

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 兵库县神户市西区芦谷町松本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: 400-833-0800 传真: 022-59831889
 网址: <https://kawasakirobotics.cn/>
上海分公司

 上海市长宁区虹桥路1438号古北国际财富中心二期3102
 B单元
 邮编: 200051 电话: 021-60193181

广州分公司

 广州市番禺区市莲路石碁村段80号同芯壹号智造城8栋
 15楼1501室
 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: 0512-57936265


微信公众号



抖音官方号

Kawasaki Robot

大型通用机器人

 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

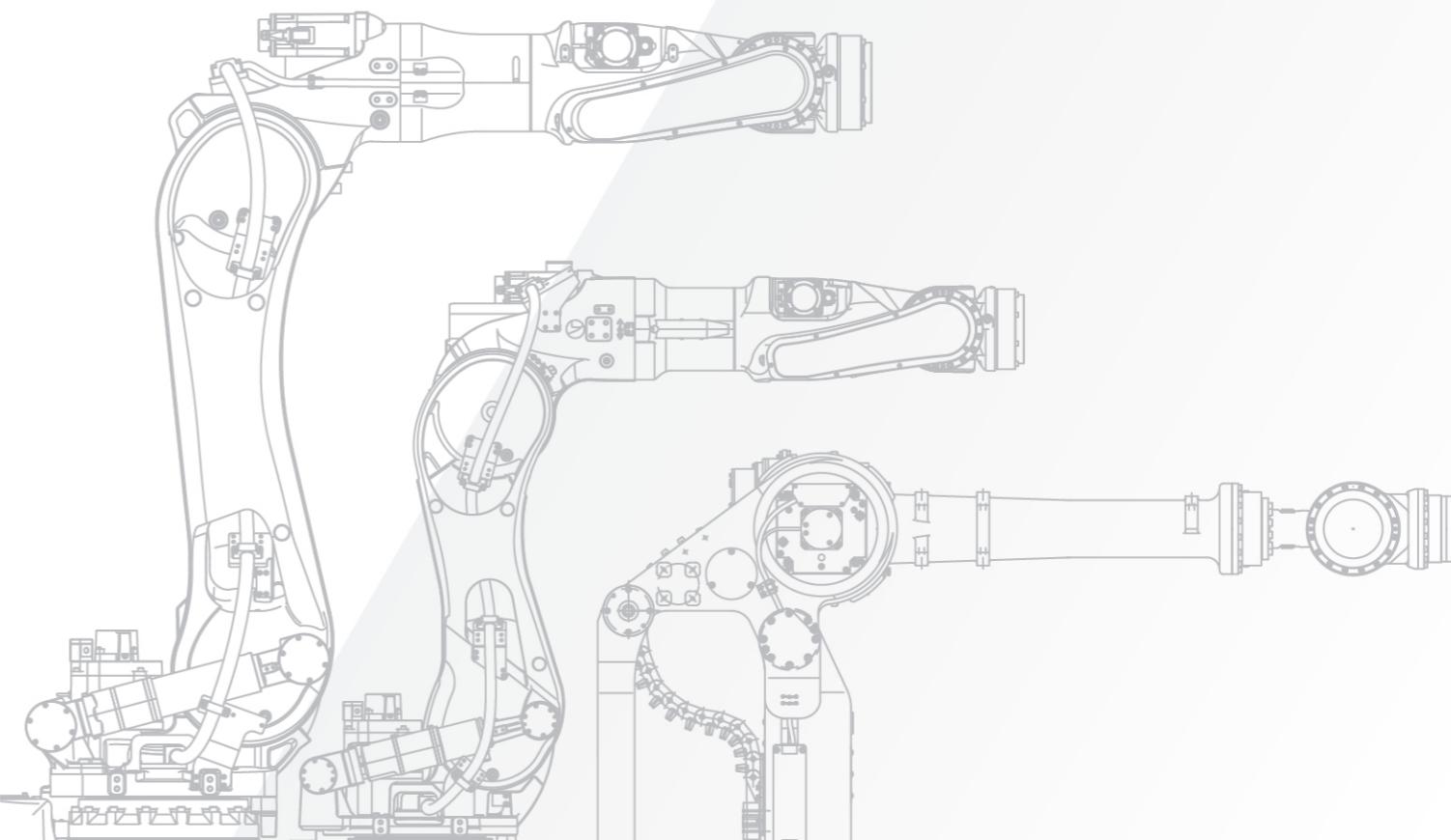
Simple  friendly
Kawasaki Robot

- 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。

※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。



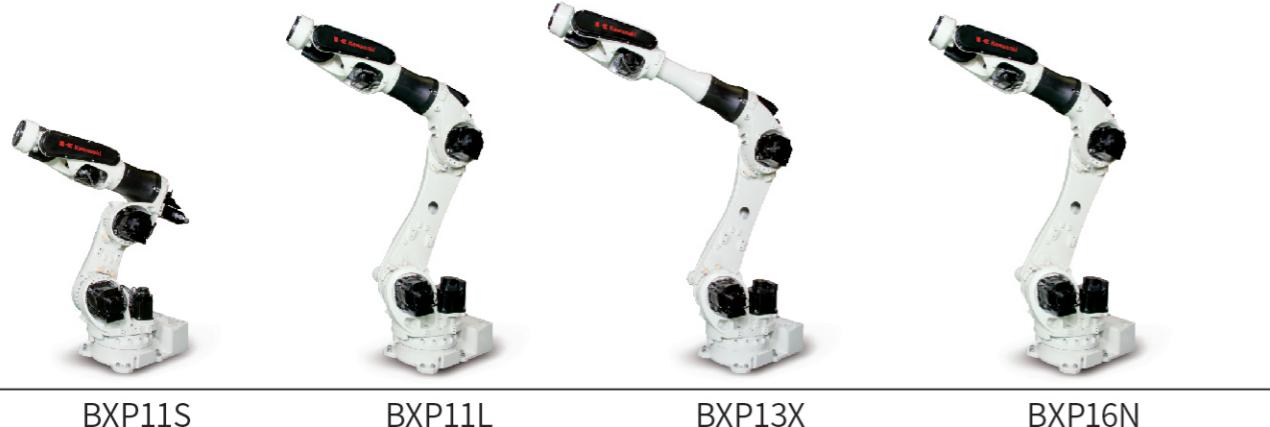
明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证。



大型通用机器人

川崎重工大型通用机器人(负载100~300kg)的强大产品阵容,活跃在汽车、航空宇宙、机械、金属、电机电子、食品等行业。在装配、搬运、点焊等应用领域具备广泛的适用性。

