

标准规格书

BT200LFE02

2018年5月10日

川崎重工株式会社

机器人事业中心

书籍号码：90101-2313DCB

1. 机器人规格

(1) 本体部规格			
1. 机器型号	BT200L-B		
2. 手臂形式	多关节型		
3. 动作自由度	6轴（选装 7 轴）		
4. 构成轴规格	动作轴	最大动作范围	最高速度
	手臂旋转（JT1）	+160 °～-160 °	105 °/s
	手臂前后（JT2）	+ 80 °～-130 °	85 °/s
	手臂上下（JT3）	+ 90 °～-75 °	100 °/s
	手腕转动（JT4）	+210 °～-210 °	120 °/s
	手腕转动（JT5）	+125 °～-125 °	120 °/s
	手腕转动（JT6）	+210 °～-210 °	200 °/s
5. 重复定位精度	±0.08 mm（手腕法兰面）		
6. 最大可搬质量	200 kg		
7. 合成最大速度	5000 mm/s（手腕法兰面）		
8. 手腕轴许用负载			
		最大惯量	惯性力矩*
	JT4	1334 N·m	199.8 kg·m ²
	JT5	1334 N·m	199.8 kg·m ²
	JT6	588 N·m	154.9 kg·m ²
	注* 此表中的数值表示在手腕各轴施加最大惯量时的许用惯性力矩。 关于其他的详细内容，请另外垂询我公司。		
9. 驱动电动机	同期型无刷电机		
10. 作业范围	参照附图		
11. 机器重量	1100 kg（选装件除外）		
12. 机体颜色	Munsell 10GY9/1 等效		
13. 安装方式	架台式		
14. 设置环境	周围温度 0～45 °C、相对湿度 35～85%（无结露现象）		
15. 管线包	工具-手腕法兰间的线缆长度为1.5m 标准管线包规格变更的情况，请另行商谈。		
16. 选装件	角度限制用机械限位器JT1/JT2/JT3		
	工具-手腕法兰面之间安装托架		
17. 其它	关于保修零件，备用件，请另行商谈。		

(2) 控制部规格		
1. 控制柜型号	E02	
2. 构造	全封闭间接冷却方式	
3. 构成及尺寸	参照附图	
4. 控制的轴数	最大9轴（标准7轴，选装2轴）	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 动作方式	示教模式	各轴独立、基础坐标系、工具坐标系、 固定工具坐标系（选件）
	循环模式	各轴/直线、圆弧插补动作（选件）
7. 示教方法	简易示教或AS语言编程	
8. 存储器容量	8 MB	
9. 外部操作信号	外部紧急停止、外部保持信号等	
10. IO 插槽数	3插槽	
11. 操作面板	示教/再现切换开关、紧急停止开关、电源灯	
12. 接口	以太网（100BASE-TX）、USB、RS-232C 各2端口（操作面板1端口，控制盘内部1端口）	
13. 重量	参照附图	
14. 电源要求	AC200 - AC220 V $\pm$ 10%，50/60 Hz，3相 最大7.5 kVA	
15. 接地	D种接地(机器人专用接地)、漏电电流 最大100 mA	
16. 环境温度	0~45 ℃	
17. 相对湿度	35~85%(无结露现象)	
18. 涂装色	Munsell 10GY9/1 等效	
19. 示教器	配有5.7英寸TFT彩色液晶触摸屏 紧急停止开关、示教锁定开关、使能开关	
20. 安全回路	PL e、类别4（EN ISO13849-1） ^{注1}	
21. 标准选装		
	通用IO信号	输入32点/输出32点、NPN（sink）型或 PNP（source）型
	TP语言	可选择日文、英文、中文
	输入输出信号连接器	D-SUB 37针（公/母） 付保护罩
	分离线缆	5m、10 m、15 m
	示教器线缆	5m、10 m、15 m
	变压器单元	AC380V-415V/ AC440V-480V（规格切换）
22. 其他选装		
	通用IO板卡	输入64点/96点、输出64点/96点、NPN（sink）型或 PNP（source）型
	马达制动解除装置	手动抱闸解除开关
	RS-232C线缆	1.5 m、3 m
	外部轴控制	追加外部轴放大器以及线缆
	安全功能扩展	Cubic-S（空间监视功能、轴监视功能、速度监视功能等）
	示教器选装	短路连接器
	快速示教检查	快速检查模式开关
	其他	现场总线、软件PLC、模拟输入输出、传送带同步板卡
23. 其他	有关维护，维修零件请另行商谈。	

