

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: 03-3435-6852 Fax: 03-3437-9880

明石工厂

〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1

Tel: 078-921-2946 Fax: 078-923-6548

<http://www.khi.co.jp/robot/>

川崎机器人(天津)有限公司

天津总公司

天津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: 022-59831888 传真: 022-59831889

网址: <http://robotics.kawasaki.com.cn/cn/>

上海分公司

上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼733室

邮编: 200051 电话: 021-22183066

广州分公司

广州市番禺区石基镇市莲路罗家村段62号永隆产业园1楼

邮编: 511400

电话: 020-34818537 传真: 020-34818539

昆山机器人中心

江苏省昆山市周市镇金茂路1255号A1

邮编: 215313 电话: 0512-57936256

川崎(重庆)机器人工程有限公司

重庆市北碚区水土镇云汉大道117号云计算中心

F北区202、203、204室

邮编: 400000

电话: 023-63173088 传真: 023-63173088



官网二维码



微站二维码

Simple & 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, 而这种特殊应用对人体或设备可能会有危害时, 请和我们联系我们将尽力帮助您。
- 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。



明石工厂已取得ISO认证

本产品目录介绍的产品中, 包含有“外国会对及外国贸易法”规定限制的产品(或技术)。
在出口这些产品时, 可能需要该法规定的出口许可证等, 请予以注意。

Cat.No.CH1808 Feb.'18

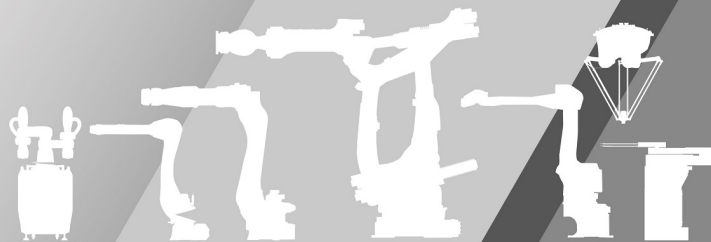
 **Kawasaki**
Powering your potential

 **Kawasaki**
Powering your potential

产品系列



Kawasaki Robot 产品系列

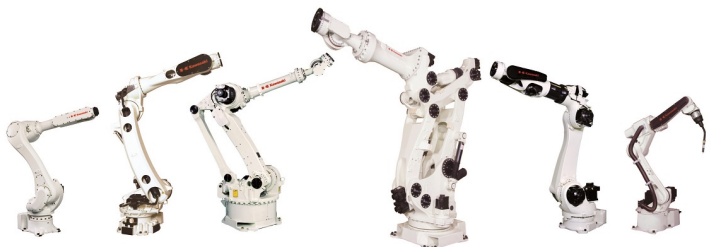


川崎的理念是 “Simple and friendly”

基于产业用机器人50年的实际经验，凝聚简约友好理念的尖端技术及卓越性能，川崎机器人可以充分满足顾客对生产效率及产品品质的提升要求。

川崎重工自1969年开始制造、销售工业用机器人以来，就引领着机器人技术进步的潮流，在日本发挥着技术先驱的作用。同时为国内外各领域提供最先进的机器人。

无论是小到几克重的零件还是重达1500千克大型产品的搬运，我们的全系列机械手均可满足各类工业的需要。与此同时，我们不断努力开发最先进的控制器技术，使机器人手臂具有强大的性能和灵活的操作性。创造对人类和环境有益的，具有卓越技术和强大智能的机器人系统。川崎机器人愿意用其丰富的经验和卓越的技术为您的节能、高效、高品质的生产保驾护航。



■ 中小型通用机器人 R系列
■ 大型通用机器人 CX系列
■ 大型通用机器人 Z系列
■ 超大型通用机器人 M系列
■ 点焊/搬运机器人 B系列
■ 远传/搬运机器人 BA/RA系列



■ 防爆喷涂/搬运机器人 K系列
■ 码垛用机器人 CP系列
■ 双腕SCARA机器人 duAro
■ 高速分拣机器人 Y系列
■ 洁净室机器人 NT/NDX系列
■ 医用医疗机器人 MIC04N/MS005N

