

标准规格书

BX200XE02

作成 2017年10月13日
改订B 2018年05月10日

川崎重工株式会社
机器人事业中心

规格书编号：90101-2792DCB

1. 机器人规格

〔1〕 本体部规格			
1. 机器型号	BX200X-C		
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)	+180° ~ -180°	125°/s
	手臂前后 (JT2)	+76° ~ -60°	102°/s
	手臂上下 (JT3)	+90° ~ -110°	85°/s
	手腕转动 (JT4)	+210° ~ -210°	105°/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	±0.07 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		最大负荷扭矩	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	1450 kg (选装件除外)		
12. 机体颜色	Munsell 10GY9/1 等效		
13. 安装方式	地面		
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-手腕法兰面间的线缆长1.5m 从标准管线包到变更的情况, 请另行商谈。		
16. 选装件	机械挡块JT1/JT2/JT3		
	工具-手腕法兰面间安装托架		
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	独立全封闭间接冷却系统	
3. 构成及尺寸	参照附图	
4. 控制的轴数	最多9轴（标准7轴，选装2轴）	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 控制类型	示教模式	各轴独立、基本坐标系、工具坐标系、 固定工具坐标系（选件）
	再现模式	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卡槽数	3卡槽	
11. 操作面板	示教/再现转换开关、紧急停止开关、电源指示灯	
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±10%，50/60 Hz，3相 最大7.5kVA	
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 °C	
17. 相对湿度	35~85%（无结露）	
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. 标准选装件		
通用IO板卡	输入32点/输出32点 NPN型或者PNP型	
TP贴纸语言	可以选择日文，英文，中文	
通用信号用连接器	D-SUB 37端口（公/母） 付保护套	
分离线缆	5 m、10 m、15 m	
示教器线缆	5 m、10 m、15 m	
变压器单元	AC380V-415V/AC440-480V（分接头转换）	
22. 其他选装件		
通用IO追加	输入64点/96点，输出64点/96点 NPN型或者PNP型	
马达制动解除装置	解除制动开关	
RS-232C线缆	1.5 m、3 m	
外部轴控制	追加外部轴放大器及线缆	
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）	
示教器选装件	短路连接器	
检查快进模式	检查快进模式开关	
其他	现场总线，软件PLC，模拟输入输出，传送带同步	
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。