注1 性能水平（PL）以及类别根据安全系统全体构成决定。
本控制柜的安全回路可以最大适用到PL e、类别4的系统。

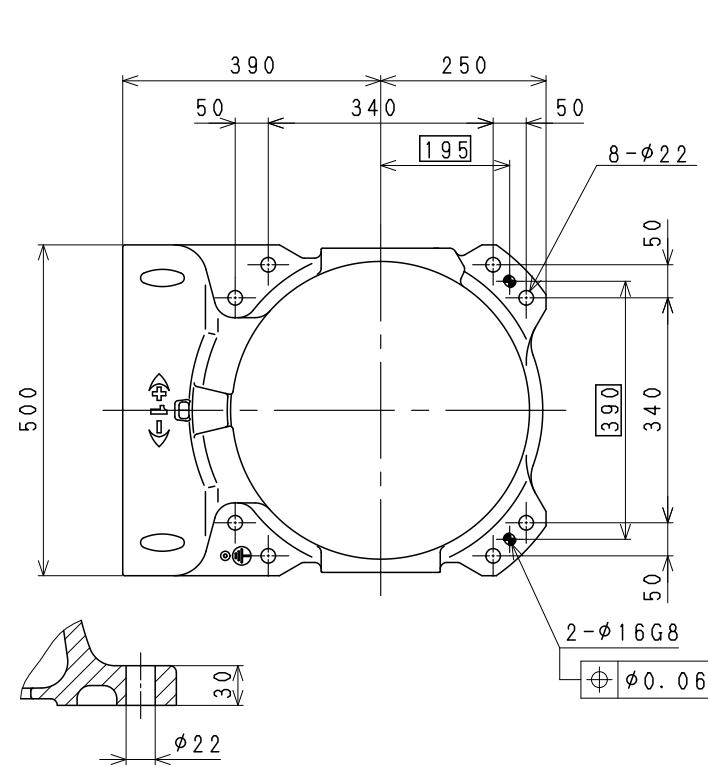
2. 保修期及保修内容

(1) 保修期

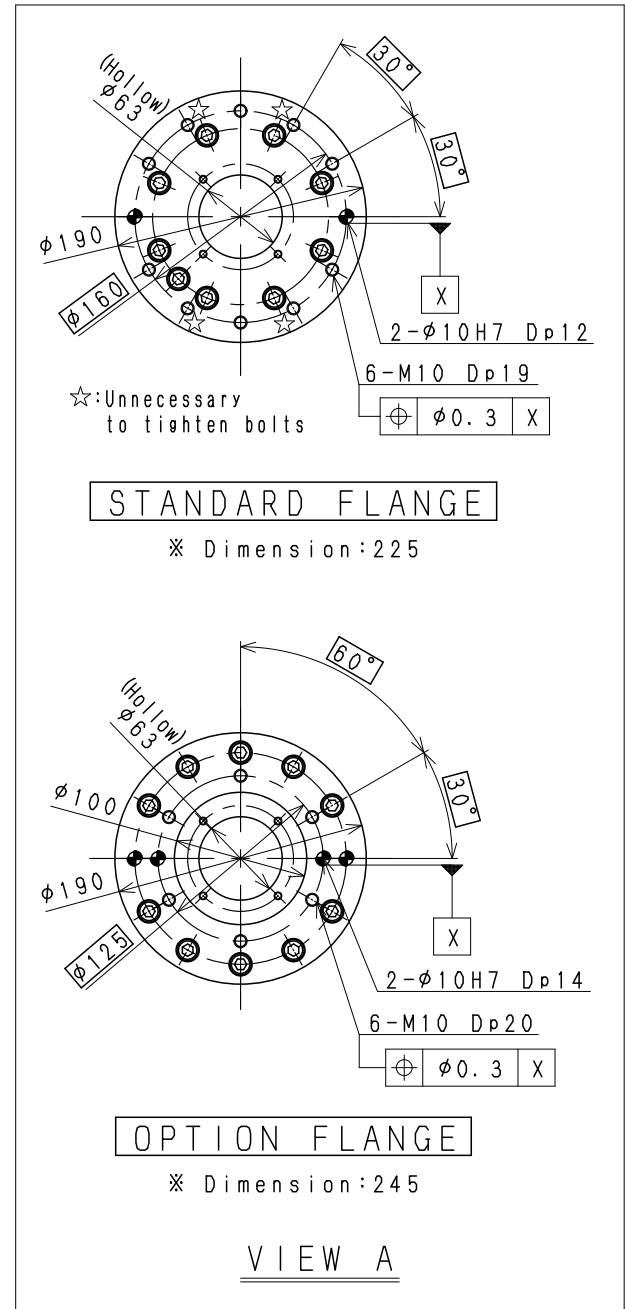
