



川崎 SCARA机器人 规格书

KLS1000-20N

2025年05月07日

川崎机器人（天津）有限公司

1、 SCARA 规格参数

本体规格				
1. 机器人型号	KLS1000-20N			
2. 手臂形式	水平多关节型			
3. 动作自由度	4 轴			
4. 轴性能参数	动作轴	运动范围	最高速度	
	JT1（回转）	$\pm 140^{\circ}$	9500mm/s	
	JT2（回转）	$\pm 145^{\circ}$		
	JT3（上下）	410mm	1704mm/s	
	JT4（回转）	$\pm 360^{\circ}$	1500 $^{\circ}$ /s	
5. 臂长	JT1-JT2	JT3	总臂长	
	550mm	450mm	1000mm	
6. 重复定位精度	JT1+JT2	JT3	JT4	
	$\pm 0.025\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^{\circ}$	
7. 负载	10kg(最大 20kg)			
8. 标准 CT 时间	0.48s			
9. JT3下压力	250N			
10. JT4惯量	额定		最大	
	0.05Kg. m ²		0.45Kg. m ²	
11. 电机类型	200V AC 无刷伺服电机			
12. 驱动电机功率	JT1	JT2	JT3	JT4
	1000w	750w	400w	400w
13. 轴刹车	JT1	JT2	JT3	JT4
	无	无	有（电机刹车）	有（电机刹车）
14. 编码器类型	23 位绝对值编码器			
15. 丝杆花键	中空一体式			
16. 减速方式	JT1	JT2	JT3	JT4
	RV	谐波	同步轮+丝杆	同步轮+行星
17. 内置功能	I/O 接口		15 pin D-sub 接口	
	气管		Ø6mm × 2 : 0.59 Mpa（6 kgf/cm ² ） Ø4mm × 1: 0.59 Mpa（6 kgf/cm ² ）	
	按键		刹车释放键*2	

3、SCARA运动范围图（示意图）

