

川崎重工業株式会社

ロボットディビジョン

東京本社 〒105-8315 東京都港区海岸1-14-5
Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

明石工場 〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1
Tel. 078-921-2946 Fax. 078-923-6548

西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫛谷町松本234
Tel. 078-915-8136 Fax. 078-915-8274

営業問合せ先

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

川崎重工 ロボットディビジョンサイト

<https://kawasakirobotics.com/jp/>



Kawasaki Robostage

<https://kawasakirobotics.com/jp-sp/robostage/>



サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●ロボットスクール総合案内

Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立 Tel. 050-3000-4332

塗装 Tel. 050-3000-4333

一般産機 Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510

クリーン Tel. 078-921-1259 Fax. 079-621-1042

部品・修理 Tel. 078-990-1595 Fax. 078-990-1596

●サービスセンター

東北[岩手] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0197-36-9602

関東[栃木] Tel. 050-3000-4347 Fax. 0284-73-4313

南関東[神奈川] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0466-87-3507

名古屋[愛知] Tel. 050-3000-4333

豊橋[愛知] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0532-38-8862

明石[兵庫] Tel. 078-921-1259 Fax. 078-921-1042

関西[兵庫] Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510

広島[広島] Tel. 050-3000-4332 Fax. 082-286-1007

九州[福岡] Tel. 050-3000-4332 Fax. 092-940-2311

※平日の昼間(8:30~17:30)は各地域「サービスセンター」までご連絡ください。
※平日の夜間(17:30~8:30)および土曜日と祝日の昼間(8:30~17:30)は下記「24時間ヘルプデスク」までご連絡ください。

24時間ヘルプデスク TEL. 078-990-3550

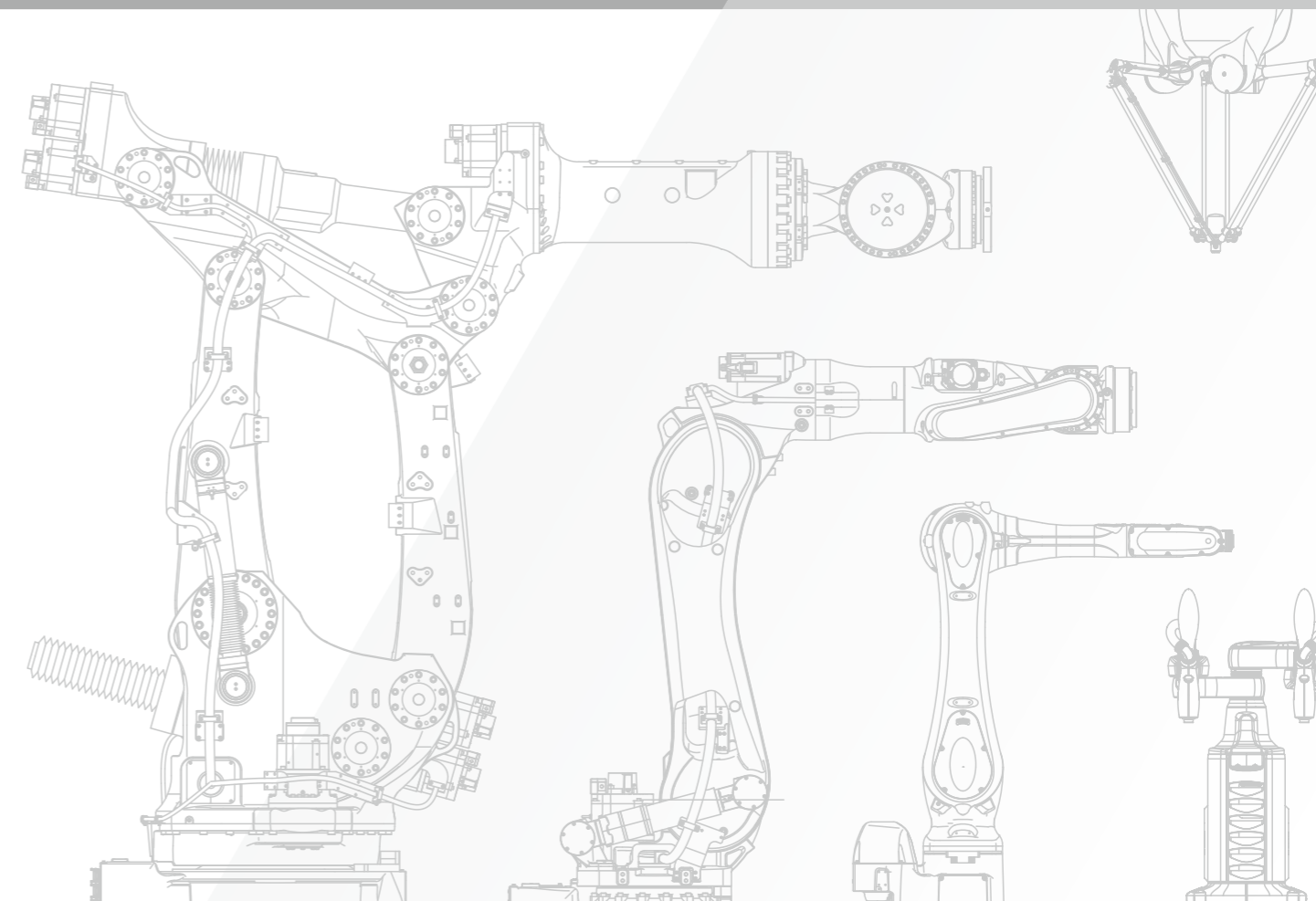
※土曜日と祝日の夜間(17:30~8:30)、日曜日と特別休業日(夏季・冬季休業日)は全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

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

Kawasaki Robot

製品ラインアップ



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。



Simple and friendly

ロボットをもっと身近に、もっとシンプルに

人とロボットが共存する豊かな社会を見据えて、
ロボットを求める人すべての人に私たちのロボットを届けたい。

川崎重工は、皆様に寄り添う総合ロボットメーカーとして、
挑戦を続けます。

CONTENTS

| | | | | | |
|----------------------|---------------|----|-----------|-------------------------------------|----|
| 小・中型汎用ロボット ~80kg可搬 | 【RSシリーズ】 | 3 | アーク溶接ロボット | 【BAシリーズ/RAシリーズ】 | 13 |
| 大型汎用ロボット ~300kg可搬 | 【BXP/BTPシリーズ】 | 5 | パレタイズロボット | 【CPシリーズ/RDシリーズ】 | 14 |
| | 【BXシリーズ】 | 7 | 医薬ロボット | 【MCシリーズ】 | 15 |
| | 【ZXシリーズ】 | 8 | ピッキングロボット | 【YFシリーズ】 | 15 |
| 超大型汎用ロボット ~1,500kg可搬 | 【MXPシリーズ】 | 9 | ウェハ搬送ロボット | 【NTJシリーズ/TTJシリーズ NTHシリーズ/NXシリーズ】 | 16 |
| | 【MGシリーズ】 | 9 | コントローラ | | 17 |
| 共存ロボット | 【duAroシリーズ】 | 10 | ソフトウェア | | 18 |
| 防爆塗装ロボット | 【Kシリーズ】 | 11 | | | |
| シーリングロボット | 【BUシリーズ】 | 12 | | | |