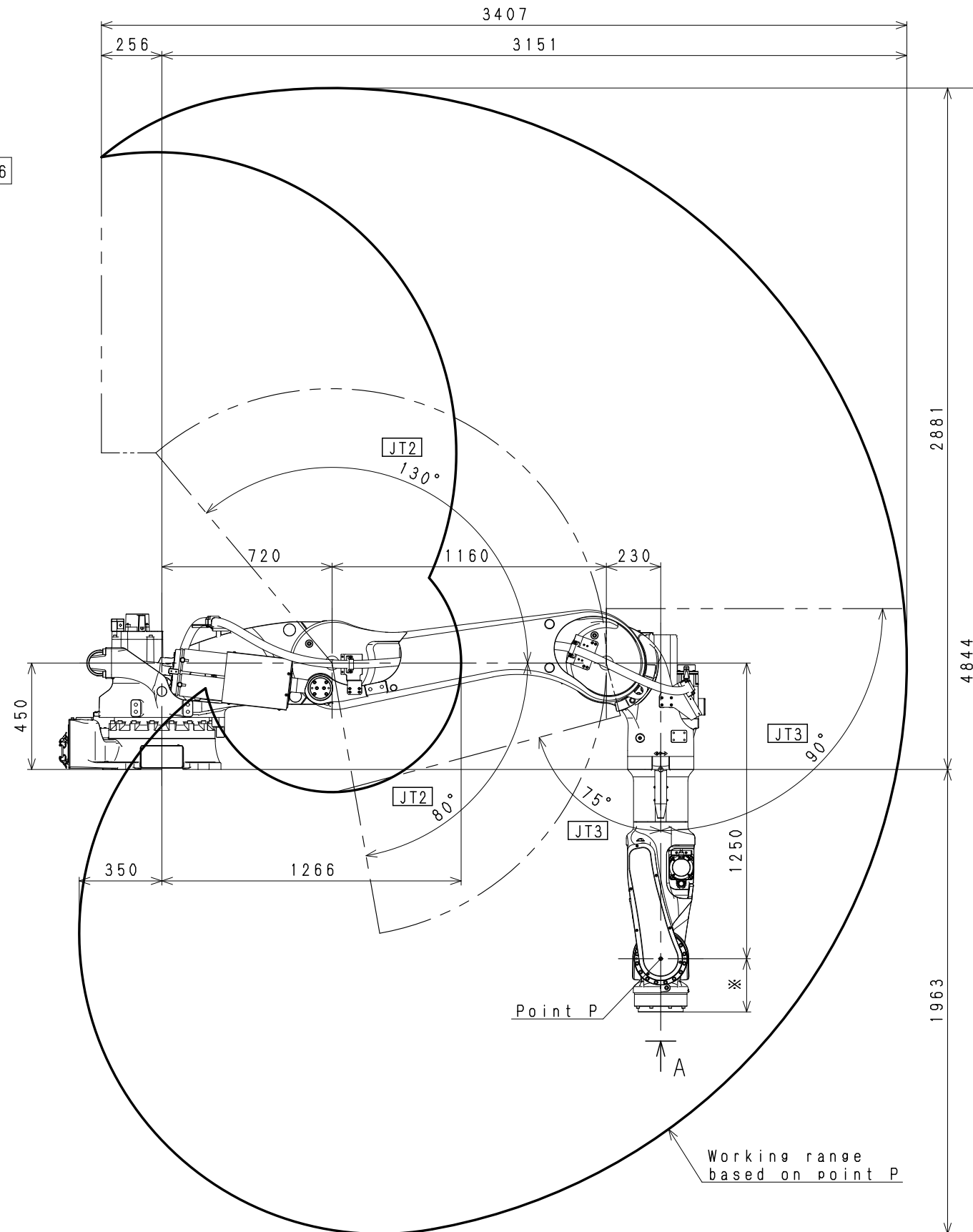
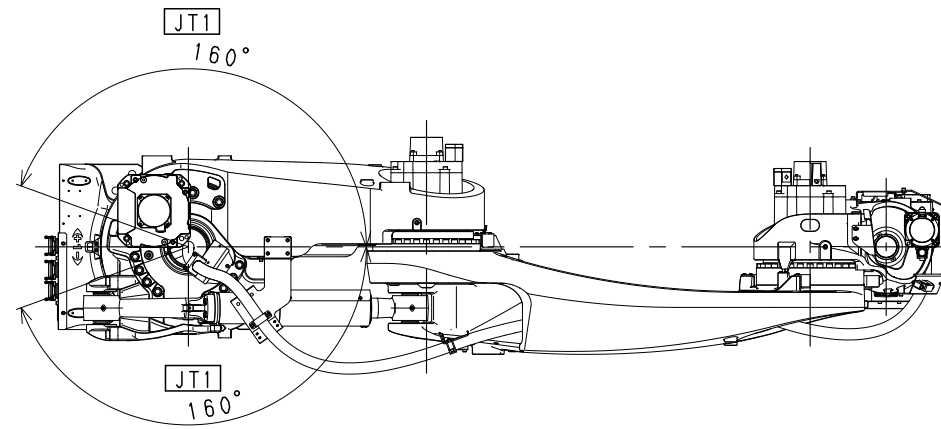
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置等系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

