

## 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

#### 西神戸工厂

〒651-2239 兵库县神戸市西区栢谷町松本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

天津市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: <https://kawasakirobotics.cn/>

### 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

### 昆山技术中心

江苏省苏州市昆山市周市镇横新泾路7号  
邮编: 215337 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。



明石工厂和西神戸工厂已取得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。

# Kawasaki Robot

## 焊接/切割机器人

中小型通用  
3kg~80kg

大型通用  
100kg~300kg

超大型通用  
350kg~1500kg

协作

防爆喷涂/搬运

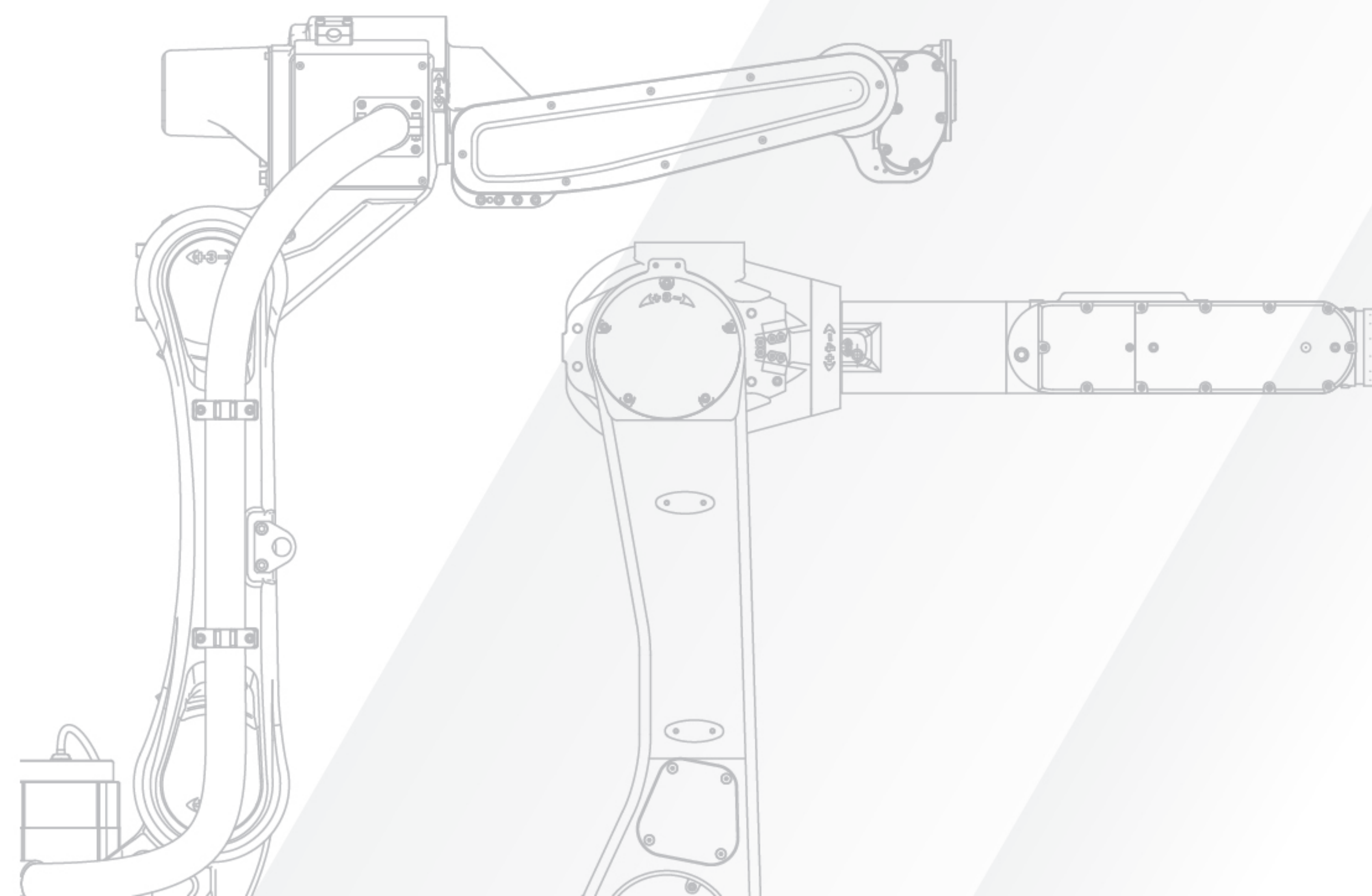
焊接/切割

码垛

医药

高速分拣

晶圆搬运





# 焊接/切割机器人

川崎重工的焊接/切割机器人将Simple and friendly的理念具体呈现出来。  
用一根电缆即可连接焊机和机器人，集成度提升。  
可提供丰富的选配件（软件、硬件），进一步提高作业质量。

