150
本体重量（kg）		1,350	1,400	1,350	1,400	
安装方式		地面式				
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA				

*1: 符合ISO9283。

M系列

超大型通用机器人～1,500kg负载

■最大负载能力1,500kg，可搬运大型铸造品等重物
■精准的重复定位精度可实现有力且精细的动作
■无配重的紧凑机身能实现广泛的动作范围和高刚性
（MG10HL/MG15HL）

【应用用途】

MG15HL

		M系列						
		MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N	MG10HL	MG15HL
动作自由度（轴）		6						
最大负载能力（kg）		350	420	500	700	400	1,000	1,500
最大臂展（mm）		3,018	2,778	2,540		3,503	4,005	
重复定位精度*1（mm）		±0.1				±0.5	±0.1	
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180					±150	
	手臂前后（JT2）	+90 - –45				+15 - –135	+90 - –40	
	手臂上下（JT3）	+20 - –115	+20 - –125	+20 - –130		+106 - –30	+30 - –110	+30 - –110*2
	手腕旋转（JT4）	±360						
	手腕弯曲（JT5）	±110				±120		
	手腕扭转（JT6）	±360						
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	80			65	80	65	
	手臂前后（JT2）	70			50	70	33.5	
	手臂上下（JT3）	70			45	70	37.5	
	手腕旋转（JT4）	80			50	70	65	36
	手腕弯曲（JT5）	80			50	70	65	36
	手腕扭转（JT6）	120			95	130	80	
本体重量（kg）		2,800		2,750	2,860	2,600	6,500	6,550
安装方式		地面式				支架式	地面式	
对应控制柜/电源容量		E04/12kVA				E02/7.5kVA	E58/15kVA	

*1: 符合ISO9283。
*2: 最大动作范围根据负载重量、负载扭矩而异。

duAro 系列

协作机器人

■无需配置安全围栏*，可有效节省空间
■使用双手臂，如人工一样有效地工作
■可使用平板电脑或直接示教的简单示教方式
*：请在对客户实施安全风险评估后使用。

duAro1
（分离型为标配）

duAro2
（分离型为标配）

【应用用途】

		duAro系列	
		duAro1	duAro2
动作自由度（轴）		各手臂4	
最大负载能力（kg）		各手臂2(即两个手臂4)	各手臂3(即两个手臂6)
最大臂展（mm）		760	785
重复定位精度（mm）		±0.05	
动作范围		手臂1（下手臂） / 手臂2（上手臂）	手臂1（下手臂） / 手臂2（上手臂）
	手臂旋转（°）	±170（JT1） / –140 - +500（JT1）	±170（JT1） / –140 - +500（JT1）
		±140（JT2）	–130 - +140（JT2） / –140 - +130（JT2）
	手臂上下*1（mm）	0 - +150（JT3）	0 - +550（JT3）
	手腕旋转*1（°）	±360（JT4）	
本体重量（kg）		分离型：90；一体型：约210	分离型：90；一体型：约220
安装方式		地面式	
对应控制柜/电源容量		F61/2.0kVA	

*1: 根据客户选件不同规格会有所变化。

K系列

防爆喷涂/搬运机器人

■强大的产品阵容可对应从小型零件到汽车车身等广泛的涂装对象物品
■通过手臂软管内置，防止涂装物品的灰尘和麻点不良（仅限3R规格）
■通过通用化的涂装控制系统缩短导入时间（选配）