BXP/BTP 系列



BXP11S

BXP11L

BXP13X

BXP16N



BXP16L

BXP21L

BTP16L

BTP21L

ZX 系列

ZX系列经典畅销,值得信赖。通过将手腕的马达配置在JT3部分,可搬运高温物品。



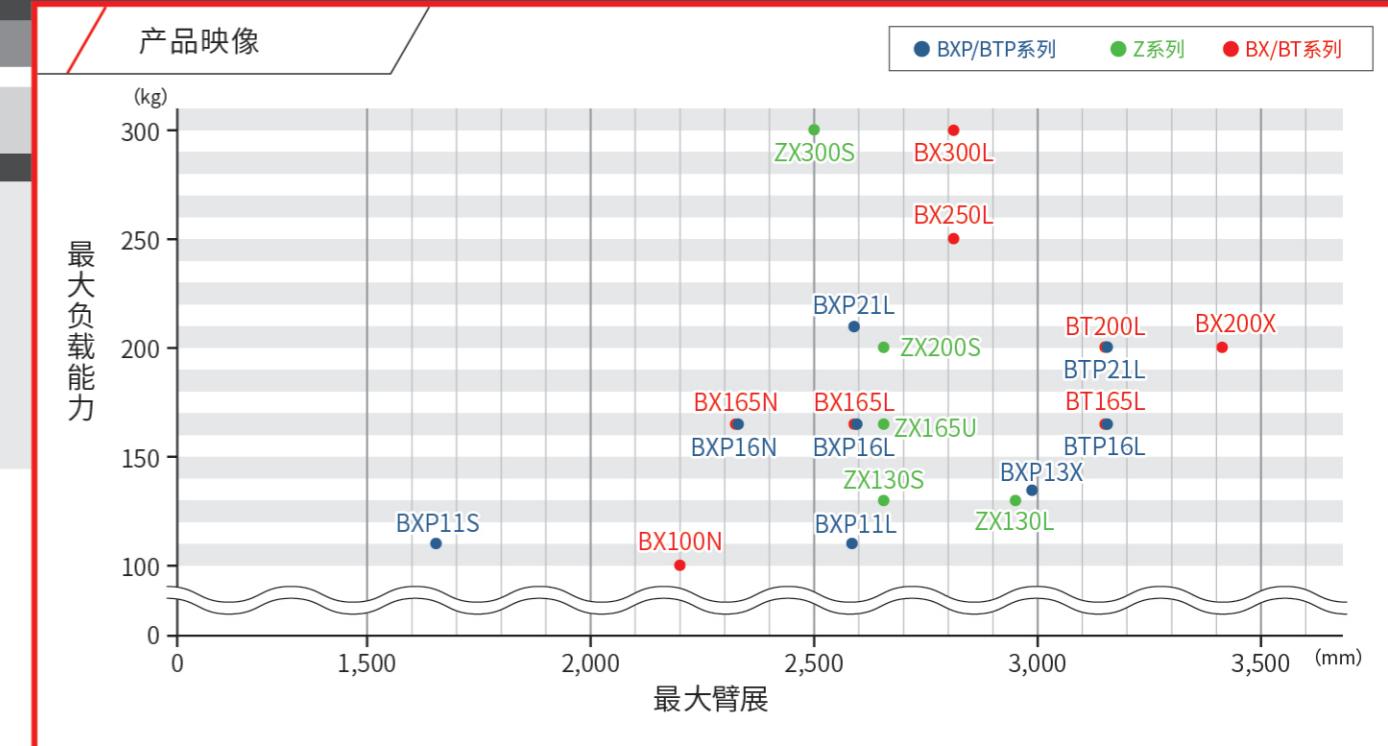
ZX130S

ZX130L

ZX165U

ZX200S

ZX300S



BX/BT 系列

手腕和手臂采用中空结构,拥有紧凑的机身和广泛的动作范围,可对应各种产业及应用领域。



BX100S

BX100N

BX100L

BX165N/BX165L

BX200L

BX130X



BX200X

BX250L

BX300L

BT165L

BT200L

BXP/BTP 系列



特征

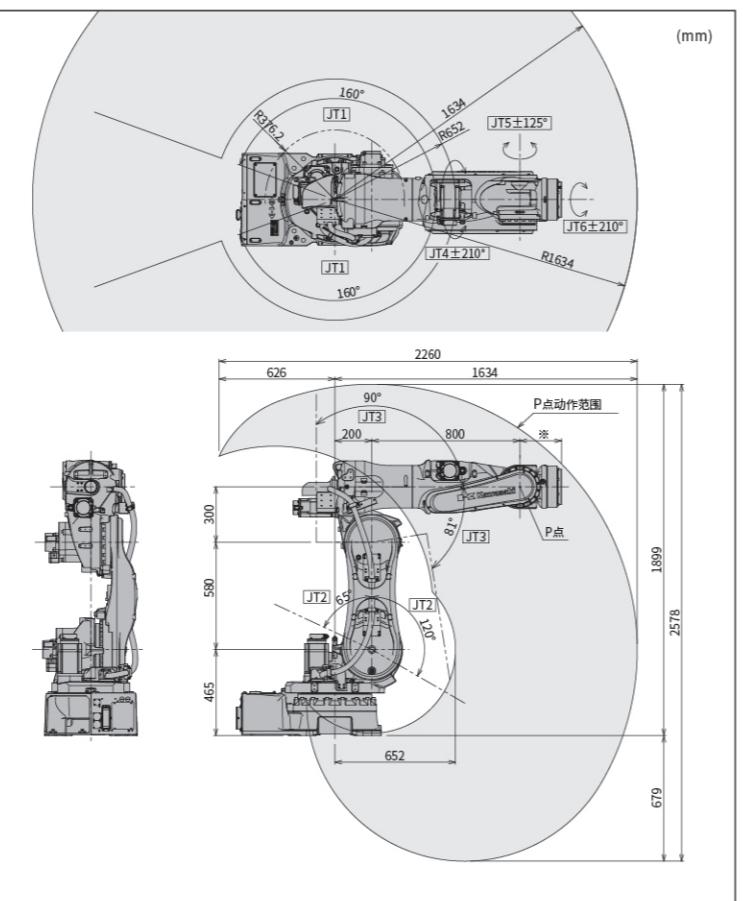
- 电缆软管内置
- 比BX系列更轻、更紧凑

■ 通过F系列控制柜的新控制技术实现进一步高速化

BXP11S

标准规格

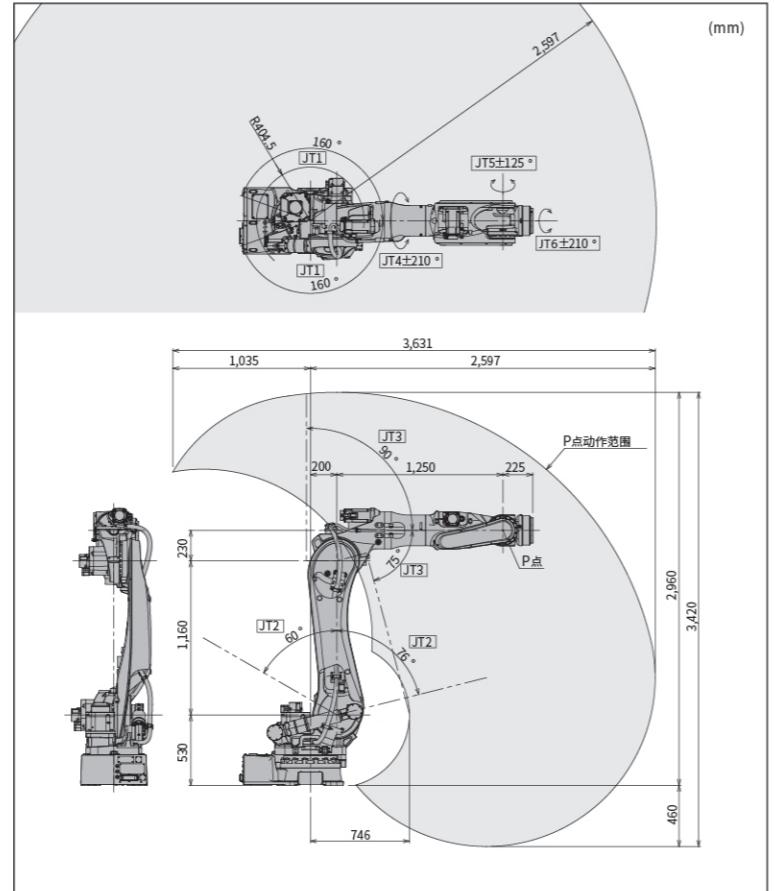
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	110
最大臂展(mm)	1,634
重复定位精度*1(mm)	±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±160
	手臂前后 (JT2) +120 - 65
	手臂上下 (JT3) +90 - 81
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 140
	手臂前后 (JT2) 130
	手臂上下 (JT3) 170
	手腕旋转 (JT4) 220
	手腕弯曲 (JT5) 185
	手腕扭转 (JT6) 300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 855
	手腕弯曲 (JT5) 855
	手腕扭转 (JT6) 445
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 90
	手腕弯曲 (JT5) 90
	手腕扭转 (JT6) 50
本体重量(kg)	700
安装方式	地面式
安装环境	周围温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA



BXP11L

标准规格

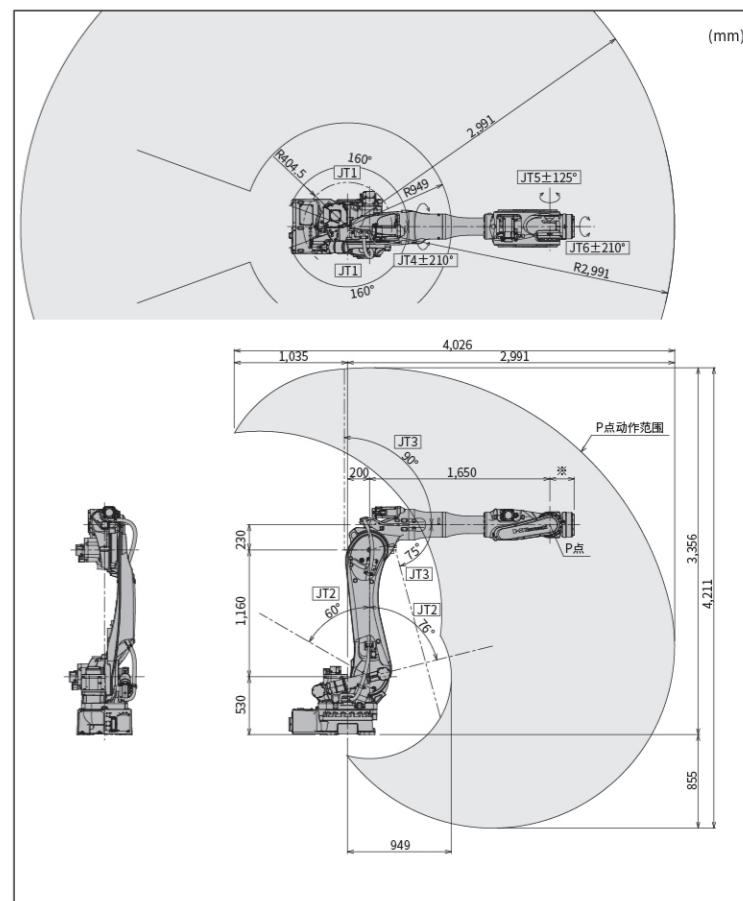
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	110
最大臂展(mm)	2,597
重复定位精度*1(mm)	±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±160
	手臂前后 (JT2) +76 - 60
	手臂上下 (JT3) +90 - 75
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 140
	手臂前后 (JT2) 130
	手臂上下 (JT3) 135
	手腕旋转 (JT4) 220
	手腕弯曲 (JT5) 200
	手腕扭转 (JT6) 300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 855
	手腕弯曲 (JT5) 855
	手腕扭转 (JT6) 445
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 90
	手腕弯曲 (JT5) 90
	手腕扭转 (JT6) 50
本体重量(kg)	870
安装方式	地面式
安装环境	周围温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA



BXP13X

标准规格

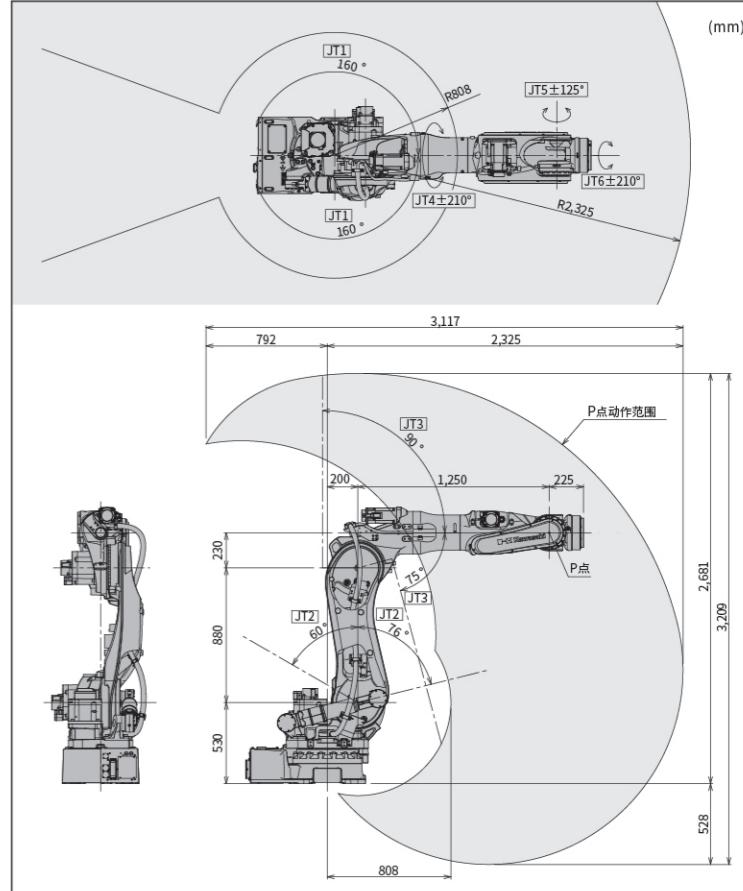
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	135
最大臂展(mm)	2,991
重复定位精度*1(mm)	±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±160
	手臂前后 (JT2) +76 - 60
	手臂上下 (JT3) +90 - 75
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 140
	手臂前后 (JT2) 105
	手臂上下 (JT3) 140
	手腕旋转 (JT4) 220
	手腕弯曲 (JT5) 200
	手腕扭转 (JT6) 300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 855
	手腕弯曲 (JT5) 855
	手腕扭转 (JT6) 445
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 90
	手腕弯曲 (JT5) 90
	手腕扭转 (JT6) 50
本体重量(kg)	880
安装方式	地面式
安装环境	周围温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA



