Kawasaki Robotics

标 准 规 格 书

BXP21L-A

创建A 2023年08月04日
修订B 2025年08月29日

川崎重工业株式会社
机器人事业部

规格书编号： 90151-0350DCB

本规格书的刊载内容如出于完善的目的进行修订或更改，恕不另行通知。

机器人规格

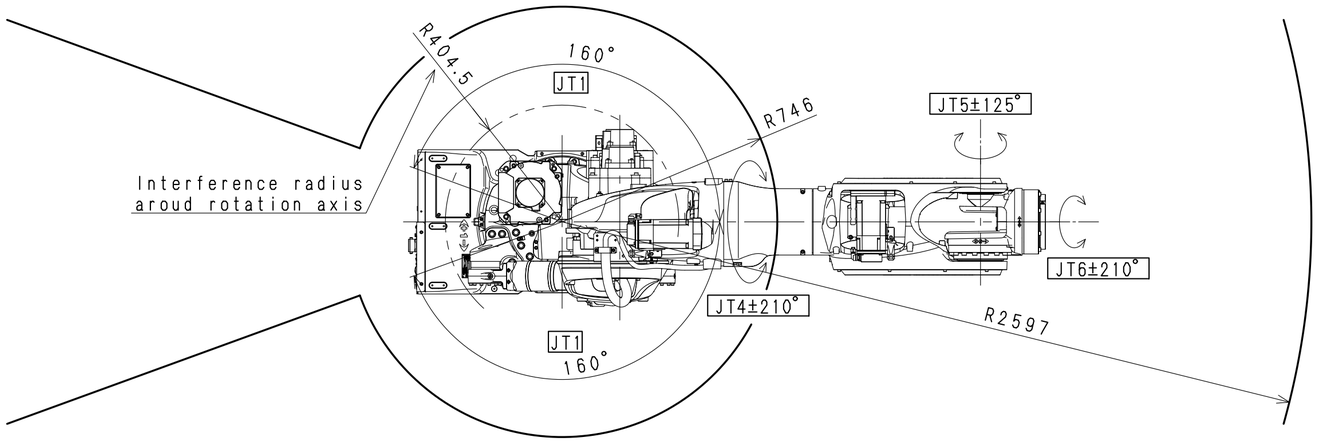
1. 机械型号	BXP21L-A	
2. 手臂形式	垂直多关节型	
3. 自由度	6轴（可选 7轴）	
4. 最大可搬运质量	210kg	
5. 最大覆盖范围	2,597mm	
6. 位置重复精度	±0.06mm（手腕法兰面） 符合ISO9283	
7. 构成轴规格	动作轴	动作范围 / 最大速度
	手臂旋转 （JT1）	±160° / 140°/s
	手臂前后 （JT2）	+76°至−60° / 105°/s
	手臂上下 （JT3）	+90°至−75° / 115°/s
	手腕旋转 （JT4）	±210° / 140°/s
	手腕弯曲 （JT5）	±125° / 135°/s
	手腕扭转 （JT6）	±210° / 240°/s
8. 手腕轴允许负载		

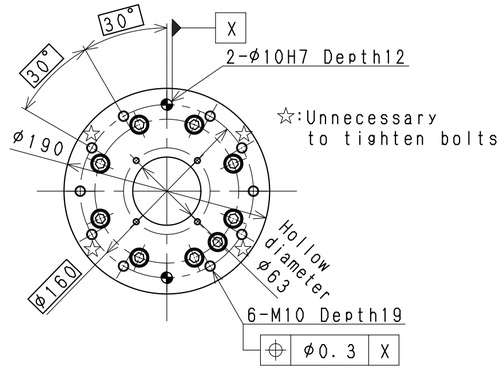
	最大负载扭矩	负载惯性矩*
JT4	1,380N·m	205kg·m^2
JT5	1,380N·m	205kg·m^2
JT6	600N·m	160kg·m^2

注* 此表中的值表示将允许的最大扭矩施加到手腕各轴时允许的负载惯性矩。
有关其他详细信息，请另行咨询本公司。

9. 质量	870kg（不包括选购件）	
10. 安装方法	落地式	
11. 安装环境	环境温度： 0至45°C	
	相对湿度： 35至85%（无结露）	
12. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/1	
13. 防护等级	手腕部：IP67相当 基轴部：IP54相当	
14. 内置功能	-	
15. 选购件		
安装方法	-	
防护等级	JT6密封保护法兰	
选购的线束	C0型	
	D0型	
	E0型（NPN）、E0型（PNP）	
	H0型（NPN）、H0型（PNP）	
气动设备	双/单电磁阀 （总计3个电路以内）	
气动电路	-	
机械挡块	可变挡块：JT1/JT2/JT3	
适配器板	工具-手腕法兰之间（工具侧抽头PCD：125/160、92/125、125）	
安装基座	-	
搬运夹具	叉槽	
底板	-	
伺服ON指示灯	符合UL	

