

川崎重工业株式会社

机器人事业部

东京总部

〒 105-8315 东京都港区海岸 1 丁目 14-5
Tel: 03-3435-2501 Fax: 03-3437-9880

明石工厂

〒 673-8666 兵库县明石市川崎町 1-1
Tel: 078-921-2946 Fax: 078-923-6548

西神戸工厂

〒 651-2239 兵库县神戸市西区栞谷町松本 234
Tel: 078-915-8247 Fax: 078-915-8239
http: //robotics.kawasaki.com

川崎机器人（天津）有限公司

天津总公司

天津市经济技术开发区信环西路 19 号泰达服务外包产业园 6 号楼 1/2F
邮编: 300457
电话: 400-833-0800 传真: 022-59831889
网址: https: //kawasakirobotics.cn/

上海分公司

上海市长宁区虹桥路 1438 号古北国际财富中心二期 3102B 单元
邮编: 200051 电话: 021-60193181

广州分公司

广州市番禺区市莲路石碁村段 80 号同芯壹号智造城 8 栋 15 楼 1501 室
邮编: 511400
电话: 020-34818537 传真: 020-34818539

昆山技术中心

江苏省苏州市昆山市周市镇横新泾路 7 号
邮编: 215337 电话: 0512-57936265



微信公众号



抖音官方号

Kawasaki Robot

产品系列

Simple and friendly
Kawasaki Robot



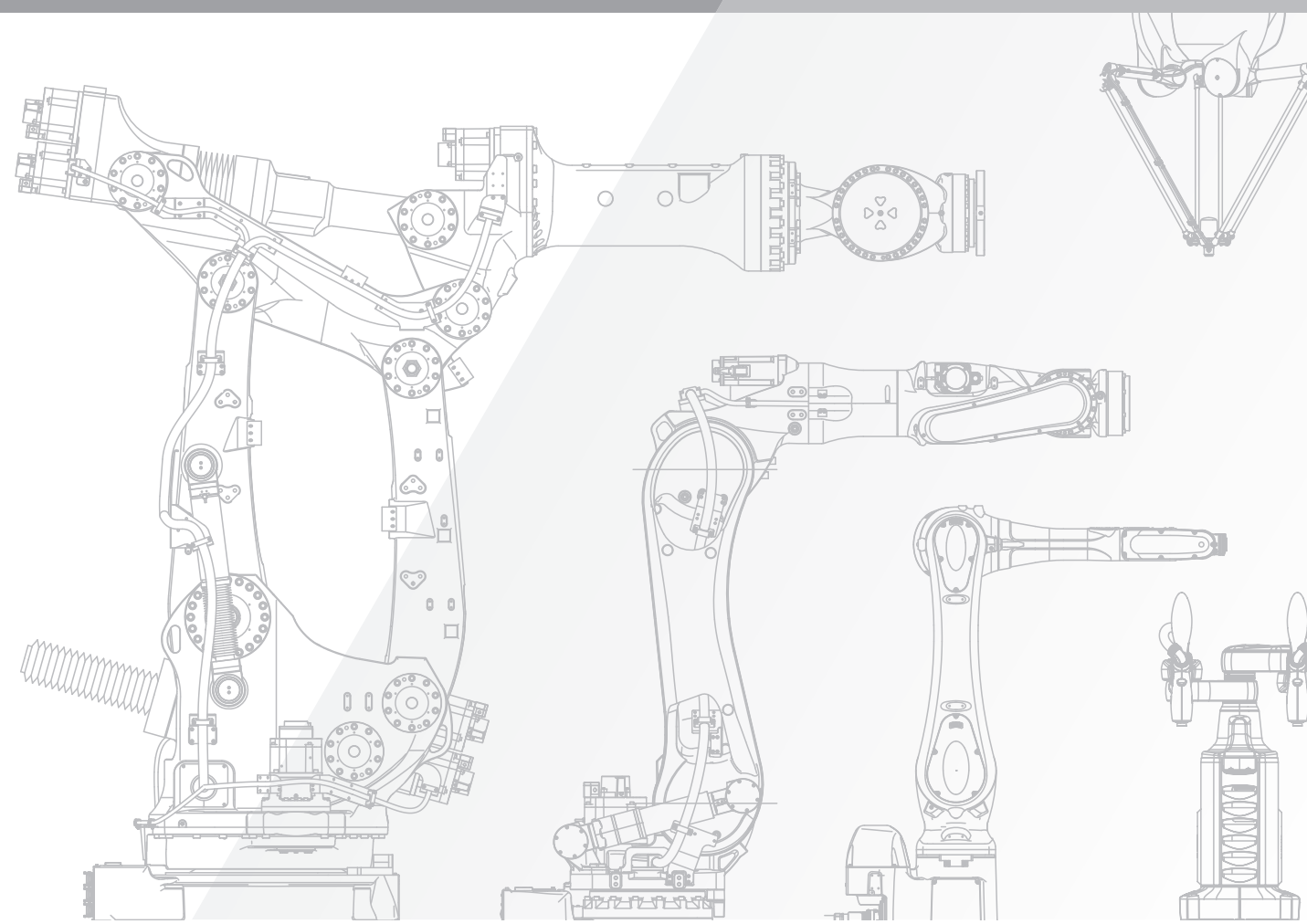
安全注意事项

- 使用 Kawasaki Robot 时,请务必熟读操作手册和其他相关资料,正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人,如果用户希望将机器人进行特殊应用,而这样特殊应用对人体或设备可能会有危害时,请和我们联系,我们尽力帮助您。
- 请注意,在本产品介绍中的很多照片中,并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置,在实际应用中必须配备。



明石工厂和西神戸工厂已取得ISO认证。

※本产品目录介绍的内容中,为了改良,可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同,请另行咨询。
※本产品目录介绍的产品中,包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品(或技术)。
在出口这些产品时,可能需要提供该法规定的出口许可证等,请予以注意。





