

# 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，我们的全系列机器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/搬运用机器人 B系列  
■ 弧焊/搬运用机器人 BA/RA系列



■ 防爆喷涂/搬运用机器人 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/NX系列  
■ 医用医疗用机器人 MC004N/MS005N

## 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 兵库县明石市川崎町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: 022-59631888 传真: 022-59831889  
网址: <http://robotics.kawasaki.com.cn/cnt/>

## 上海分公司

上海市长宁区遵义路150号青丰城C栋7楼729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



微信二维码



### 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。

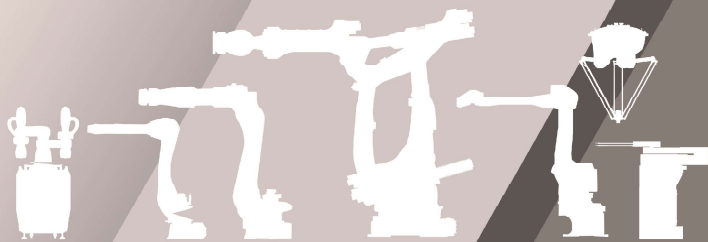
Cat.No.3L1611 Oct.'16



## 产品系列



# Kawasaki Robot 产品系列



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。



RS020N

|                 |           | RS003N    | RS005N/005L | RS006L/010N   | RS007N/007L | RS015X    | RS010L/020N   | RS030N/050N/080N |
|-----------------|-----------|-----------|-------------|---------------|-------------|-----------|---------------|------------------|
| 适用用途            |           | ●●●●●●    |             | ●●●●●●●●(●)*2 |             | ●●●●●●●●  | ●●●●●●●●(●)*2 | ●●●●●●●●         |
| 动作自由度 (轴)       |           | 3         | 5           | 6/10          | 7           | 15        | 10/20         | 30/50/80         |
| 最大负载能力 (kg)     |           | 3         | 5           | 6/10          | 7           | 15        | 10/20         | 30/50/80         |
| 最大工位半径 (mm)     |           | 620       | 705/903     | 1,650/1,450   | 730/930     | 3,150     | 1,925/1,725   | 2,100            |
| 重复定位精度 (mm) **1 |           | ±0.02     | ±0.02/±0.03 | ±0.03         | ±0.02/±0.03 | ±0.06     | ±0.05/±0.04   | ±0.06            |
| 最大行程<br>(°)     | 臂旋转 (JT1) | ±160      | ±180        | ±180          | ±180        | ±180      | ±180          | ±180             |
|                 | 臂前后 (JT2) | +150—-60  | +135—-80    | +145—-105     | +135        | +140—-105 | +155—-105     | +140—-105        |
|                 | 臂上下 (JT3) | +120—-150 | +118—-172   | +150—-163     | ±155/±157   | +135—-155 | +150—-163     | +135—-155        |
|                 | 腕旋转 (JT4) | ±360      | ±360        | ±270          | ±200        | ±360      | ±270          | ±360             |
|                 | 腕弯曲 (JT5) | ±135      | ±145        | ±145          | ±125        | ±145      | ±145          | ±145             |
|                 | 腕扭转 (JT6) | ±360      | ±360        | ±360          | ±360        | ±360      | ±360          | ±360             |
| 最大速度<br>(°/s)   | 臂旋转 (JT1) | 360       | 360/300     | 250           | 470/370     | 180       | 190           | 180              |
|                 | 臂前后 (JT2) | 250       | 360/300     | 250           | 380/310     | 180       | 205           | 180              |
|                 | 臂上下 (JT3) | 225       | 410/300     | 215           | 520/410     | 200       | 210           | 185/185/160      |
|                 | 腕旋转 (JT4) | 540       | 460         | 365           | 550         | 410       | 400           | 260/260/185      |
|                 | 腕弯曲 (JT5) | 225       | 460         | 380           | 550         | 360       | 360           | 260/260/165      |
|                 | 腕扭转 (JT6) | 540       | 740         | 700           | 1000        | 610       | 610           | 360/360/280      |
| 本体质量 (kg)       |           | 20        | 34/37       | 150           | 35/36       | 545       | 230           | 555              |
| 安装方式            |           | 地面式、吊顶式   |             |               |             |           |               |                  |
| 控制柜             | 美洲        | E76       | E77         | E01           | F60         | E02       | E01           | E02              |
|                 | 欧洲        | E70       | E71         |               |             |           |               |                  |
|                 | 日本·亚洲     | E73       | E73         |               |             |           |               |                  |