小・中型汎用ロボット ~80kg可搬

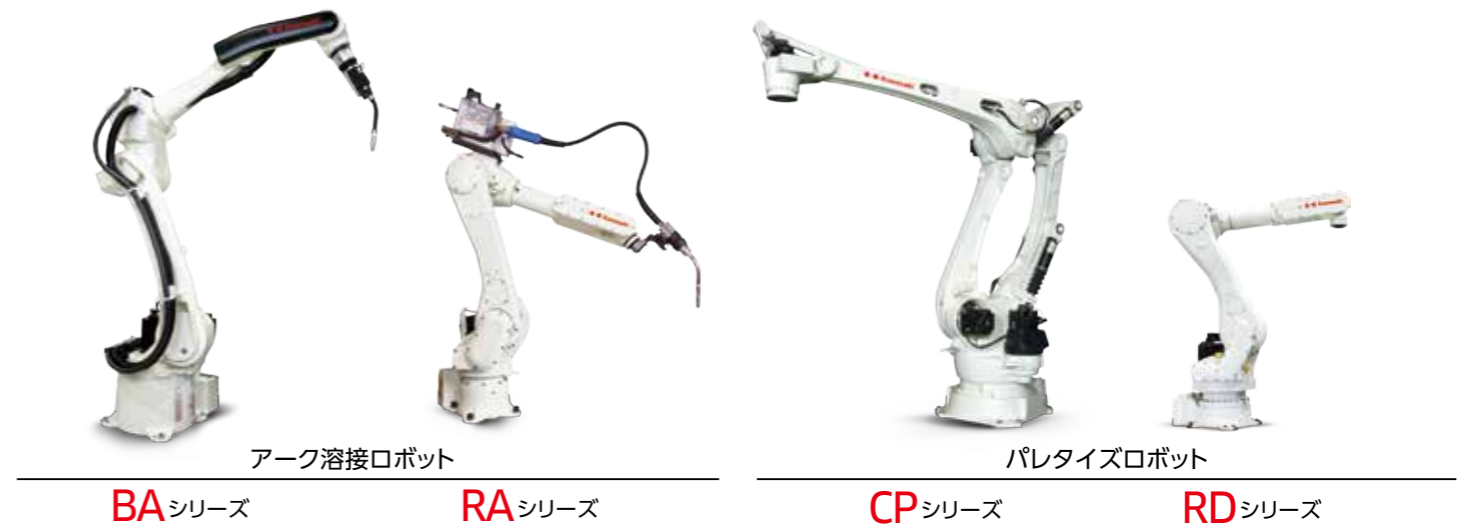
大型汎用ロボット ~300kg可搬

RSシリーズ

BXP/BTPシリーズ

BXシリーズ

ZXシリーズ



アーク溶接ロボット

パレタイズロボット

BAシリーズ

RAシリーズ

CPシリーズ

RDシリーズ



超大型汎用ロボット ~1,500kg可搬

共存ロボット

防爆塗装ロボット

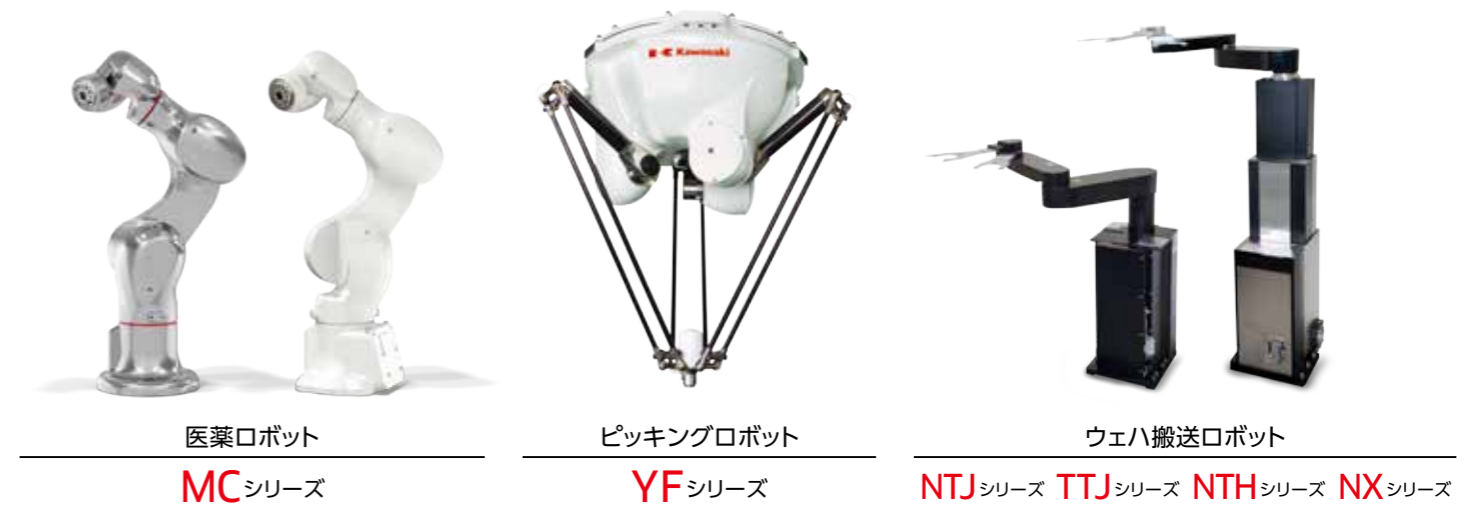
シーリングロボット

MXPシリーズ MGシリーズ

duAroシリーズ

Kシリーズ

BUシリーズ



医薬ロボット

ピッキングロボット

ウェハ搬送ロボット

MCシリーズ

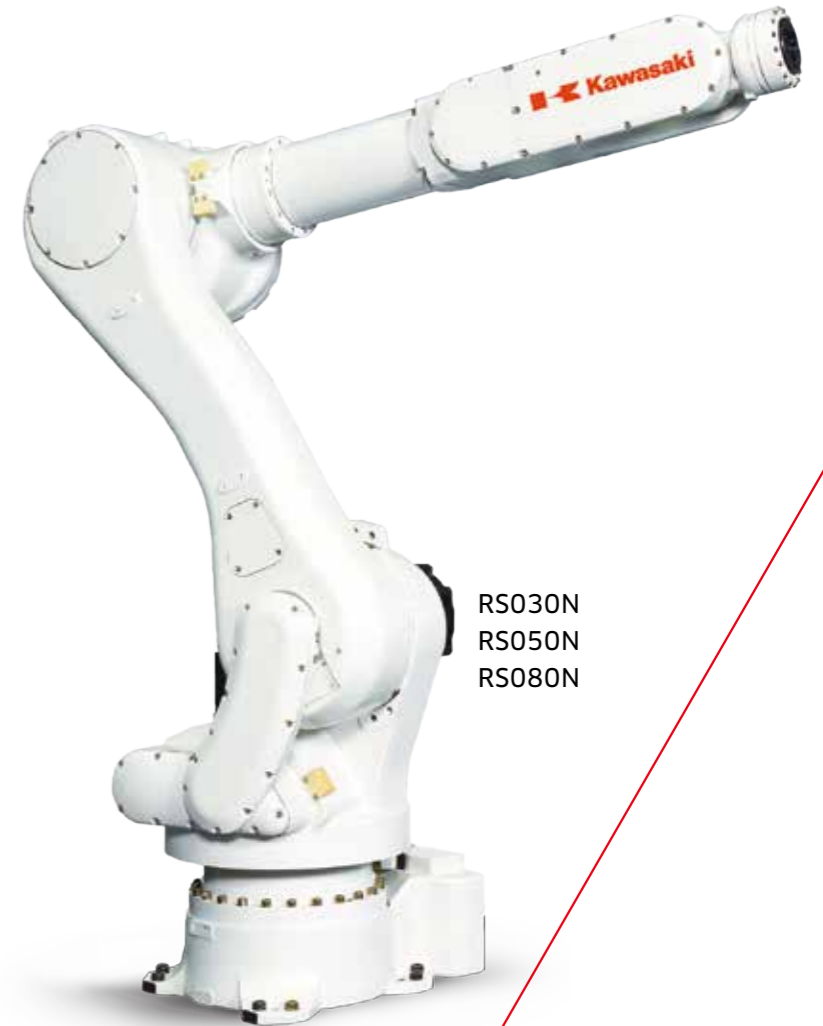
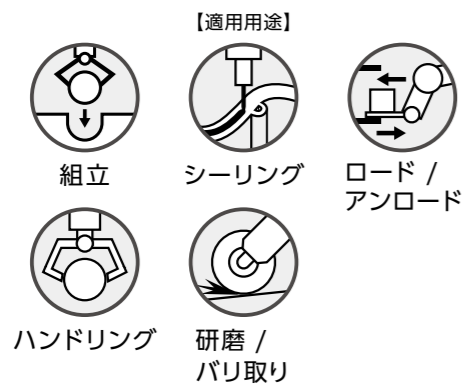
YFシリーズ