Simple and friendly

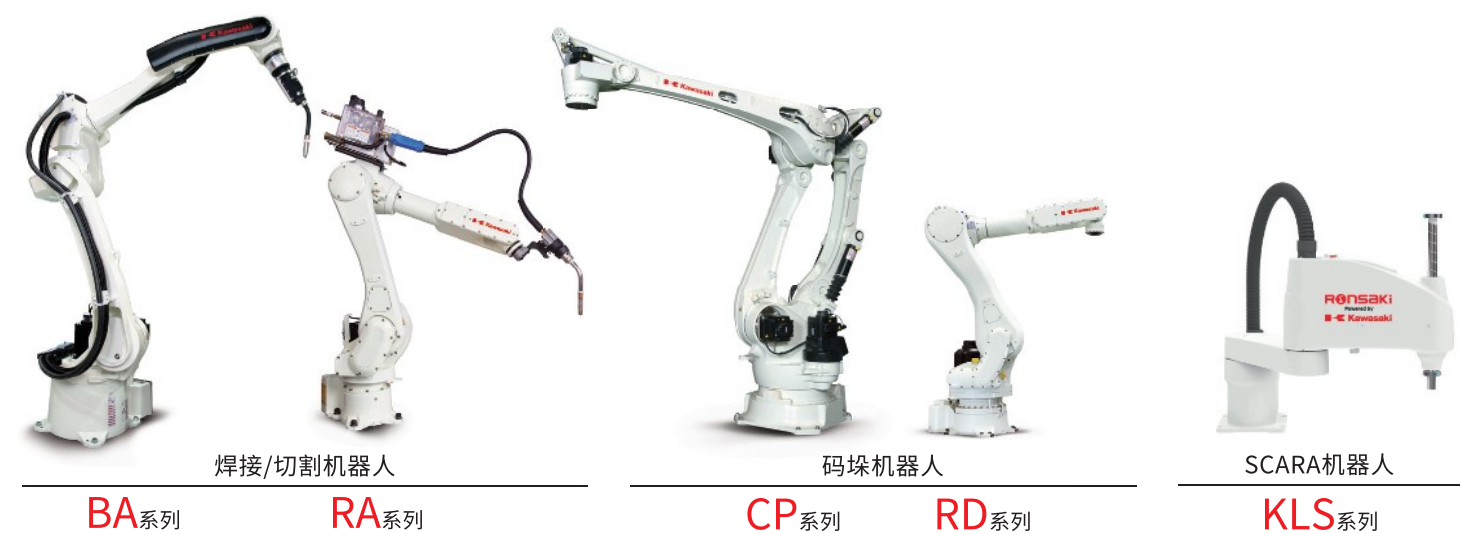
让机器人贴近生活，让机器人易于操作

着眼于人机协作的现代社会，
我们希望能把川崎的机器人提供给所有用户及群体。

为了成为贴近用户需求的综合机器人厂商，
川崎重工一直在挑战。

CONTENTS

中小型通用机器人~80kg负载	【RS系列】	3	码垛机器人	【CP/RD系列】	15
大型通用机器人~300kg负载	【BX/BT系列】	5	协作机器人	【duAro系列】	16
	【BXP/BTP系列】	7	SCARA机器人	【KLS系列】	17
	【ZX系列】	9	医药机器人	【MC系列】	18
超大型通用机器人~1,500kg负载	【M系列】	10	高速分拣机器人	【YF系列】	18
防爆喷涂/搬运机器人	【K系列】	11	晶圆搬运机器人	【NTJ/TTJ/NTH/NX系列】	19
涂胶/搬运机器人	【BU系列】	12	伺服定位器	【L系列】	20
焊接/切割机器人	【BA/RA系列】	13	控制柜/示教器		21
			软件		22



RS系列

中小型通用机器人 ~80kg 负载

- 产品阵容可对应广泛作业
- 卓越的动作速度

【应用用途】



装配



涂胶



上下料



搬运



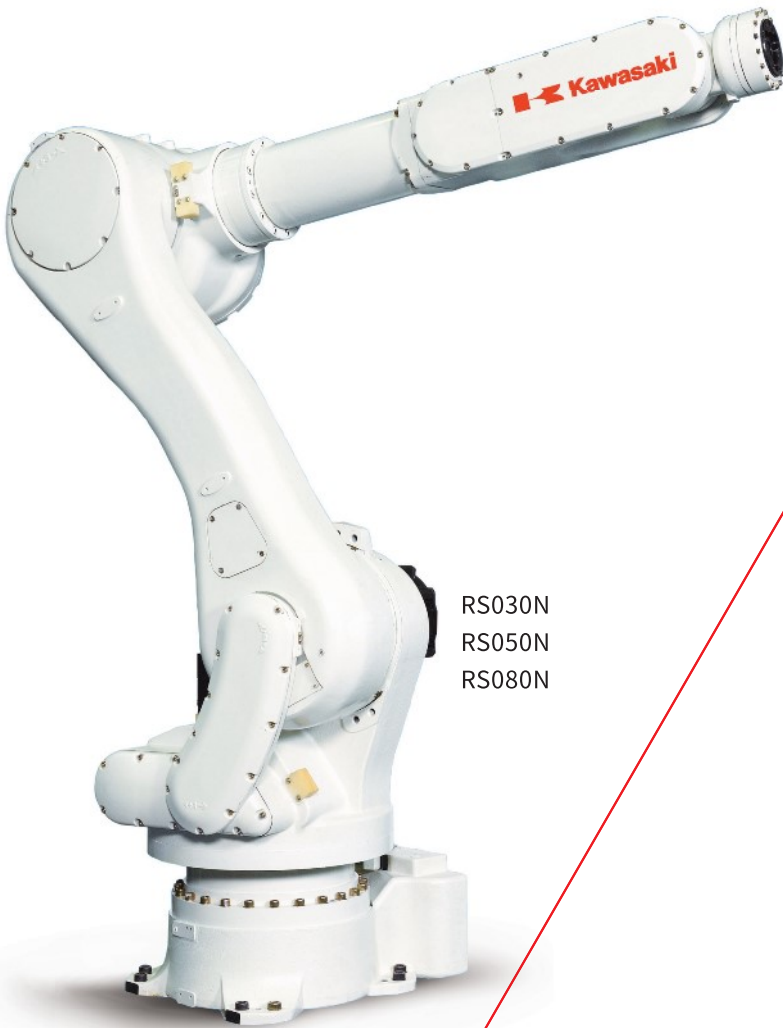
抛光/去毛刺



RS007N



RS013N



RS030N
RS050N
RS080N

		RS系列							RS系列								
		RS003N	RS005N	RS005L	RS006L	RS007N	RS007L	RS010N		RS010L	RS013N	RS015X	RS020N	RS025N	RS030N	RS050N	RS080N
动作自由度(轴)		6								6							
最大负载能力(kg)		3	5		6	7		10		10	13	15	20	25	30	50	80
最大臂展(mm)		620	705	903	1,650	730	930	1,450		1,925	1,460	3,150	1,725	1,885	2,100		
重复定位精度 [※] (mm)		±0.02		±0.03		±0.02	±0.03			±0.05	±0.03	±0.06	±0.04		±0.06		
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160	±180						±180								
	手臂前后 (JT2)	+150 - -60	+135 - -80		+145 - -105	±135		+145 - -105	+155 - -105	+138 - -105	+140 - -105	+155 - -105	+131 - -100	+140 - -105			
	手臂上下 (JT3)	+120 - -150	+118 - -172		+150 - -163	±155	±157	+150 - -163	+150 - -163	+135 - -159	+135 - -155	+150 - -163	+145 - -161	+135 - -155			
	手腕旋转 (JT4)	±360			±270	±200		±270	±270	±200	±360	±270		±360			
	手腕弯曲 (JT5)	±135	±145			±125		±145	±145	±125	±145						
	手腕扭转 (JT6)	±360								±360							
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	360		300	250	470	370	250	190	265	180	190	215	180			
	手臂前后 (JT2)	250	360	300	250	380	310	250	205	250	180	205	215	180			
	手臂上下 (JT3)	225	410	300	215	520	410	215	210	265	200	210	270	185	160		
	手腕旋转 (JT4)	540	460		365	550		365	400	475	410	400	420	260	185		
	手腕弯曲 (JT5)	225	460		380	550		380	360	475	360		420	260	165		
	手腕扭转 (JT6)	540	740		700	1,000		700	610	730	610		780	360	280		
本体重量(kg)		20	34	37	150	35	36	150	230	170	545	230	270	555			
安装方式		地面式、吊顶式								地面式、吊顶式				地面式、吊顶式 ^{※2}		地面式、吊顶式	
防护等级		等同于IP54	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65								手腕:等同于IP67 基轴:等同于IP65	等同于IP67	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65		等同于IP67	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
洁净度		等同于Class6 ※并非保证值								等同于Class6 ※并非保证值							
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA			F60/2.0kVA、F01&E01/5.6kVA		F60/2.0kVA			E01/5.6kVA	F60/2.0kVA	E02/7.5kVA	E01/5.6kVA	F02/7.5kVA	E02/7.5kVA		