\*1: L1500283为基准。  
\*2: 型号不同，新款也和一部分的选项规格有差别。

适用用途: ● 装配 ● 搬运 ● 码垛 ● 点焊 ● 上下料 ● 喷涂 ● 研磨 ● 抛光 ● 点焊

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

|                 |           | CX110L  | CX165L  | CX210L  |
|-----------------|-----------|---------|---------|---------|
| 适用用途            |           | ●●●●●●  | ●●●●●●  | ●●●●●●  |
| 动作自由度 (轴)       |           | 6       | 6       | 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<br>(°)     | 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<br>(°/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     |
|                 | 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             | 美洲        | E02     |         |         |
|                 | 欧洲        |         |         |         |
|                 | 日本·亚洲     |         |         |         |

\*1: L1500283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

|                |           | ZX130S/130L/165U/200S/300S    | ZH100U     | ZT130S/165U/200S  | ZT130V/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<br>(°)    | 臂旋转 (JT1) | ±180                          | ±160       | ±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<br>(°/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            | 美洲        | E02                           |            |                   |                   |
|                | 欧洲        |                               |            |                   |                   |
|                | 日本-亚洲     |                               |            |                   |                   |

\*1: 以ISO9283为基准。  
适用用途: ●装配 ●搬运 ●码垛 ●点焊

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

|                |           | 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<br>(°)    | 臂旋转 (JT1) | ±180       | ±180       | ±180       | ±180       | ±180       | ±150       | ±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<br>(°/s)  | 臂旋转 (JT1) | 80         | 80         | 80         | 65         | 80         | 65         | 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        | 地面式        |            |
| 控制柜            | 美洲        | E04        |            |            |            | E02        | E28        |            |
|                | 欧洲        |            |            |            |            |            |            |            |
|                | 日本-亚洲     |            |            |            |            |            |            |            |