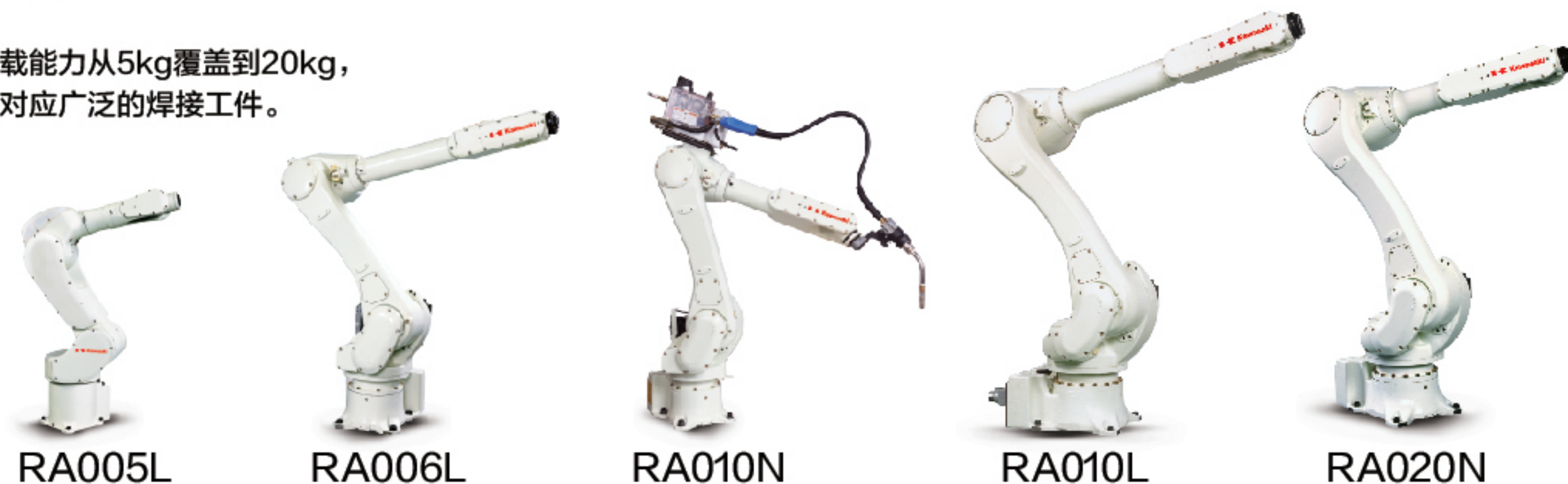
## BA 系列

可以在中空手腕内置软管和电缆。  
不与周边装置干涉，  
可减少离线示教的研讨时间。

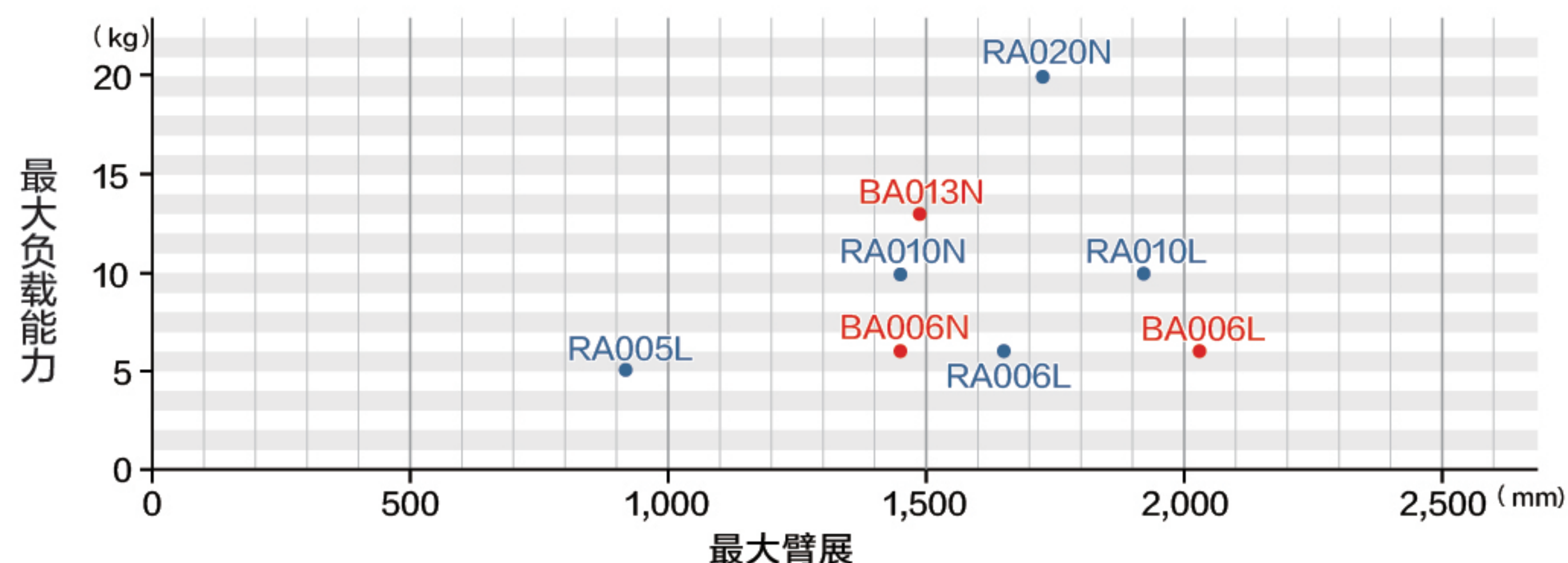


## RA 系列

负载能力从5kg覆盖到20kg，  
可对应广泛的焊接工件。



产品矩阵图



## BA 系列



### BA006N

#### 标准规格

| 结构             | 垂直多关节                 |
|----------------|-----------------------|
| 动作自由度 (轴)      | 6                     |
| 最大负载能力 (kg)    | 6                     |
| 最大臂展 (mm)      | 1,445                 |
| 重复定位精度 *1 (mm) | ±0.06                 |
| 动作范围 (°)       | 手臂旋转 (JT1)            |
|                | ±165                  |
|                | 手臂前后 (JT2)            |
|                | +150 - -90            |
|                | 手臂上下 (JT3)            |
|                | +90 - -175            |
| 最大速度 (°/s)     | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | ±180                  |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
|                | ±135                  |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | ±360                  |
| 允许扭矩 (Nm)      | 手臂旋转 (JT1)            |
|                | 240                   |
|                | 手臂前后 (JT2)            |
|                | 240                   |
|                | 手臂上下 (JT3)            |
|                | 220                   |
| 允许惯量 (kg·m²)   | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | 430                   |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
|                | 430                   |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | 650                   |
| 允许扭矩 (Nm)      | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | 12                    |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
| 允许惯量 (kg·m²)   | 12                    |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | 3.75                  |
| 允许扭矩 (Nm)      | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | 0.4                   |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
| 允许惯量 (kg·m²)   | 0.4                   |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | 0.07                  |
| 本体重量 (kg)      | 150                   |
| 安装方式           | 地面式、吊顶式               |
| 安装环境           | 环境温度 (°C)             |
|                | 0 - 45                |
| 安装环境           | 相对湿度 (%)              |
|                | 35 - 85 (无结露)         |
| 对应控制柜电源容量      | F60/2.0kVA、E01/5.6kVA |

\*1: 符合ISO9283。

### BA006L

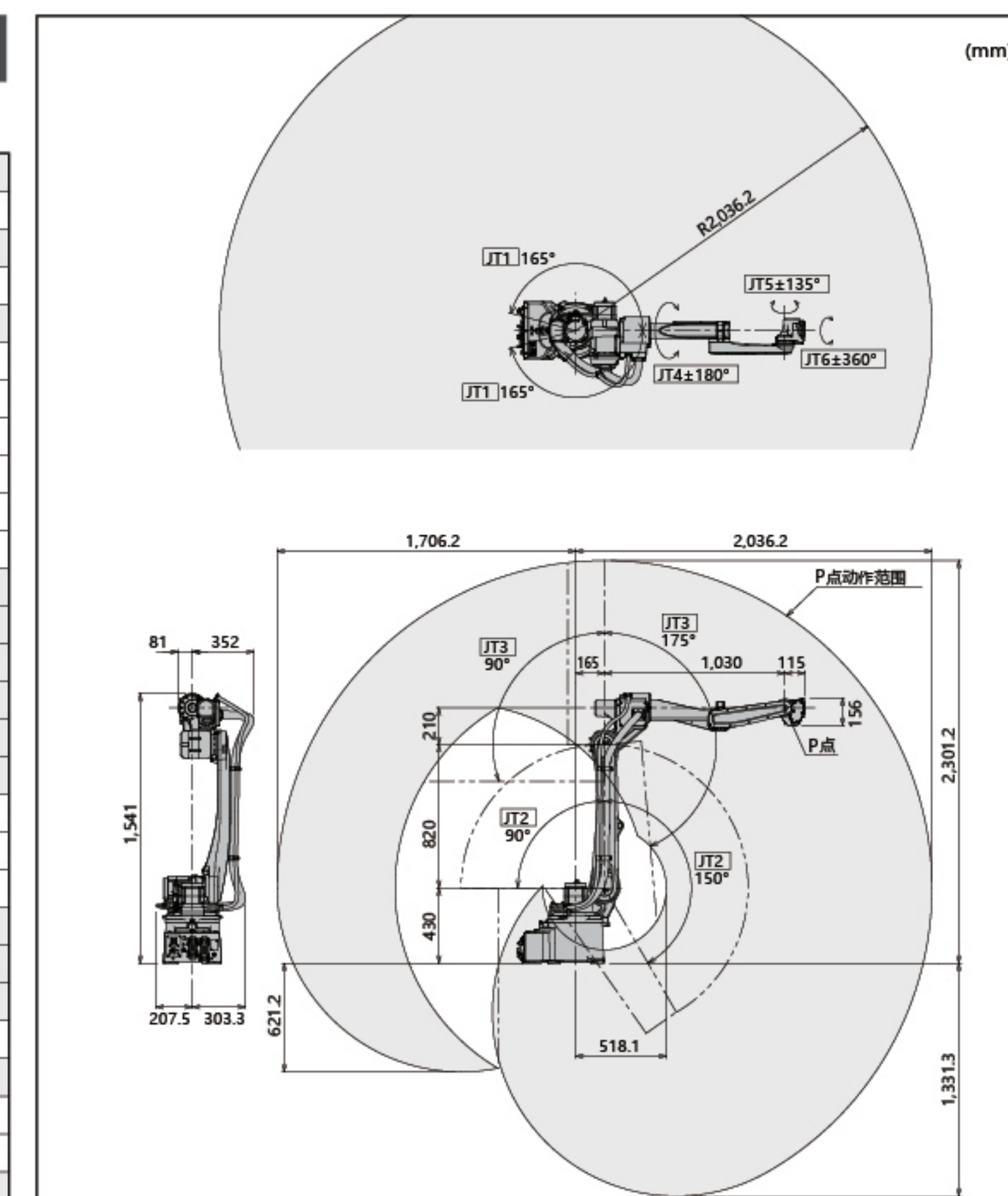
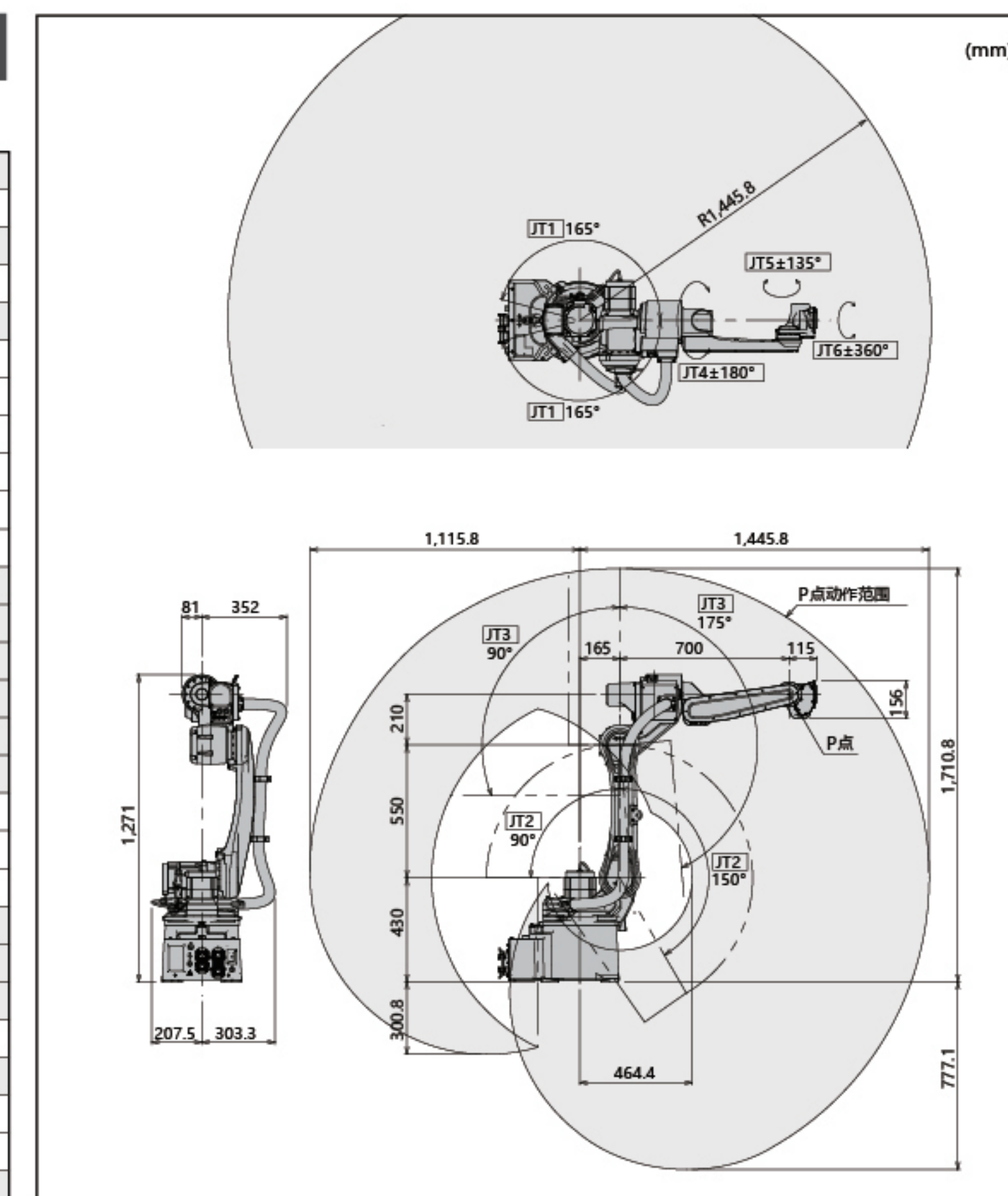
#### 标准规格