*1:符合ISO9283。
*2:如需吊顶式样, 请提前与我司销售人员联络确认。

BX/BT 系列

大型通用机器人~300kg负载

■ 电缆软管内置

【应用用途】



装配



搬运



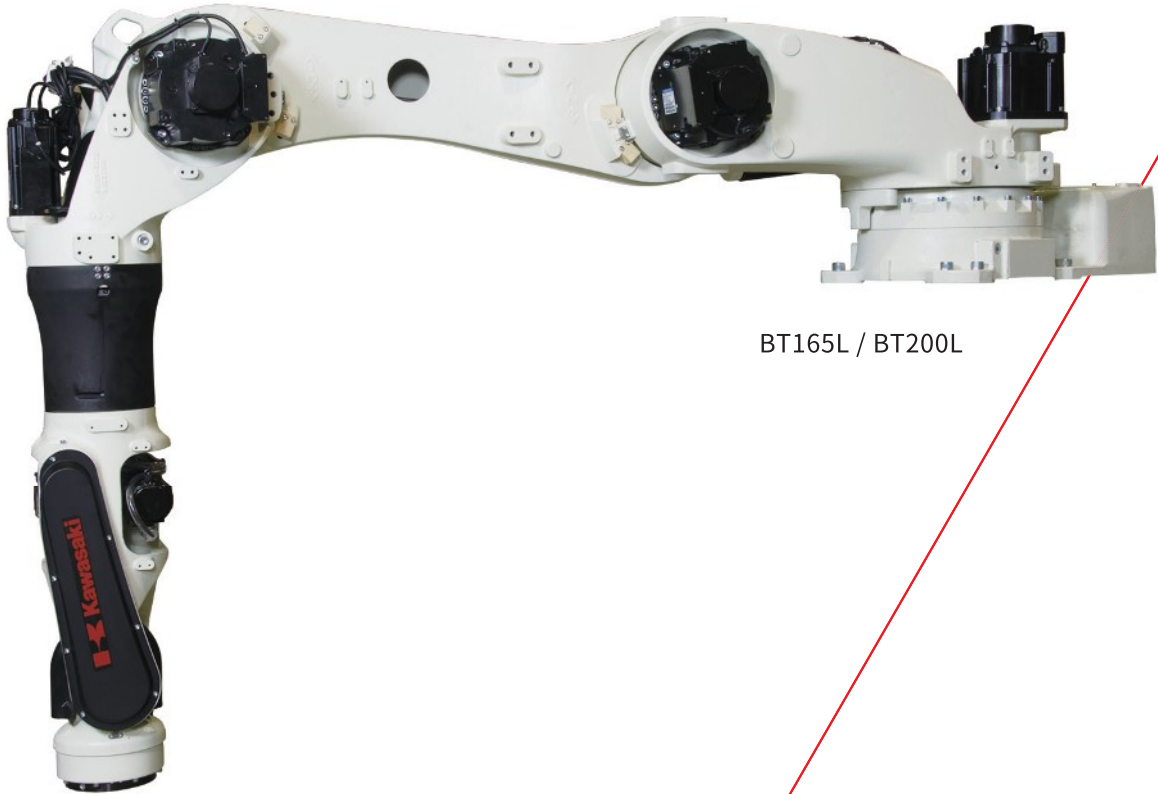
焊接（点焊）



抓取



BX100N



BT165L / BT200L

		BX/BT系列						BX/BT系列						
		BX100S	BX100N	BX165N	BX100L	BX165L	BX200L		BX130X	BX200X	BX250L	BX300L	BT165L	BT200L
动作自由度(轴)		6							6					
最大负载能力(kg)		100		165	100	165	200		130	200	250	300	165	200
最大臂展(mm)		1,634	2,200	2,325	2,597				2,991	3,412	2,812		3,151	
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.06							±0.06	±0.07			±0.08	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160							±160	±180			±160	
	手臂前后 (JT2)	+120 - -65		+76 - -60					+76 - -60			+80 - -130		
	手臂上下 (JT3)	+90 - -81	+90 - -77	+90 - -75					+90 - -75	+90 - -110	+90 - -120		+90 - -75	
	手腕旋转 (JT4)	±210							±210					
	手腕弯曲 (JT5)	±125							±125					
	手腕扭转 (JT6)	±210							±210					
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	135		105	105	120	105		105	125		120	105	
	手臂前后 (JT2)	125	110	130		110	90		90	102	120	102	110	85
	手臂上下 (JT3)	155	140	130			100		130	85	100	85	130	100
	手腕旋转 (JT4)	200		120	200	170	120		200	105	140	105	170	120
	手腕弯曲 (JT5)	160	200	160		170	120		160	120	140	110	170	120
	手腕扭转 (JT6)	300				280	200		300	200		180	280	200
本体重量(kg)		720	740	875	890				920	1,450	1,460		1,100	
安装方式		地面式							地面式					
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54							手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54					
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA							E02/7.5kVA	F02/7.5kVA	E02/7.5kVA			