NTJシリーズ TTJシリーズ NTHシリーズ NXシリーズ

RSシリーズ

小・中型汎用ロボット ～ 80kg 可搬

- 幅広い作業に対応可能なラインアップ
- トップクラスの動作速度



| | RSシリーズ | | | | | | | RSシリーズ | | | | | | | |
|----------------|-------------------------|-----------------------|-------------|-----------------------|-------------|--------|------|---------------------|-------------------------|-----------------------|-------------|---------------------|--------|--------|--|
| | RS003N | RS005N | RS005L | RS006L | RS007N | RS007L | | RS010L | RS013N | RS015X | RS025N | RS030N | RS050N | RS080N | |
| 自由度(軸) | 6 | | | | | | | | 6 | | | | | | |
| 最大可搬質量(kg) | 3 | 5 | | 6 | 7 | | | 10 | 13 | 15 | 25 | 30 | 50 | 80 | |
| 最大リーチ(mm) | 620 | 705 | 903 | 1,650 | 730 | 930 | | 1,925 | 1,460 | 3,150 | 1,885 | 2,100 | | | |
| 位置繰り返し精度*1(mm) | ±0.02 | | ±0.03 | | | | | ±0.05 | ±0.03 | ±0.06 | ±0.04 | ±0.06 | | | |
| 動作範囲 (°) | 腕旋回 (JT1) | ±160 | | ±180 | | | | ±180 | | | | | | | |
| | 腕前後 (JT2) | +150 - -60 | +135 - -80 | | +145 - -105 | ±135 | | ±155 - -105 | +138 - -105 | +140 - -105 | +131 - -100 | +140 - -105 | | | |
| | 腕上下 (JT3) | +120 - -150 | +118 - -172 | | +150 - -163 | ±155 | ±157 | +150 - -163 | +135 - -159 | +135 - -155 | +145 - -161 | +135 - -155 | | | |
| | 手首回転 (JT4) | ±360 | | ±270 | | | ±200 | ±270 | ±200 | ±360 | ±270 | ±360 | | | |
| | 手首曲げ (JT5) | ±135 | ±145 | | | ±125 | | ±145 | ±125 | ±145 | | | | | |
| | 手首捻り (JT6) | ±360 | | | | | | | ±360 | | | | | | |
| 最大速度 (°/s) | 腕旋回 (JT1) | 360 | | 300 | 250 | 470 | 370 | 190 | 265 | 180 | 215 | 180 | | | |
| | 腕前後 (JT2) | 250 | 360 | 300 | 250 | 380 | 310 | 205 | 250 | 180 | 215 | 180 | | | |
| | 腕上下 (JT3) | 225 | 410 | 300 | 215 | 520 | 410 | 210 | 265 | 200 | 270 | 185 | 160 | | |
| | 手首回転 (JT4) | 540 | 460 | | 365 | 550 | | 400 | 475 | 410 | 420 | 260 | 185 | | |
| | 手首曲げ (JT5) | 225 | 460 | | 380 | 550 | | 360 | 475 | 360 | 420 | 260 | 165 | | |
| | 手首捻り (JT6) | 540 | 740 | | 700 | 1,000 | | 610 | 730 | 610 | 780 | 360 | 280 | | |
| 本体質量(kg) | 20 | 34 | 37 | 150 | 35 | 36 | | 230 | 170 | 545 | 270 | 555 | | | |
| 設置方式 | 床置き、天吊り | | | | | | | 床置き、天吊り | | | 床置き | 床置き、天吊り | | | |
| 保護等級 | IP54相当 | 手首: IP67相当 基軸: IP65相当 | | | | | | 手首:IP67相当 基軸:IP65相当 | IP67相当 | 手首:IP67相当 基軸:IP65相当 | IP67相当 | 手首:IP67相当 基軸:IP65相当 | | | |
| クリーン度 | Class 6 相当 ※保証値ではありません。 | | | | | | | | Class 6 相当 ※保証値ではありません。 | | | | | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F60/2.0kVA | | | F60/2.0kVA、F01/5.6kVA | | | | | F01/5.6kVA | F60/2.0kVA、F01/5.6kVA | | F02/7.5kVA | | | |