| 结构             | 垂直多关节                 |
|----------------|-----------------------|
| 动作自由度 (轴)      | 6                     |
| 最大负载能力 (kg)    | 6                     |
| 最大臂展 (mm)      | 2,036                 |
| 重复定位精度 *1 (mm) | ±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            |
| 最大速度 (°/s)     | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | ±180                  |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
|                | ±135                  |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | ±360                  |
| 允许扭矩 (Nm)      | 手臂旋转 (JT1)            |
|                | 210                   |
|                | 手臂前后 (JT2)            |
|                | 210                   |
|                | 手臂上下 (JT3)            |
|                | 220                   |
| 允许惯量 (kg·m²)   | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | 430                   |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
|                | 430                   |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | 650                   |
| 允许扭矩 (Nm)      | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | 12                    |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
| 允许惯量 (kg·m²)   | 12                    |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | 3.75                  |
| 允许扭矩 (Nm)      | 手腕旋转 (JT4)            |
|                | 0.4                   |
|                | 手腕弯曲 (JT5)            |
| 允许惯量 (kg·m²)   | 0.4                   |
|                | 手腕扭转 (JT6)            |
|                | 0.07                  |
| 本体重量 (kg)      | 160                   |
| 安装方式           | 地面式、吊顶式               |
| 安装环境           | 环境温度 (°C)             |
|                | 0 - 45                |
| 安装环境           | 相对湿度 (%)              |
|                | 35 - 85 (无结露)         |
| 对应控制柜电源容量      | F60/2.0kVA、E01/5.6kVA |