中小型通用机器人

R系列

更快、更广、精准、紧凑。

基于技术和经验不断发展充实的产品系列。



R5020N

大型通用机器人

CX系列

川崎的最新科技实现了更加高速和更大面积的动作范围。



CX210L

	R5003N	RS005N/005L	RS007N/007L	RS006L/010N	RS015X	RS010L/020N	RS030N/050N/080N	
适用用途	●●●●●●	●●●●●●●	●●●●●●●●	●●●●●●●●●	●●●●●●●●●●	●●●●●●●●●●●	●●●●●●●●●●●●	
动作自由度 (轴)	6							
最大负载能力 (kg)	3	5	7	6/10	15	10/20	30/50/80	
最大工位半径 (mm)	620	705/903	730/930	1,650/1,450	3,150	1,925/1,725	2,100	
重复定位精度 (mm) *1	±0.02	±0.02/±0.03	±0.02/±0.03	±0.03	±0.06	±0.05/±0.04	±0.06	
最大行程 (°)	臂旋转 (JT1)	±160	±180	±180	±180	±180	±180	
	臂前后 (JT2)	+150 - -60	+135 - -80	±135	+145 - -105	+140 - -105	+155 - -105	+140 - -105
	臂上下 (JT3)	+120 - -150	+118 - -172	±155/±157	+150 - -163	+135 - -155	+150 - -163	+135 - -155
	腕旋转 (JT4)	±360	±360	±200	±270	±360	±270	±360
	腕弯曲 (JT5)	±135	±145	±125	±145	±145	±145	±145
	腕扭转 (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	臂旋转 (JT1)	360	360/300	470/370	250	180	190	
	臂前后 (JT2)	250	360/300	380/310	250	180	205	
	臂上下 (JT3)	225	410/300	520/410	215	200	210	
	腕旋转 (JT4)	540	460	550	365	410	400	
本体质量 (kg)	腕弯曲 (JT5)	225	460	550	380	360	360	
	腕扭转 (JT6)	540	740	1000	700	610	610	
本体质量 (kg)	20	34/37	35/36	150	545	230	555	
安装方式	地面式、吊顶式							
控制柜	F60		E01、F60		E02	E01	E02	

*1: 以ISO9283为基准。
*2: 型号不同, 形状也和一部分的图片稍有差异。

适用用途: ● 装配 ● 涂胶 ● 上下料 ● 搬运 ● 研磨 ● 码垛 ● 焊接

	CX110L	CX165L	CX210L	
适用用途	●●●●●●	●●●●●●	●●●●●●	
动作自由度 (轴)	6			
最大负载能力 (kg)	110	165	210	
最大工位半径 (mm)	2,699	2,699	2,699	
重复定位精度 (mm) *1	±0.06	±0.06	±0.06	
最大行程 (°)	臂旋转 (JT1)	±160	±160	±160
	臂前后 (JT2)	+80 - -60	+80 - -60	+80 - -60
	臂上下 (JT3)	+90 - -75	+95 - -75	+95 - -75
	腕旋转 (JT4)	±210	±210	±210
	腕弯曲 (JT5)	±120	±120	±120
	腕扭转 (JT6)	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	臂旋转 (JT1)	140	130	125
	臂前后 (JT2)	135	125	115
	臂上下 (JT3)	135	125	115
	腕旋转 (JT4)	200	180	155
本体质量 (kg)	腕弯曲 (JT5)	200	180	160
	腕扭转 (JT6)	300	280	220
本体质量 (kg)	870	870	870	
安装方式	地面式			
控制柜	E02			