*1: ISO9283に準拠しています。

BXP/BTP シリーズ

大型汎用ロボット ～ 300kg 可搬

- ケーブルホース内蔵
- BXシリーズをより軽量・コンパクト化

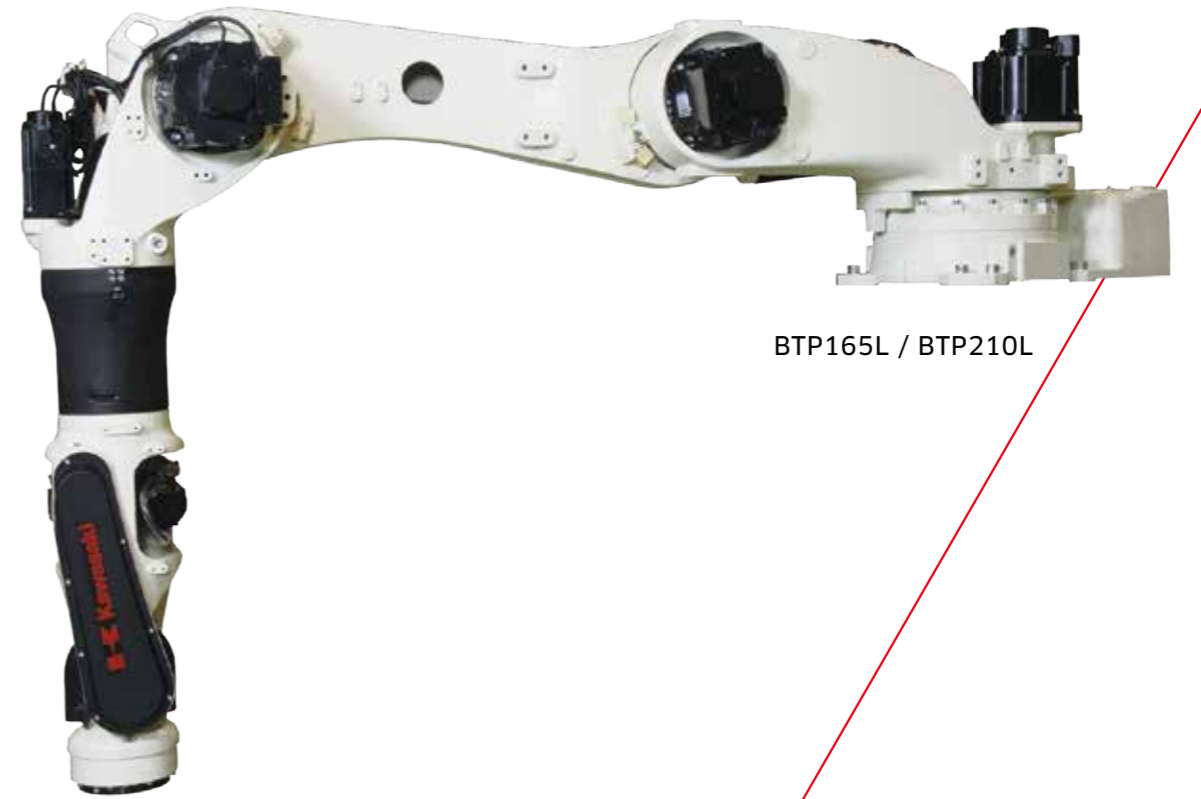
【適用用途】



組立 ハンドリング スポット溶接



BXP210L



BTP165L / BTP210L

| | BXPシリーズ | | | | BXPシリーズ | | BTPシリーズ | | |
|---------------|---------------------|------------|-----------|---------|---------------------|---------|------------|---------|--|
| | BXP110S | BXP110L | BXP135X | BXP165N | BXP165L | BXP210L | BTP165L | BTP210L | |
| 自由度(軸) | 6 | | | | 6 | | | | |
| 最大可搬質量(kg) | 110 | | 135 | 165 | 165 | 210 | 165 | 210 | |
| 最大リーチ(mm) | 1,634 | 2,597 | 2,991 | 2,325 | 2,597 | | 3,151 | | |
| 位置繰り返し精度*(mm) | ±0.06 | | | | ±0.06 | | ±0.08 | | |
| 動作範囲 (°) | 腕旋回 (JT1) | ±160 | | ±160 | | ±160 | | ±160 | |
| | 腕前後 (JT2) | +120 - -65 | +76 - -60 | | +76 - -60 | | +80 - -130 | | |
| | 腕上下 (JT3) | +90 - -81 | +90 - -75 | | +90 - -75 | | +90 - -75 | | |
| | 手首回転 (JT4) | ±210 | | ±210 | | ±210 | | ±210 | |
| | 手首曲げ (JT5) | ±125 | | ±125 | | ±125 | | ±125 | |
| | 手首捻り (JT6) | ±210 | | ±210 | | ±210 | | ±210 | |
| 最大速度 (°/s) | 腕旋回 (JT1) | 140 | | 140 | | 125 | | 115 | |
| | 腕前後 (JT2) | 130 | 105 | 130 | 115 | 105 | 115 | 90 | |
| | 腕上下 (JT3) | 170 | 135 | 140 | 130 | 115 | 130 | 115 | |
| | 手首回転 (JT4) | 220 | | 220 | 190 | 140 | 190 | 140 | |
| | 手首曲げ (JT5) | 185 | 200 | 200 | 180 | 135 | 180 | 135 | |
| | 手首捻り (JT6) | 300 | 300 | 300 | 290 | 240 | 290 | 240 | |
| 本体質量(kg) | 700 | 870 | 880 | 855 | 870 | | 1,030 | | |
| 設置方式 | 床置き | | | | 床置き | | 棚置き | | |
| 保護等級 | 手首：IP67相当 基軸：IP54相当 | | | | 手首：IP67相当 基軸：IP54相当 | | | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F02/7.5kVA | | | | F02/7.5kVA | | | | |