\*1: 符合ISO9283。

#### 特征

- 焊接电缆内置
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人





■ 拥有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



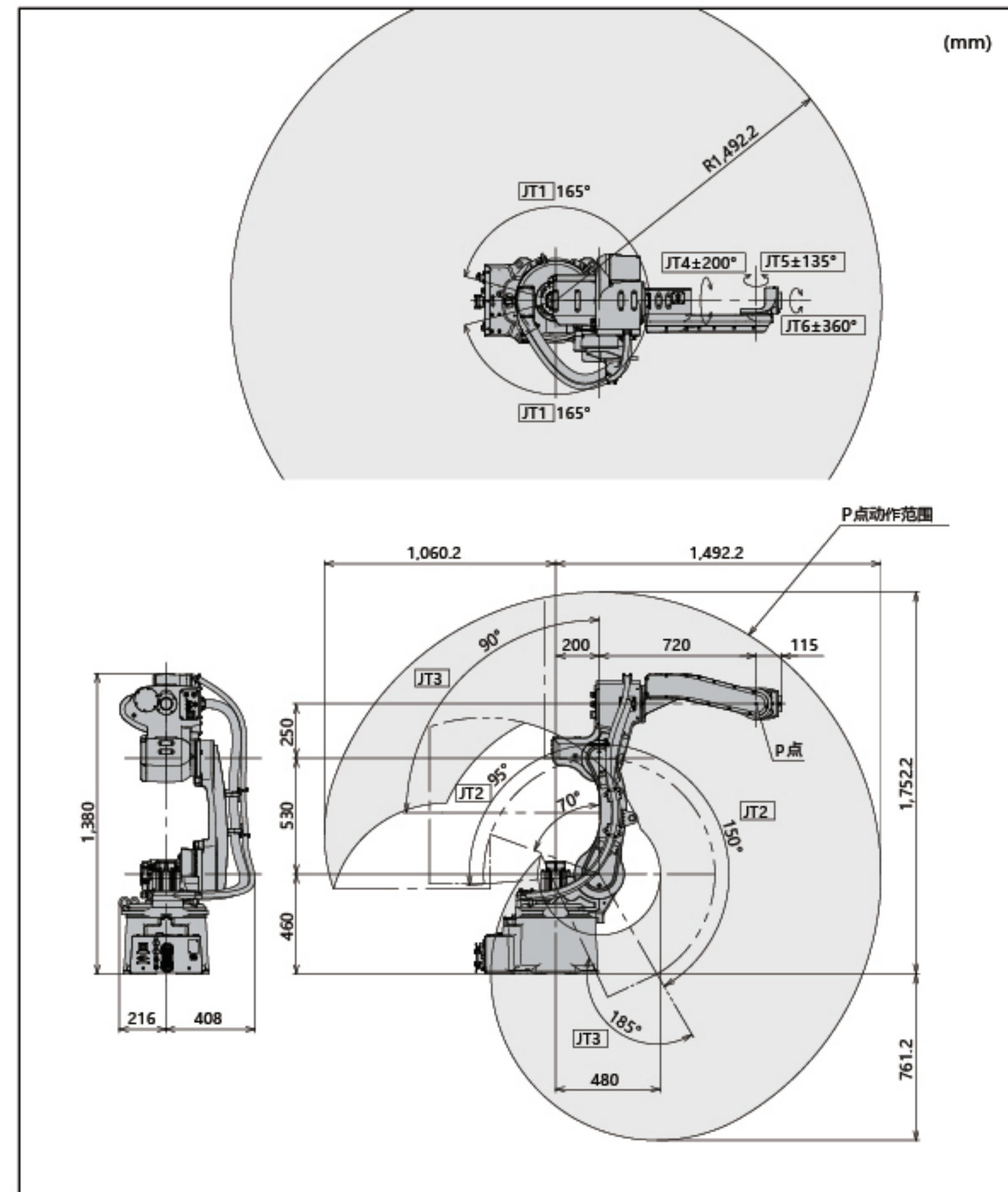
切割

## BA013N

## / 标准规格

|                              |           |              |
|------------------------------|-----------|--------------|
| 结构                           |           | 垂直多关节        |
| 动作自由度（轴）                     |           | 6            |
| 最大负载能力（kg）                   |           | 13           |
| 最大臂展（mm）                     |           | 1,492        |
| 重复定位精度*1（mm）                 |           | ± 0.04       |
| 动作范围<br>（°）                  | 手臂旋转（JT1） | ± 165        |
|                              | 手臂前后（JT2） | +150 - -95   |
|                              | 手臂上下（JT3） | +90 - -185   |
|                              | 手腕旋转（JT4） | ± 200        |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | ± 135        |
|                              | 手腕扭转（JT6） | ± 360        |
| 最大速度<br>（° /s）               | 手臂旋转（JT1） | 265          |
|                              | 手臂前后（JT2） | 250          |
|                              | 手臂上下（JT3） | 265          |
|                              | 手腕旋转（JT4） | 470          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 475          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 730          |
| 允许扭矩<br>（Nm）                 | 手腕旋转（JT4） | 26           |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 26           |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 10           |
| 允许惯量<br>（kg·m <sup>2</sup> ） | 手腕旋转（JT4） | 0.9          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 0.9          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 0.3          |
| 本体重量（kg）                     |           | 260          |
| 安装方式                         |           | 地面式          |
| 安装环境                         | 环境温度（℃）   | 0 - 45       |
|                              | 相对湿度（%）   | 25 - 85（无结露） |
| 对应控制柜/电源容量                   |           | F01/5.6kVA   |

\*1: 符合ISO9283。

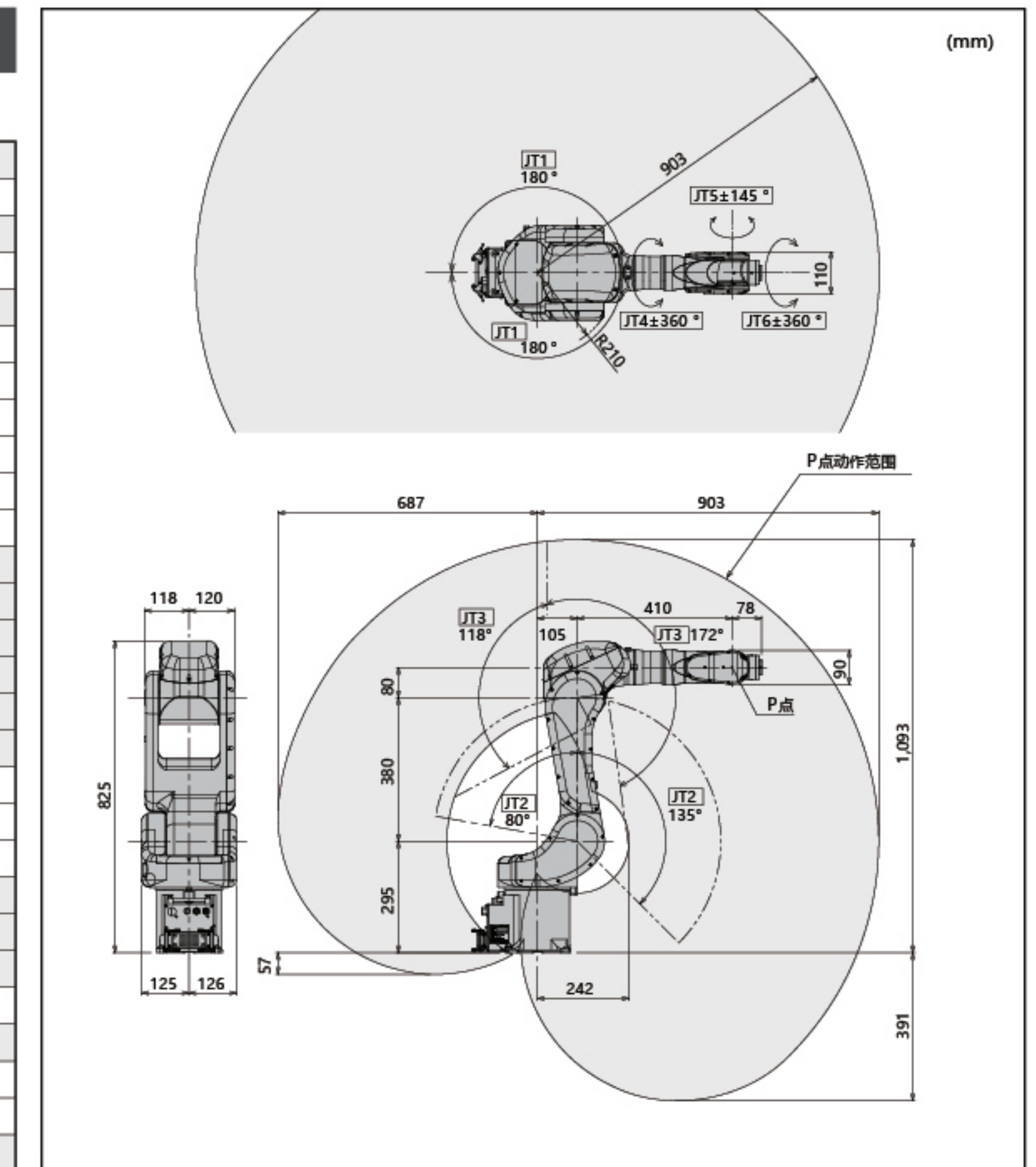


## RA005L

## / 标准规格

|                              |           |              |
|------------------------------|-----------|--------------|
| 结构                           |           | 垂直多关节        |
| 动作自由度（轴）                     |           | 6            |
| 最大负载能力（kg）                   |           | 5            |
| 最大臂展（mm）                     |           | 903          |
| 重复定位精度*1（mm）                 |           | ±0.03        |
| 动作范围<br>（°）                  | 手臂旋转（JT1） | ±180         |
|                              | 手臂前后（JT2） | +135 -- -80  |
|                              | 手臂上下（JT3） | +118 -- -172 |
|                              | 手腕旋转（JT4） | ±360         |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | ±145         |
|                              | 手腕扭转（JT6） | ±360         |
| 最大速度<br>（°/s）                | 手臂旋转（JT1） | 300          |
|                              | 手臂前后（JT2） | 300          |
|                              | 手臂上下（JT3） | 300          |
|                              | 手腕旋转（JT4） | 460          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 460          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 740          |
| 允许扭矩<br>（Nm）                 | 手腕旋转（JT4） | 12.3         |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 12.3         |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 7            |
| 允许惯量<br>（kg·m <sup>2</sup> ） | 手腕旋转（JT4） | 0.4          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 0.4          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 0.12         |
| 本体重量（kg）                     |           | 37           |
| 安装方式                         |           | 地面式、吊顶式      |
| 安装环境                         | 环境温度（℃）   | 0 - 45       |
|                              | 相对湿度（%）   | 35 - 85（无结露） |
| 对应控制柜/电源容量                   |           | F60/2.0kVA   |

