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

主要拠点

東 京 本 社　〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5
明 石 工 場　〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1
西神戸工場　〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫨谷町松本234

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

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

受付時間　平日 8:30～17:30 まで

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　Tel. 050-3000-4332
塗装ロボットサービス　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　Tel. 050-3000-4347
クリーンロボットサービス　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。

Cat. No. 3L2504 Sep '25

Kawasaki
Powering your potential

Kawasaki Robot
共存ロボット

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
ウェハ搬送
自走式ロボット

共存ロボット

川崎重工が独自に開発した、人共存型双腕スカラロボットのduAro。
人が近い距離で作業を行う場合でも、安全柵の設置が不要です。
よりシンプルで、簡単なロボット導入を実現し、多様な自動化ニーズにお応えします。

duAroシリーズ

特長

- 安全柵が不要* な省スペース設置
- 2本の腕を使って、人と同じように効率的な作業が可能
- タブレットとダイレクトティーチを使った簡単教示

＊：お客様にて安全リスクアセスメントを実施の上、ご使用願います。

【適用用途】

組立　ハンドリング　ロード / アンロード　シーリング　研磨・バリ取り

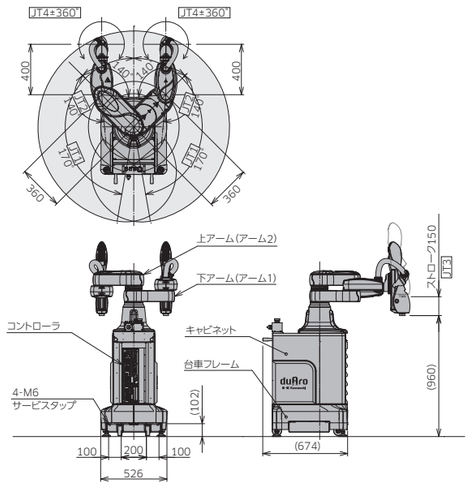
duAro 1

標準仕様

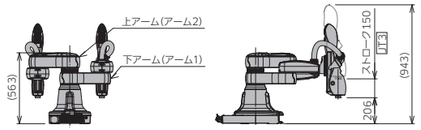
構造		水平多関節	
自由度(軸)		各アーム4	
最大可搬質量(kg)		各アーム2(両アームでは4)	
最大リーチ(mm)		760	
位置繰り返し精度(mm)		±0.05	
		アーム1(下アーム)	アーム2(上アーム)
動作範囲	腕旋回 (°)	±170 (JT1)	−140 - +500 (JT1)
		±140 (JT2)	±140 (JT2)
	腕上下*1 (mm)	0 - +150 (JT3)	0 - +150 (JT3)
	手首回転*1 (°)	±360 (JT4)	±360 (JT4)
許容モーメント (N·m)	手首軸 (JT4)	3.9	
許容慣性モーメント (kg·m²)	手首軸 (JT4)	0.086	
本体質量(kg)		約210(制御部含む、オプション品除く)	
設置方式		床置き	
設置環境	周囲温度(℃)	5 - 40	
	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		F61/2.0kVA	

*1：お客様にてコンバージョンされた場合は仕様が異なります。

一体型仕様 (mm)



アーム分離型仕様



F61

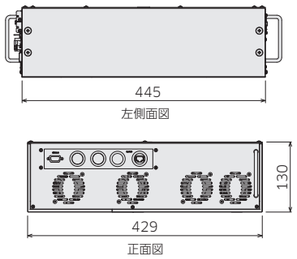
標準仕様

寸法 (mm)		W429×D445×H130
構造		外気導入冷却方式
制御軸数 (軸)		8
メモリ容量 (MB)		16
I/O信号	汎用入力(点)	16
	汎用出力(点)	16
電源仕様		AC200-230V ±10%、50/60Hz±2%、単相、最大2.0kVA
		D種(第3種)接地 100Ω以下(ロボット専用接地)、漏れ電流10mA
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 40*1
	相対湿度(%)	35 - 85 (結露なきこと)*1
操作パネル		マニュアル/オート切替スイッチ、起動・停止スイッチ、非常停止スイッチ