BXP16N

标准规格

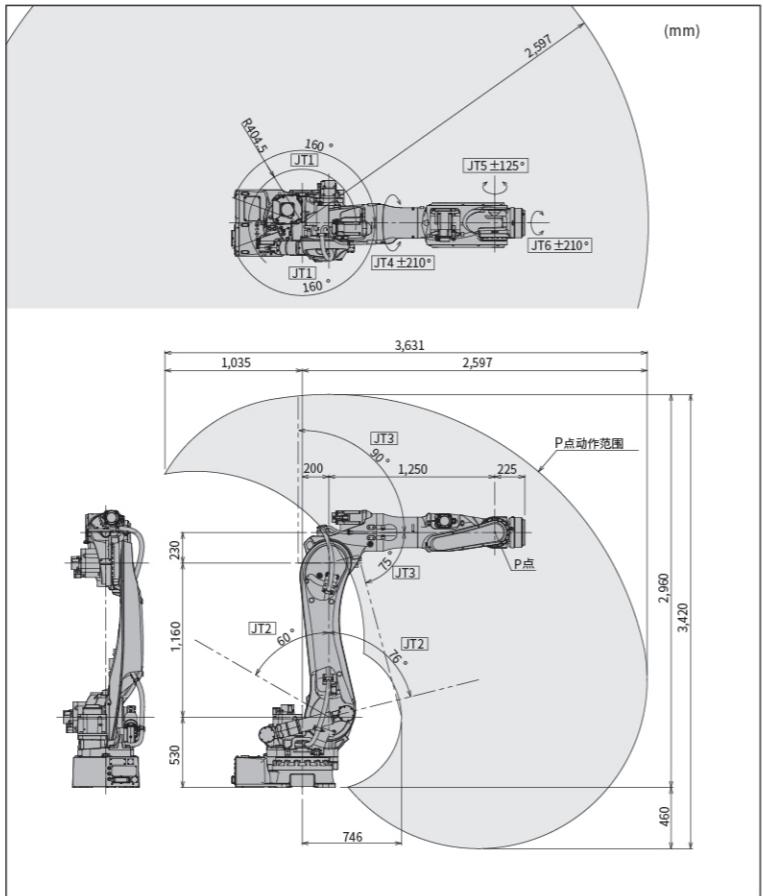
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	165
最大臂展(mm)	2,325
重复定位精度*1(mm)	±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±160
	手臂前后 (JT2) +76 - 60
	手臂上下 (JT3) +90 - 75
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 140
	手臂前后 (JT2) 130
	手臂上下 (JT3) 135
	手腕旋转 (JT4) 190
	手腕弯曲 (JT5) 180
	手腕扭转 (JT6) 300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 940
	手腕弯曲 (JT5) 940
	手腕扭转 (JT6) 510
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 105
	手腕弯曲 (JT5) 105
	手腕扭转 (JT6) 50
本体重量(kg)	855
安装方式	地面式
安装环境	周围温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA



BXP16L

/ 标准规格

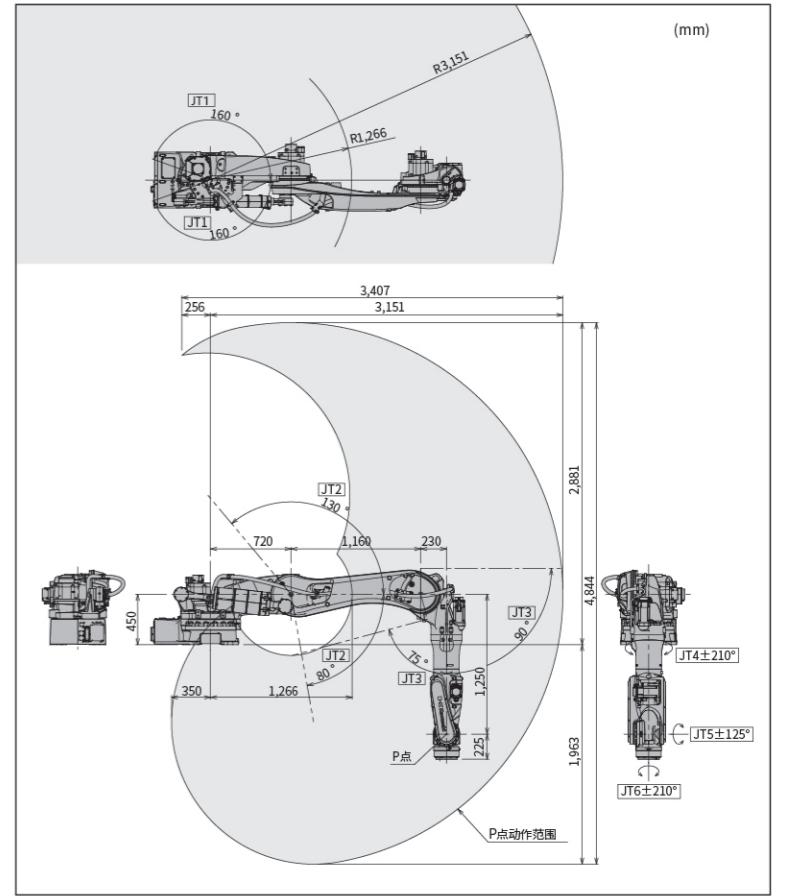
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		165
最大臂展(mm)		2,597
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	140
	手臂前后 (JT2)	115
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	190
	手腕弯曲 (JT5)	180
	手腕扭转 (JT6)	290
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	960
	手腕弯曲 (JT5)	960
	手腕扭转 (JT6)	520
	手腕旋转 (JT4)	105
	手腕弯曲 (JT5)	105
	手腕扭转 (JT6)	50
本体重量(kg)		870
安装方式		地面式
安装环境	周围温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA



BTP16L

/ 标准规格

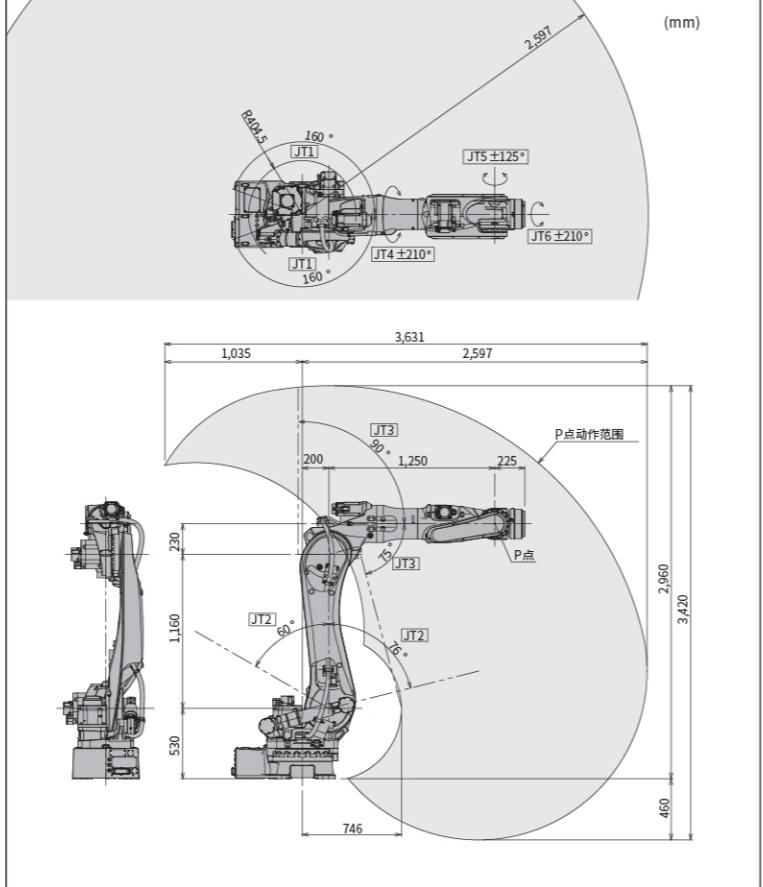
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		165
最大臂展(mm)		3,151
重复定位精度*1(mm)		±0.08
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+80 - 130
	手臂上下 (JT3)	+90 - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	125
	手臂前后 (JT2)	115
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	190
	手腕弯曲 (JT5)	180
	手腕扭转 (JT6)	290
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	960
	手腕弯曲 (JT5)	960
	手腕扭转 (JT6)	520
	手腕旋转 (JT4)	105
	手腕弯曲 (JT5)	105
	手腕扭转 (JT6)	50
本体重量(kg)		1,030
安装方式		支架式
安装环境	周围温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA



BXP21L

/ 标准规格

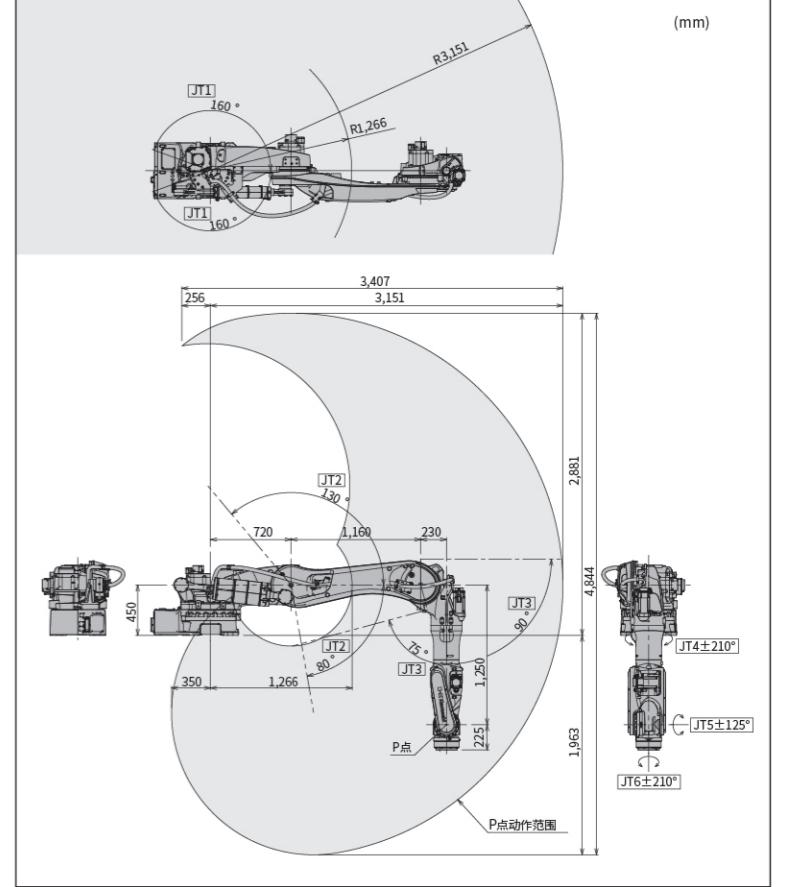
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		210
最大臂展(mm)		2,597
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	140
	手臂前后 (JT2)	105
	手臂上下 (JT3)	115
	手腕旋转 (JT4)	140
	手腕弯曲 (JT5)	135
	手腕扭转 (JT6)	240
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	1,380
	手腕弯曲 (JT5)	1,380
	手腕扭转 (JT6)	600
	手腕旋转 (JT4)	205
	手腕弯曲 (JT5)	205
	手腕扭转 (JT6)	160
本体重量(kg)		870
安装方式		地面式
安装环境	周围温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA



BTP21L

/ 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)		210
最大臂展(mm)		3,151
重复定位精度*1(mm)		±0.08
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+80 - 130
	手臂上下 (JT3)	+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)	115
	手臂前后 (JT2)	90
	手臂上下 (JT3)	115
	手腕旋转 (JT4)	140
	手腕弯曲 (JT5)	135
	手腕扭转 (JT6)	240
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	1,380
	手腕弯曲 (JT5)	1,380
	手腕扭转 (JT6)	600
	手腕旋转 (JT4)	205
	手腕弯曲 (JT5)	205
	手腕扭转 (JT6)	160
本体重量(kg)		1,030
安装方式		支架式
安装环境	周围温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA



ZX 系列

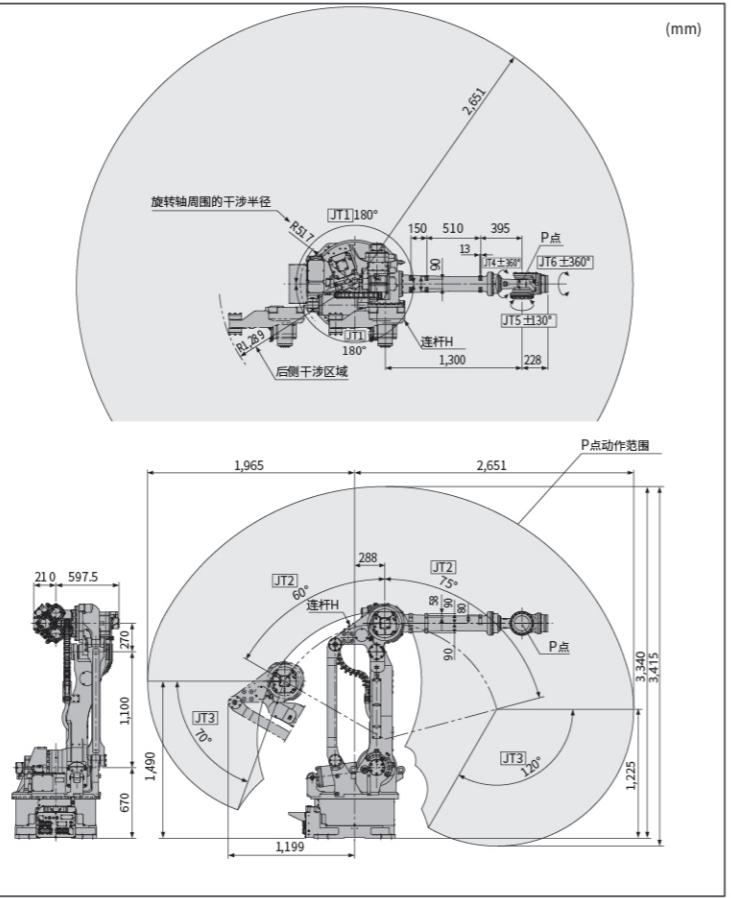


ZX130S / ZX165U

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)	130/165
最大臂展(mm)	2,651
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
	手臂前后 (JT2) 130/110
	手臂上下 (JT3) 130/115
	手腕旋转 (JT4) 180/140
	手腕弯曲 (JT5) 180/155
	手腕扭转 (JT6) 280/260
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 735/911.4
	手腕弯曲 (JT5) 735/911.4
	手腕扭转 (JT6) 421/450.8
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 51.9/78.4
	手腕弯曲 (JT5) 51.9/78.4
	手腕扭转 (JT6) 27.4/40.2
本体重量(kg)	1,350
安装方式	地面式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。



特征

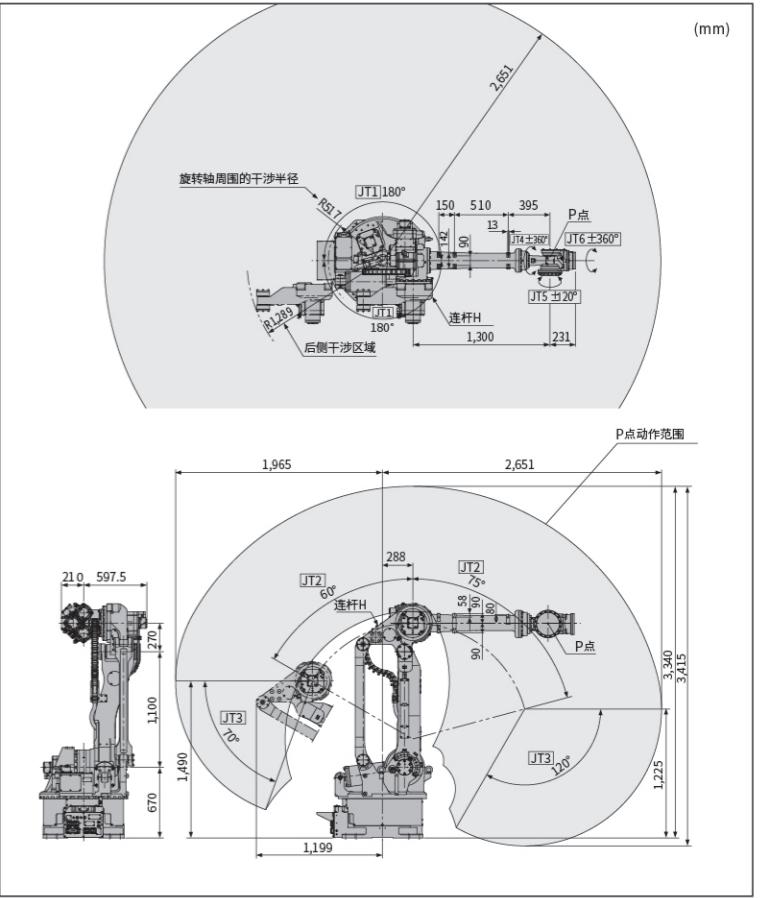
- 在各种行业、应用有着广泛业绩
- 手腕部不设马达,可以在更严酷的环境下进行作业
- 可覆盖360°的宽广旋转范围

ZX200S

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)	200
最大臂展(mm)	2,651
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) 105
	手臂前后 (JT2) 110
	手臂上下 (JT3) 105
	手腕旋转 (JT4) 120
	手腕弯曲 (JT5) 120
	手腕扭转 (JT6) 200
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 1,274
	手腕弯曲 (JT5) 1,274
	手腕扭转 (JT6) 686
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 117.6
	手腕弯曲 (JT5) 117.6
	手腕扭转 (JT6) 63.7
本体重量(kg)	1,400
安装方式	地面式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA

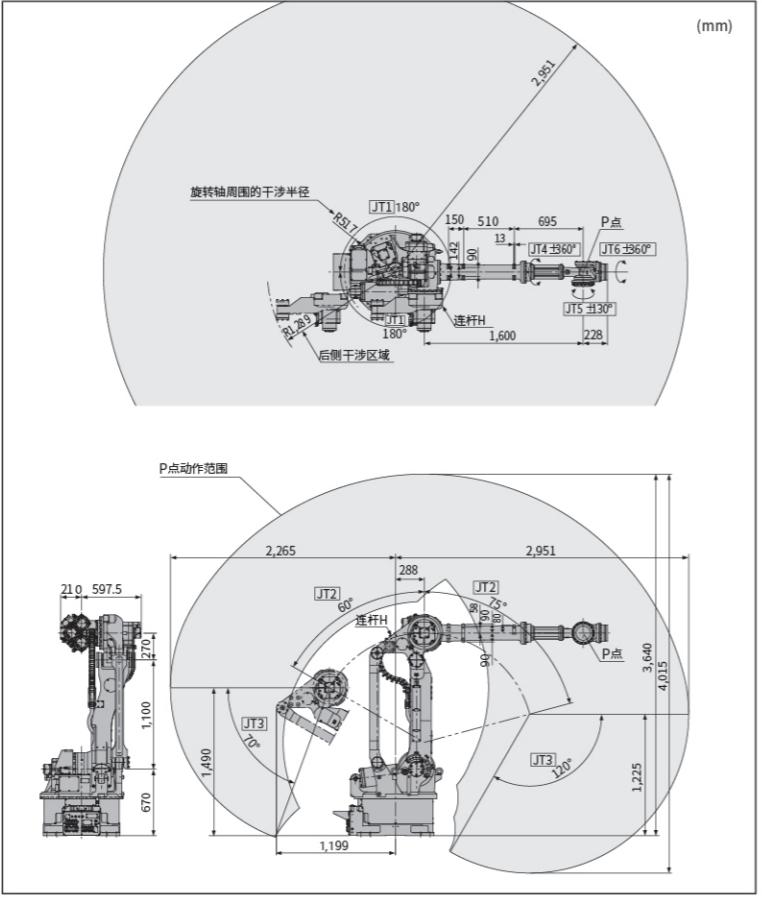
*1: 符合ISO9283。



ZX130L

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)	130
最大臂展(mm)	2,951
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) 110
	手臂前后 (JT2) 110
	手臂上下 (JT3) 110
	手腕旋转 (JT4) 140
	手腕弯曲 (JT5) 135
	手腕扭转 (JT6) 230
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 735
	手腕弯曲 (JT5) 735
	手腕扭转 (JT6) 421
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 51.9
	手腕弯曲 (JT5) 51.9
	手腕扭转 (JT6) 27.4
本体重量(kg)	1,400
安装方式	地面式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA

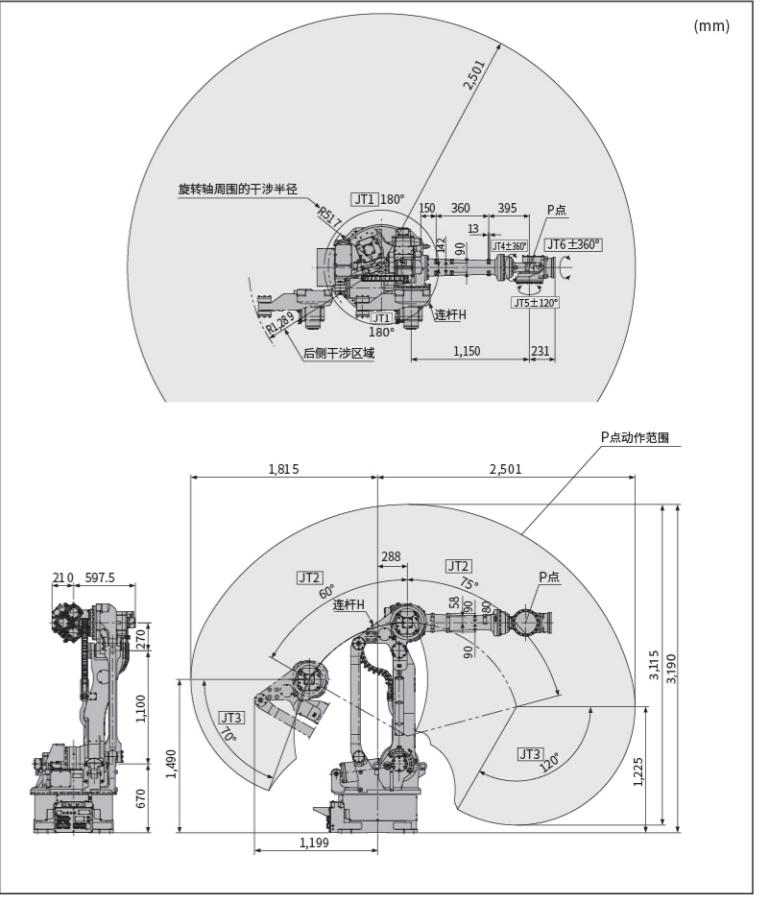


ZX300S

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)	300
最大臂展(mm)	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) 100
	手臂前后 (JT2) 85
	手臂上下 (JT3) 85
	手腕旋转 (JT4) 90
	手腕弯曲 (JT5) 90
	手腕扭转 (JT6) 150
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 1,715
	手腕弯曲 (JT5) 1,715
	手腕扭转 (JT6) 862
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 166.6
	手腕弯曲 (JT5) 166.6
	手腕扭转 (JT6) 107.8
本体重量(kg)	1,400
安装方式	地面式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。



BX/BT 系列



特征

■ 电缆软管内置

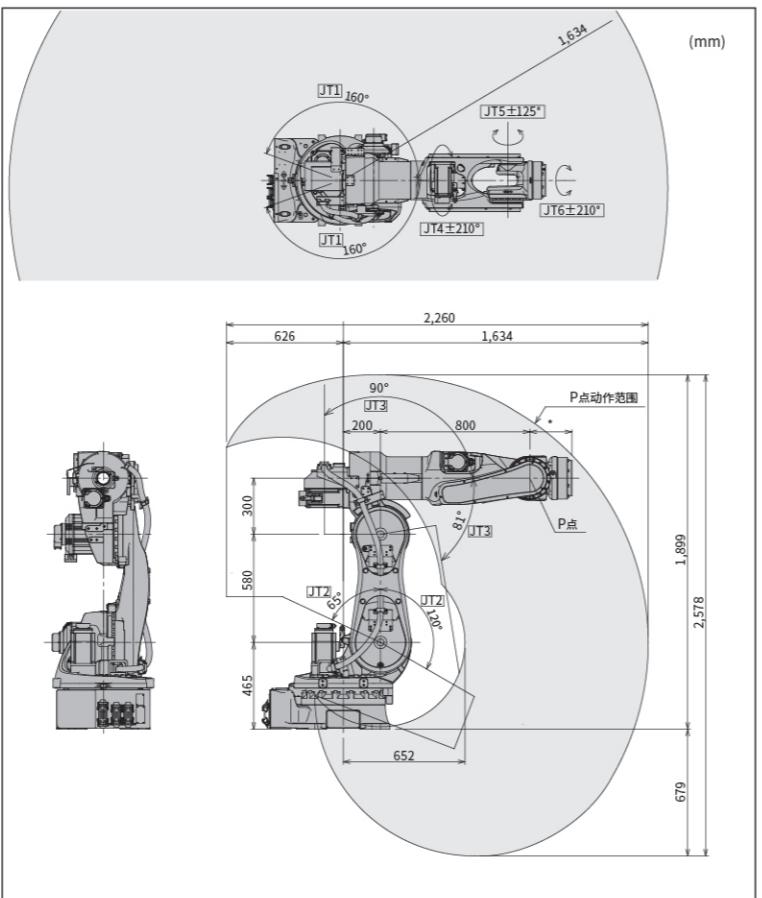
■ 可高密度安装的紧凑机械臂设计

BX100S

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)		100
最大臂展(mm)		1,634
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
	手臂上下 (JT3)	+90 - -81
	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)	135
	手臂前后 (JT2)	125
	手臂上下 (JT3)	155
	手腕旋转 (JT4)	200
	手腕弯曲 (JT5)	160
	手腕扭转 (JT6)	300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	830
	手腕弯曲 (JT5)	830
	手腕扭转 (JT6)	441
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	85
	手腕弯曲 (JT5)	85
	手腕扭转 (JT6)	45
本体重量(kg)		720
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
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、E02/7.5kVA

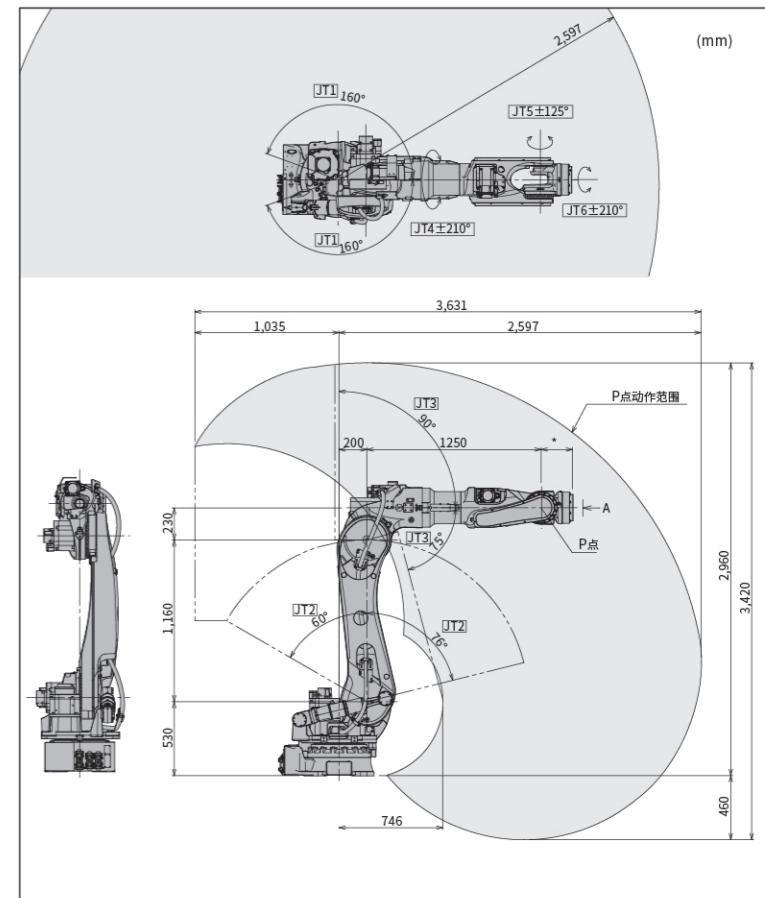
*1: 符合ISO9283。



BX100L

标准规格

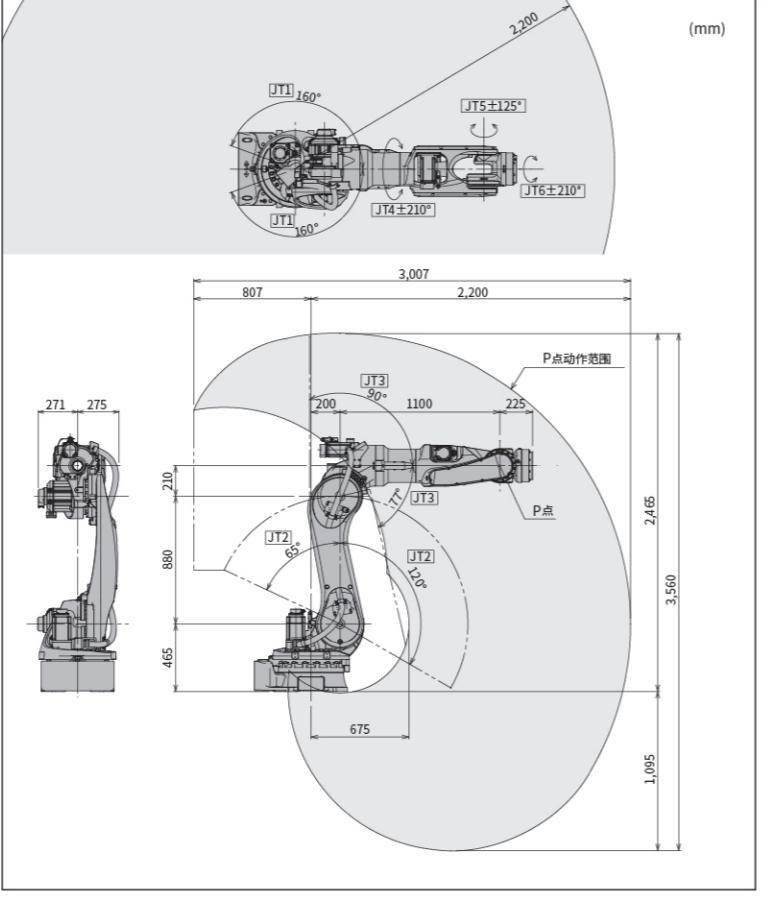
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		100
最大臂展(mm)		2,597
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - -60
	手臂上下 (JT3)	+90 - -75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	105
	手臂前后 (JT2)	130
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	200
	手腕弯曲 (JT5)	160
	手腕扭转 (JT6)	300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	830
	手腕弯曲 (JT5)	830
	手腕扭转 (JT6)	441
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	85
	手腕弯曲 (JT5)	85
	手腕扭转 (JT6)	45
本体重量(kg)		890
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
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、E02/7.5kVA