\*1: 符合ISO9283。

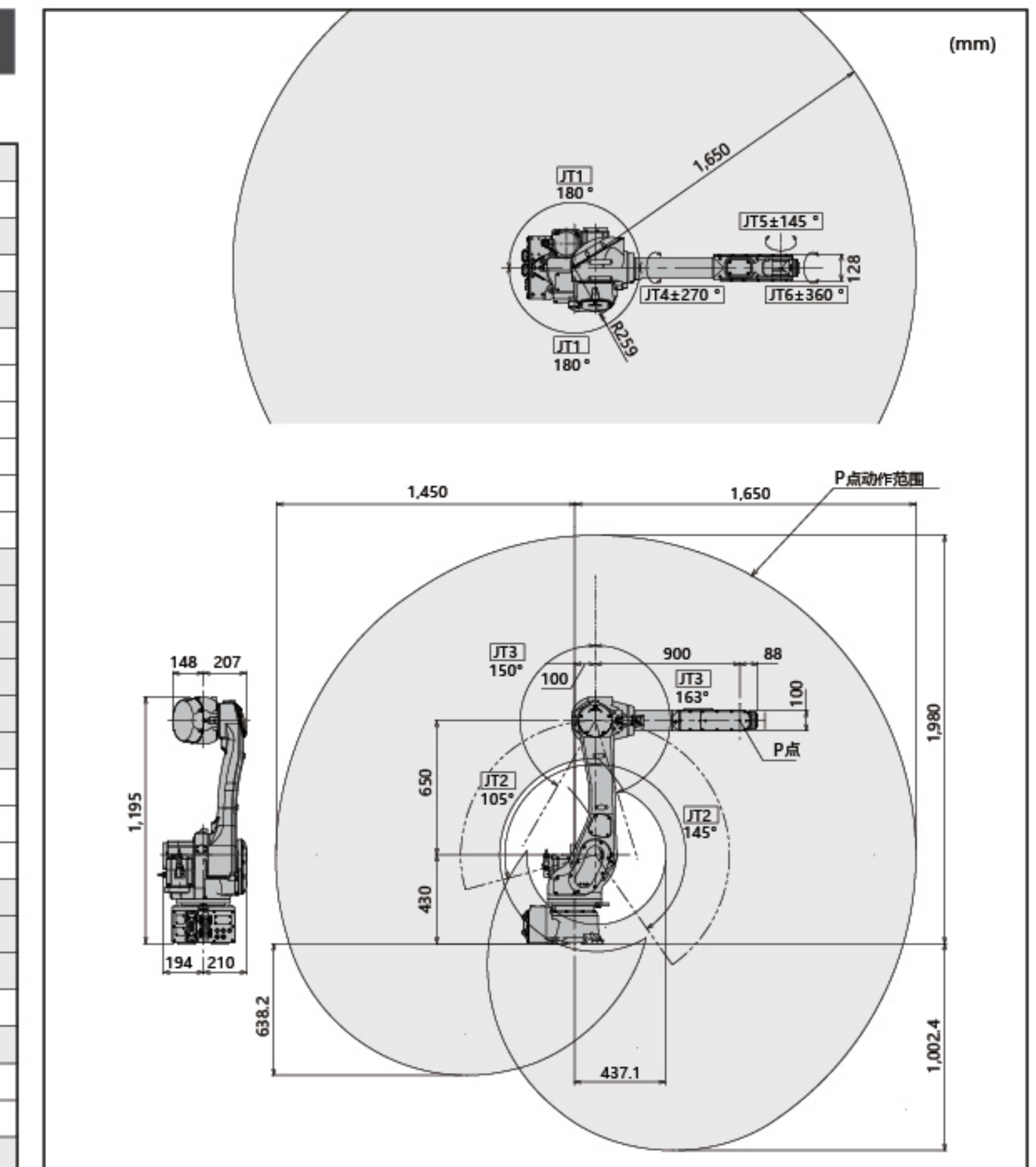


## RA006L

## / 标准规格

| 结构                           |           | 垂直多关节                 |
|------------------------------|-----------|-----------------------|
| 动作自由度（轴）                     |           | 6                     |
| 最大负载能力（kg）                   |           | 6                     |
| 最大臂展（mm）                     |           | 1,650                 |
| 重复定位精度*1（mm）                 |           | ±0.03                 |
| 动作范围<br>（°）                  | 手臂旋转（JT1） | ±180                  |
|                              | 手臂前后（JT2） | +145 - -105           |
|                              | 手臂上下（JT3） | +150 - -163           |
|                              | 手腕旋转（JT4） | ±270                  |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | ±145                  |
|                              | 手腕扭转（JT6） | ±360                  |
| 最大速度<br>（°/s）                | 手臂旋转（JT1） | 250                   |
|                              | 手臂前后（JT2） | 250                   |
|                              | 手臂上下（JT3） | 215                   |
|                              | 手腕旋转（JT4） | 365                   |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 380                   |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 700                   |
| 允许扭矩<br>（Nm）                 | 手腕旋转（JT4） | 13                    |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 13                    |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 7.5                   |
| 允许惯量<br>（kg·m <sup>2</sup> ） | 手腕旋转（JT4） | 0.45                  |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 0.45                  |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 0.14                  |
| 本体重量（kg）                     |           | 150                   |
| 安装方式                         |           | 地面式、吊顶式               |
| 安装环境                         | 环境温度（℃）   | 0 - 45                |
|                              | 相对湿度（%）   | 35 - 85（无结露）          |
| 对应控制柜/电源容量                   |           | F60/2.0kVA、E01/5.6kVA |