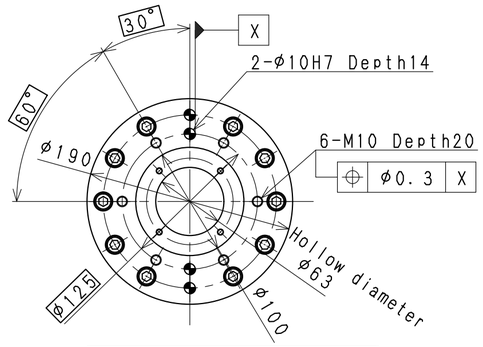
有关维护零件和备件，请另行咨询。





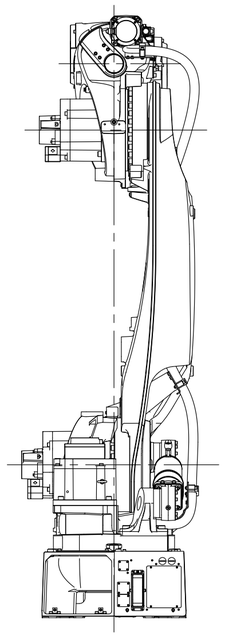
STANDARD FLANGE

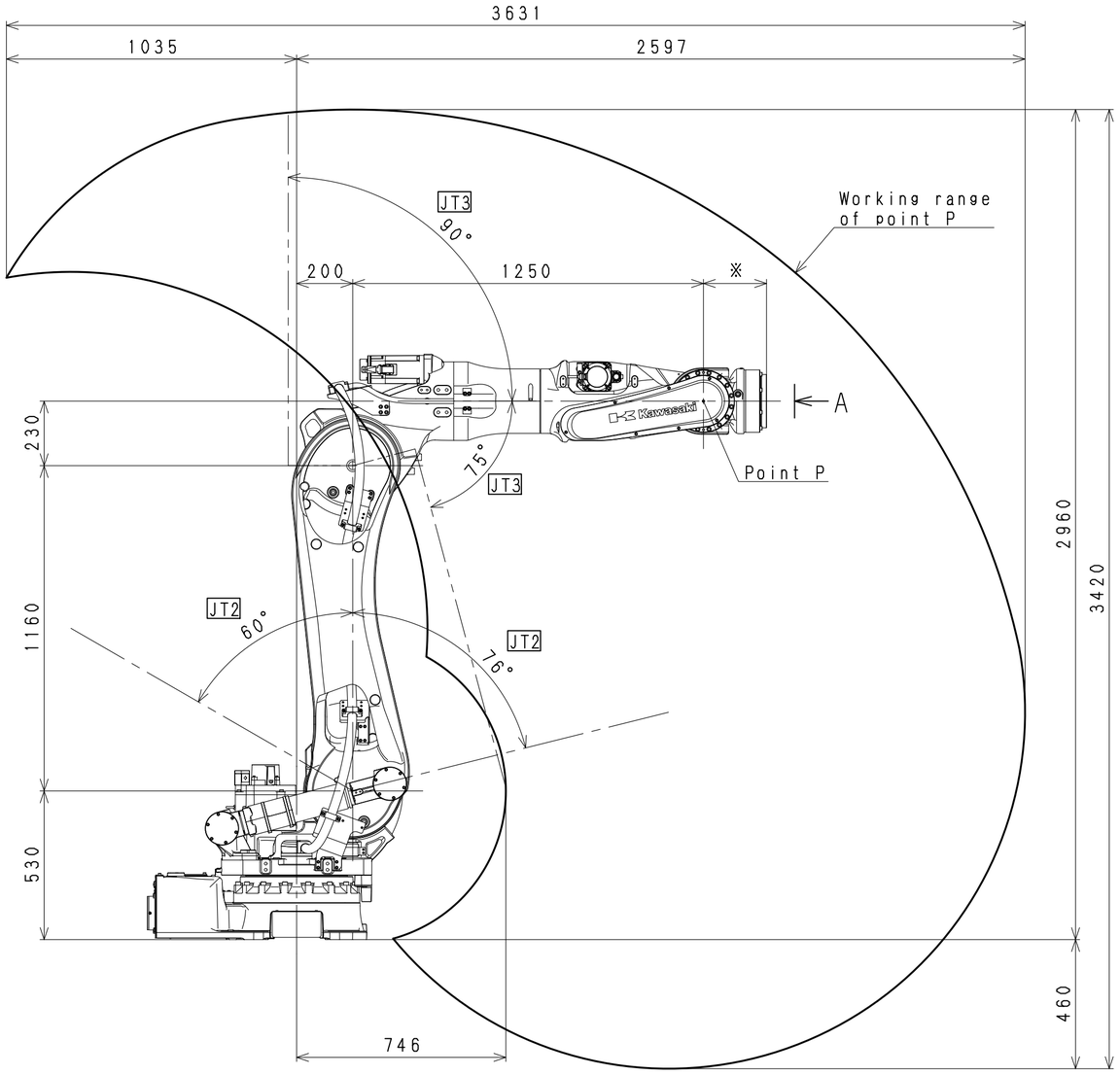
※ Dimension:225



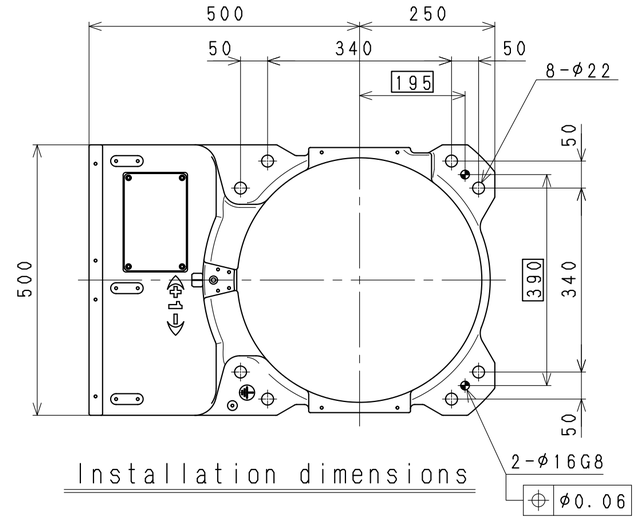
OPTION FLANGE

※ Dimension:245

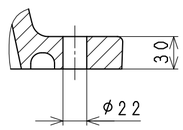




View A



Installation dimensions



BXP11L/16L/21L
WORKING RANGE