*1: 符合ISO9283。

BX P/ BTP 系列

大型通用机器人~300kg负载

- 电缆软管内置
- 比BX系列更轻、更紧凑

【应用用途】



装配



搬运



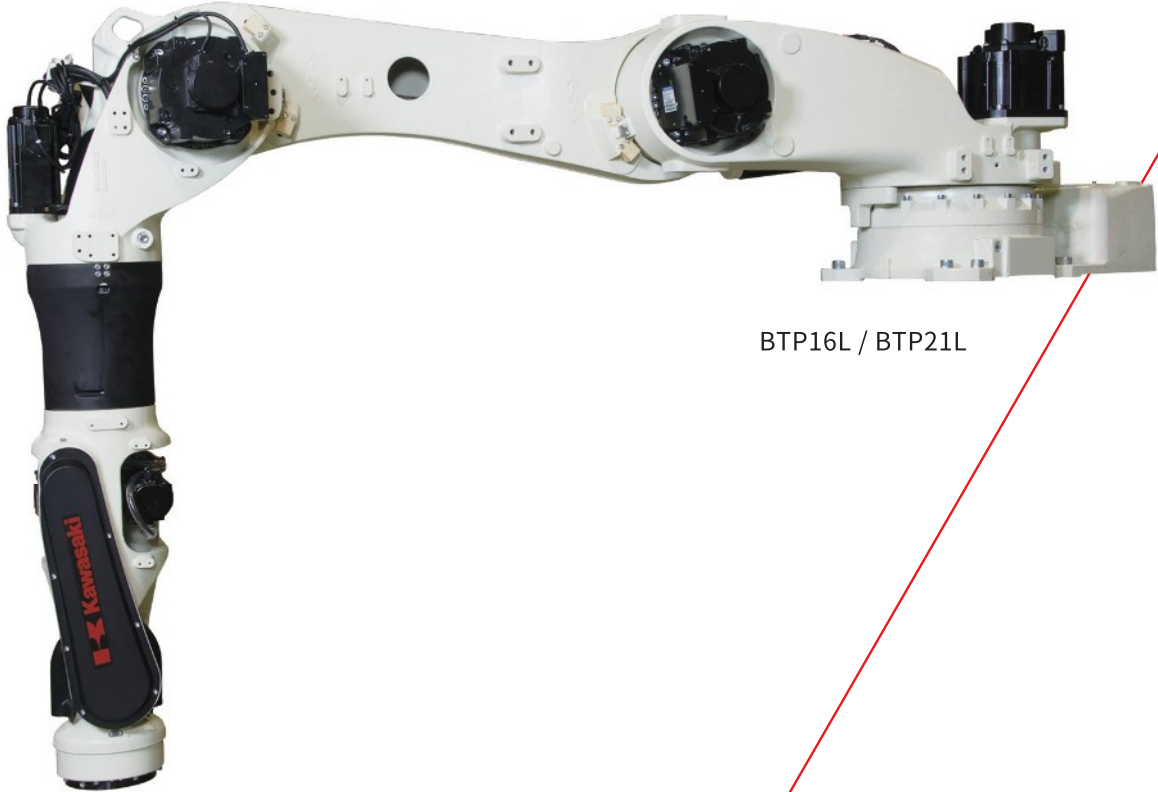
焊接（点焊）



抓取



BXP21L



BTP16L / BTP21L

		BXP系列				BXP系列		BTP系列		
		BXP11S	BXP11L	BXP13X	BXP16N		BXP16L	BXP21L	BTP16L	BTP21L
动作自由度(轴)		6					6			
最大负载能力(kg)		110		135	165		165	210	165	210
最大臂展(mm)		1,634	2,597	2,991	2,325		2,597		3,151	
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.06					±0.06		±0.08	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160					±160			
	手臂前后 (JT2)	+120 - -65		+76 - -60			+76 - -60		+80 - -130	
	手臂上下 (JT3)	+90 - -81		+90 - -75			+90 - -75			
	手腕旋转 (JT4)	±210					±210			
	手腕弯曲 (JT5)	±125					±125			
	手腕扭转 (JT6)	±210					±210			
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	140					140		125	115
	手臂前后 (JT2)	130		105	130		115	105	115	90
	手臂上下 (JT3)	170	135	140	135		130	115	130	115
	手腕旋转 (JT4)	220	220	190	190		140	140	190	140
	手腕弯曲 (JT5)	185	200	200	180		180	135	180	135
	手腕扭转 (JT6)	300	300	300	300		290	240	290	240
本体重量(kg)		700	870	880	855		870		1,030	
安装方式		地面式					地面式		支架式	
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54					手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54			
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA					F02/7.5kVA			

*1:符合 ISO9283。

ZX 系列

大型通用机器人~300kg负载

- 在各种行业、应用有着广泛业绩
- 手腕部不设马达可在更严酷的环境下进行作业
- 可覆盖360°的宽广旋转范围

【应用用途】



装配



搬运



焊接（点焊）



ZX165U

M 系列

超大型通用机器人 ~1,500kg 负载

- 最大负载能力1,500kg,可搬运大型铸造品等重物
- 精准的重复定位精度可实现有力且精细的动作
- 无配重的紧凑机身能实现广泛的动作范围和高刚性 (MG15HL)

【应用用途】



搬运



上下料



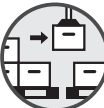
装配



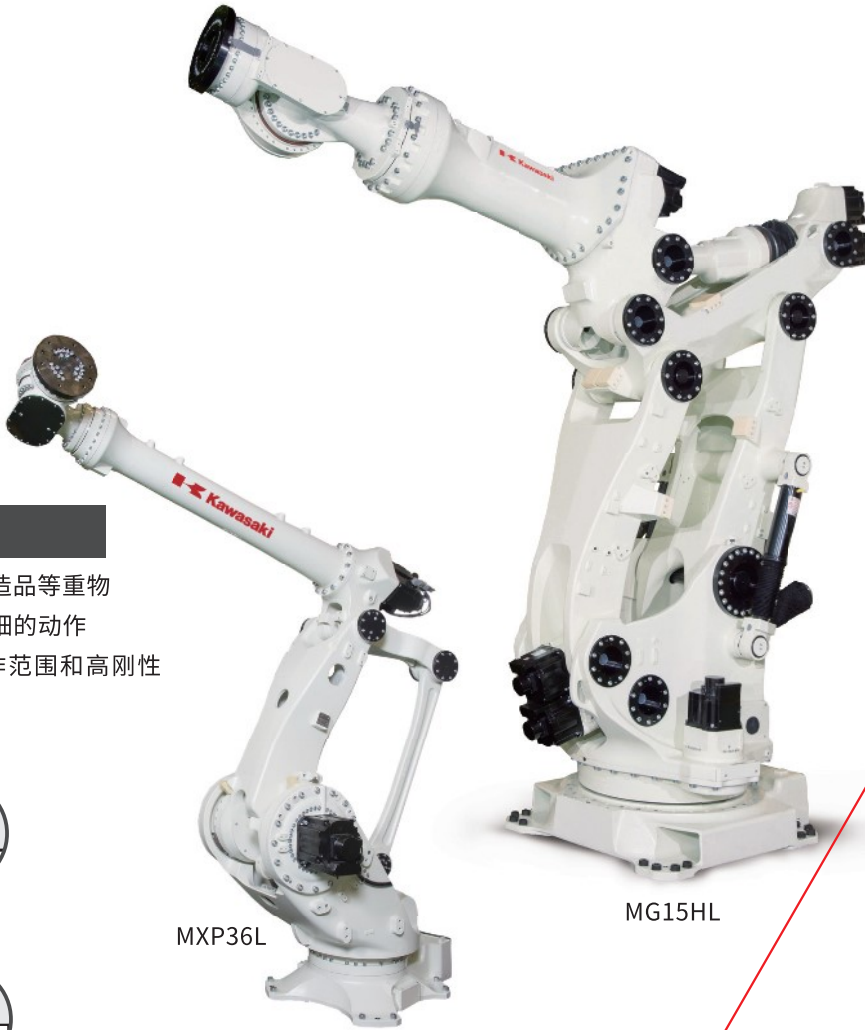
焊接



抓取



码垛



MXP36L

MG15HL

		ZX系列				
		ZX130S	ZX130L	ZX165U	ZX200S	ZX300S
动作自由度(轴)		6				
最大负载能力(kg)		130		165	200	300
最大臂展(mm)		2,651	2,951	2,651		2,501
重复定位精度*1(mm)		±0.3				
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180				
	手臂前后 (JT2)	+75 --60				
	手臂上下 (JT3)	+250 --120				
	手腕旋转 (JT4)	±360				
	手腕弯曲 (JT5)	±130				
	手腕扭转 (JT6)	±360				
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	130	110	105	100	
	手臂前后 (JT2)	130	110	85		
	手臂上下 (JT3)	130	110	115	105	85
	手腕旋转 (JT4)	180	140	120	90	
	手腕弯曲 (JT5)	180	135	155	120	90
	手腕扭转 (JT6)	280	230	260	200	150
本体重量(kg)		1,350	1,400	1,350	1,400	
安装方式		地面式				
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA				