\*1: 符合ISO9283。



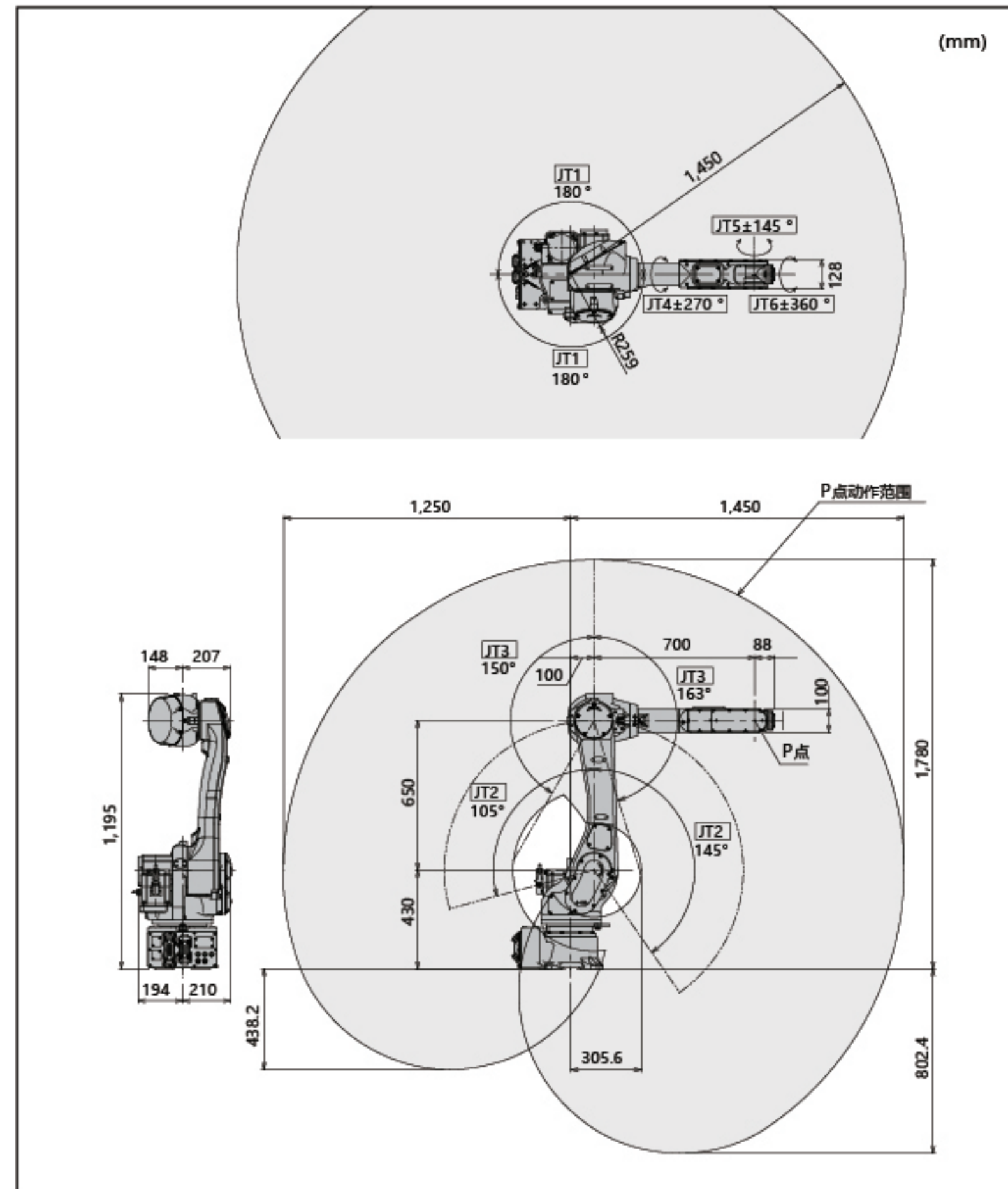


## RA010N

### 标准规格

| 结构                           |           | 垂直多关节                 |
|------------------------------|-----------|-----------------------|
| 动作自由度（轴）                     |           | 6                     |
| 最大负载能力（kg）                   |           | 10                    |
| 最大臂展（mm）                     |           | 1,450                 |
| 重复定位精度*1（mm）                 |           | ± 0.03                |
| 动作范围<br>（°）                  | 手臂旋转（JT1） | ± 180                 |
|                              | 手臂前后（JT2） | +145 - -105           |
|                              | 手臂上下（JT3） | +150 - -163           |
|                              | 手腕旋转（JT4） | ± 270                 |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | ± 145                 |
|                              | 手腕扭转（JT6） | ± 360                 |
| 最大速度<br>（°/s）                | 手臂旋转（JT1） | 250                   |
|                              | 手臂前后（JT2） | 250                   |
|                              | 手臂上下（JT3） | 215                   |
|                              | 手腕旋转（JT4） | 365                   |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 380                   |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 700                   |
| 允许扭矩<br>（Nm）                 | 手腕旋转（JT4） | 22                    |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 22                    |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 10                    |
| 允许惯量<br>（kg·m <sup>2</sup> ） | 手腕旋转（JT4） | 0.7                   |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 0.7                   |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 0.2                   |
| 本体重量（kg）                     |           | 150                   |
| 安装方式                         |           | 地面式、吊顶式               |
| 安装环境                         | 环境温度（℃）   | 0 - 45                |
|                              | 相对湿度（%）   | 35 - 85（无结露）          |
| 对应控制柜/电源容量                   |           | F60/2.0kVA、E01/5.6kVA |

\*1: 符合ISO9283。

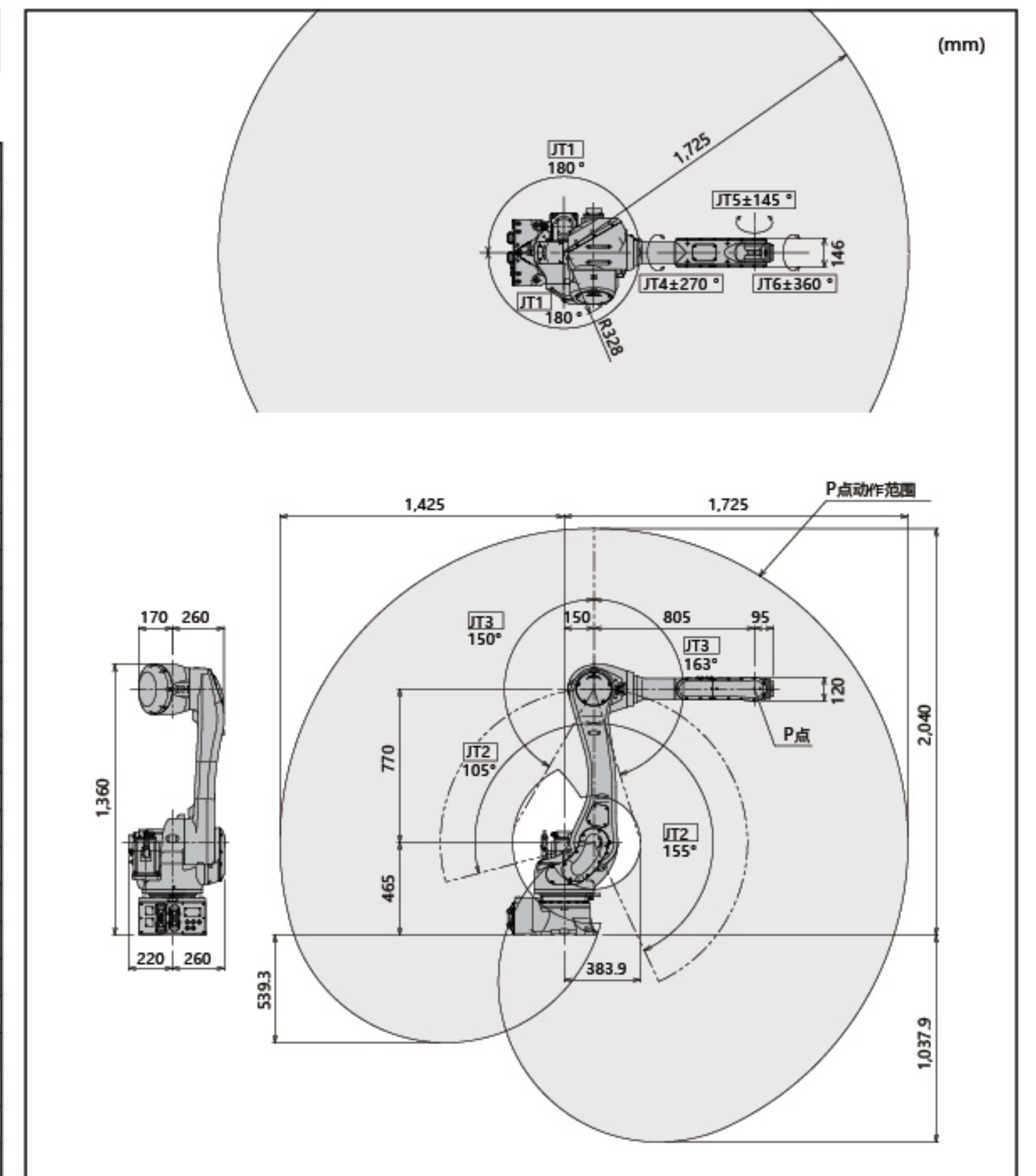


## RA020N

### 标准规格

| 结构                           |           | 垂直多关节        |
|------------------------------|-----------|--------------|
| 动作自由度（轴）                     |           | 6            |
| 最大负载能力（kg）                   |           | 20           |
| 最大臂展（mm）                     |           | 1,725        |
| 重复定位精度*1（mm）                 |           | ± 0.04       |
| 动作范围<br>（°）                  | 手臂旋转（JT1） | ± 180        |
|                              | 手臂前后（JT2） | +155 - --105 |
|                              | 手臂上下（JT3） | +150 - -163  |
|                              | 手腕旋转（JT4） | ± 270        |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | ± 145        |
|                              | 手腕扭转（JT6） | ± 360        |
| 最大速度<br>（° /s）               | 手臂旋转（JT1） | 190          |
|                              | 手臂前后（JT2） | 205          |
|                              | 手臂上下（JT3） | 210          |
|                              | 手腕旋转（JT4） | 400          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 360          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 610          |
| 允许扭矩<br>（Nm）                 | 手腕旋转（JT4） | 45           |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 45           |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 29           |
| 允许惯量<br>（kg·m <sup>2</sup> ） | 手腕旋转（JT4） | 0.9          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 0.9          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 0.3          |
| 本体重量（kg）                     |           | 230          |
| 安装方式                         |           | 地面式、吊顶式      |
| 安装环境                         | 环境温度（℃）   | 0 - 45       |
|                              | 相对湿度（%）   | 35 - 85（无结露） |
| 对应控制柜/电源容量                   |           | E01/5.6kVA   |