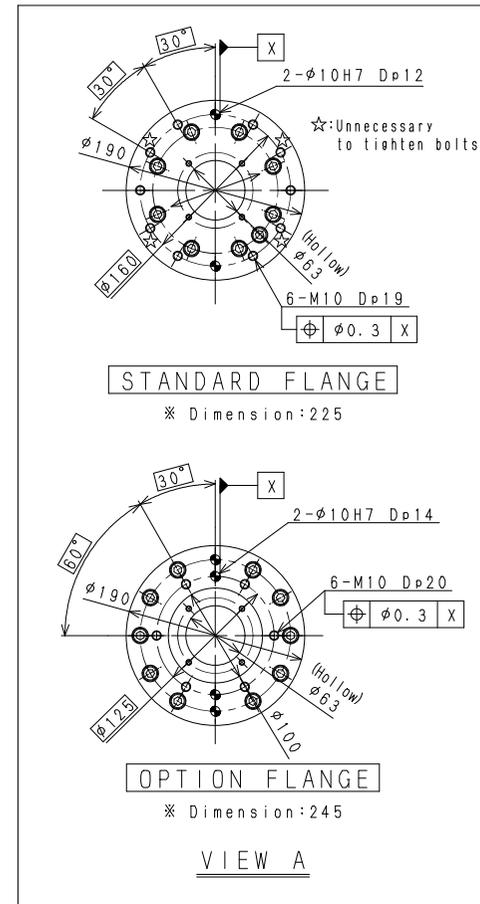
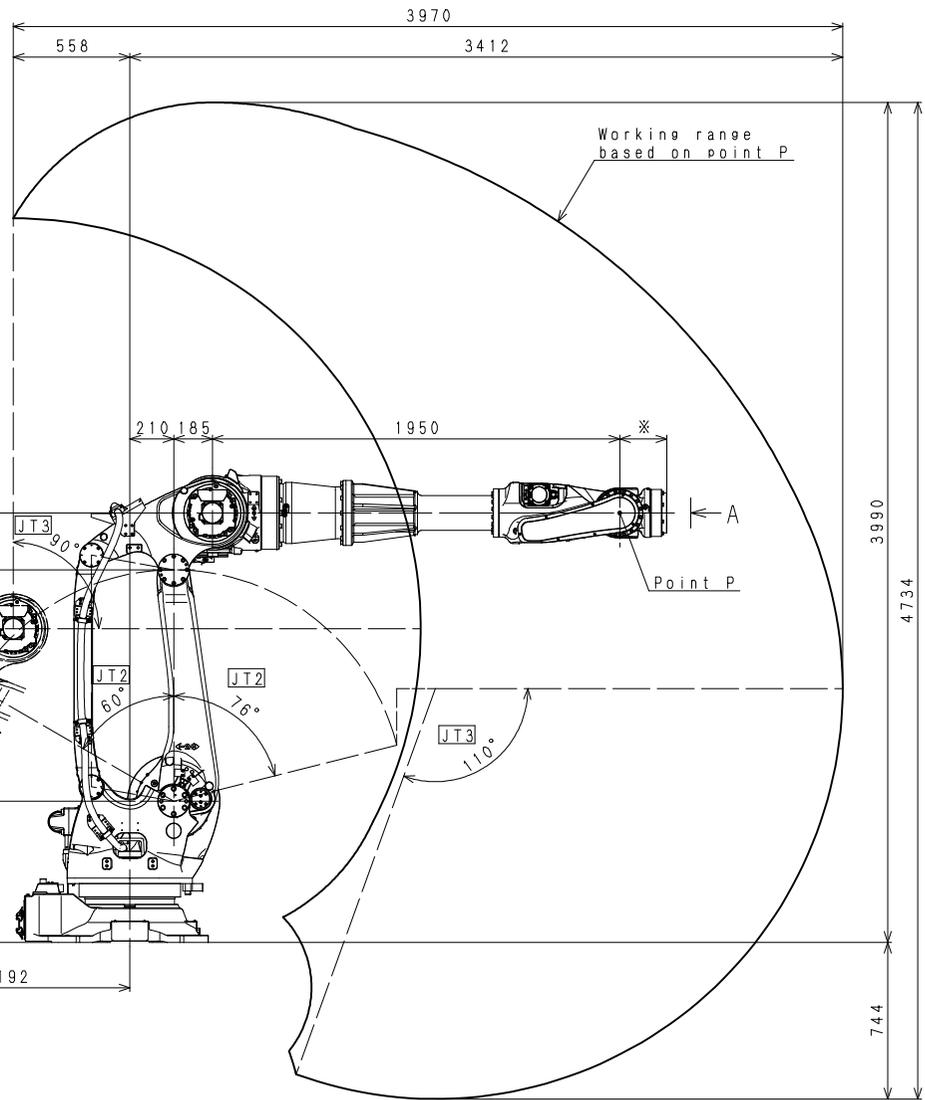
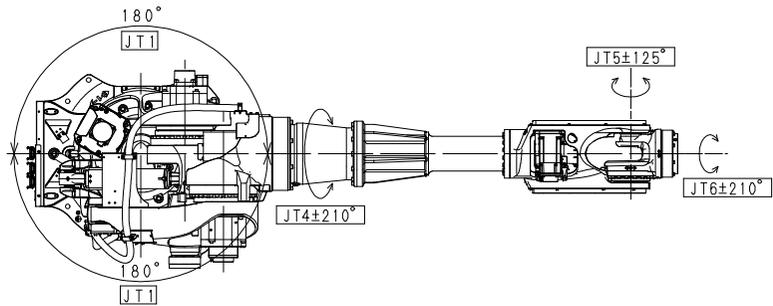
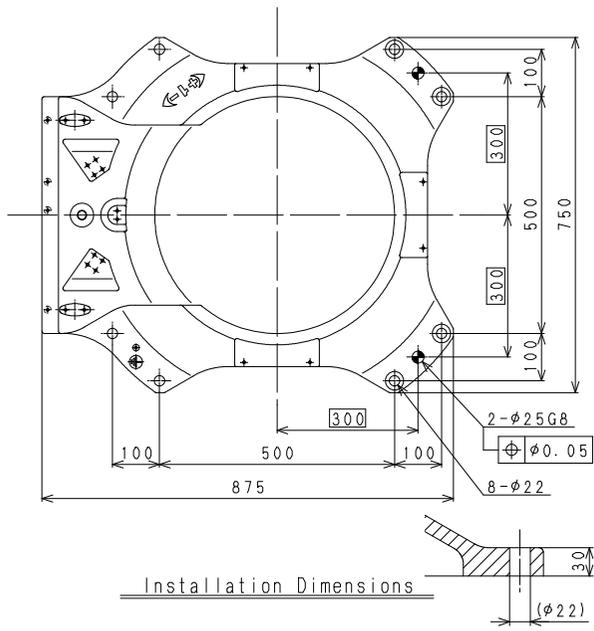
2. 保修期与保修内容