*1: 符合ISO9283。

		M系列								
		MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N	MXP36L	MXP41X	MXP71L	MG15HL
动作自由度(轴)		6								
最大负载能力(kg)		350	420	500	700	400	360	410	710	1,500
最大臂展(mm)		3,018	2,778	2,540		3,503	3,234	3,763	2,930	4,005
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.1				±0.5	±0.08	±0.12	±0.08	±0.1
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180				±160(±185) ^{*2}		±160(±180) ^{*3}		±150
	手臂前后 (JT2)	+90 - -45				+15 - -135	+90 - -75	+90 - -64		+90 - -40
	手臂上下 (JT3)	+20 - -115	+20 - -125	+20 - -130		+106 - -30	+50 - -120	+40 - -120		+30 - -110 ^{*4}
	手腕旋转 (JT4)	±360								
	手腕弯曲 (JT5)	±110				±120	±125	±122		±120
	手腕扭转 (JT6)	±360								
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	80			65	80	100	82		65 ^{*5}
	手臂前后 (JT2)	70			50	70	86	70		33.5 ^{*5}
	手臂上下 (JT3)	70			45	70	86	70		37.5 ^{*5}
	手腕旋转 (JT4)	80			50	70	105	110	90	36 ^{*5}
	手腕弯曲 (JT5)	80			50	70	105	110	90	36 ^{*5}
	手腕扭转 (JT6)	120			95	130	165	160		80 ^{*5}
本体重量(kg)		2,800		2,750	2,860	2,600	1,550	2,800	2,750	6,550
安装方式		地面式				支架式	地面式			
对应控制柜/电源容量		E04/12kVA、F04/12kVA				E02/7.5kVA、F02/7.5kVA	F02/7.5kVA	F04/12kVA		E58/15kVA

*1:符合ISO9283。
*2:在JT1中使用+160°+185°或-160°-185°的动作范围时,需要选配限位器。此外,此时总动作范围最大限制为320度,其他详细情况请另行咨询本公司。
*3:在JT1中使用+160°+180°或-160°-180°的动作范围时,需要选配限位器。此外,此时总动作范围最大限制为320度,其他详细情况请另行咨询本公司。
*4:最大动作范围根据负载重量、负载扭矩而异。
*5:表中的数值为最大值,根据负载和动作范围等条件而异。

K系列

防爆喷涂 / 搬运机器人

- 强大的产品阵容可对应从小型零件到汽车车身等广泛的涂装对象物品
- 通过手臂软管内置防止涂装物品的灰尘和麻点不良(仅限3R规格)
- 通过通用化的涂装控制系统缩短导入时间(选配)

【应用用途】

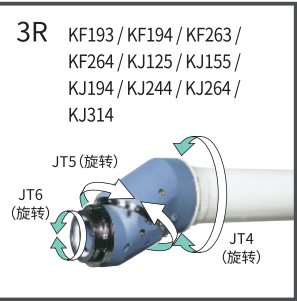
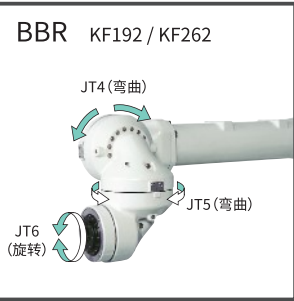
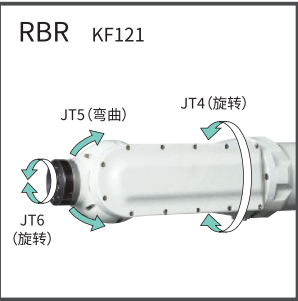


喷涂



搬运

【手腕种类】



KJ264

BU系列

涂胶 / 搬运机器人

- 电缆软管内置
- 左右对称式手臂设计有效减少镜像动作时产生的干涉
- 7轴构造和加长手臂可大幅扩展涂胶范围(BU015X)

【应用用途】



涂胶



搬运



BU015X

		K系列								K系列						
		KF121	KF192	KF193	KF194	KF262	KF263	KF264	KJ125	KJ155		KJ194 (地/架/挂)	KJ244 (地/架/挂)	KJ264 (地/架/挂)	KJ314	
动作自由度(轴)		6									6				7	
最大负载能力(kg)		5	手腕部:12 上臂部:20						手腕部:8 上臂部:5			手腕部:15 上臂部:25				
最大臂展(mm)		1,240	1,973		1,978	2,665		2,668	1,299	1,545		1,940	2,490	2,640	3,100	
重复定位精度*1 (mm)		±0.2	±0.5						±0.15			±0.5				
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160/±60 (支架)	±150				±150 (地面式) / ±60 (壁挂式)		±160			±120/±120/+30 - -120				±120
	手臂前后 (JT2)	±90	+110 - -60									+130 - -80				
	手臂上下 (JT3)	±150	+90 - -80						+90 - -75			+90 - -65				
	手腕旋转 (JT4)	±270	±360	±720		±360	±720					±720				
	手腕弯曲 (JT5)	±145	±360	±720		±360	±720					±720				
	手腕扭转 (JT6)	±360	±360	±410		±360	±410					±410				
	摆动 (JT7)	-											-			
涂装速度 (m/s)		-	1.2						1.5			1.5				
本体重量 (kg)		140	690	720	750	720	740	770	190	195		530/520/520	540/530/530		720	
安装方式		地面式、壁挂式*2														
电源容量*3 (kVA)		1.5	5						3			5				
对应 控制柜	北美	E37	-						E35			E35				
	欧州	E47	E45									E45				
	亚洲	E27	E25									E25				

*1: 符合ISO9283。
*2: 壁挂时JT1的动作范围为±60°。
*3: 根据负载重量或运动模式而异。

		BU系列	
		BU015N	BU015X
动作自由度(轴)		6	7
最大负载能力(kg)		15	
最大臂展(mm)		1,550	2,887.5
重复定位精度*1(mm)		±0.04	±0.06
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180	
	手臂前后 (JT2)	+140 - -105	
	手臂上下 (JT3)	+155 - -120	+30 - -170
	手腕旋转 (JT4)	±210	
	手腕弯曲1 (JT7)	-	+110 - -130
	手腕弯曲2 (JT5)	±120	
	手腕扭转 (JT6)	±360	
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250	200
	手臂前后 (JT2)	250	200
	手臂上下 (JT3)	215	200
	手腕旋转 (JT4)	280	290
	手腕弯曲1 (JT7)	-	170
	手腕弯曲2 (JT5)	280	
	手腕扭转 (JT6)	360	
本体重量(kg)		160	590
安装方式		地面式	
对应控制柜/电源容量		E51/5.6kVA	E52/10kVA