\*1: 符合ISO9283。

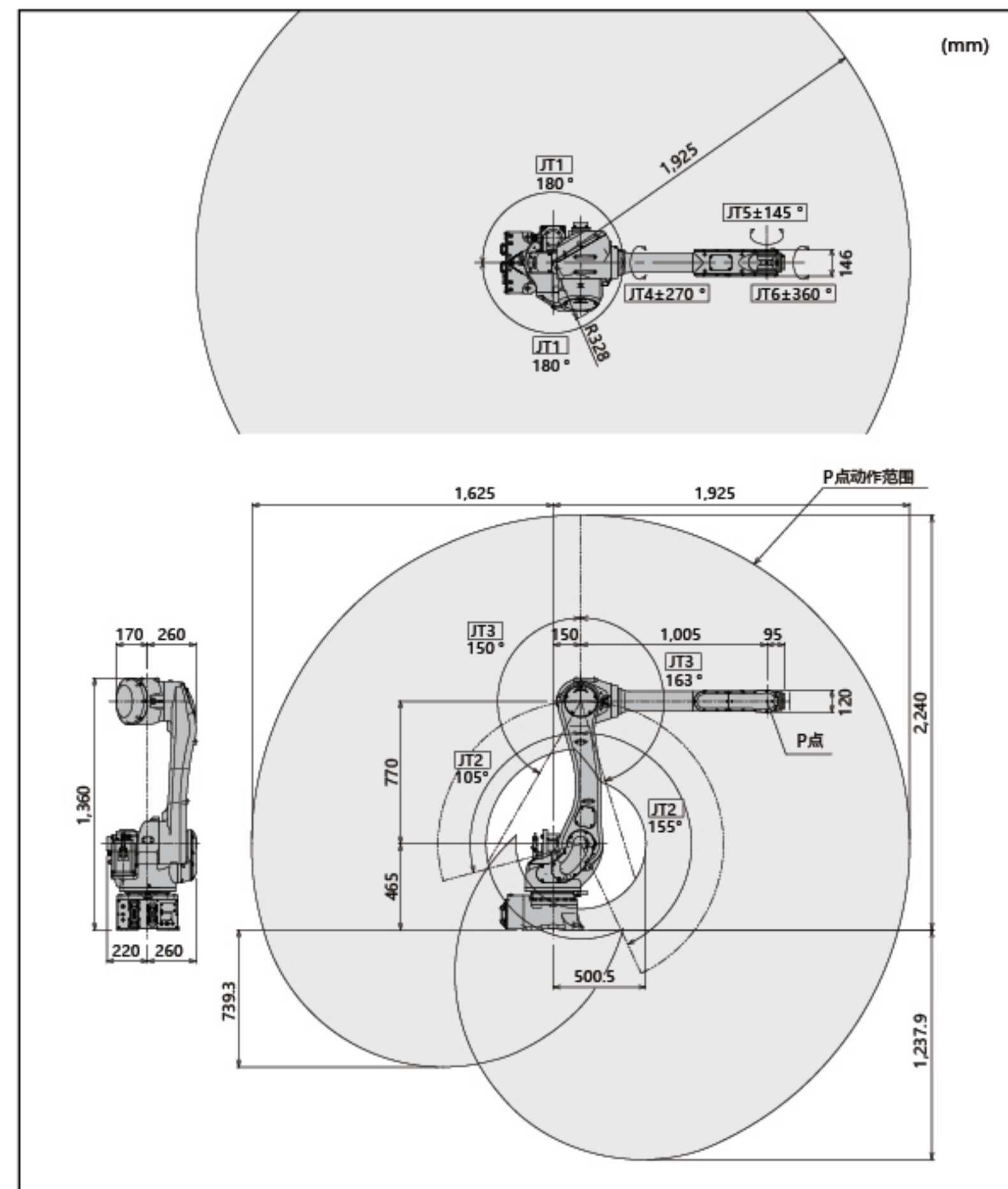


## RA010L

### 标准规格

| 结构                           |           | 垂直多关节        |
|------------------------------|-----------|--------------|
| 动作自由度（轴）                     |           | 6            |
| 最大负载能力（kg）                   |           | 10           |
| 最大臂展（mm）                     |           | 1,925        |
| 重复定位精度*1（mm）                 |           | ± 0.05       |
| 动作范围<br>（°）                  | 手臂旋转（JT1） | ± 180        |
|                              | 手臂前后（JT2） | +155 - -105  |
|                              | 手臂上下（JT3） | +150 - -163  |
|                              | 手腕旋转（JT4） | ± 270        |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | ± 145        |
|                              | 手腕扭转（JT6） | ± 360        |
| 最大速度<br>（°/s）                | 手臂旋转（JT1） | 190          |
|                              | 手臂前后（JT2） | 205          |
|                              | 手臂上下（JT3） | 210          |
|                              | 手腕旋转（JT4） | 400          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 360          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 610          |
| 允许扭矩<br>（Nm）                 | 手腕旋转（JT4） | 22           |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 22           |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 10           |
| 允许惯量<br>（kg·m <sup>2</sup> ） | 手腕旋转（JT4） | 0.7          |
|                              | 手腕弯曲（JT5） | 0.7          |
|                              | 手腕扭转（JT6） | 0.2          |
| 本体重量（kg）                     |           | 230          |
| 安装方式                         |           | 地面式、吊顶式      |
| 安装环境                         | 环境温度（℃）   | 0 - 45       |
|                              | 相对湿度（%）   | 35 - 85（无结露） |
| 对应控制柜/电源容量                   |           | E01/5.6kVA   |

\*1: 符合ISO9283。





F60

特征

- 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

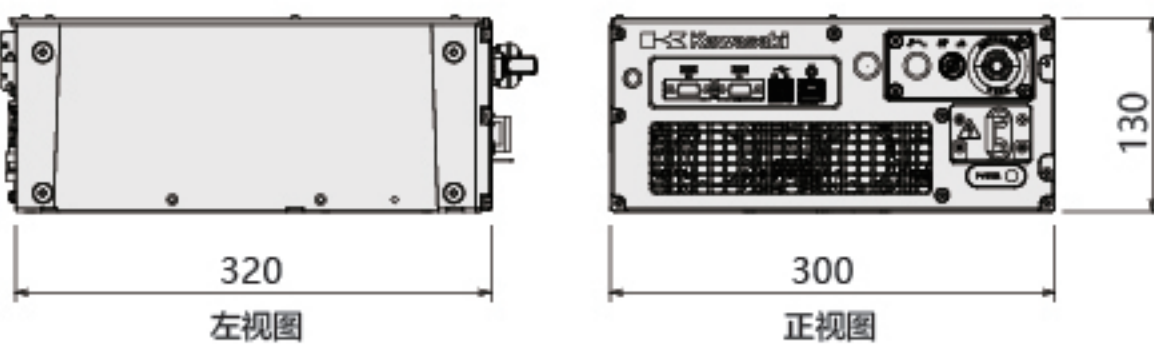


标准规格

|           |                                    |               |
|-----------|------------------------------------|---------------|
| 尺寸 (mm)   | W300×D320×H130                     |               |
| 结构        | 开放式 直接冷却式(等同于IP20)                 |               |
| 控制轴数 (轴)  | 6                                  |               |
| 内存容量 (MB) | 16                                 |               |
| I/O信号     | 外部操作信号                             | 紧急停止、外部保持信号等  |
|           | 通用输入 (点)                           | 16            |
|           | 通用输出 (点)                           | 16            |
| 电缆长度      | 分离线缆 (m)                           | 5             |
|           | 示教器 (m)                            | 5             |
| 重量 (kg)   | 8.3                                |               |
| 电源        | AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ     |               |
|           | 最大2.0kVA                           |               |
| 安装环境      | 环境温度 (℃)                           | 0 - 45        |
|           | 相对湿度 (%)                           | 35 - 85 (无结露) |
| 示教器       | TFT彩色液晶显示触摸屏、<br>紧急停止开关、示教锁开关、使能开关 |               |
| 操作面板      | 紧急停止开关、示教/重复切换开关                   |               |