*1: ISO9283に準拠しています。

BX シリーズ

大型汎用ロボット ～ 300kg 可搬

■ ケーブルホース内蔵

【適用用途】



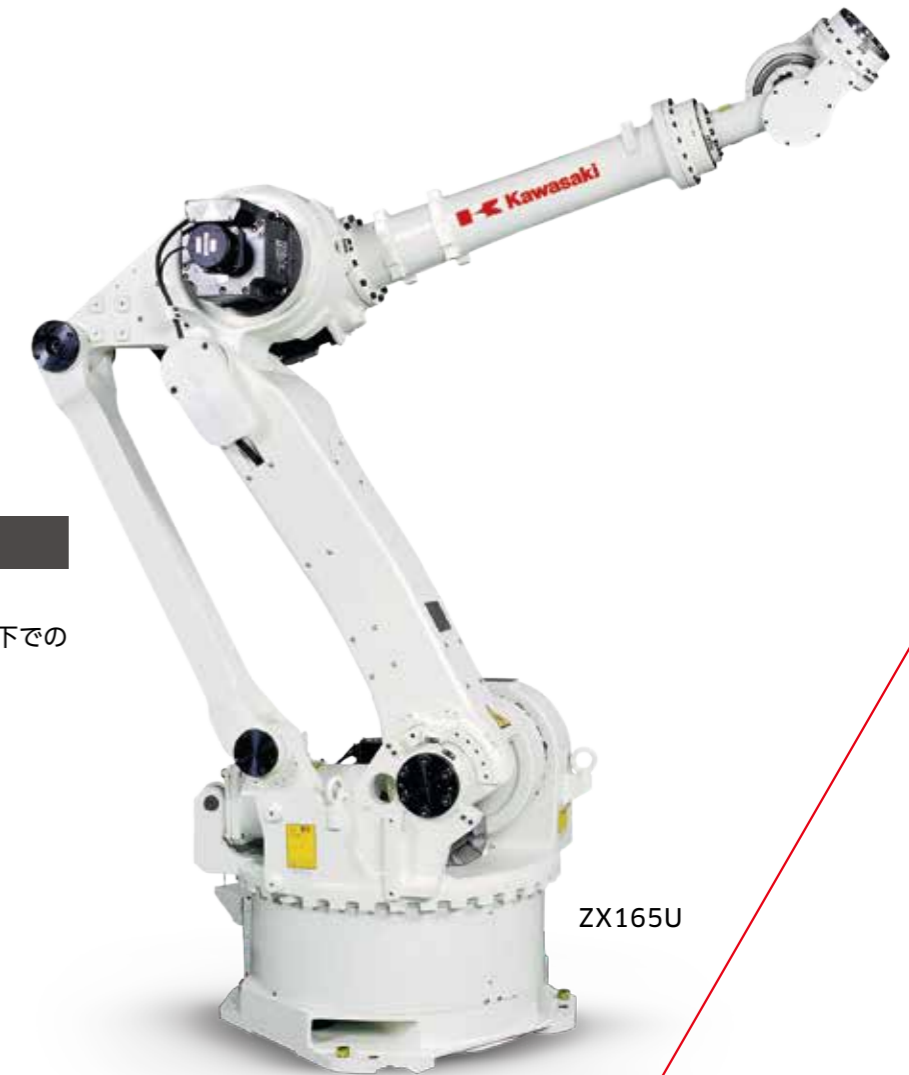
BX100N

ZX シリーズ

大型汎用ロボット ～ 300kg 可搬

- 様々な業界、適用での幅広い実績
- 手首部にモーターがなく、より厳しい環境下でのハンドリングに対応
- 360°をカバーする広い旋回範囲

【適用用途】



ZX165U

| | | BXシリーズ | | | |
|---------------|------------|---------------------|------------|-----------|------------|
| | | BX100N | BX200X | BX250L | BX300L |
| 自由度(軸) | | 6 | | | |
| 最大可搬質量(kg) | | 100 | 200 | 250 | 300 |
| 最大リーチ(mm) | | 2,200 | 3,412 | 2,812 | |
| 位置繰り返し精度*(mm) | | ±0.06 | | ±0.07 | |
| 動作範囲 (°) | 腕旋回 (JT1) | ±160 | | ±180 | |
| | 腕前後 (JT2) | +120 - -65 | | +76 - -60 | |
| | 腕上下 (JT3) | +90 - -77 | +90 - -110 | | +90 - -120 |
| | 手首回転 (JT4) | | | ±210 | |
| | 手首曲げ (JT5) | | | ±125 | |
| | 手首捻り (JT6) | | | ±210 | |
| 最大速度 (°/s) | 腕旋回 (JT1) | 135 | | 125 | |
| | 腕前後 (JT2) | 110 | 102 | 120 | 102 |
| | 腕上下 (JT3) | 140 | 85 | 100 | 85 |
| | 手首回転 (JT4) | 200 | 105 | 140 | 105 |
| | 手首曲げ (JT5) | 200 | 120 | 140 | 110 |
| | 手首捻り (JT6) | 300 | | 200 | 180 |
| 本体質量(kg) | | 740 | 1,450 | 1,460 | |
| 設置方式 | | 床置き | | | |
| 保護等級 | | 手首：IP67相当 基軸：IP54相当 | | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | | F02/7.5kVA | | | |

*1: ISO9283に準拠しています。

| | | ZXシリーズ | | | | |
|---------------|------------|-------------|--------|--------|--------|--------|
| | | ZX130S | ZX130L | ZX165U | ZX200S | ZX300S |
| 自由度(軸) | | 6 | | | | |
| 最大可搬質量(kg) | | 130 | | 165 | 200 | 300 |
| 最大リーチ(mm) | | 2,651 | 2,951 | 2,651 | | 2,501 |
| 位置繰り返し精度*(mm) | | ±0.3 | | | | |
| 動作範囲 (°) | 腕旋回 (JT1) | ±180 | | | | |
| | 腕前後 (JT2) | +75 - -60 | | | | |
| | 腕上下 (JT3) | +250 - -120 | | | | |
| | 手首回転 (JT4) | ±360 | | | | |
| | 手首曲げ (JT5) | ±130 | | | | |
| | 手首捻り (JT6) | ±360 | | | | |
| 最大速度 (°/s) | 腕旋回 (JT1) | 130 | 110 | | 105 | 100 |
| | 腕前後 (JT2) | 130 | 110 | | | |
| | 腕上下 (JT3) | 130 | 110 | 115 | 105 | 85 |
| | 手首回転 (JT4) | 180 | 140 | | | 120 |
| | 手首曲げ (JT5) | 180 | 135 | 155 | 120 | 90 |
| | 手首捻り (JT6) | 280 | 230 | 260 | 200 | 150 |
| 本体質量(kg) | | 1,350 | 1,400 | 1,350 | 1,400 | |
| 設置方式 | | 床置き | | | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | | E02/7.5kVA | | | | |

*1: ISO9283に準拠しています。

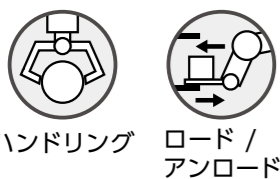
MXPシリーズ

MGシリーズ

超大型汎用ロボット ~ 1,500kg 可搬

- 最大1,500kgの可搬質量で大型鋳造品などの搬送に対応
- 高い繰り返し位置精度によるダイナミックかつ繊細な動作
- カウンターウェイトのないスリムなボディで広い動作範囲と高剛性を実現 (MG15HL)

【適用用途】



duAro

シリーズ

共存ロボット

- 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】



| | MXPシリーズ | | | MGシリーズ |
|---------------|------------|-------------|-----------|--------------|
| | MXP360L | MXP410X | MXP710L | MG15HL |
| 自由度(軸) | 6 | | | 6 |
| 最大可搬質量(kg) | 360 | 410 | 710 | 1,500 |
| 最大リーチ(mm) | 3,234 | 3,763 | 2,930 | 4,005 |
| 位置繰り返し精度*(mm) | ±0.08 | ±0.12 | ±0.08 | ±0.1 |
| 動作範囲 (°) | 腕旋回 (JT1) | ±160 (±185) | | ±150 |
| | 腕前後 (JT2) | +90 - -75 | | +90 - -40 |
| | 腕上下 (JT3) | +50 - -120 | | +30 - -110*2 |
| | 手首回転 (JT4) | ±360 | | ±360 |
| | 手首曲げ (JT5) | ±125 | ±122 | |
| | 手首捻り (JT6) | ±360 | | ±360 |
| 最大速度 (°/s) | 腕旋回 (JT1) | 100 | 82 | 65*3 |
| | 腕前後 (JT2) | 86 | 70 | 33.5*3 |
| | 腕上下 (JT3) | 86 | 70 | 37.5*3 |
| | 手首回転 (JT4) | 105 | 110 | 90 |
| | 手首曲げ (JT5) | 105 | 110 | 90 |
| | 手首捻り (JT6) | 165 | 160 | |
| 本体質量(kg) | 1,550 | 2,800 | 2,750 | 6,550 |
| 設置方式 | 床置き | | | 床置き |
| 対応コントローラ/電源容量 | F02/7.5kVA | | F04/12kVA | E58/15kVA |

*1: ISO9283に準拠しています。
 *2: 負荷質量、負荷トルクによって最大動作範囲が異なります。
 *3: 表中の値は最大値であり、負荷や動作範囲などの条件により変化します。

| | duAroシリーズ | | | | |
|---------------|-----------------|---------------|------------------|------------------|------------------|
| | duAro1 | | duAro2 | | |
| 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) | | 各アーム3 (両アームでは6) | | |
| 最大リーチ(mm) | 760 | | 785 | | |
| 位置繰り返し精度(mm) | ±0.05 | | | | |
| 動作範囲 | 腕旋回(°) | アーム1(下アーム) | アーム2(上アーム) | アーム1(下アーム) | アーム2(上アーム) |
| | | ±170(JT1) | -140 - +500(JT1) | ±170(JT1) | -140 - +500(JT1) |
| | 腕上下*(mm) | ±140(JT2) | | -130 - +140(JT2) | -140 - +130(JT2) |
| | | 0 - +150(JT3) | | 0 - +550(JT3) | |
| 手首回転*(°) | ±360(JT4) | | | | |
| 本体質量(kg) | 約210 | | 約220 | | |
| 設置方式 | 床置き | | | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F61/2.0kVA | | | | |