\*1: 以ISO9283为基准。  
适用用途: ●上下料 ●装配

点焊/搬运用机器人

B系列

以点焊领域日趋成熟的技术为基准，得以进一步优化的点焊用机器人。



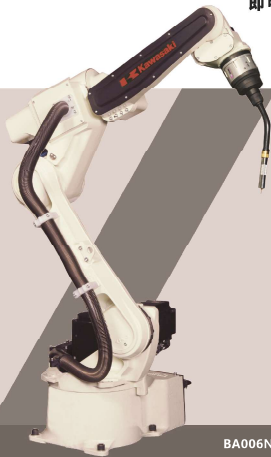
BX200L

|                |           | BX100S     | BX100N     | BX100L/165L/200L  | BX130K    | BX165N    | BX250L/300L | BT165L/200L |
|----------------|-----------|------------|------------|-------------------|-----------|-----------|-------------|-------------|
| 适用用途           |           | ● ●        |            |                   |           |           |             |             |
| 动作自由度 (轴)      |           | 6          |            |                   |           |           |             |             |
| 最大负载能力 (kg)    |           | 100        | 100        | 100/165/200       | 130       | 165       | 250/300     | 135/200     |
| 最大工位半径 (mm)    |           | 1,634      | 2,200      | 2,597             | 2,991     | 2,325     | 2,812       | 3,151       |
| 重复定位精度 (mm) *1 |           | ±0.06      | ±0.08      | ±0.08/±0.06/±0.06 | ±0.06     | ±0.06     | ±0.07       | ±0.08       |
| 最大行程<br>(°)    | 臂旋转 (JT1) | ±160       | ±160       | ±160              | ±160      | ±160      | ±180        | ±160        |
|                | 臂前后 (JT2) | +120 - -65 | +120 - -65 | +76 - -60         | +76 - -60 | +76 - -60 | +76 - -60   | +80 - -130  |
|                | 臂上下 (JT3) | +90 - -81  | +90 - -77  | +90 - -75         | +90 - -75 | +90 - -75 | +90 - -120  | +90 - -75   |
|                | 腕旋转 (JT4) | ±210       | ±210       | ±210              | ±210      | ±210      | ±210        | ±210        |
|                | 腕弯曲 (JT5) | ±125       | ±125       | ±125              | ±125      | ±125      | ±125        | ±125        |
|                | 腕扭转 (JT6) | ±210       | ±210       | ±210              | ±210      | ±210      | ±210        | ±210        |
| 最大速度<br>(°/s)  | 臂旋转 (JT1) | 135        | 135        | 105/120/105       | 105       | 105       | 125         | 120/105     |
|                | 臂前后 (JT2) | 125        | 110        | 130/110/90        | 90        | 130       | 120/102     | 110/85      |
|                | 臂上下 (JT3) | 155        | 140        | 130/130/100       | 130       | 130       | 100/85      | 130/100     |
|                | 腕旋转 (JT4) | 200        | 200        | 200/170/120       | 200       | 120       | 140/105     | 170/120     |
|                | 腕弯曲 (JT5) | 160        | 200        | 160/170/120       | 160       | 160       | 140/110     | 170/120     |
|                | 腕扭转 (JT6) | 300        | 300        | 300/280/200       | 300       | 300       | 200/180     | 280/200     |
| 本体质量 (kg)      |           | 720        | 740        | 930               | 970       | 903       | 1,460       | 1,100       |
| 安装方式           |           | 地面式        |            |                   |           |           |             |             |
| 控制柜            | 美洲        | E02        |            |                   |           |           |             |             |
|                | 欧洲        |            |            |                   |           |           |             |             |
|                | 日本·亚洲     |            |            |                   |           |           |             |             |

\*1: 以ISO9283为基准。  
适用用途: ● 点焊 ● 搬运

弧焊/搬运用机器人

引进川崎重工的弧焊机器人，即可达到熟练的焊接操作。



BA006N

|                |           | BA006N     | BA006L     | RA005L      | RA006L      | RA010N      | RA010L      | RA020N      |
|----------------|-----------|------------|------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| 适用用途           |           | ● ● ●      |            |             |             |             |             |             |
| 动作自由度 (轴)      |           | 6          |            |             |             |             |             |             |
| 最大负载能力 (kg)    |           | 6          | 6          | 5           | 6           | 10          | 10          | 20          |
| 最大工位半径 (mm)    |           | 1,445      | 2,036      | 903         | 1,650       | 1,450       | 1,925       | 1,725       |
| 重复定位精度 (mm) *1 |           | ±0.06      | ±0.08      | ±0.03       | ±0.06       | ±0.06       | ±0.06       | ±0.06       |
| 最大行程<br>(°)    | 臂旋转 (JT1) | ±165       | ±165       | ±180        | ±180        | ±180        | ±180        | ±180        |
|                | 臂前后 (JT2) | +150 - -90 | +150 - -90 | +135 - -80  | +145 - -105 | +145 - -105 | +155 - -105 | +155 - -105 |
|                | 臂上下 (JT3) | +90 - -175 | +90 - -175 | +118 - -172 | +150 - -163 | +150 - -163 | +150 - -163 | +150 - -163 |
|                | 腕旋转 (JT4) | ±180       | ±180       | ±360        | ±270        | ±270        | ±270        | ±270        |
|                | 腕弯曲 (JT5) | ±135       | ±135       | ±145        | ±145        | ±145        | ±145        | ±145        |
|                | 腕扭转 (JT6) | ±360       | ±360       | ±360        | ±360        | ±360        | ±360        | ±360        |
| 最大速度<br>(°/s)  | 臂旋转 (JT1) | 240        | 210        | 300         | 250         | 250         | 190         | 190         |
|                | 臂前后 (JT2) | 240        | 210        | 300         | 250         | 250         | 205         | 205         |
|                | 臂上下 (JT3) | 220        | 220        | 300         | 215         | 215         | 210         | 210         |
|                | 腕旋转 (JT4) | 430        | 430        | 460         | 365         | 365         | 400         | 400         |
|                | 腕弯曲 (JT5) | 430        | 430        | 460         | 380         | 380         | 360         | 360         |
|                | 腕扭转 (JT6) | 650        | 650        | 740         | 700         | 700         | 610         | 610         |
| 本体质量 (kg)      |           | 150        | 160        | 37          | 150         | 150         | 230         | 230         |
| 安装方式           |           | 地面式、吊顶式    |            |             |             |             |             |             |
| 控制柜            | 美洲        | E01        |            | E77         | E01         |             |             |             |
|                | 欧洲        |            |            | E71         |             |             |             |             |
|                | 日本·亚洲     |            |            | E74         |             |             |             |             |