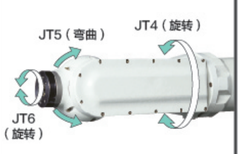
【应用用途】

喷涂

搬运

【手腕种类】

RBR KF121



BBR KF192 / KF262

3R KF193 / KF194 / KF263 / KF264 / KJ125 / KJ155 / KJ194 / KJ244 / KJ264 / KJ314

BU系列

涂胶机器人

■ 电缆软管内置
■ 左右对称式手臂设计有效减少镜像动作时产生的干涉
■ 7轴构造和加长手臂可大幅扩展涂胶范围（BU015X）

【应用用途】

涂胶

		K系列									K系列			
		KF121	KF192	KF193	KF194	KF262	KF263	KF264	KJ125	KJ155	KJ194（地/架/挂）	KJ244（地/架/挂）	KJ264（地/架/挂）	KJ314
动作自由度（轴）		6									6			7
最大负载能力（kg）		5	手腕部：12　上臂部：20						手腕部：8　上臂部：5		手腕部：15　上臂部：25			
最大臂展（mm）		1,240	1,973		1,978	2,665		2,668	1,299	1,545	1,940	2,490	2,640	3,100
重复定位精度*1（mm）		±0.2	±0.5						±0.15		±0.5			
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±160/±60(支架)	±150				±150（地面式）/±60（壁挂式）		±160		±120/±120/+30 - –120			±120
	手臂前后（JT2）	±90	+110 - –60								+130 - –80			
	手臂上下（JT3）	±150	+90 - –80						+90 - –75		+90 - –65			
	手腕旋转（JT4）	±270	±360		±720	±360	±720				±720			
	手腕弯曲（JT5）	±145	±360		±720	±360	±720				±720			
	手腕扭转（JT6）	±360	±360		±410	±360	±410				±410			
	摆动　（JT7）	–									–			±90
涂装速度（m/s）		–	1.2						1.5		1.5			
本体重量（kg）		140	690	720	750	720	740	770	190	195	530/520/520	540/530/530		720
安装方式		地面/支架/壁挂*2	地面式、壁挂式								地面式、支架式、壁挂式			壁挂式
电源容量*3（kVA）		1.5	5						3		5			
对应控制柜	北美	E37	–						E35		E35			
	欧洲	E47	E45								E45			
	亚洲	E27	E25								E25			

*1: 符合ISO9283。
*2:壁挂时JT1的动作范围为±60°。
*3: 根据负载重量或运动模式而异。

		BU系列	
		BU015N	BU015X
动作自由度（轴）		6	7
最大负载能力（kg）		15	
最大臂展（mm）		1,550	2,887.5
重复定位精度*1（mm）		±0.04	±0.06
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180	
	手臂前后（JT2）	+140 - –105	
	手臂上下（JT3）	+155 - –120	+30 - –170
	手腕旋转（JT4）	±210	
	手腕弯曲1（JT7）	-	+110 - –130
	手腕弯曲2（JT5）	±120	
	手腕扭转（JT6）	±360	
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	250	200
	手臂前后（JT2）	250	200
	手臂上下（JT3）	215	200
	手腕旋转（JT4）	280	290
	手腕弯曲1（JT7）	-	170
	手腕弯曲2（JT5）	280	
	手腕扭转（JT6）	360	
本体重量（kg）		160	590
安装方式		地面式	
对应控制柜/电源容量		E51/5.6kVA	E52/10kVA

*1: 符合ISO9283。

BA系列

焊接机器人

■焊接电缆内置

■用一根电缆即可连接焊机和机器人

【应用用途】

焊接

BA006N

RA系列

焊接/切割机器人

■可对应各种零件尺寸的产品阵容

■用一根电缆即可连接焊机和机器人

【应用用途】

焊接/切割

RA010N

		BA系列	
		BA006N	BA006L
动作自由度（轴）		6	
最大负载能力（kg）		6	
最大臂展（mm）		1,445	2,036
重复定位精度*1（mm）		±0.06	±0.08
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±165	
	手臂前后（JT2）	+150 - –90	
	手臂上下（JT3）	+90 - –175	
	手腕旋转（JT4）	±180	
	手腕弯曲（JT5）	±135	
	手腕扭转（JT6）	±360	
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	240	210
	手臂前后（JT2）	240	210
	手臂上下（JT3）	220	
	手腕旋转（JT4）	430	
	手腕弯曲（JT5）	430	
	手腕扭转（JT6）	650	
本体重量（kg）		150	160
安装方式		地面式、吊顶式	
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA、E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283。

		RA系列				
		RA005L	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N
动作自由度（轴）		6				
最大负载能力（kg）		5	6	10		20
最大臂展（mm）		903	1,650	1,450	1,925	1,725
重复定位精度*1（mm）		±0.03			±0.05	±0.04
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180				
	手臂前后（JT2）	+135 - –80	+145 - –105		+155 - –105	
	手臂上下（JT3）	+118 - –172	+150 - –163			
	手腕旋转（JT4）	±360	±270			
	手腕弯曲（JT5）	±145				
	手腕扭转（JT6）	±360				
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	300	250		190	
	手臂前后（JT2）	300	250		205	
	手臂上下（JT3）	300	215		210	
	手腕旋转（JT4）	460	365		400	
	手腕弯曲（JT5）	460	380		360	
	手腕扭转（JT6）	740	700		610	
本体重量（kg）		37	150		230	
安装方式		地面式、吊顶式				
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA	F60/2.0kVA、E01/5.6kVA		E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283。