(1) 保修期

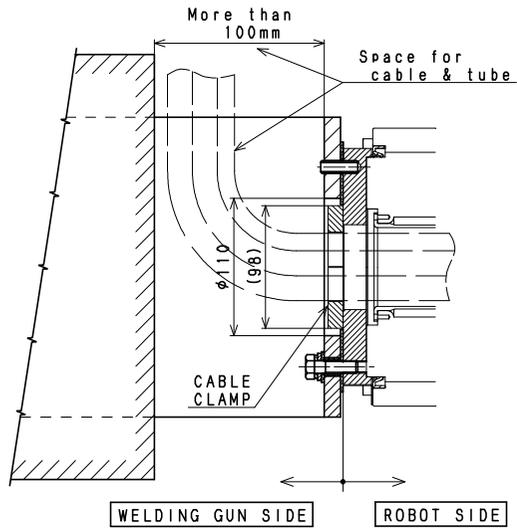
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

- 1) 保修期内，凡属于本机正品部件发生的故障，经本公司认定后，无偿对本机进行修理
另外，上述保修的适用范围只限于本公司出售的产品，不包括其它一切产品。
- 2) 在保修期间内，如遇以下情况，不属于无偿保修范围。
 - ① 由于没有遵照[说明书]所述注意事项而引起的故障。
 - ② 由于贵公司自行修理，改造，移动或是使用者操作上的问题所引起的故障。
 - ③ 没有按照[说明书]的规定进行检查，调整，维护而引起的故障。
 - ④ 没有使用本公司指定的产品，润滑油而引起的故障。
 - ⑤ 说明书上标明的消耗品的消耗，由于消耗所引起的故障以及更换费用。
 - ⑥ 火灾，地震，水灾，雷击等其他自然灾害或不正当使用以及由第三者原因所造成认为
 - ⑦ 因本公司实施范围外的运送以及施工等所引起的故障。
 - ⑧ 不属于性能上的问题的响声，震动，漏油，喷涂面褪色，铁锈以及外观上的轻微损伤。
(根据规格的内容，另行协商)
- 3) 此保修仅限于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，租借以及转移到国外的情况下，另行协商。