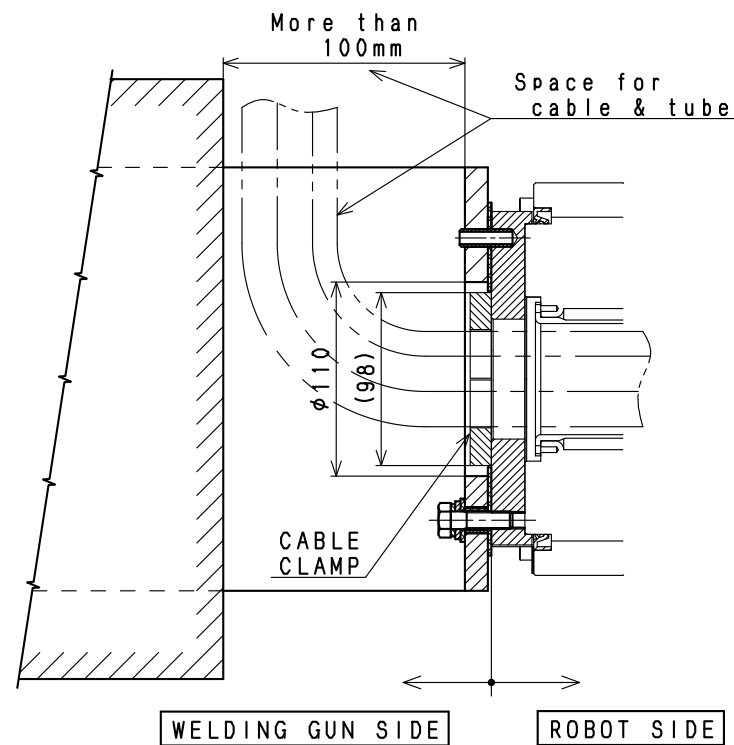
- 1) 在保修期内，如果是我家的原因造成的构成本机的零件发生问题，在我公司认可的下，提供无偿修理服务。
另外，上述保修的适应范围仅限我家交付的制品，除此之外不负任何责任。
- 2) 即使在保修期内，对下列情况也不适用无偿修理服务。
 - ① 没有按「说明书」记载的注意事项操作而发生的故障。
 - ② 由贵公司进行的修理，改造，移动或使用者的不当操作而引发的故障。
 - ③ 因未满足「说明书」的点检，调整，维修要求而发生的故障。
 - ④ 没有使用纯正零件或我家指定的零件及润滑油而发生的故障。
 - ⑤ 「说明书」上记载的消耗品的消耗及此消耗引起的故障和更换费用。
 - ⑥ 因火灾，地震，水灾，闪电或不适当的使用，亦或第三者的加害，偷盗等发生的故障
 - ⑦ 我家施行范围外的运输及施工而导致的故障。
 - ⑧ 声响，振动，渗油，褪色，生锈及外观上的轻微瑕疵等并非性能上问题的。
(根据规格的内容，另行签订合同。)
- 3) 此保修只适用于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，贷与，转移至其他国家的情况，另行签订合同。