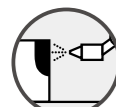
*1: お客様にてコンバージョンされた場合は仕様異なります。

Kシリーズ

防爆塗装ロボット

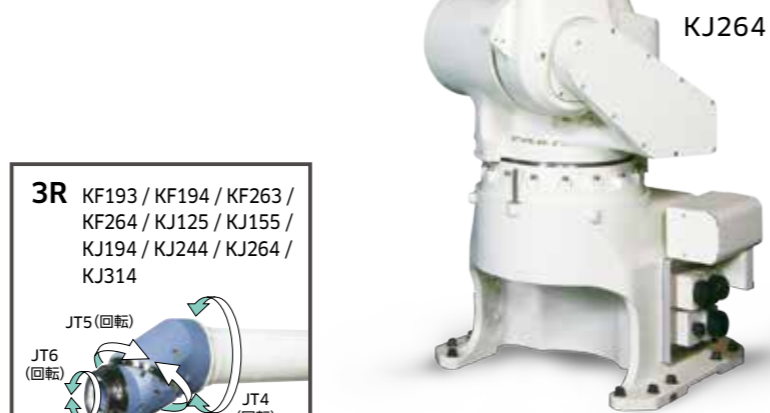
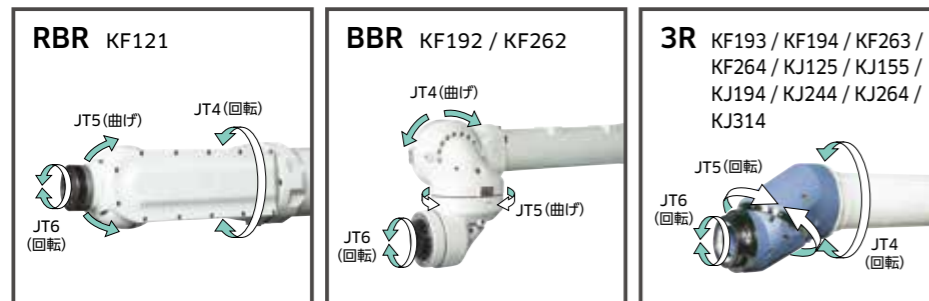
- 小型部品から自動車ボディまで幅広い塗装対象物に対応する多彩なラインアップ
- ホース内蔵アームにより塗装物のホコリ・ゴミ不良を防止(3R仕様のみ)
- 共通化された塗装パッケージシステムで導入期間を短縮(オプション)

【適用用途】



塗装

【手首バリエーション】



KJ264

BUシリーズ

シーリングロボット

- ケーブルホース内蔵
- 左右対称なアーム設計で、ミラー動作時の干渉を軽減
- 7軸構造とロングリーチで塗布可能範囲が大幅に拡大(BU015X)

【適用用途】



シーリング



BU015X

| | Kシリーズ | | | | | | | | Kシリーズ | | | | | | |
|----------------|---------------|---------------|---------|------------|-------|--------------------|-------|------------|-------|----------------------|--------------|--------------|-------|------|-----|
| | KF121 | KF192 | KF193 | KF194 | KF262 | KF263 | KF264 | KJ125 | KJ155 | KJ194(床/棚/壁) | KJ244(床/棚/壁) | KJ264(床/棚/壁) | KJ314 | | |
| 自由度(軸) | 6 | | | | | | | | 6 | | | | 7 | | |
| 最大可搬質量(kg) | 5 | 手首部:12 上腕部:20 | | | | 手首部:8 上腕部:5 | | | | 手首部:15 上腕部:25 | | | | | |
| 最大リーチ(mm) | 1,240 | 1,973 | 1,978 | 2,665 | 2,668 | 1,299 | 1,545 | 1,940 | 2,490 | 2,640 | 3,100 | | | | |
| 位置繰り返し精度*1(mm) | ±0.2 | ±0.5 | | | | ±0.15 | | | | ±0.5 | | | | | |
| 動作範囲(°) | 腕旋回 (JT1) | ±160/±60(壁掛) | | ±150 | | ±150(床置き)/±60(壁掛け) | | ±160 | | ±120/±120/+30 - -120 | | | | ±120 | |
| | 腕前後 (JT2) | ±90 | | +110 - -60 | | | | +130 - -80 | | +130 - -80 | | | | | |
| | 腕上下 (JT3) | ±150 | | +90 - -80 | | | | +90 - -75 | | +90 - -65 | | | | | |
| | 手首回転 (JT4) | ±270 | ±360 | ±720 | ±360 | ±720 | | ±720 | | ±720 | | | | | |
| | 手首曲げ (JT5) | ±145 | ±360 | ±720 | ±360 | ±720 | | ±720 | | ±720 | | | | | |
| | 手首捻り (JT6) | ±360 | ±360 | ±410 | ±360 | ±410 | | ±410 | | ±410 | | | | | |
| | 旋回 (JT7) | | | - | | | | | | - | | | | ±90 | |
| 塗装速度(m/s) | - | | 1.2 | | | | 1.5 | | 1.5 | | | | | | |
| 本体質量(kg) | 140 | 690 | 720 | 750 | 720 | 740 | 770 | 190 | 195 | 530/520/520 | 540/530/530 | | 720 | | |
| 設置方式 | 床置き、壁掛け、天吊り*2 | | 床置き、壁掛け | | | | | | | | 床置き、棚置き、壁掛け | | | | 壁掛け |
| 電源容量*3(kVA) | 1.5 | | 5 | | | | 3 | | 5 | | | | | | |
| 対応コントローラ | 北米 | E37 | | - | | E35 | | E35 | | | | | | | |
| | 欧州 | E47 | | E45 | | E45 | | | | | | | | | |
| | 日本・アジア | E27 | | E25 | | E25 | | | | | | | | | |

*1: ISO9283に準拠しています。
 *2: アメリカ・カナダ向けは床置き、壁掛けのみ。
 *3: 負荷質量や動作パターンにより異なります。

| | BUシリーズ | | |
|----------------|-------------|-------------|-------------|
| | BU015N | BU015X | |
| 自由度(軸) | 6 | 7 | |
| 最大可搬質量(kg) | 15 | | |
| 最大リーチ(mm) | 1,550 | 2,887.5 | |
| 位置繰り返し精度*1(mm) | ±0.04 | ±0.06 | |
| 動作範囲(°) | 腕旋回 (JT1) | ±180 | |
| | 腕前後 (JT2) | +140 - -105 | |
| | 腕上下 (JT3) | +155 - -120 | +30 - -170 |
| | 手首回転 (JT4) | ±210 | |
| | 手首曲げ1 (JT7) | - | +110 - -130 |
| | 手首曲げ2 (JT5) | ±120 | |
| | 手首捻り (JT6) | ±360 | |
| 最大速度(°/s) | 腕旋回 (JT1) | 250 | 200 |
| | 腕前後 (JT2) | 250 | 200 |
| | 腕上下 (JT3) | 215 | 200 |
| | 手首回転 (JT4) | 280 | 290 |
| | 手首曲げ1 (JT7) | - | 170 |
| | 手首曲げ2 (JT5) | 280 | |
| | 手首捻り (JT6) | 360 | |
| 本体質量(kg) | 160 | 590 | |
| 設置方式 | 床置き | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | E51/5.6kVA | E52/10kVA | |

*1: ISO9283に準拠しています。

BAシリーズ

アーク溶接ロボット

- 溶接ケーブル内蔵
- 溶接機とロボットをケーブル1本で接続

【適用用途】



アーク溶接



BA013L



RA010N

RAシリーズ

アーク溶接ロボット

- 幅広い部品サイズに対応可能なラインアップ
- 溶接機とロボットをケーブル1本で接続

【適用用途】



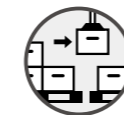
アーク溶接

CPシリーズ RDシリーズ

パレタイズロボット

- 幅広い重量の搬送物に対応可能なラインアップ
- 往復移動の高速化で効率的なパレタイジングシステムを実現
- 安全で省スペースなロボットシステムを実現する、ロボット動作の監視安全機能