CP系列
RD系列

码垛机器人

■产品阵容可对应广泛的负载范围
■高效码垛系统可实现往返移动高速化
■实现安全且节省空间的机器人系统及监视机器人动作安全的功能（选配）

【应用用途】

码垛

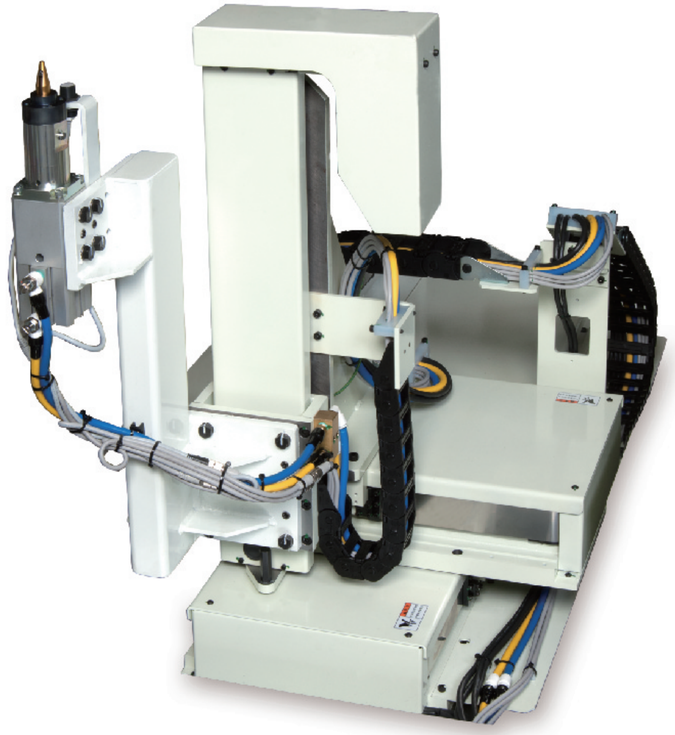
CP130L/CP180L/CP250L/CP300L

CP700L

RD080N

		CP系列				CP系列			RD系列
		CP130L	CP180L	CP250L		CP300L	CP500L	CP700L	RD080N
动作自由度（轴）		4				4			5
最大负载能力（kg）		130	180	250		300	500	700	80
最大臂展（mm）		3,255				3,255			2,100
重复定位精度*1（mm）		±0.5				±0.5			±0.07
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±160				±160			±180
	手臂前后（JT2）	+95 - –46				+95 - –46			+140 - –105
	手臂上下（JT3）	+15 - –110				+15 - –110			+40 - –205
	手腕旋转（JT4）	±360				±360			±360
	手腕补正（JT5）	–				–			±10*2
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	140	130	115		100	85	75	180
	手臂前后（JT2）	125	125	100		90	80	65	180
	手臂上下（JT3）	130	125	100		90	80	65	175
	手腕旋转（JT4）	400	330	250		220	180	170	360
本体重量（kg）		1,600				1,600	1,650		540
安装方式		地面式				地面式			地面式
对应控制柜/电源容量		E03/12kVA				E03/12kVA			E03/12kVA

*1: 符合ISO9283。
*2:JT5的动作角度垂直向下方向的上下10°。

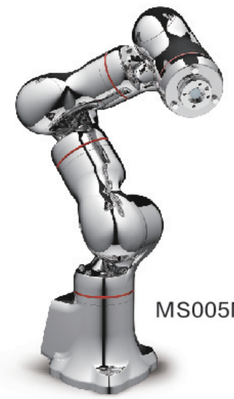


L系列

伺服定位器

- ■可根据不同车型确定对应定位位置，适用于多车型混线柔性生产线
- ■高刚性、高精度、高速度，外形紧凑
- ■大幅减少备件数量，现场调试效率高
- ■X轴和Y轴无需润滑的驱动构造，提升维护保养性能

		L系列									
		LB002R/L	LB004R/L	LB022R/L	LB222R/L	LB422R/L	LB423R/L	LB424R/L	LB444R/L	LB623R/L	LB824R/L
动作自由度（轴）		1	1	2	3	3	3	3	3	3	3
最大负载能力（kg）		200（保持），工作时30以下									
重复定位精度（mm）		±0.1（法兰面）									
动作范围（mm）	X轴	0	0	0	200	400	400	400	400	600	800
	Y轴	0	0	200	200	200	200	200	400	200	200
	Z轴	200	400	200	200	200	300	400	400	300	400
最大速度（mm/s）	X轴	300									
	Y轴	300									
	Z轴	300									