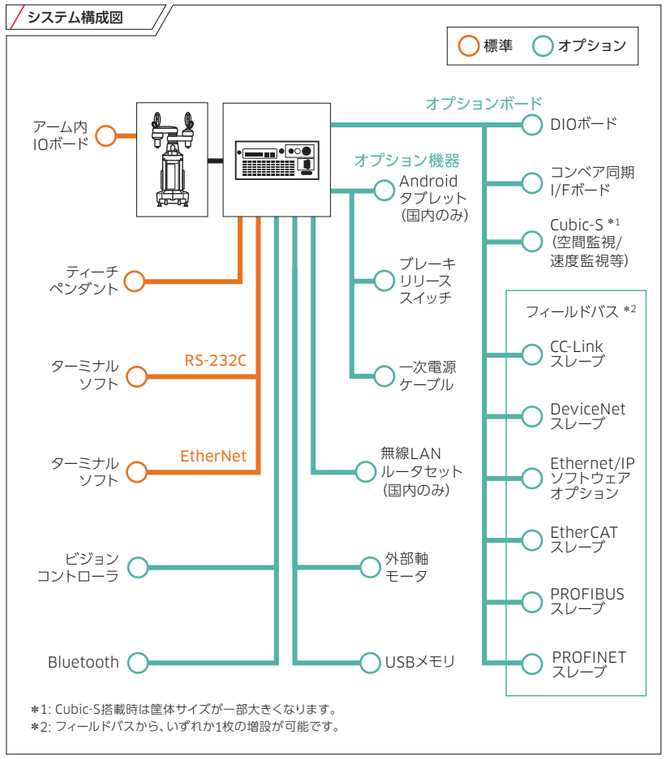
*1：表記範囲外でのご使用については、別途ご相談ください。

外観と寸法

F61



システム構成図



*1: Cubic-S搭載時は筐体サイズが一部大きくなります。
*2: フィールドバスから、いずれか1枚の増設が可能です。

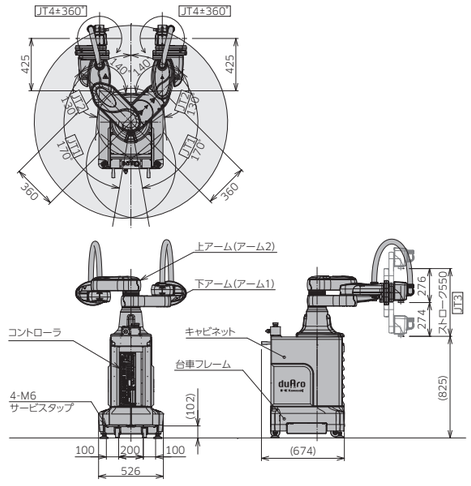
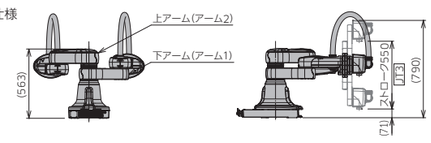
duAro 2

標準仕様

構造		水平多関節	
自由度(軸)		各アーム4	
最大可搬質量(kg)		各アーム3(両アームでは6)	
最大リーチ(mm)		785	
位置繰り返し精度(mm)		±0.05	
		アーム1(下アーム)	アーム2(上アーム)
動作範囲	腕旋回 (°)	−170 - +170 (JT1)	−140 - +500 (JT1)
		−130 - +140 (JT2)	−140 - +130 (JT2)
	腕上下*1 (mm)	0 - +550 (JT3)	0 - +550 (JT3)
	手首回転*1 (°)	±360 (JT4)	±360 (JT4)
許容モーメント (N·m)	手首軸 (JT4)	3.9	
許容慣性モーメント (kg·m²)	手首軸 (JT4)	0.086	
本体質量(kg)		約220(制御部含む、オプション品除く)	
設置方式		床置き	
設置環境	周囲温度(℃)	5 - 40	
	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		F61/2.0kVA	

*1：お客様にてコンバージョンされた場合は仕様が異なります。

一体型仕様 (mm)



アーム分離型仕様