【適用用途】



パレタイズ



CP700L

RD080N

| | BAシリーズ | | | | RAシリーズ | | | | | |
|----------------|-----------------------|------------|------------|------------|-------------|-----------------------|--------|-------------|--------|--|
| | BA006N | BA006L | BA013N | BA013L | RA005L | RA006L | RA010N | RA010L | RA020N | |
| 自由度(軸) | 6 | | | | 6 | | | | | |
| 最大可搬質量(kg) | 6 | | 13 | | 5 | 6 | 10 | | 20 | |
| 最大リーチ(mm) | 1,445 | 2,036 | 1,492 | 2,093 | 903 | 1,650 | 1,450 | 1,925 | 1,725 | |
| 位置繰り返し精度*1(mm) | ±0.06 | ±0.08 | ±0.04 | ±0.06 | ±0.03 | | | ±0.05 | ±0.04 | |
| 動作範囲(°) | 腕旋回 (JT1) | ±165 | | | ±180 | | | | | |
| | 腕前後 (JT2) | +150 - -90 | | +150 - -95 | +135 - -80 | +145 - -105 | | +155 - -105 | | |
| | 腕上下 (JT3) | +90 - -175 | | +90 - -185 | +118 - -172 | +150 - -163 | | | | |
| | 手首回転 (JT4) | ±180 | | ±200 | ±360 | ±270 | | | | |
| | 手首曲げ (JT5) | ±135 | | | | ±145 | | | | |
| | 手首捻り (JT6) | ±360 | | | | ±360 | | | | |
| 最大速度(°/s) | 腕旋回 (JT1) | 240 | 210 | 265 | 215 | 300 | 250 | | 190 | |
| | 腕前後 (JT2) | 240 | 210 | 250 | 215 | 300 | 250 | | 205 | |
| | 腕上下 (JT3) | 220 | | 265 | 270 | 300 | 215 | | 210 | |
| | 手首回転 (JT4) | 430 | 470 | | 440 | 460 | 365 | | 400 | |
| | 手首曲げ (JT5) | 430 | 475 | | 475 | 460 | 380 | | 360 | |
| | 手首捻り (JT6) | 650 | | 730 | 730 | 740 | 700 | | 610 | |
| 本体質量(kg) | 150 | 160 | 265 | 280 | 37 | 150 | | 230 | | |
| 設置方式 | 床置き、天吊り | | | | 床置き、天吊り | | | | | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F60/2.0kVA、F01/5.6kVA | | F01/5.6kVA | F02/7.5kVA | F60/2.0kVA | F60/2.0kVA、F01/5.6kVA | | F01/5.6kVA | | |

*1: ISO9283に準拠しています。

| | CPシリーズ | | | | RDシリーズ |
|----------------|------------|------------|--------|--------|-------------|
| | CP180L | CP300L | CP500L | CP700L | RD080N |
| 自由度(軸) | 4 | | | | 5 |
| 最大可搬質量(kg) | 180 | 300 | 500 | 700 | 80 |
| 最大リーチ(mm) | 3,255 | | | | 2,100 |
| 位置繰り返し精度*1(mm) | ±0.5 | | | | ±0.07 |
| 動作範囲(°) | 腕旋回 (JT1) | ±160 | | | ±180 |
| | 腕前後 (JT2) | +95 - -46 | | | +140 - -105 |
| | 腕上下 (JT3) | +15 - -110 | | | +40 - -205 |
| | 手首回転 (JT4) | ±360 | | | ±360 |
| | 手首補正 (JT5) | - | | | ±10*2 |
| 最大速度(°/s) | 腕旋回 (JT1) | 130 | 100 | 85 | 75 |
| | 腕前後 (JT2) | 125 | 90 | 80 | 65 |
| | 腕上下 (JT3) | 125 | 90 | 80 | 65 |
| | 手首回転 (JT4) | 330 | 220 | 180 | 170 |
| 本体質量(kg) | 1,600 | | 1,650 | | 540 |
| 設置方式 | 床置き | | | | 床置き |
| 対応コントローラ/電源容量 | F03/12kVA | | | | F03/12kVA |

*1: ISO9283に準拠しています。

*2: JT5の動作角度は、鉛直下向きに対して±10°です。



MC シリーズ

医薬ロボット

- ケーブルホース内蔵
- パキューム配管無しでISO クラス5 (Fedクラス100)のクリーン度を実現
- 特殊シール材の採用により、VHP滅菌処理に対応 (MC004V)

【適用用途】



医薬

YF シリーズ

ピッキングロボット

- コンパクトな2kg、広範な動作範囲の3kg、2つの可搬タイプで幅広い業界のピッキング作業に対応
- 酸性やアルカリ性洗剤を用いた洗浄への対応や、食品機械用グリス・オイルを採用した仕様を幅広くラインアップ

【適用用途】



組立 ハンドリング

NTJ シリーズ

ウェハ搬送ロボット

- 独自の駆動構造により、高精度かつなめらかな動きを実現

【適用用途】



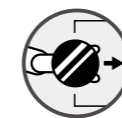
ウェハ搬送

TTJ シリーズ

ウェハ搬送ロボット

- テレスコピック機構を採用し、低位置へのパスラインと高位置への搬送を両立

【適用用途】



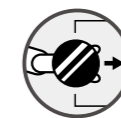
ウェハ搬送

NTH シリーズ

ウェハ搬送ロボット

- 回転中心をずらしたロングアームにより、走行装置無しで4FOUP装置に対応

【適用用途】



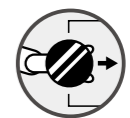
ウェハ搬送

NX シリーズ

ウェハ搬送ロボット

- コンパクトなアーム設計により、省スペースでの設置が可能

【適用用途】



ウェハ搬送

| | MCシリーズ | |
|---------------|-----------------------|------------|
| | MC004N/MC004V | |
| 自由度(軸) | 6 | |
| 最大可搬質量(kg) | 4 | |
| 最大リーチ(mm) | 505.8 | |
| 位置繰り返し精度*(mm) | ±0.028 | |
| 動作範囲(°) | 腕旋回 (JT1) | ±180 |
| | 腕前後 (JT2) | +135 - -95 |
| | 腕上下 (JT3) | +60 - -155 |
| | 手首回転 (JT4) | ±270 |
| | 手首曲げ (JT5) | ±120 |
| | 手首捻り (JT6) | ±270 |
| | 最大速度(°/s) | 腕旋回 (JT1) |
| 腕前後 (JT2) | | 180 |
| 腕上下 (JT3) | | 225 |
| 手首回転 (JT4) | | 700 |
| 手首曲げ (JT5) | | 500 |
| 手首捻り (JT6) | | 350 |
| 本体質量(kg) | 25 | |
| 設置方式 | 床置き、天吊り | |
| 保護等級 | 手首:IP67相当 基軸:IP65相当*2 | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F60/2.0kVA | |