Installation Dimensions



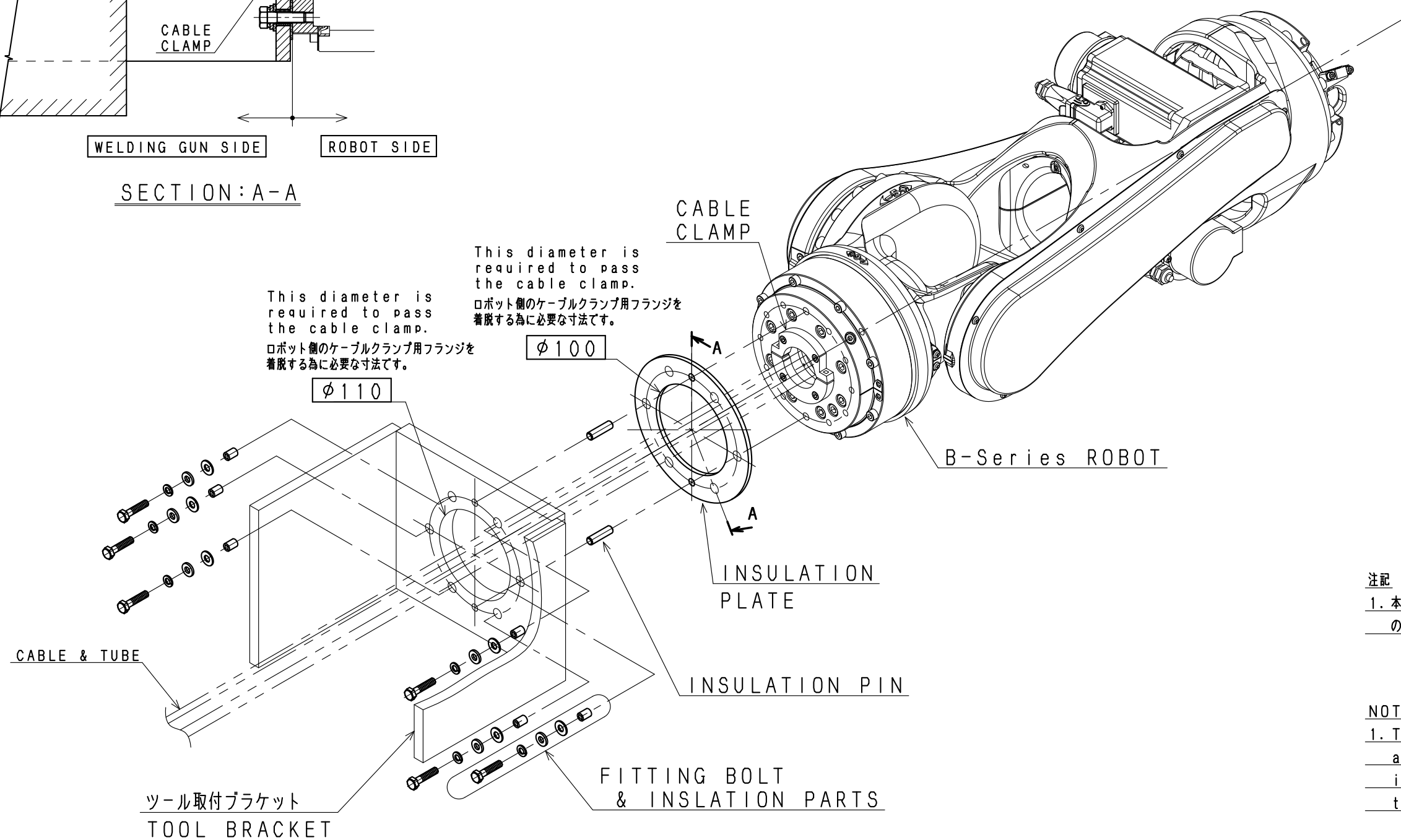
BT165L/200L
WORKING RANGE



SECTION: A-A

NULL POSITION OF THE ROBOT

ロボット標準姿勢



注記

1. 本図は、一例としてロボット手首へのツールの取付要領を示します。

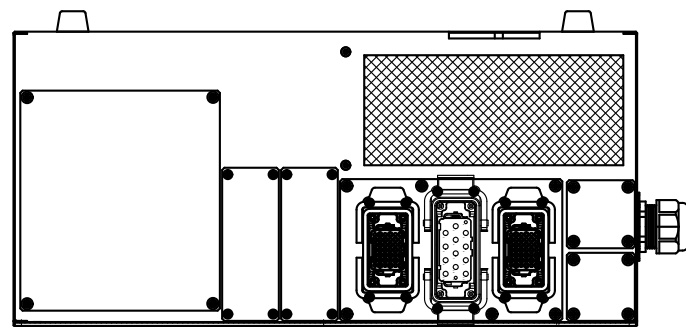
NOTES

1. This figure shows as an example how to install a tool to the robot wrist.

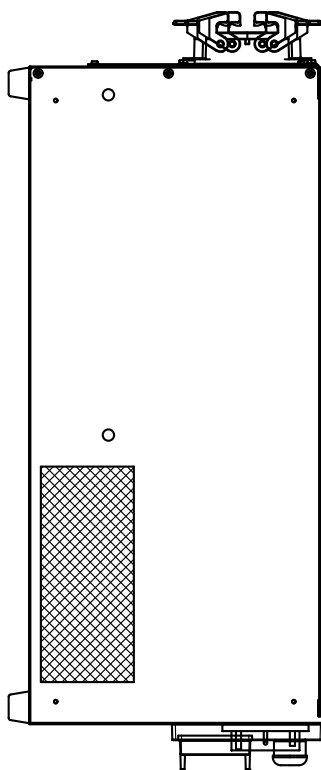
B-Series ROBOT
TOOL INSTALLATION PROCEDURE
(ツール取付要領図)