*1: 符合ISO9283。

BA系列

焊接机器人

- 焊接电缆内置
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人

【应用用途】



焊接



BA013L

RA系列

焊接 / 切割机器人

- 拥有可对应各种零件尺寸的产品阵容
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人

【应用用途】



焊接



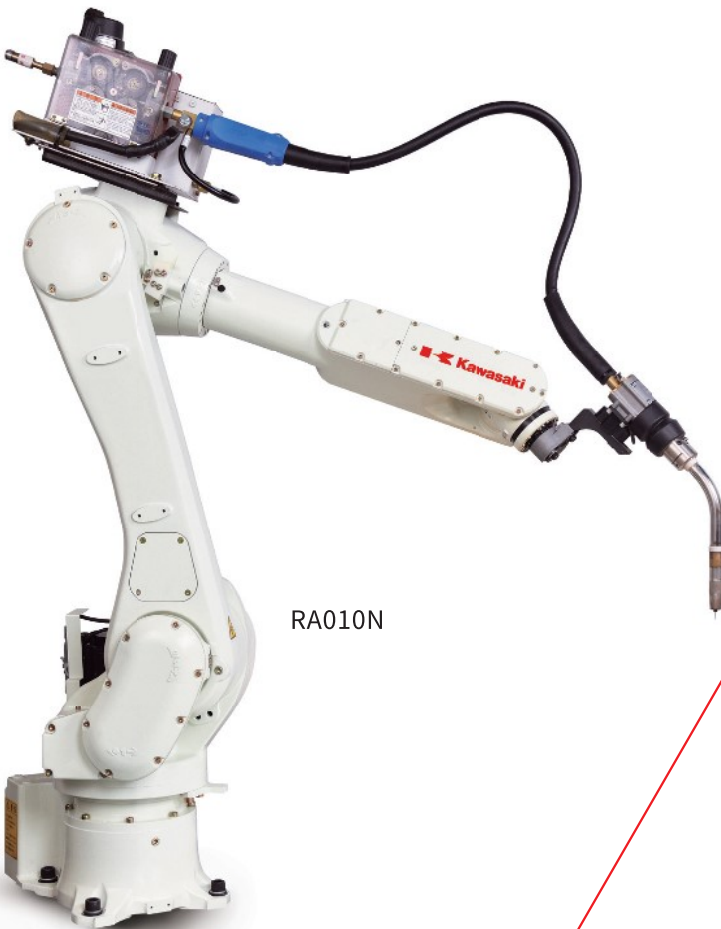
切割



搬运



抓取



RA010N

		BA系列			
		BA006N	BA006L	BA013N	BA013L
动作自由度(轴)		6			
最大负载能力(kg)		6		13	
最大臂展(mm)		1,445	2,036	1,492	2,093
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.06	±0.08	±0.04	±0.06
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±165			
	手臂前后 (JT2)	+150 - -90		+150 - -95	
	手臂上下 (JT3)	+90 - -175		+90 - -185	
	手腕旋转 (JT4)	±180		±200	
	手腕弯曲 (JT5)	±135			
	手腕扭转 (JT6)	±360			
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	240	210	265	215
	手臂前后 (JT2)	240	210	250	215
	手臂上下 (JT3)	220		265	270
	手腕旋转 (JT4)	430		470	440
	手腕弯曲 (JT5)	430		475	
	手腕扭转 (JT6)	650		730	
本体重量(kg)		150	160	265	280
安装方式		地面式、吊顶式			
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA、E01/5.6kVA、F01/5.6kVA		F01/5.6kVA	F02/7.5kVA

*1:符合 ISO9283。

		RA系列				
		RA005L	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N
动作自由度(轴)		6				
最大负载能力(kg)		5	6	10		20
最大臂展(mm)		903	1,650	1,450	1,925	1,725
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.03			±0.05	±0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180				
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80	+145 - -105		+155 - -105	
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172	+150 - -163			
	手腕旋转 (JT4)	±360	±270			
	手腕弯曲 (JT5)	±145				
	手腕扭转 (JT6)	±360				
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	300	250		190	
	手臂前后 (JT2)	300	250		205	
	手臂上下 (JT3)	300	215		210	
	手腕旋转 (JT4)	460	365		400	
	手腕弯曲 (JT5)	460	380		360	
	手腕扭转 (JT6)	740	700		610	
本体重量(kg)		37	150		230	
安装方式		地面式、吊顶式				
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA	F60/2.0kVA、E01/5.6kVA、F01/5.6kVA		E01/5.6kVA、F01/5.6kVA	

*1:符合 ISO9283。

CP系列 RD系列

码垛机器人

- 产品阵容可对应广泛的负载范围
- 高效码垛系统可实现往返移动高速化
- 实现安全且节省空间的机器人系统及监视机器人动作安全的功能(选配)



		CP系列						RD系列
		CP130L	CP180L	CP250L	CP300L	CP500L	CP700L	RD080N
动作自由度(轴)		4						5
最大负载能力(kg)		130	180	250	300	500	700	80
最大臂展(mm)		3,255						2,100
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.5						±0.07
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160						±180
	手臂前后 (JT2)	+95 - -46						+140 - -105
	手臂上下 (JT3)	+15 - -110						+40 - -205
	手腕旋转 (JT4)	±360						±360
	手腕补正 (JT5)	-						±10 ^{*2}
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	140	130	115	100	85	75	180
	手臂前后 (JT2)	125	125	100	90	80	65	180
	手臂上下 (JT3)	130	125	100	90	80	65	175
	手腕旋转 (JT4)	400	330	250	220	180	170	360
本体重量(kg)		1,600				1,650		540
安装方式		地面式						地面式
对应控制柜/电源容量		E03/12kVA、F03/12kVA					F03/12kVA	F03/12kVA

*1: 符合ISO9283。
*2: JT5的动作角度垂直向下方向的上下10°。

duAro 系列

协作机器人

- 无需配置安全围栏*、有效节省空间
- 如人工一样使用双手臂有效地工作
- 可使用平板电脑或直接示教的简单示教方式

*: 请在对客户实施安全风险评估后使用。



		duAro系列			
		duAro1		duAro2	
动作自由度(轴)		各手臂4			
最大负载能力(kg)		各手臂2（即两个手臂4）		各手臂3（即两个手臂6）	
最大臂展(mm)		760		785	
重复定位精度(mm)		±0.05			
动作范围	手臂旋转(°)	手臂1(下手臂)	手臂2(上手臂)	手臂1(下手臂)	手臂2(上手臂)
		±170(JT1)	-140 - +500(JT1)	±170(JT1)	-140 - +500(JT1)
		±140(JT2)		-130 - +140(JT2)	-140 - +130(JT2)
		±140(JT2)		-130 - +140(JT2)	-140 - +130(JT2)
	手臂上下 ^{*1} (mm)	0 - +150(JT3)		0 - +550(JT3)	
	手腕旋转 ^{*1} (°)	±360(JT4)			
本体重量(kg)		分离型:90;一体型:约210		分离型:90;一体型:约220	
安装方式		地面式			
对应控制柜/电源容量		F61/2.0kVA			

*1:根据客户选件不同规格会有所变化。

KLS系列

SCARA 机器人

- 川崎机器人与隆深机器人合资企业--隆崎机器人的骨干系列产品
- 具备广泛的负载及臂展,重复定位精度可达±0.02mm,具备可变加减速功能,根据负载变化自动调节机器人速度