\*1: 以ISO9283为基准。  
适用用途: ● 点焊 ● 搬运

防爆喷涂/搬运用机器人

K系列

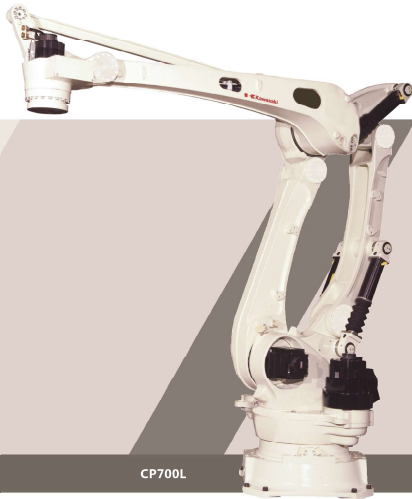
根据工件，可选择手腕式样。  
可提供快速启动作业的成套机组设备。



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(地面式/ 架台式/ 壁挂式)/314             |     |  |
|-----------------|------------|--|-------------------|--|-------------------|--|-----------------|--------------------------------------|-----|--|
| 适用用途            |            | ● ● ● ● ●                                |                   |  |                   |  |                 |                                      |     |  |
| 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 ( ° )      | 回转 ( J1 )  | ±160                                     | ±150              |  | ±150              |  | ±120            | ±120/±120/±30 -120/±120              |     |  |
|                 | 俯仰 ( J2 )  | ±90                                      | +110 -60          |  | +110 -60          |  | +120 -60        | +130 -80                             |     |  |
|                 | 臂上下 ( J3 ) | ±150                                     | +90 -80           |  | +90 -80           |  | +90 -65         | +90 -65                              |     |  |
|                 | 腕旋转 ( J4 ) | ±270                                     | ±360/±720/±720    |  | ±360/±720/±720    |  | ±720            | ±720                                 |     |  |
|                 | 腕弯曲 ( J5 ) | ±145                                     | ±360/±720/±720    |  | ±360/±720/±720    |  | ±720            | ±720                                 |     |  |
|                 | 腕扭转 ( J6 ) | ±360                                     | ±360/±410/410     |  | ±360/±410/±410    |  | ±410            | ±410                                 |     |  |
|                 | 腕回 ( J7 )  |  |                   |  |                   |  |                 | -/+ ±90                              |     |  |
| 手腕类型            |            | RBR                                      | BBR/3R●40/3R●70   |  | BBR/3R●40/3R●70   |  | 3R●70           | 3R●70                                |     |  |
| 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(Exlib IIBT4/Exib IIBT4) |                   |  |                   |  |                 | 内部压力防爆和本质安全防爆相结合 ( F2G4/Exib IIBT4 ) |     |  |
| 安装方式            |            | 地面·壁挂                                    |                   |  |                   |  |                 | 地面/支架/壁挂/壁挂                          |     |  |
| 控制柜             | 欧洲         | E37                                      | -                 |  |                   |  |                 |                                      | E35 |  |
|                 | 欧洲         | E47                                      |                   |  |                   |  |                 |                                      | E45 |  |
|                 | 日本·亚洲      | E27                                      |                   |  |                   |  |                 |                                      | E25 |  |