BX100N

标准规格

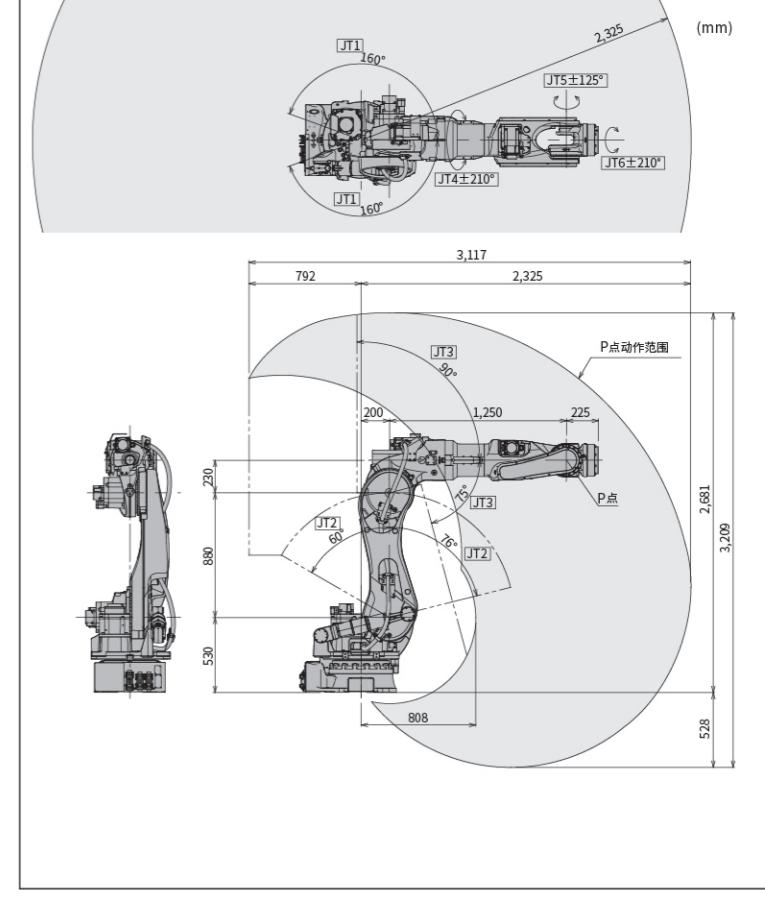
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		100
最大臂展(mm)		2,200
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+120 - -65
	手臂上下 (JT3)	+90 - -77
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	135
	手臂前后 (JT2)	110
	手臂上下 (JT3)	140
	手腕旋转 (JT4)	200
	手腕弯曲 (JT5)	200
	手腕扭转 (JT6)	300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	588.4
	手腕弯曲 (JT5)	588.4
	手腕扭转 (JT6)	294.2
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	60
	手腕弯曲 (JT5)	60
	手腕扭转 (JT6)	30
本体重量(kg)		740
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
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、E02/7.5kVA



BX165N

标准规格

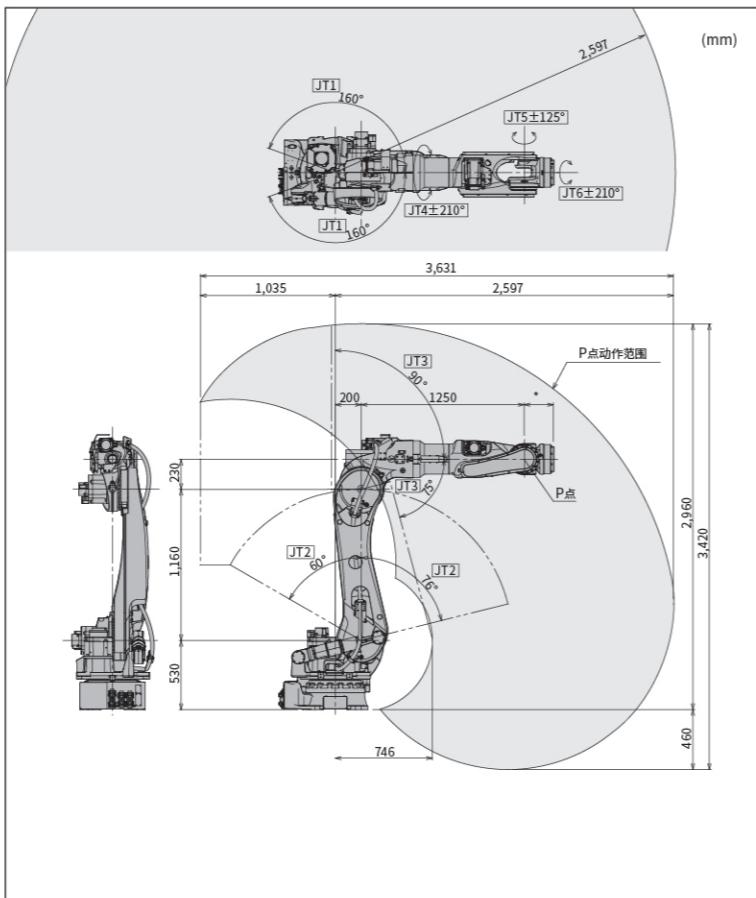
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		165
最大臂展(mm)		2,325
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - -60
	手臂上下 (JT3)	+90 - -75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	105
	手臂前后 (JT2)	130
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	120
	手腕弯曲 (JT5)	160
	手腕扭转 (JT6)	300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	930
	手腕弯曲 (JT5)	930
	手腕扭转 (JT6)	490
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	99
	手腕弯曲 (JT5)	99
	手腕扭转 (JT6)	49.5
本体重量(kg)		875
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
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、E02/7.5kVA



BX165L

/ 标准规格

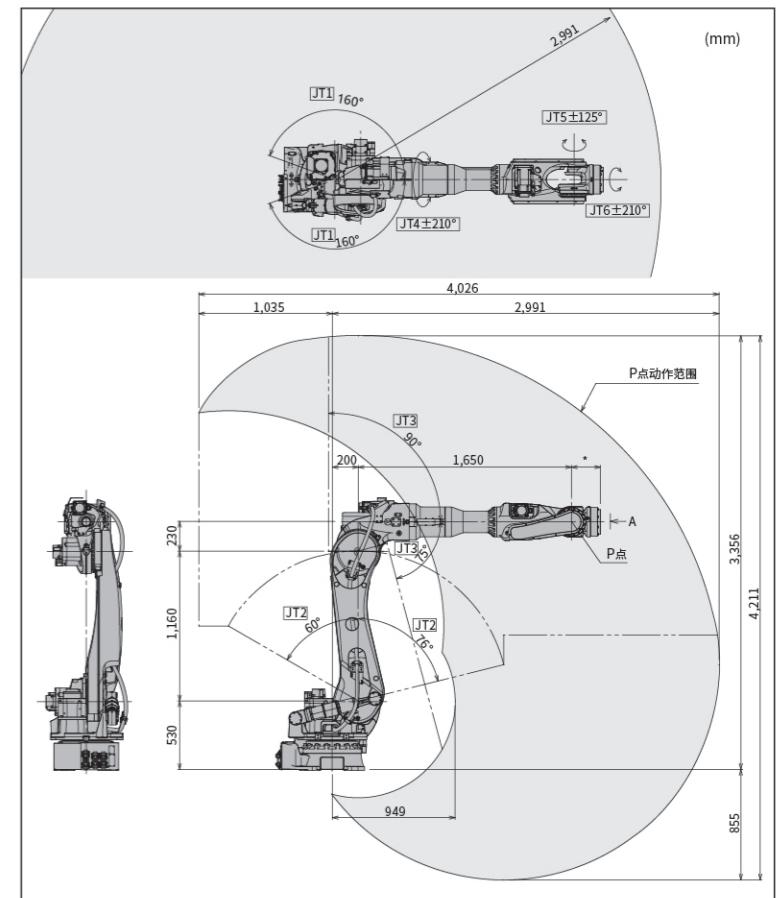
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		165
最大臂展(mm)		2,597
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	120
	手臂前后 (JT2)	110
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	170
	手腕弯曲 (JT5)	170
	手腕扭转 (JT6)	280
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	952
	手腕弯曲 (JT5)	952
	手腕扭转 (JT6)	491
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	99
	手腕弯曲 (JT5)	99
	手腕扭转 (JT6)	49.5
本体重量(kg)		890
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BX130X