*1: 以ISO9283为基准。

适用用途: ● 装配 ● 搬运 ● 码垛 ● 点焊

大型通用机器人

Z系列

大面积的动作范围及覆盖范围，
回旋角度巨大的手腕可应用于各种领域。



ZX165U

超大型通用机器人

M系列

最大负载能力1500kg
以紧凑的外形及巨大的手腕力矩
为荣。



MG15HL

	ZX130S/130L/165U/200S/300S	ZH100U	ZT130S/165U/200S	ZT130Y/165X/165Y	
适用用途	●●●●	●●●●	●●●●	●●●●	
动作自由度 (轴)	6				
最大负载能力 (kg)	130/130/165/200/300	100	130/165/200	130/165/165	
最大工位半径 (mm)	2,651/2,951/2,651/2,651/2,501	1,634	3,230/3,230/3,230	3,130/2,830/3,130	
重复定位精度 (mm) *1	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3	
最大行程 (°)	臂旋转 (JT1)	±180	±180	±180	
	臂前后 (JT2)	+75 - -60	+120 - -60	+60 - -75	+50 - -120
	臂上下 (JT3)	+250 - -120	+75 - -90	+165 - -95	+150 - -65
	腕旋转 (JT4)	±360	±360	±360	±360
	腕弯曲 (JT5)	±130/±130/±130/±120/±120	±130	±130/±130/±120	±130
	腕扭转 (JT6)	±360	±360	±360	±360
最大速度 (%/s)	臂旋转 (JT1)	130/110/110/105/100	140	130/105/100	120/120/105
	臂前后 (JT2)	130/110/110/110/85	100	130/105/100	110/110/105
	臂上下 (JT3)	130/110/115/105/85	100	130/105/90	115/115/100
	腕旋转 (JT4)	180/140/140/120/90	150	180/135/120	160/140/140
	腕弯曲 (JT5)	180/135/155/120/90	150	180/135/115	180/155/155
	腕扭转 (JT6)	280/230/260/200/150	250	280/210/180	280/260/260
本体质量 (kg)	1,350/1,400/1,350/1,400/1,400	750	1,550/1,550/1,600	1,665/1,650/1,665	
安装方式	地面式		吊顶式		
控制柜	E02		E02		

*1: UISO9283为基准。
适用用途: ●装配 ●搬运 ●码垛 ●点焊

	MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N	MG10HL	MG15HL	
适用用途	●●●●							
动作自由度 (轴)	6							
最大负载能力 (kg)	350	420	500	700	400	1,000	1,500	
最大工位半径 (mm)	3,018	2,778	2,540	2,540	3,503	4,005	4,005	
重复定位精度 (mm) *1	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	±0.1	±0.1	
最大行程 (°)	臂旋转 (JT1)	±180	±180	±180	±180	±180	±150	
	臂前后 (JT2)	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+15 - -135	+90 - -40	+90 - -40
	臂上下 (JT3)	+20 - -115	+20 - -125	+20 - -130	+20 - -130	+106 - -30	+30 - -110	+25 - -110
	腕旋转 (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	腕弯曲 (JT5)	±110	±110	±110	±110	±120	±120	±120
	腕扭转 (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360	±360
最大速度 (%/s)	臂旋转 (JT1)	80	80	80	65	80	65	
	臂前后 (JT2)	70	70	70	50	70	33.5	33.5
	臂上下 (JT3)	70	70	70	45	70	37.5	37.5
	腕旋转 (JT4)	80	80	80	50	70	65	36
	腕弯曲 (JT5)	80	80	80	50	70	65	36
	腕扭转 (JT6)	120	120	120	95	130	80	80
本体质量 (kg)	2,800	2,800	2,750	2,860	2,600	6,500	6,550	
安装方式	地面式			吊顶式				
控制柜	E04			E02		E58		