\*1:以ISO9283为基准。  
适用电机: ● 涂装 ● 搬运

|                          |           | RD80N    | ZD130S  | ZD250S  | CP180L             | CP300L             | CP500L  | CP700L  |
|--------------------------|-----------|----------|---------|---------|--------------------|--------------------|---------|---------|
| 适用用途                     |           | ●        |         |         |                    |                    |         |         |
| 动作自由度(轴)                 |           | 5        | 4       |         |                    |                    |         |         |
| 最大负载能力(kg)               |           | 80       | 130     | 250     | 180                | 300                | 500     | 700     |
| 最大行程(°)                  | 手腕回转(JT1) | ±180     | ±180    | ±180    | ±160               | ±160               | ±160    | ±160    |
|                          | 手腕俯仰(JT2) | +140-105 | +90-50  | +90-50  | +95-46             | +95-46             | +95-46  | +95-46  |
|                          | 手腕上下(JT3) | +40-205  | +15-120 | +15-120 | +15-110            | +15-110            | +15-110 | +15-110 |
|                          | 手腕侧弯(JT4) | ±360     | ±360    | ±360    | ±360               | ±360               | ±360    | ±360    |
|                          | 手腕内弯(JT5) | ±10°     | N/A     | N/A     | N/A                | N/A                | N/A     | N/A     |
| 最大速度(°/s)                | 手腕回转(JT1) | 180      | 135     | 95      | 140 <sup>※</sup>   | 115 <sup>※</sup>   | 85      | 75      |
|                          | 手腕俯仰(JT2) | 180      | 110     | 90      | 125 <sup>※</sup>   | 100 <sup>※</sup>   | 80      | 65      |
|                          | 手腕上下(JT3) | 175      | 130     | 95      | 130 <sup>※</sup>   | 100 <sup>※</sup>   | 80      | 65      |
|                          | 手腕侧弯(JT4) | 360      | 400     | 190     | 400 <sup>※</sup>   | 250 <sup>※</sup>   | 180     | 170     |
| 作业范围(mm)                 | 左-右       | 1,100    | 1,800   | 1,800   | 1,800              | 1,800              | 1,800   | 1,800   |
|                          | 进-出       | 1,100    | 1,600   | 1,600   | 1,600              | 1,600              | 1,600   | 1,600   |
|                          | 上-下       | 2,062.3  | 2,200   | 2,200   | 2,200              | 2,200              | 2,200   | 2,200   |
| 惯性力矩(kg·m <sup>2</sup> ) |           | 13.7     | 50      | 100     | 50                 | 100                | 250     | 500     |
| 搬运能力(次/时)                |           | 900      | 1,700   | 1,400   | 2,050 <sup>※</sup> | 1,700 <sup>※</sup> | 1,000   | 900     |
| 重复定位精度(mm)*1             |           | ±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      | 10      |         | 12                 |                    |         |         |
| 控制柜                      | 欧洲        | E03      | E33     |         | E03                |                    |         |         |
|                          | 欧洲        |          | E43     |         |                    |                    |         |         |
|                          | 日本-亚洲     |          | E23     |         |                    |                    |         |         |

\*1:搬运模式(±400-水平2000-下降400mm时往返移动)的情况。\*2:以ISO9283为基准。  
\*3:JT602以内角度范围内上下方向±10°。\*4:130kg以下的情况。\*5:250kg以下的情况。  
规格标准: ● 涂装 ● 搬运

## 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。



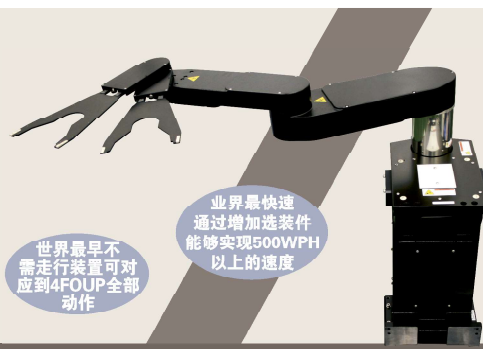
| duAro1         |           |   |
|----------------|-----------|---|
| 应用用途           | ● ● ● ●   |   |
| 动作自由度 (轴)      | 4x2手臂     |   |
| 最大可搬重量 (kg)    | 2 (1手臂)   |   |
| 重复定位精度 (mm) *1 | ±0.05     |   |
| 最大行程           | 手臂1 (下手臂) | 手臂2 (上手臂)                                 |
|                | 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       |
|                | 手腕旋转 (°)  | -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            | 欧洲        | D61                                       |
|                | 日本·亚洲     |   |