/ 标准规格

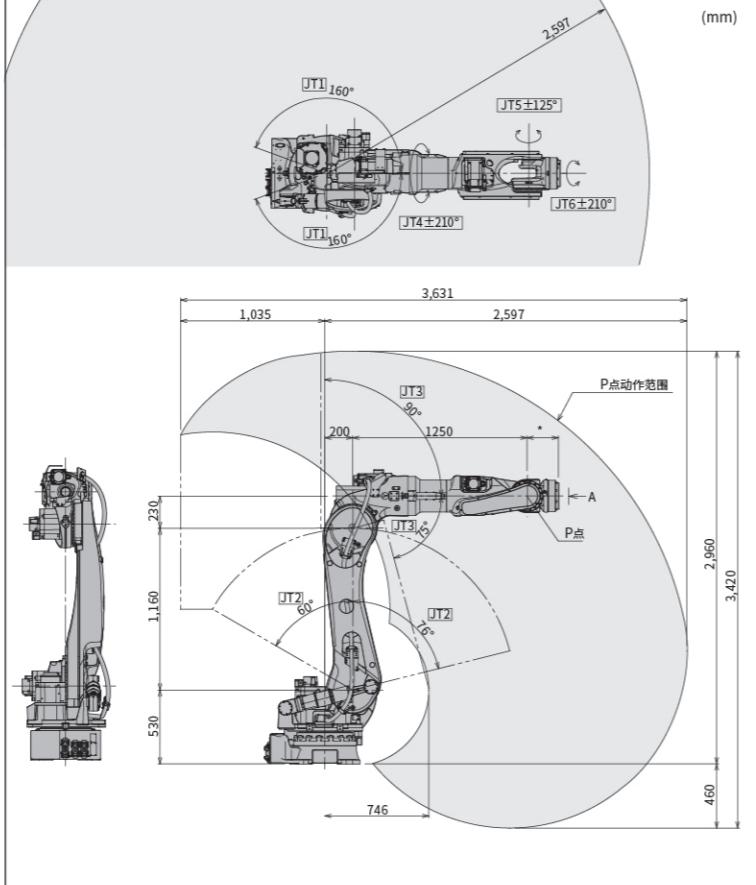
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		130
最大臂展(mm)		2,991
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	105
	手臂前后 (JT2)	90
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	200
	手腕弯曲 (JT5)	160
	手腕扭转 (JT6)	300
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	830
	手腕弯曲 (JT5)	830
	手腕扭转 (JT6)	441
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	85
	手腕弯曲 (JT5)	85
	手腕扭转 (JT6)	45
本体重量(kg)		920
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BX200L

/ 标准规格

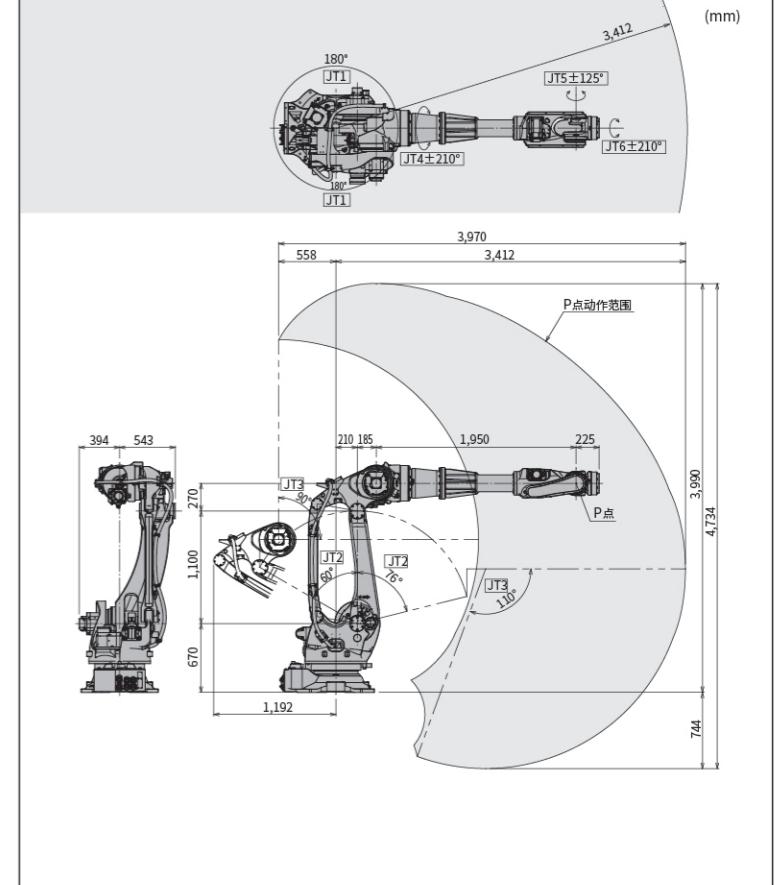
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		200
最大臂展(mm)		2,597
重复定位精度*1(mm)		±0.06
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	105
	手臂前后 (JT2)	90
	手臂上下 (JT3)	100
	手腕旋转 (JT4)	120
	手腕弯曲 (JT5)	120
	手腕扭转 (JT6)	200
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	1,334
	手腕弯曲 (JT5)	1,334
	手腕扭转 (JT6)	588
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	199.8
	手腕弯曲 (JT5)	199.8
	手腕扭转 (JT6)	154.9
本体重量(kg)		890
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BX200X

/ 标准规格

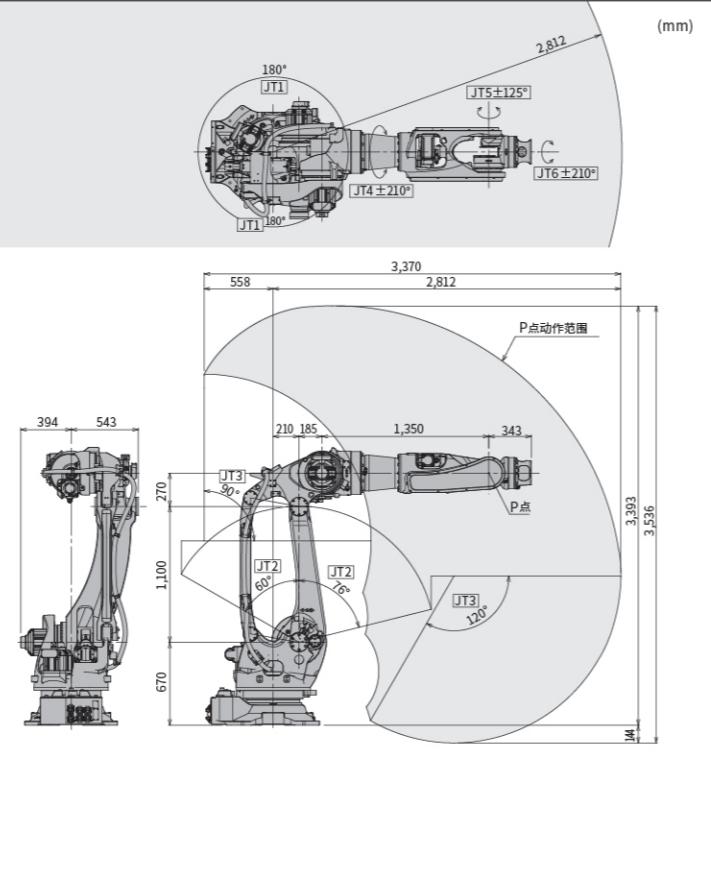
结构		垂直多关节
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		200
最大臂展(mm)		3,412
重复定位精度*1(mm)		±0.07
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+76 - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - 110
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	125
	手臂前后 (JT2)	102
	手臂上下 (JT3)	85
	手腕旋转 (JT4)	105
	手腕弯曲 (JT5)	120
	手腕扭转 (JT6)	200
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4)	1,334
	手腕弯曲 (JT5)	1,334
	手腕扭转 (JT6)	588
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	199.8
	手腕弯曲 (JT5)	199.8
	手腕扭转 (JT6)	154.9
本体重量(kg)		1,450
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BX250L

/ 标准规格

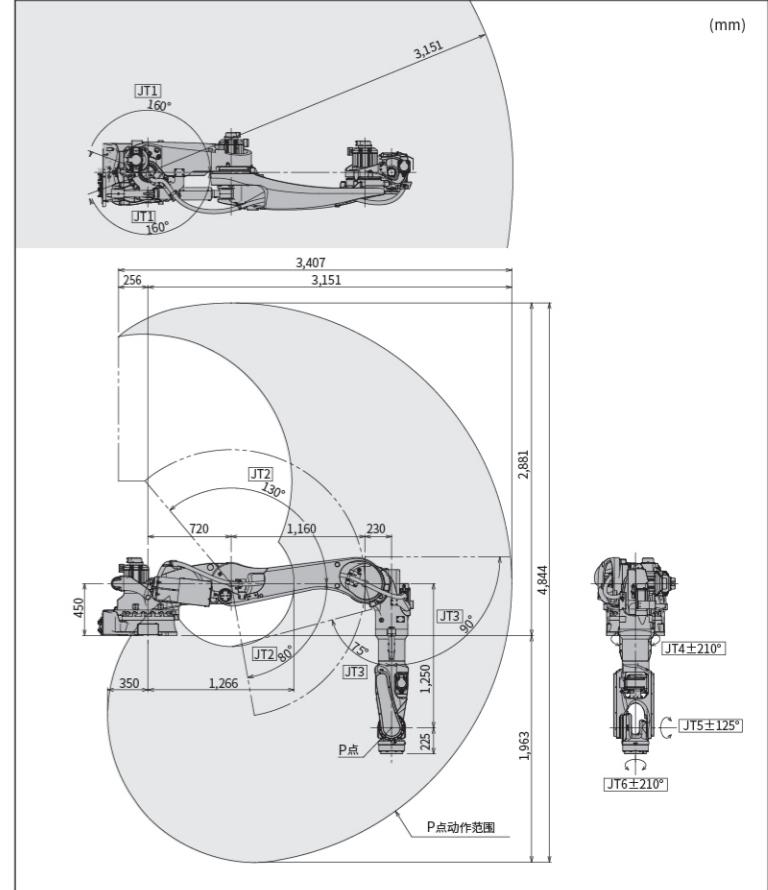
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	250
最大臂展(mm)	2,812
重复定位精度*1(mm)	±0.07
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±180
	手臂前后 (JT2) +76 - 60
	手臂上下 (JT3) +90 - 120
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 125
	手臂前后 (JT2) 120
	手臂上下 (JT3) 100
	手腕旋转 (JT4) 140
	手腕弯曲 (JT5) 140
	手腕扭转 (JT6) 200
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 1,800
	手腕弯曲 (JT5) 1,800
	手腕扭转 (JT6) 750
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 200
	手腕弯曲 (JT5) 200
	手腕扭转 (JT6) 165
本体重量(kg)	1,460
安装方式	地面式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BT165L