*1: UISO9283为基准。
适用用途: ●上下料 ●装配

防爆喷涂/搬运用机器人

K系列

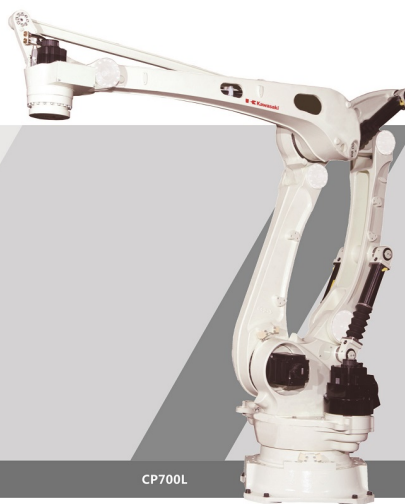
根据工件，可选择手腕式样。
可提供快速启动作业的成套机组设备。



KJ264

码垛机器人

动力与速度。
川崎的高速码垛机器人
可以满足各方面的需求。



CP700L

		KF121	KF192/193/194	KF262/263/264	KG264	KJ264(德美式/架台式/壁挂式)/314
通用用途		● ●				
动作自由度 (轴)		6				
最大负载能力 (kg)		5	手腕部: 12 上臂部: 20	手腕部: 12 上臂部: 20	手腕部: 20 上臂部: 30	手腕部: 15 上臂部: 25
最大工位半径 (mm)		1,240	1,973/1,973/1,978	2,665/2,665/2,668	2,665	2,640/2,640/2,640/3,100
重复定位精度 (mm) *1		±0.2	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5
最大行程 (°)	臂旋转 (JT1)	±160	±150	±150	±120	±120/±120/+30-120/±120
	臂前后 (JT2)	+90	+110-60	+110-60	+120-60	+130-80
	臂上下 (JT3)	±150	+90-80	+90-80	+90-65	+90-65
	腕旋转 (JT4)	±270	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720	±720
	腕弯曲 (JT5)	±145	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720	±720
	腕扭转 (JT6)	±360	±360/±410/±410	±360/±410/±410	±410	±410
	旋回 (JT7)	-	-	-	-	-/+±90
手腕类型	RBR	BBR/3Rø40/3Rø70	BBR/3Rø40/3Rø70	3Rø70	3Rø70	
本体质量 (kg)	140	690/720/750	720/740/770	795	540/530/530/720	
防爆结构		内部压力防爆和本质安全防爆相结合(ExpIb IIBT4/Exib IIBT4)				
安装方式		地面/壁挂			地面/支架/壁挂/壁挂	
控制柜	美洲	E37				E35
	欧洲	E47			E45	
	日本/亚洲	E27			E25	

*1: 以ISO9283为基准。
通用用途: ● 涂装 ● 搬运

		RD80N	ZD130S	ZD250S	CP180L	CP300L	CP500L	CP700L
通用用途		●						
动作自由度 (轴)		4						
最大负载能力 (kg)		5						
最大行程 (°)		80	130	250	180	300	500	700
最大行程 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180	±180	±180	±160	±160	±160	±160
	手臂前后 (JT2)	+140-105	+90-50	+90-50	+95-46	+95-46	+95-46	+95-46
	手臂上下 (JT3)	+40-205	+15-120	+15-120	+15-110	+15-110	+15-110	+15-110
	手腕旋转 (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±100°	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
最大速度 (%/s)	手臂旋转 (JT1)	180	135	95	140°	115°	85	75
	手臂前后 (JT2)	180	110	90	125°	100°	80	65
	手臂上下 (JT3)	175	130	95	130°	100°	80	65
	手腕旋转 (JT4)	360	400	190	400°	250°	180	170
作业范围 (mm)	左	1,100	1,800	1,800	1,800	1,800	1,800	1,800
	进	1,100	1,600	1,600	1,600	1,600	1,600	1,600
	出							
	上	2,062.3	2,200	2,200	2,200	2,200	2,200	2,200
	下	13.7	50	100	50	100	250	500
	搬运能力* (次/时)	900	1,700	1,400	2,050°	1,700°	1,000	900
重复定位精度 (mm) *2	±0.07	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	
本体重量 (kg)	540	1,350	1,350	1,600	1,600	1,650	1,650	
电源容量* (kVA)	4.5					12		
控制柜		E03						

*1: 搬运模式 (上升400-水平2000-下降400mm的往复移动) 的情况。 *2: 以ISO9283为基准。
*3: JT5轴动作角度垂直向下方向时±10°。 *4: 1.30kg以下的情况。 *5: 250kg以下的情况
通用用途: ● 码垛