\*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：● 搬运 ● 装配 ● 上下料 ● 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             | 平行连接式                        |                             |
| 最大负载能力 (kg)    | 2                            | 3                           |
| 动作自由度 (轴)      | 标准                           | 4                           |
|                | 选件                           | 5                           |
| 动作范围 (mm)      | ■600 x H200                  | ■1300 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) |
| 搬运能力*1 (负载重量)  | ±0.04                        | ±0.1                        |
| 重复定位精度 (mm) *2 | ±0.1                         |                             |
| 本体重量 (kg)      | 60                           | 145                         |
| 颜色             | Munsell 10GY9/1等效            |                             |
| 安装方式           | 吊挂式                          |                             |
| 安装环境           | 环境温度 (°C)                    | 0-40                        |
|                | 相对湿度 (%)                     | 35-85 (无结露)                 |
| 电源容量*3 (KVA)   | 3.0                          | 4.0                         |
| IP等级           | 标准                           | IP65                        |
| (保护构造等级 选件)    | -                            | IP 67                       |
|                | 控制柜                          | 欧洲 E97                      |
|                | 日本·亚洲 E91                    |                             |
|                | 欧洲 E94                       |                             |

\*1：搬运模式（上升25°、水平305°、下降25mm的往复式移动）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

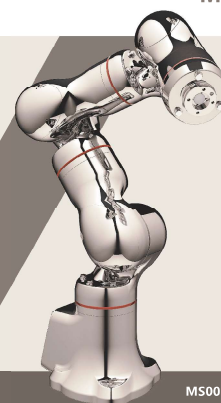
## 适用于医药医疗的机器人

### MC004N/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。

|                | MC004N    | MS005N     |
|----------------|-----------|------------|
| 动作自由度 (轴)      | 6         | 7          |
| 最大可搬重量 (kg)    | 4         | 5          |
| 最大力矩 (mm)      | 505.8     | 660        |
| 重复定位精度 (mm) *1 | ±0.05     | ±0.1       |
| 最大行程 (°)       | 臂前后 (JT1) | ±180       |
|                | 臂后后 (JT2) | ±180       |
|                | 臂上下 (JT3) | +135 → -95 |
|                | 腕旋转 (JT4) | +135 → -90 |
|                | 腕旋转 (JT5) | ±120       |
|                | 腕旋转 (JT6) | ±180       |
|                | 腕旋转 (JT7) | ±180       |
| 最大速度 (°/s)     | 臂旋转 (JT1) | 200        |
|                | 臂后后 (JT2) | 130        |
|                | 臂上下 (JT3) | 225        |
|                | 腕旋转 (JT4) | 700        |
|                | 腕旋转 (JT5) | 500        |
|                | 腕旋转 (JT6) | 350        |
|                | 腕旋转 (JT7) | 215        |
| 本体重量 (kg)      | 25        | 30         |
| 安装方式           | 地面式、吊挂式   | 地面式、吊挂式    |
| 控制柜            | 欧洲        | E76        |
|                | 欧洲        | E70        |
|                | 日本·亚洲     | E73        |

\*1：ISO9283为基准。



MS005N



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。



E73



E94



E01/02/03/04



E40



E35



E28



D60

|           |  |   |   |
|-----------|--|---|---|
| 美洲        | E76/77   | E97   | E01/02/03/04  |
| 欧洲        | E70/71   | E91   |   |
| 日本·亚洲     | E73/74   | E94   |   |
| 特点        | 应用于小型机器人（RS03N/05N/05L/06L/10N），小巧轻便的外形可以实现高性能及高扩展性。 | 对应中型机械（Y系列以及RS010L/020N）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系列的标有控制柜是全世界通用规格的统一控制柜。选条件的变压器可对应各国的不同的电压。与以前的E2X/3X/4X相比，实现了大幅度的小型化。<br>另外，铝质机器人用的E03标准控制柜即指电机力回升机又能省电。 |
| 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<br>彩色液晶触摸屏                                     | 标准示教器<br>彩色液晶触摸屏  | 标准示教器<br>彩色液晶触摸屏  |
| 存储器容量（MB） | 8  | 8   | 8   |
| 外部操作信号    | 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   |
| I/O信号     | 输入信号(最大)(点)<br>32（96）<br>输出信号(最大)(点)<br>32（96）       | 32（96）<br>32（96）  | 32（96）<br>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）    | 美洲<br>欧洲<br>日本·亚洲                                    | 30  | 40<br>40/40/45/40   |

\*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，实现了最舒适的重力平衡感。便于操作的控制界面及简洁的按键布局，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2种信息的组合来进行显示（位置信息和信号信息等）。



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/I/O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。