E 0 2 C O N T R O L L E R

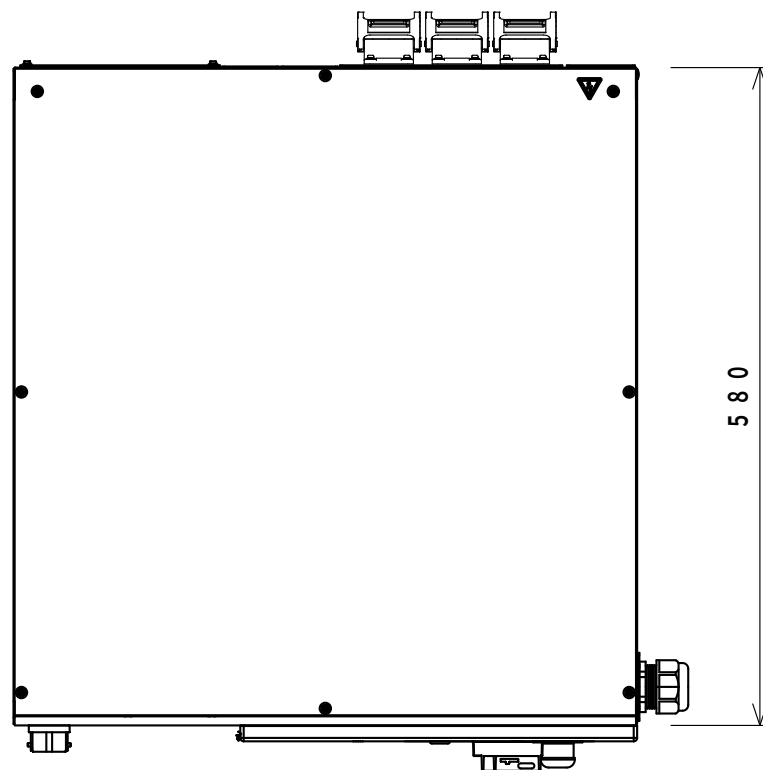
M A S S : 4 0 K g



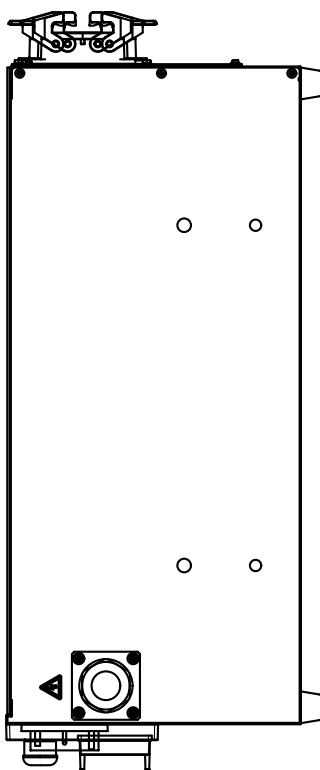
R E A R V I E W



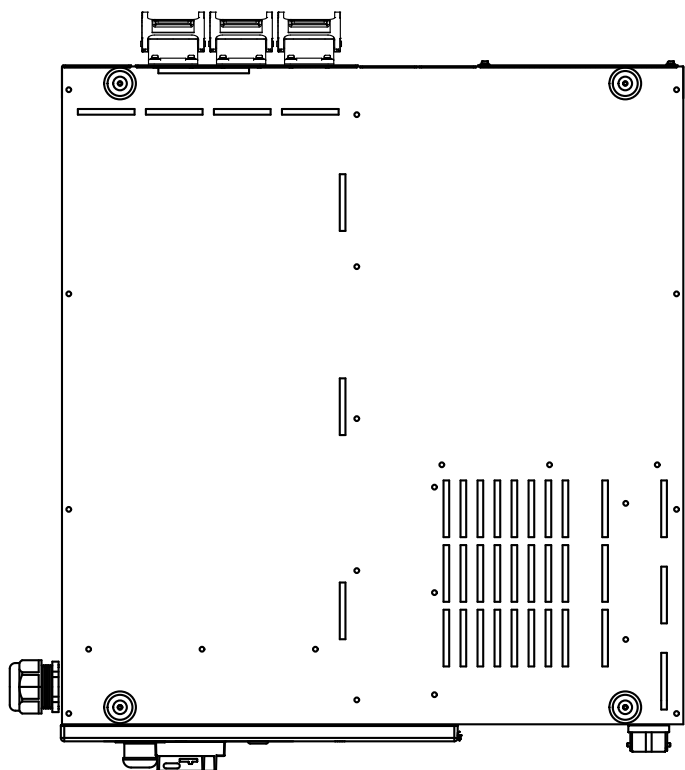