*1: ISO9283に準拠しています。
*2: 内蔵配管・配線を使用する場合は、フランジ部分を密閉する必要があります。
*3: 特殊シール材の採用により、VHP滅菌処理に対応。

| | YFシリーズ | |
|----------------|---------------------------|--------------------------|
| | YF002N | YF003N |
| 自由度(軸) | 4 | |
| 最大可搬質量(kg) | 2 | 3 |
| 位置繰り返し精度*(mm) | ±0.04 | ±0.1 |
| 動作範囲(mm) | φ600 × H200 | φ1,300 × H500 |
| サイクルタイム*(負荷質量) | 0.3s(0.5kg) 0.36s(2kg) | 0.27s(1kg) 0.45s(3kg) |
| 本体質量(kg) | 60 | 140 |
| 設置方式 | 天吊り | |
| 保護等級 | IP65相当 | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F01/5.6kVA | |

*1: ISO9283に準拠しています。
*2: 動作パターン(上昇25~水平305~下降25mmの往復運動)の場合。

| | NTJシリーズ | | | TTJシリーズ | | NTHシリーズ | NXシリーズ | |
|---------------|----------------------|-------|-------|----------------------|-------|----------------------|------------------|-------|
| | NTJ10 | NTJ20 | NTJ11 | TTJ10 | TTJ20 | NTH20 | NX420 | NX411 |
| 自由度(軸) | 4 | | | 5 | | 5 | 5 | |
| 最大リーチ(mm) | 1,067.2 (ハンド長350mm時) | | | 1,067.2 (ハンド長350mm時) | | 1,226.6 (ハンド長350mm時) | 736 (ハンド長320mm時) | |
| 位置繰り返し精度*(mm) | ±0.05 | | | ±0.05 | | ±0.05 | ±0.05 | |
| 動作範囲 | θ1軸 (回転・JT2) (°) | | | ±170 | | ±170 | +313 - -323 | |
| | Z軸 (上下・JT3) (mm) | | | 470 | | 470 | 330 | |
| | θ2軸 (回転・JT4) (°) | | | ±170 | | ±170 | +180 - -150 | |
| | F軸 (回転・JT5) (°) | | | - | | - | - | |
| | H1軸 (回転・JT6) (°) | | | ±190 | | ±190 | ±190 | |
| | H2軸 (回転・JT7) (°) | | | - | | ±190 | ±190 | |
| | 設置方式 | | | 床置き | | 床置き | 床置き | |
| 対応コントローラ/電源容量 | F60/0.5kVA | | | F60/0.5kVA | | F60/0.5kVA | F60/0.5kVA | |

*1: ISO9283に準拠しています。

川崎重工のコントローラは、2015年比で20%~30%のエネルギーセービングを実現。省エネルギー化に貢献いたします。



Fコントローラ

- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ
- 大幅な小型化と軽量化により、本体質量8.3kgを実現
一人で簡単に持ち運ぶことが可能

| | 寸法(mm) | 質量(kg) | 保護等級 |
|-----|----------------|--------|--------|
| F60 | W300×D320×H130 | 8.3 | IP20相当 |



F60

- ユニバーサルEコントローラをさらに小型化し、性能や拡張性を大きく進化した最新コントローラ
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ(一次電源電圧・安全規格が異なる地域においてはオプションのトランスユニットが必要)

| | 寸法(mm) | 質量(kg) | 保護等級 |
|-----|----------------|--------|--------|
| F01 | W420×D530×H278 | 20 | IP54相当 |
| F02 | W420×D530×H278 | 25 | IP54相当 |
| F03 | W420×D530×H278 | 30 | IP54相当 |
| F04 | W420×D530×H278 | 25 | IP54相当 |



F01/02/03/04

Eコントローラ

- 世界中で共有して使用可能なユニバーサルコントローラ
- 従来コントローラをより小さく、より高性能に

| | 寸法(mm) | 質量(kg) | 保護等級 |
|-----|----------------|--------|--------|
| E01 | W550×D580×H278 | 40 | IP54相当 |
| E02 | W550×D580×H278 | 40 | IP54相当 |
| E03 | W550×D580×H278 | 45 | IP54相当 |
| E04 | W550×D580×H278 | 40 | IP54相当 |



E01/02/03/04

防爆 Eコントローラ

- 小さい接地面積により、高密度配置が可能
- 追加アンプを搭載することにより、ワーク搬送装置やギャポンプ等、さらに3軸までの外部軸に対応可能

| | 寸法(mm) | 質量(kg) |
|-----------------|------------------|--------|
| E25 (日本・アジア) | W500×D550×H1,400 | 120 |
| E35 (米州) | W500×D550×H1,400 | 170 |
| E45 (欧州) | W500×D550×H1,400 | 170 |



E25

標準

AS 言語

ロボットプログラミング言語

川崎重工独自のAS言語は、モニタ指令、プログラム命令、関数が使用できる多機能なロボット言語です。高度な動作制御やシーケンス制御が容易にプログラムできるAS言語を全てのロボットに標準搭載しています。

オプション



オフライン・プログラミング・ツール

設備機器や作業対象物の3Dモデルを活用し、現場の作業を停止することなく、PC上でロボットのプログラミングや動作シミュレーションを行うことができます。事前にオフラインで検証を行うことにより、ロボットシステムの導入で懸念されるリスクを軽減します。



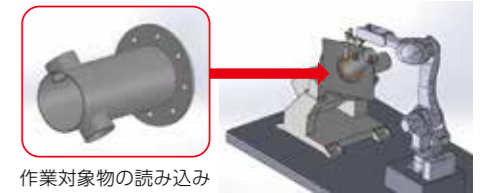
複数ロボットの動作を同時に検証が可能

オプション



ロボット自動教示ソフトウェア

作業対象物の3DCADデータから、ロボット動作プログラムを自動生成することで、ロボット導入にかかるプログラミングコストを削減します。ロボットの操作・プログラミングのスキルがなくても、多品種少量生産に対応することができます。



作業対象物の読み込み

動作プログラムの自動生成・動作検証

オプション



2次元ビジョンシステム

基板の穴位置のような定形物や食品具材といった不定形物を識別することができます。位置決め用の複雑な機構を使わずに、対象物の位置を正確に把握し作業することができます。



固定カメラやハンドカメラによる対象物の把持位置補正



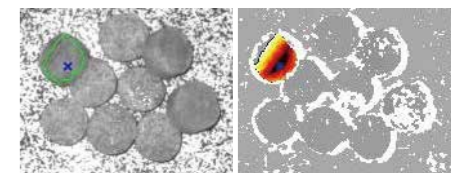
コンベアと同期し、移動する対象物の現在位置を検出

オプション



3次元ビジョンシステム

不定形物がばら積みされた状態でも、作業対象物を識別することができます。段ボール箱などの積付け・積み下ろし工程では、作業対象物の情報を事前登録することなく対象物を自動で識別することができます。



ばら積みされた対象物の識別が可能

オプション



ロボット動作監視安全機能

ロボットの可動範囲を制限し、速度・力・衝突を監視することで、作業者の安全を確保します。事前に可動範囲を制限することで、より省スペースで安全なロボットシステムの導入に貢献します。ISO10218-1,13849-1(PLd/カテゴリ3)、およびIEC61508(SIL2)の認証を取得しています。



人が作業を行う領域に合わせて可動範囲を制限

オプション



最先端技術を駆使したフルサービスパッケージ

ロボット設備をトータルサポートし、ライフサイクルコストの最適化とお客様の生産稼働に安全・安心をお届けします。常時状態監視により、傾向管理データを定量化し、故障予知・予知保全を行います。“K-COMMIT カワサキロボット安心ライフサイクルサポート”はダウンタイムゼロを目指し、常に進化していきます。