【应用用途】


装配


上下料


搬运


分拣

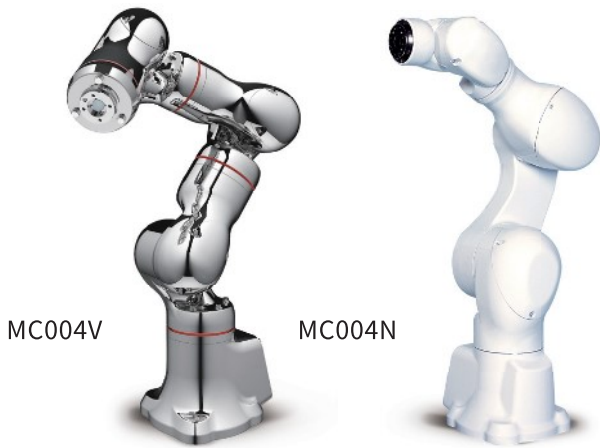

涂胶



KLS 400-3N



KLS 600-6N



MC004V

MC004N

MC系列

医药机器人

- 电缆软管内置
- 无真空配管,洁净度可实现ISO等级5(Fed等级100)
- 采用的特殊密封材料可对应VHP灭菌处理(MC004V*3)

【应用用途】


医药


搬运



YF003N

YF系列

高速分拣机器人

- YF002N机身更小巧、YF003N动作范围更广、可更好地对应各行各业的搬运作业
- 产品阵容强大、可使用酸性和碱性洗涤剂清洗表面且采用食品级润滑油

【应用用途】


装配


搬运


分拣

		KLS系列			
		KLS 400-3N	KLS 600-6N	KLS 800-10N	KLS 1000-20N
动作自由度(轴)		4			
额定负载能力(kg)		1	2	5	10
最大负载能力(kg)		3	6	10	20
最大臂展(mm)		400	600	800	1,000
重复定位精度 ^{*1} (mm)	JT1/JT2 (mm)	±0.015	±0.02		±0.025
	JT3 (mm)	±0.01			
	JT4 (°)	±0.01			
动作范围(°)	JT1 (°)	±140			
	JT2 (°)	±145			
	JT3 (mm)	150	200	330	420
	JT4 (°)	±360			
最大速度 (°/s)	JT1/JT2 (mm/s)	5,300	8,100	10,500	9,500
	JT3 (mm/s)	1,100		1,176	1,704
	JT4 (°/s)	2,400	2,000	1,694	1,500
JT4允许 惯性力矩	额定 (kg.m ²)	0.005	0.01	0.02	0.05
	最大 (kg.m ²)	0.05	0.12	0.3	0.45
JT3下压力(N)		100		250	
标准节拍时间 ^{*2} (S)		0.40	0.42	0.48	0.48
本体重量(kg)		13	19	37	53
安装方式		地面式			
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA			

*1:符合GBT 12642/ISO9283。
*2:特定条件下,(水平300mm、垂直25mm)往返拱形运动的循环时间(最大速度最优行程坐标)。

		MC系列
		MC004N/MC004V
动作自由度(轴)		6
最大负载能力(kg)		4
最大臂展(mm)		505.8
重复定位精度*1 (mm)		±0.028
动作范围(°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+135 - -95
	手臂上下 (JT3)	+60 --155
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±120
	手腕扭转 (JT6)	±270
最大速度(°/s)	手臂旋转 (JT1)	200
	手臂前后 (JT2)	180
	手臂上下 (JT3)	225
	手腕旋转 (JT4)	700
	手腕弯曲 (JT5)	500
	手腕扭转 (JT6)	350
本体重量(kg)		25
安装方式		地面式、吊顶式
防护等级		手腕:等同于IP67 基轴:等同于IP65*2
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1:符合ISO9283。
*2:使用配管内置和配线时,需要密封法兰面部分。
*3:通过采用特殊、密封材料,对应VHP灭菌处理。

	YF系列	
	YF002N	YF003N
动作自由度(轴)	4	
最大负载能力(kg)	2	3
重复定位精度*1 (mm)	±0.04	±0.1
动作范围(mm)	φ600 × H200	φ1,300 × H500
处理能力*2 (负载能力)	0.3s (0.5kg) 0.36s (2kg)	0.27s (1kg) 0.45s (3kg)
本体重量(kg)	60	140
安装方式	吊顶式	
保护等级	等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F01/5.6kVA、E94/4.0kVA、E20/6.0kVA	

*1:符合ISO9283。
*2:运动模式(上升25~水平305~下降25mm的往复移动)的场合。



NTJ 系列

晶圆搬运机器人

■ 通过独有的驱动构造，实现高精度且流畅的动作

【应用用途】

晶圆搬运

TTJ 系列

晶圆搬运机器人

■ 采用伸缩结构，可兼顾向低位传递和向高位输送

【应用用途】

晶圆搬运

NTH 系列

晶圆搬运机器人

■ 通过手臂旋转中心后移实现了长手臂、无需走行装置即可应对4FOUP

【应用用途】

晶圆搬运

NX 系列

晶圆搬运机器人

■ 通过紧凑的手臂设计，可以节省安装空间

【应用用途】

晶圆搬运

		NTJ系列			TTJ系列		NTH系列	NX系列	
		NTJ10	NTJ20	NTJ11	TTJ10	TTJ20	NTH20	NX420	NX411
动作自由度(轴)		4	5		5		5	5	
最大臂展(mm)		1,067.2 (臂长350mm)			1,067.2 (臂长350mm)		1,226.6 (臂长350mm)	736 (臂长320mm)	
重复定位精度 ^{*1} (mm)		±0.05			±0.05		±0.05	±0.05	
动作范围	θ1轴 (旋转・JT2) (°)	±170			±170		±170	+313 - -323	
	Z轴 (上下・JT3) (mm)	470			740		470	330	
	θ2轴 (旋转・JT4) (°)	±170			±170		±170	+180 - -150	
	F轴 (旋转・JT5) (°)	-	±∞		-		-	-	±∞
	H1轴 (旋转・JT6) (°)	±190			±190		±190	±190	
	H2轴 (旋转・JT7) (°)	-	±190	-	-	±190	±190	±190	-
安装方式		地面式			地面式		地面式	地面式	
对应控制柜/电源容量		F60/0.5kVA			F60/0.5kVA		F60/0.5kVA	F60/0.5kVA	