MS005N

MC004N

MS系列

医药机器人

- ■全不锈钢结构可对应VHP灭菌处理
- ■零部件符合FDA（美国食品医药品局）标准
- ■无真空配管，洁净度可实现ISO等级5（Fed等级100）
- ■7轴构造，在狭窄的空间内也能灵活运动

【应用用途】

医药

MC系列

医药机器人

- ■电缆软管内置
- ■无真空配管，洁净度可实现ISO等级5（Fed等级100）
- ■采用特殊密封材料，可对应VHP灭菌处理

【应用途】

医药

		MS系列	MC系列
		MS005N	MC004N/MC004V
动作自由度（轴）		7	6
最大负载能力（kg）		5	4
最大臂展（mm）		660	505.8
重复定位精度*1（mm）		±0.1	±0.05
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180	±180
	手臂前后（JT2）	+135 - –90	+135 - –95
	手臂上下（JT3）	+120	+60 - –155
	手腕旋转（JT4）	±180	±270
	手腕弯曲（JT5）	±115	±120
	手腕扭转（JT6）	±180	±270
	手腕扭转（JT7）	±180	–
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	130	200
	手臂前后（JT2）	130	180
	手臂上下（JT3）	215	225
	手腕旋转（JT4）	300	700
	手腕弯曲（JT5）	300	500
	手腕扭转（JT6）	480	350
	手臂旋转（JT7）	215	–
本体重量（kg）		50	25
安装方式		地面式、吊顶式	地面式、吊顶式
防护等级		等同于IP69K	手腕：等同于IP67　基轴：等同于IP65 *2
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA	F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。*2: 使用配管内置和配线时，需要密封法兰面部分。

YF003N

YF系列

高速分拣机器人

■YF002N机身更小巧，YF003N动作范围更广，可更好地对应各行各业的搬运作业
■产品阵容强大，可使用酸性和碱性洗涤剂清洗表面，采用食品级润滑油

【应用途】

装配　搬运

NTS20

NTS系列

晶圆搬运机器人

■2FOUP到3FOUP的EFEM对应
■通过独立的驱动结构，实现高精度的动作
■符合SEMI-F47、SEMI-S2

【应用途】

晶圆搬运

TTS20

TTS系列

晶圆搬运机器人

■采用了上下轴电位图结构，可实现广泛的上下动作范围
■符合SEMI-F47、SEMI-S2

【应用途】

晶圆搬运

	YF系列	
	YF002N	YF003N
动作自由度（轴）	4	
最大负载能力（kg）	2	3
重复定位精度*1（mm）	±0.04	±0.1
动作范围（mm）	φ600 × H200	φ1,300 × H500
处理能力*2（负载能力）	0.3s（0.5kg） 0.36s（2kg）	0.27s（1kg） 0.45s（3kg）
本体重量（kg）	60	145
安装方式	吊顶式	
防护等级	等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	E94/4.0kVA	

*1: 符合ISO9283。
*2: 运动模式（上升25～水平305～下降25mm的往复移动）的场合。

		NTS系列	
		NTS10	NTS20
动作自由度（轴）		4	5
最大臂展（mm）		1,066	
重复定位精度*1（mm）		±0.1（晶圆中心）	
动作范围	θ1轴（旋转·JT2）（°）	340	
	Z轴（上下·JT3）（mm）	470	
	θ2轴（旋转·JT4）（°）	340	
	H1轴（旋转·JT6）（°）	340	
	H2轴（旋转·JT7）（°）	–	340
安装方式		地面式	
对应控制柜/电源容量		D60/1.0kVA	

TTS系列	
TTS10	TTS20
4	5
1,066	
±0.1（晶圆中心）	
340	
740	
340	
340	
–	340
地面式	
D60/1.0kVA	

*1: 符合ISO9283。

F控制柜

■世界通用型控制柜
■通过小型化和轻量化设计，本体重量大幅降至8.3kg
一个人也能轻松搬运

	尺寸（mm）	重量（kg）	防护等级
F60	W300×D320×H130	8.3	等同于IP20

F60

■一款在通用型E控制柜基础上进一步小型化、性能和扩展性大幅提升的新型控制柜
■世界通用型控制柜（一次电源电压和安全规格不同的地区请选配变压器使用）

	尺寸（mm）	重量（kg）	防护等级
F01	W420×D530×H278	20	等同于IP54
F02	W420×D530×H278	25	等同于IP54

F01/02

E控制柜

■世界通用型控制柜
■比以往的控制柜更小，性能更高

	尺寸（mm）	重量（kg）	防护等级
E01	W550×D580×H278	40	等同于IP54
E02	W550×D580×H278	40	等同于IP54
E03	W550×D580×H278	45	等同于IP54
E04	W550×D580×H278	40	等同于IP54