BX200X
WORKING RANGE



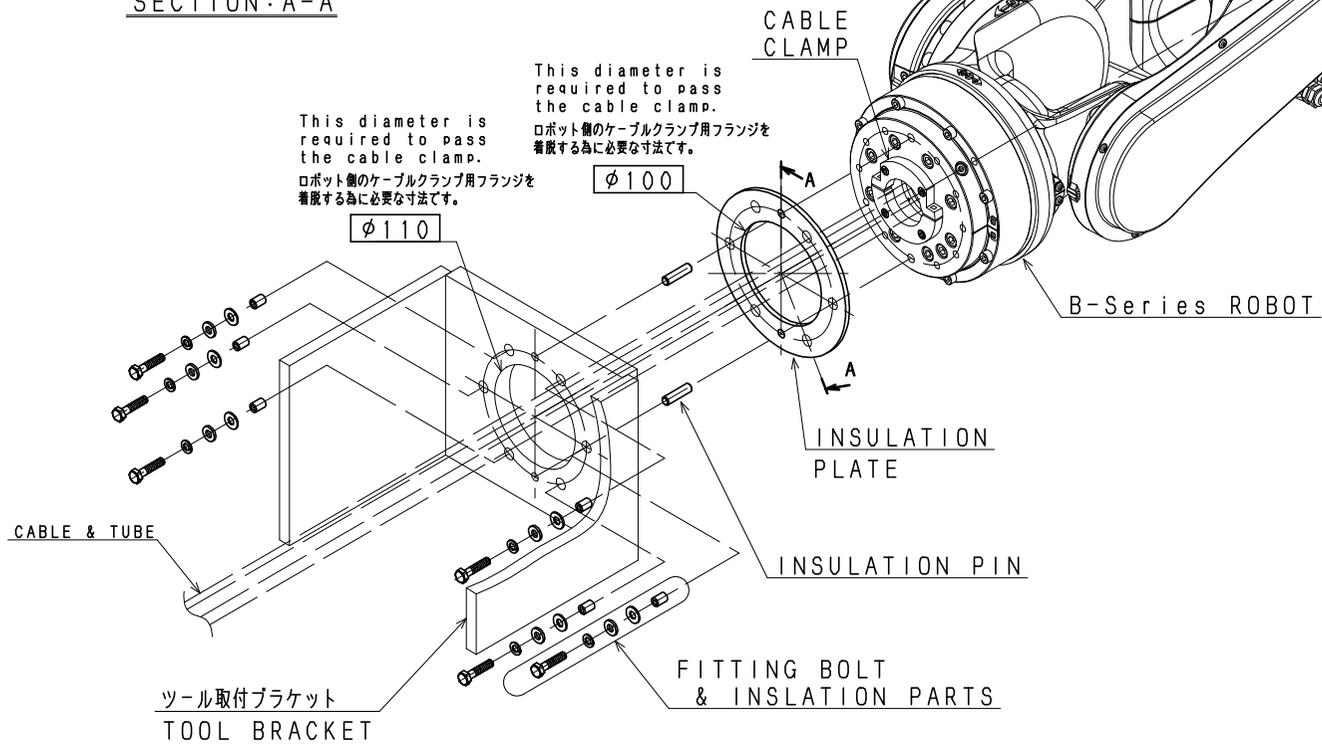
WELDING GUN SIDE ROBOT SIDE

SECTION: A-A

NULL POSITION OF THE ROBOT

ロボット標準姿勢

CABLE & TUBE
←



This diameter is required to pass the cable clamp.
ロボット側のケーブルクランプ用フランジを着脱する為に必要な寸法です。

This diameter is required to pass the cable clamp.
ロボット側のケーブルクランプ用フランジを着脱する為に必要な寸法です。

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。

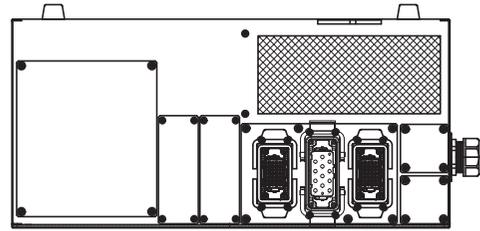
NOTES

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

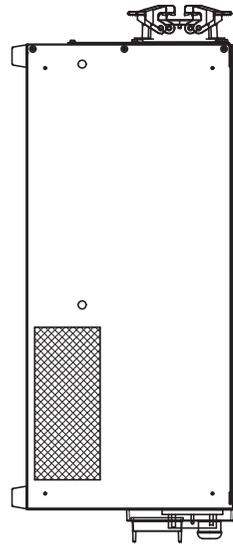
B-Series ROBOT
TOOL INSTALLATION PROCEDURE
(ツール取付要領図)