S I D E V I E W



T O P V I E W

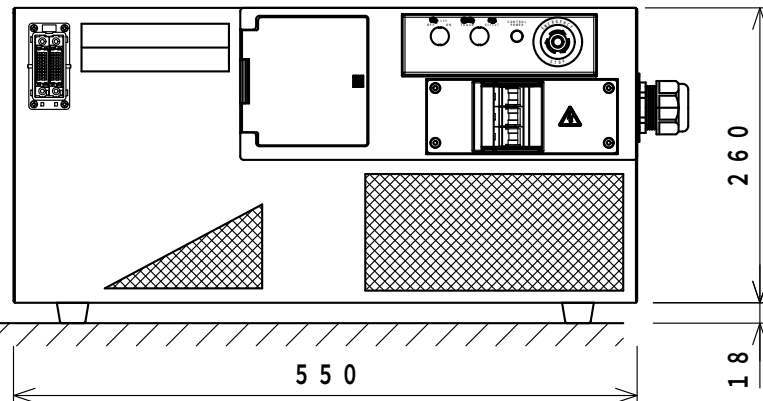
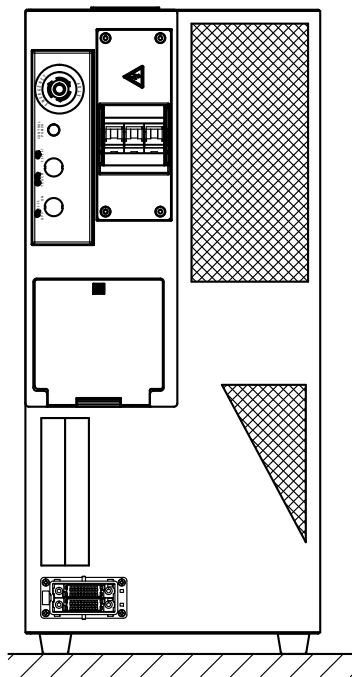


S I D E V I E W



B O T T O M V I E W

V e r t i c a l M o u n t



F R O N T V I E W