*1: 符合ISO9283。

L 系列

伺服定位器

■ 可根据不同车型确定对应定位位置,适用于多车型混线柔性生产线

■ 高刚性、高精度、高速度且外形紧凑

■ 大幅减少备件数量,现场调试效率高

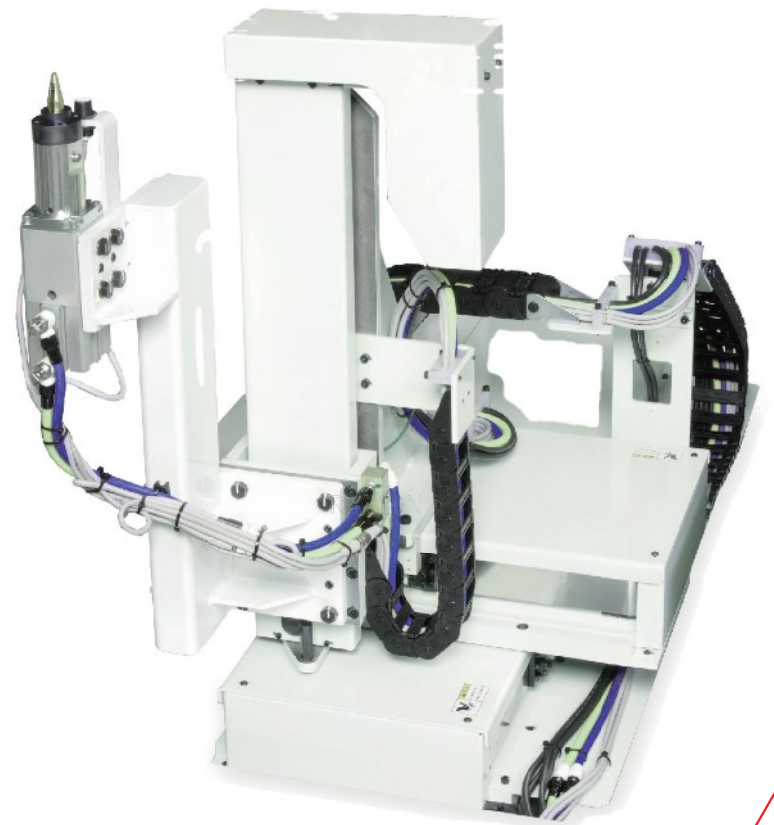
■ X轴和Y轴无需润滑的驱动构造使维护保养性能进一步提高

【应用用途】

焊接

搬运

定位



		L系列												
		LB002R/L	LB004R/L	LB022R/L	LB222R/L	LB422R/L	LB423R/L	LB424R/L	LB444R/L	LB623R/L	LB824R/L			
动作自由度(轴)		1		2		3								
最大负载能力(kg)		200(保持), 工作时30以下												
重复定位精度*1(mm)		±0.1(法兰面)												
动作范围 (mm)	X轴	0			200		400			600		800		
	Y轴	0		200							400		200	
	Z轴	200	400	200			300		400		300	400		
最大速度 (mm/s)	X轴	300												
	Y轴	300												
	Z轴	300												

与 2015 年相比，川崎控制柜的节能幅度达到了 20%-30%。
进一步降低能耗水平。

F 控制柜

- 全球通用型控制柜
- 通过小型化和轻量化设计本体重量大幅降至 8.3kg，一个人也能轻松搬运
- 一款在通用型 E 控制柜基础上进一步小型化、性能和扩展性大幅提升的新型控制柜
- 全球通用型控制柜（一次电源电压和安全规格不同的地区请选配变压器使用）

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	防护等级
F60	W300×D320×H130	8.3	等同于 IP20

E 控制柜

- 全球通用型控制柜
- 比以往的控制柜更小、性能更高

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	防护等级
E01	W550×D580×H278	40	等同于 IP54
E02	W550×D580×H278	40	等同于 IP54
E03	W550×D580×H278	45	等同于 IP54
E04	W550×D580×H278	40	等同于 IP54

防爆 E 控制柜

- 占地面积小、可以进行高密度配置
- 通过安装附加放大器可以对应于工件搬运设备、齿轮泵等外部轴，最多可追加 3 个外部轴设备

	尺寸 (mm)	重量 (kg)
E25 (亚洲)	W500×D550×H1,400	120
E35 (美洲)	W500×D550×H1,400	170
E45 (欧洲)	W500×D550×H1,400	170

示教器

- 小型化、轻量化
- 功能丰富且操作便捷

	尺寸 (mm)	重量 (kg)	对应控制柜
示教器	L308×W162×D32	0.93	E 控制柜
示教器 GEN II	L323×W162×D58	0.69	F 控制柜
防爆型示教器	L308×W162×D58	0.98	防爆 E 控制柜



F60



F01/02/03/04



F01/02/03/04



E25



示教器 GEN II

标配

AS 语言

机器人编程语言

川崎独有的 AS 语言是可以使用监控指令、程序命令、函数等的多功能机器人语言。所有机器人均标配了能够轻松进行高度动作控制和逻辑控制的 AS 语言。

选配



离线编程软件

通过灵活运用周边设备及对象工件的 3D 模型，在不停止现场作业的情况下，可在 PC 上进行机器人的编程和动作模拟。通过事先离线验证，可以降低导入机器人系统时的风险。



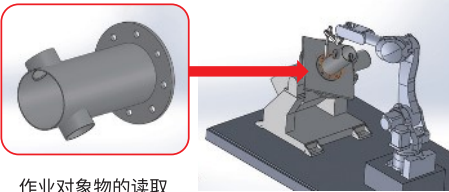
可以同时检验多台机器人的动作

选配



机器人离线仿真软件

通过从作业对象物的 3DCAD 数据中自动生成机器人动作程序，可以减少导入机器人所需的编程时间。即使不具备机器人的操作及编程技能，也能应对品种多数量少的生产。



作业对象物的读取

动作程序的自动生成及动作检验

选配

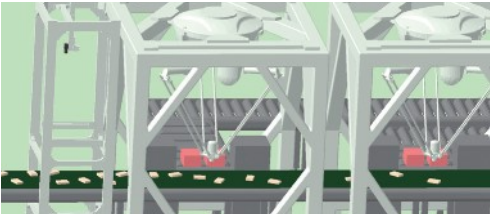


二维视觉系统

可以识别基准孔位置等固定形态物品和食品材料等不定形态物品。无需使用复杂的定位机构，即可准确地确定工件位置，进行作业。



通过固定相机或手眼相机校准对象物的抓取位置



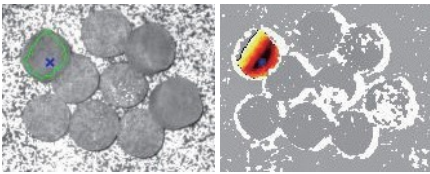
与传送带同步，检测移动对象物的当前位置

选配



三维视觉系统

即使在散装不定形物的情况下，也可以识别作业对象物。在纸箱等的装配工序中，可实现不事先录入工作对象物的信息而自动识别的功能。



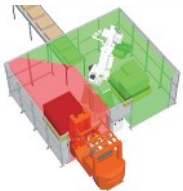
可以识别散装的对象物

选配



监视机器人动作安全功能

通过限制机器人的可动范围，速度、力、碰撞，确保作业者的安全。事先限制可动范围，有助于导入更加省空间且安全的机器人系统。取得了 ISO10218-113849-1 (PLd/ 类别 3) 以及 IEC61508 (SIL2) 的认证。



根据人工作业的区域限制机器人的动作范围

选配



使用最先进技术的全服务包

支持全部川崎机器人设备，优化生命周期故障成本，为客户的生产运行提供安全、放心。通过时时的状态监视，量化趋势管理数据，进行故障预知。
“K-COMMIT 川崎机器人安心生命周期支持”以机器人生产中零故障为目标，不断更新。