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

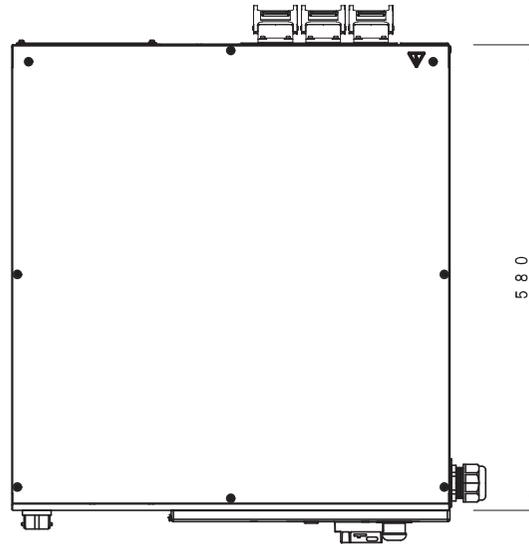
M A S S : 4 0 K g



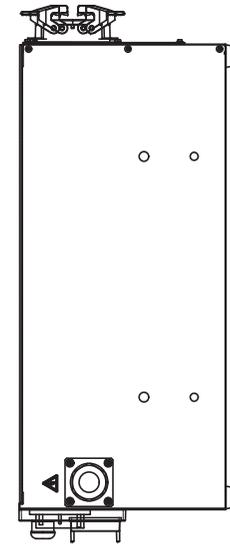
R E A R V I E W



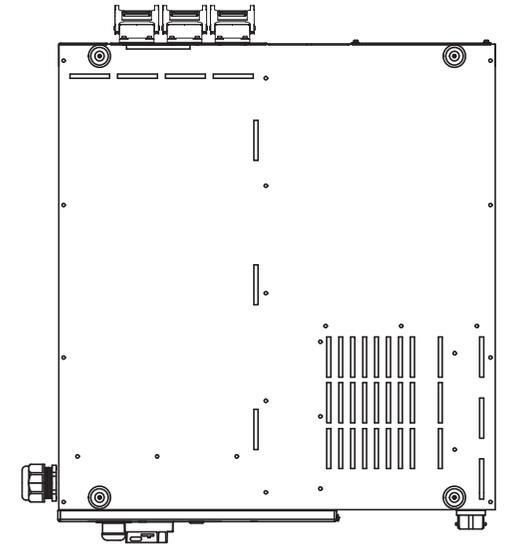
S I D E V I E W



T O P V I E W

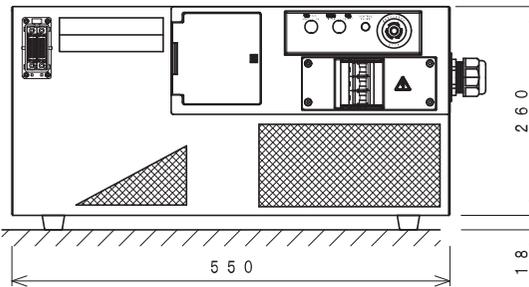
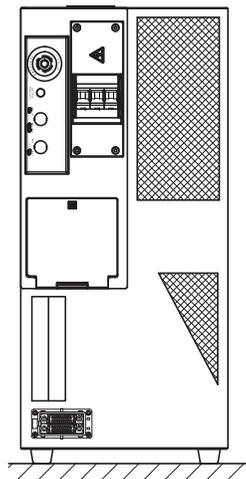


S I D E V I E W



B O T T O M V I E W

Vertical Mount



F R O N T V I E W