双腕SCARA机器人

duAro

可仅使用一个人的位置进行设置，实现了2台scara机器人无法实现的双手臂协同作业。



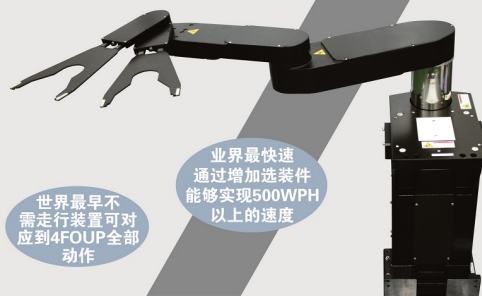
duAro1		
应用用途	● ● ● ●	
动作自由度 (轴)	4x2手臂	
最大可搬重量 (kg)	2 (1手臂)	
重复定位精度 (mm) *1	±0.05	
	手臂1 (下手臂)	手臂2 (上手臂)
最大行程	腕旋转 (°)	-170→+170 (JT1) -140→+500 (JT1)
	腕旋转 (°)	-140→+140 (JT2) -140→+140 (JT2)
	腕上下 (mm)	0→+150 (JT3) *1 0→+150 (JT3) *1
	手腕回转 (°)	-360→+360 (JT4) *1 -360→+360 (JT4) *1
本体重量 (kg)	约200	
放置方式	地面式	
控制柜	D61	

*1根据客户选项不同规格会有所变化 *2以ISO9283为基准
应用用途: ● 组装 ● 搬运 ● 上料 ● 点胶

洁净室机器人

NT系列

多关节型机器人应用于半导体生产线等的洁净室机器人。



世界最早不需行走装置可对应到4FOUP全部动作

业界最快速
通过增加选装件
能够实现500WPH
以上的速度

NT520

高速蜘蛛手机器人

Y系列

从食品、药品、化妆品的生产线，到电气、电子、机械部件的组装、排列等，一款应用广泛的高速分拣机器人。



YF003N

	YF002N	YF003N
应用用途	● ●	
类型	平行连接线	
最大负载能力 (kg)	2	3
动作自由度 (轴)	标准 选项	4 5
动作范围 (mm)	ø600 x H200 ø1300 x H 500	
惯性力矩	0.3 s (0.5 kg) 0.36 s (2 kg)	0.27 s (1 kg) 0.45 s (3 kg)
搬送能力* (负载重量)	±0.04 ±0.1	
重复定位精度 (mm) *1	±0.1	
本体重量 (kg)	60	145
安装方式	吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C) 0-40	0-45
	相对湿度 (%) 35-85 (无结露)	
IP等级	标准	IP65
(保护构造等级) 选项	IP67	
	E97	
	E91	
控制柜	E94	

*1: 搬运模式 (上升25-水平305-下降25mm的往返移动) 的情况。

*2: 以ISO9283为基准。

*3: 根据负载重量及模式有所不同。

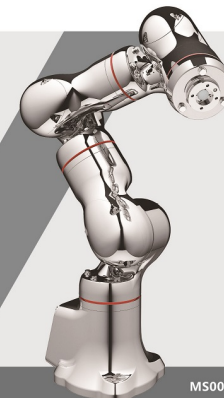
应用用途: ● 装配 ● 搬运

适用于医药医疗的机器人

MC004N/004V/MS005N

	MC004N/004V	MS005N
动作自由度 (轴)	6	7
最大可搬重量 (kg)	505.8	660
最大力矩 (mm)	±0.05	±0.1
重复定位精度 (mm) *1	±180	±180
最大行程 (°)	腕旋转 (JT1)	±180
	臂前后 (JT2)	+135→-95 +135→-90
	臂上下 (JT3)	+60→-155 ±120
	腕旋转 (JT4)	±270 ±180
	腕弯曲 (JT5)	±120 ±115
	腕回转 (JT6)	±270 ±180
	臂回转 (JT7)	- ±180
最大速度 (°/s)	臂旋转 (JT1)	200 130
	臂前后 (JT2)	180 130
	臂上下 (JT3)	225 215
	腕旋转 (JT4)	700 300
	腕弯曲 (JT5)	500 300
	腕回转 (JT6)	350 480
	臂回转 (JT7)	- 215
本体重量 (kg)	25	50
安装方式	地面式、吊顶式	
控制柜	F60	