外观及尺寸

F60



F01

特征

- 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）

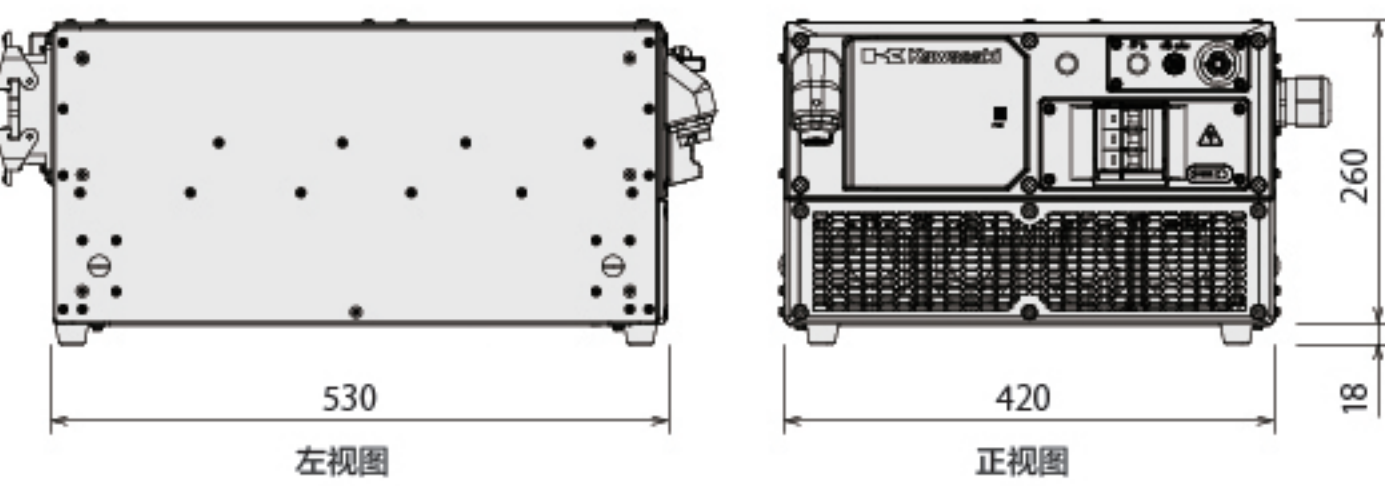


标准规格

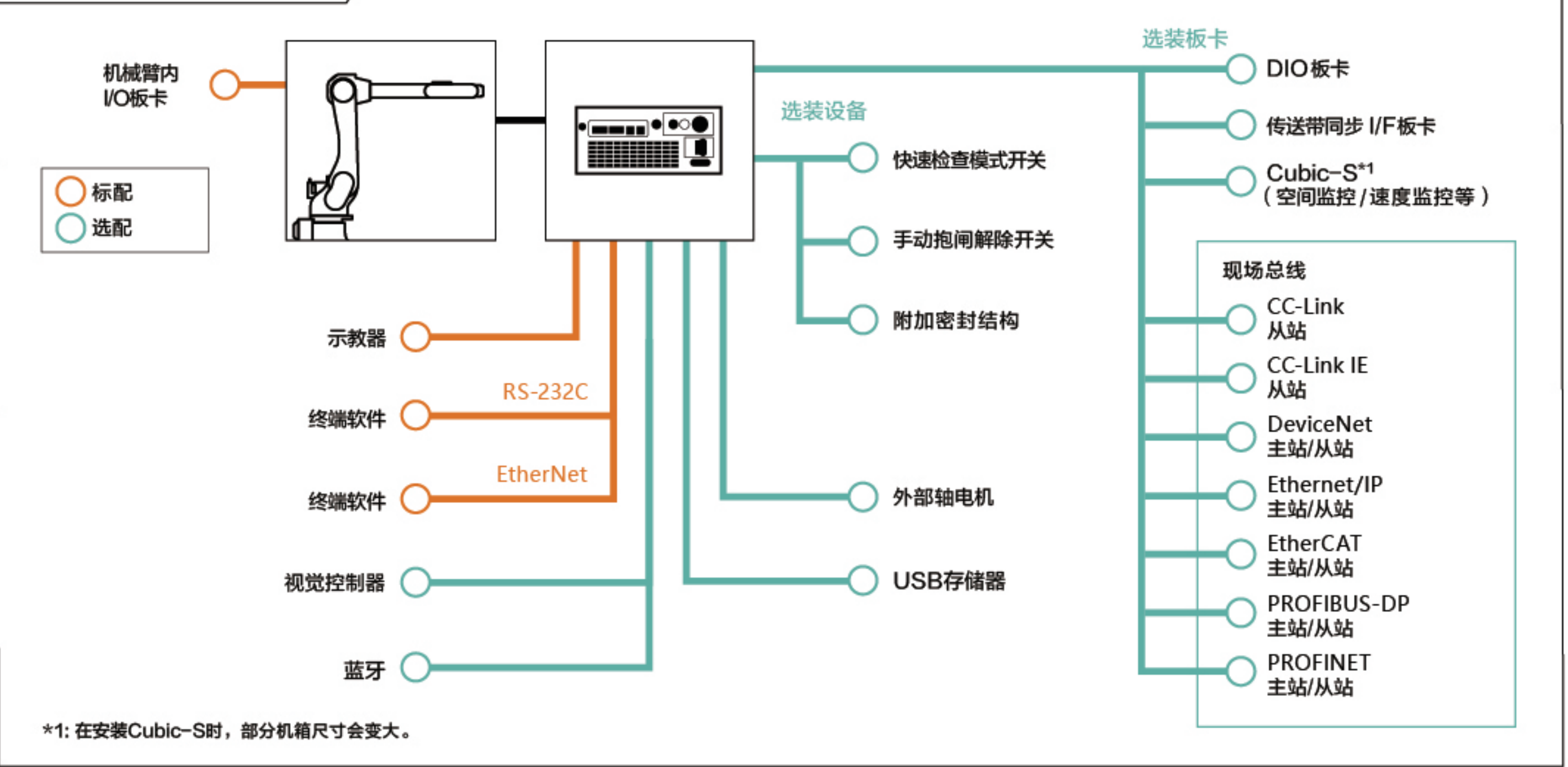
|           |                                 |               |
|-----------|---------------------------------|---------------|
| 尺寸 (mm)   | W420×D530×H278                  |               |
| 结构        | 密闭型 间接冷却方式 (等同于IP54)            |               |
| 控制轴数 (轴)  | 7                               |               |
| 内存容量 (MB) | 16                              |               |
| I/O信号     | 外部操作信号                          | 紧急停止、外部保持信号等  |
|           | 通用输入 (点)                        | 32            |
|           | 通用输出 (点)                        | 32            |
| 电缆长度      | 分离线缆 (m)                        | 5             |
|           | 示教器 (m)                         | 5             |
| 重量 (kg)   | 20                              |               |
| 电源        | AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ |               |
|           | AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ |               |
| 安装环境      | 最大5.6kVA                        |               |
|           | 0 - 45                          |               |
| 示教器       | 环境温度 (℃)                        | 35 - 85 (无结露) |
|           | 相对湿度 (%)                        |               |
| 操作面板      | 彩色液晶显示触摸屏、<br>紧急停止开关、示教锁开关、使能开关 |               |
| 操作面板      | 紧急停止开关、示教/重复切换开关                |               |

外观及尺寸

F01



系统构成图



系统构成图