/ 标准规格

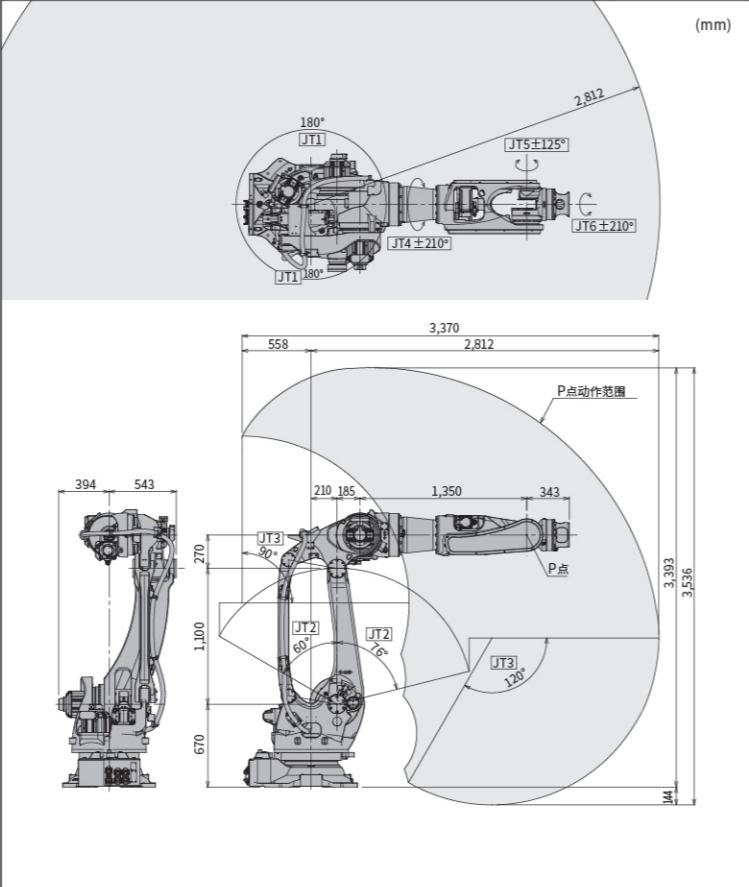
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	165
最大臂展(mm)	3,151
重复定位精度*1(mm)	±0.08
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±160
	手臂前后 (JT2) +80 - 130
	手臂上下 (JT3) +90 - 75
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 120
	手臂前后 (JT2) 110
	手臂上下 (JT3) 130
	手腕旋转 (JT4) 170
	手腕弯曲 (JT5) 170
	手腕扭转 (JT6) 280
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 952
	手腕弯曲 (JT5) 952
	手腕扭转 (JT6) 491
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 99
	手腕弯曲 (JT5) 99
	手腕扭转 (JT6) 49.5
本体重量(kg)	1,100
安装方式	支架式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BX300L

/ 标准规格

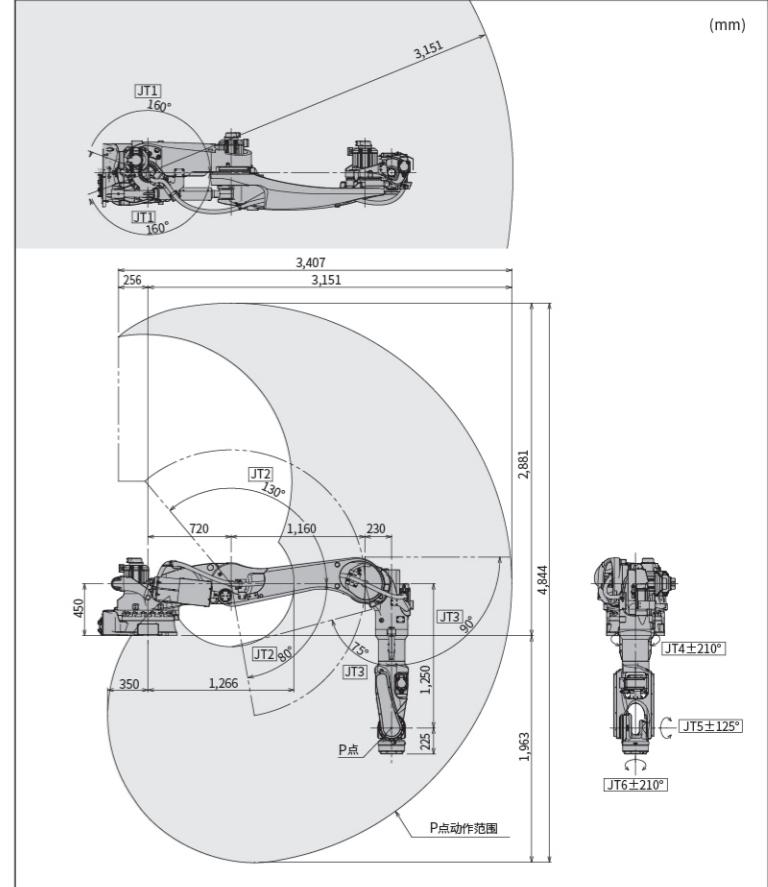
结构	垂直多关节
动作自由度(轴)	6
最大负载能力(kg)	300
最大臂展(mm)	2,812
重复定位精度*1(mm)	±0.07
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±180
	手臂前后 (JT2) +76 - 60
	手臂上下 (JT3) +90 - 120
	手腕旋转 (JT4) ±210
	手腕弯曲 (JT5) ±125
	手腕扭转 (JT6) ±210
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1) 125
	手臂前后 (JT2) 102
	手臂上下 (JT3) 85
	手腕旋转 (JT4) 105
	手腕弯曲 (JT5) 110
	手腕扭转 (JT6) 180
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 2,300
	手腕弯曲 (JT5) 2,300
	手腕扭转 (JT6) 1,000
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 240
	手腕弯曲 (JT5) 240
	手腕扭转 (JT6) 200
本体重量(kg)	1,460
安装方式	地面式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



BT200L

/ 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)	200
最大臂展(mm)	3,151
重复定位精度*1(mm)	±0.08
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1) ±160
	手臂前后 (JT2) +80 - 130
	手臂上下 (JT3) +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) 105
	手臂前后 (JT2) 85
	手臂上下 (JT3) 100
	手腕旋转 (JT4) 120
	手腕弯曲 (JT5) 120
	手腕扭转 (JT6) 200
允许扭矩(N·m)	手腕旋转 (JT4) 1,334
	手腕弯曲 (JT5) 1,334
	手腕扭转 (JT6) 588
允许惯量(kg·m²)	手腕旋转 (JT4) 199.8
	手腕弯曲 (JT5) 199.8
	手腕扭转 (JT6) 154.9
本体重量(kg)	1,100
安装方式	支架式
安装环境	环境温度(°C) 0 - 45 相对湿度(%) 35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基础: 等同于IP54
对应控制柜/电源容量	F02/7.5kVA、E02/7.5kVA



F02

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择配变压器使用）

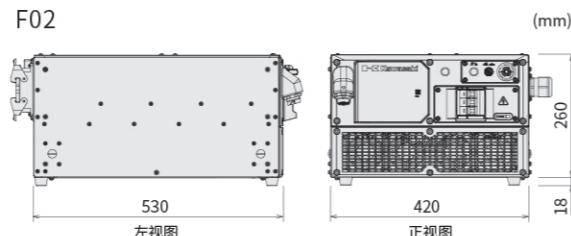


标准规格

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)		25
电源		AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ
		AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ*1
		最大 7.5kVA
安装环境	周围温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器		彩色液晶显示触摸屏、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

*1: 200V 单相连接仅支持部分机型。

外观及尺寸



E02

特征

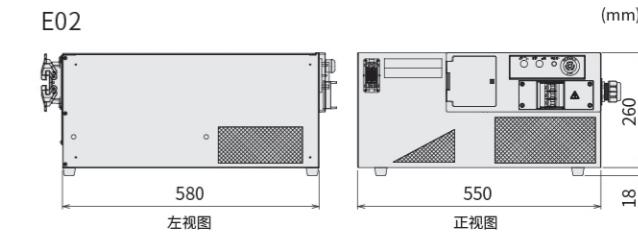
- 世界通用型控制柜
 - 比以往的控制柜更小, 性能更高



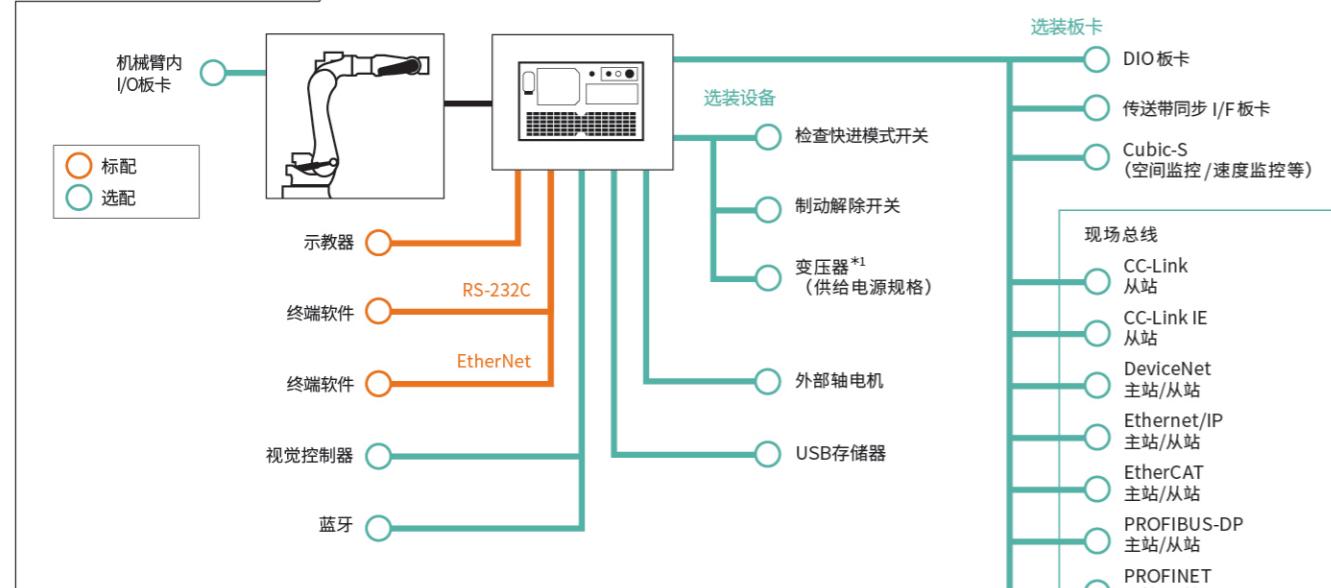
/ 标准规格

尺寸 (mm)		W550×D580×H278
结构		密闭型 间接冷却方式
控制轴数 (轴)		7
内存容量 (MB)		8
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)		40
电源		AC200 - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ
		最大7.5kVA
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器		彩色液晶显示触摸屏、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



系统构成图



*1: 变压器使用时的电源规格
AC380-415V ±10% (可切换) 50/60Hz,3 Φ
AC440-480V ±10%

系统构成图