E01/02/03/04

防爆 E控制柜

■占地面积小，可以进行高密度配置
■通过安装附加放大器，可以对应于工件搬运设备、齿轮泵等外部轴，最多可追加3个外部轴设备

	尺寸（mm）	重量（kg）
E25（亚洲）	W500×D550×H1,400	120
E35（美洲）	W500×D550×H1,400	170
E45（欧洲）	W500×D550×H1,400	170

E25

标配

AS 语言

机器人编程语言

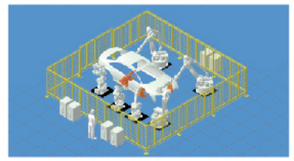
川崎独有的AS语言是可以使用监控指令、程序命令、函数等的多功能机器人语言。所有机器人均标配了能够轻松进行高度动作控制和逻辑控制的AS语言。

选配

K-ROSET Kawasaki Robot Solutions

离线编程软件

通过灵活运用周边设备及对象工件的3D模型，在不停止现场作业的情况下，可在PC上进行机器人的编程和动作模拟。
通过事先离线验证，可以降低导入机器人系统时的风险。

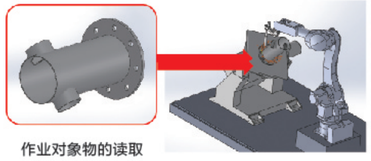

可以同时检验多台机器人的动作

选配

KCONG

机器人离线仿真软件

通过从作业对象物的3DCAD数据中自动生成机器人动作程序，可以减少导入机器人所需的编程时间。
即使不具备机器人的操作及编程技能，也能应对品种多数量少的生产。


作业对象物的读取

动作程序的自动生成及动作检验

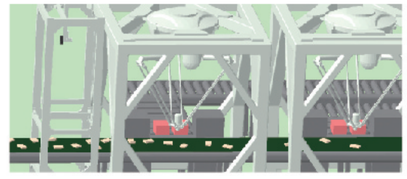
选配

K-VFinder Kawasaki Robot Solutions

二维视觉系统

可以识别基准孔位置等固定形态物品和食品材料等不定形态物品。无需使用复杂的定位机构，即可准确地确定工件位置，进行作业。

通过固定相机或手眼相机校准对象物的抓取位置

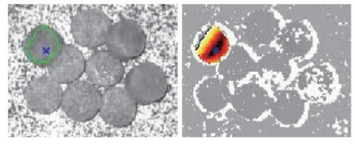

与传送带同步，检测移动对象物的当前位置

选配

K-Vstereo Kawasaki Robot Solutions

三维视觉系统

即使在散装不定形物的情况下，也可以识别作业对象物。
在纸箱等的装配工序中，可实现不事先录入工作对象物的信息而自动识别的功能。

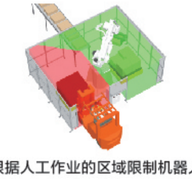

可以识别散装的对象物

选配

Cubic-S Supervise Safety Smart

监视机器人动作安全功能

通过限制机器人的可动范围，速度、力、碰撞，确保作业者的安全。
事先限制可动范围，有助于导入更加省空间且安全的机器人系统。
取得了ISO10218-113849-1（PLd/类别3）以及IEC 61508（SIL2）的认证。

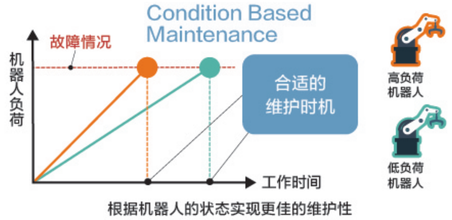

根据人工作业的区域限制机器人的动作范围

选配

川崎机器人安心生命周期支持 K-COMMIT

使用最先进技术的全服务包

支持全部川崎机器人设备，优化生命周期故障成本，为客户的生产运行提供安全、放心。通过时时的状态监视，量化趋势管理数据，进行故障预知。
“K-COMMIT 川崎机器人安心生命周期支持”以机器人生产中零故障为目标，不断更新。



根据机器人的状态实现更佳的维护性