*1: ISO9283为基准。



MS005N

MS005N是在MC004N的基础上追加更适用于医疗方面技能的机器人。

控制柜

由丰富的实际经验培育出的尖端技术孕育了巨大的潜能，就是这种潜能实现了更加快捷的操作性，发挥了预想意外的表现力。而对高速CPU的采用，完美实现了更精密的轨迹控制更高速的应用执行。



F60



E94



E01/02/03/04



E40



E35



E58



D60

	F60	E97 E91 E94	E01/02/03/04
美洲			
欧洲			
日本/亚洲			
特点	对应小型机型的控制柜，是业界最小、重量最轻的控制柜。即使一个人也可以轻松搬动，并可立式放置、多个叠放等各种形态放置。在外观小巧的同时扩大了其选配功能，使用上更加便利。	对应中型机种（Y系列以及RS010L/O20N）的紧凑型控制柜。可以选择横/竖的设置方向。可以设置传送带的下和手臂架台的上方空间。	E系列的标准控制柜是全世界通用规格的通用控制柜。选装件的变压器可对应各国的不同的电源。与以前的E2X/3X/4X相比，实现了大幅度的小型化。 另外，码垛机器人用的E03标准控制柜即指电机回升机又能省能量。
驱动方式	全数字伺服	全数字伺服	全数字伺服
示教方式	示教/编程方式	示教/编程方式	示教/编程方式
示教器	标准示教器 彩色液晶触摸屏	标准示教器 彩色液晶触摸屏	标准示教器 彩色液晶触摸屏
存储器容量 (MB)	16	8	8
I/O 信号	外部操作信号 紧急停止、外部保持信号	外部操作信号 紧急停止、外部保持信号	外部操作信号 紧急停止、外部保持信号
输入信号(最大) (点)	16 (144)	32 (96)	32 (96)
输出信号(最大) (点)	16 (144)	32 (96)	32 (96)
结构	独立全封闭型，间接冷却方式	*1 开放型直接冷却方式	独立全封闭型，间接冷却方式
重量 (kg)	8.3	40	40/40/45/40
	美洲		
	欧洲		
	日本/亚洲		

*1: E91为密闭型间接冷却方式。 *2: MX用。

示教器

标准示教器

为减轻示教时的作业负担，此示教器采用了轻量化设计，实现了最舒适的的重力平衡感。

便于操作的控制界面及简洁的案件布局，可通过示教器执行电机电源启动及循环开始等操作，与以往相比更加便利。而且各种监视器上均可以2种信息的组合来进行显示（位置信息和信号信息等）。



E30/32/33/34 E40/42/43/44 E10/12/13/14/20/22/23/24	E35/37 E45/47 E25/27	E58	D60/61
全数字伺服	全数字伺服	全数字伺服	全数字伺服
示教/编程方式	示教/编程方式	示教/编程方式	示教/编程方式
标准示教器 彩色液晶触摸屏	标准示教器 彩色液晶触摸屏	标准示教器 彩色液晶触摸屏	标准示教器 彩色液晶触摸屏
8	8	8	4
紧急停止、外部保持信号	紧急停止、外部保持信号	紧急停止、外部保持信号	紧急停止、外部保持信号
32 (128)	32 (128)	32 (128)	16/16(32)
32 (128)	32 (128)	32 (128)	8/8(16)
独立全封闭型，间接冷却方式	独立全封闭型，间接冷却方式	独立全封闭型，间接冷却方式	独立全封闭型，间接冷却方式
145/180/195/180**	170	215	14/20
145/180/195/180**	170	215	
120/120/135/120**/95/95/110/95**	120	165	

防爆用示教器

具有防爆规格的大型彩色触摸屏，使得防爆领域内的示教及编程、对当前位置/IO信号等各种信号的监控更为有效，并设置有可实现用户自定义的功能界面。而且配有背光灯，即便是黑暗的作业场所也可使界面清晰可见。

