

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
<http://robotics.kawasaki.com>

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/cn1/>

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。

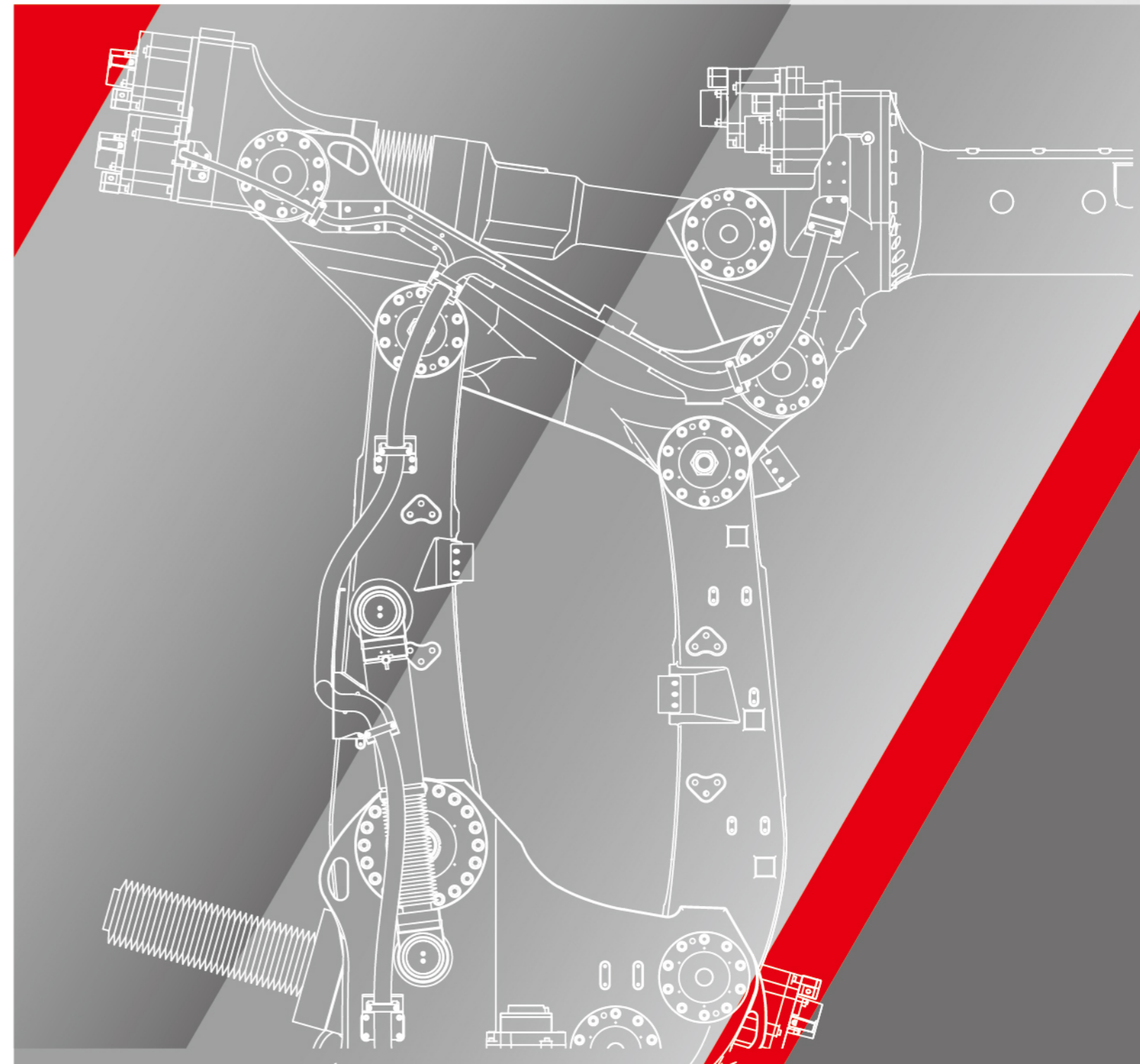


明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证

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。

Kawasaki Robot

M系列 超大型通用机器人



最大可负载量1,500kg 它拥有傲人的小巧外形和超强手腕扭矩。

川崎基于传统技术和经验研发的重型工件搬运机器人“M系列”，其最大有效负载为1,500kg。采用我司独有结构，外形紧凑，实现了强大的有效负载能力。

特征

外形小巧

MX机型的JT3（机械臂上下）采用了新的连杆机构，MG机型的JT3（机械臂上下）采用了我司独有的Hybrid ring连杆机构和滚珠丝杠，并通过两个大型电机驱动，实现了取消平衡杠的紧凑外形。干扰范围更小，适用性也得到提升。

具有便于使用的手腕扭矩

所有轴都使用与基轴电机相同的电机，由此MG15HL可实现 $15,000\text{N}\cdot\text{m}$ 的超强手腕扭矩。进而，可以加大从腕部法兰表面到工件重心的偏移距离，有效适用于偏心工件等。

高刚性

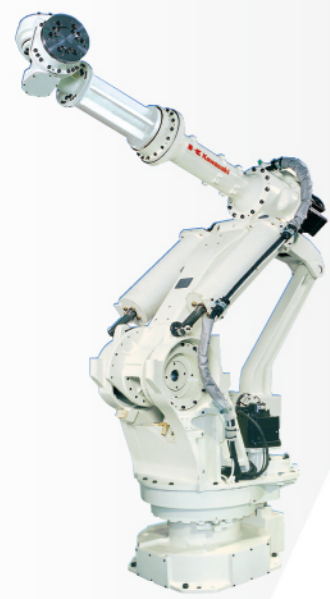
对机械手末端精度影响较大的JT2、JT3，采用高刚性、反作用力小的滚珠丝杠。由此减少了臂的挠度，并实现了高定位精度。（MG）

运动范围广

通过将我司特有的“复合型连杆机构”与JT2，JT3的滚珠丝杠相结合，在确保运动范围的同时，手臂的实际工作区域也更为广泛。（MG）

丰富的变形

6轴机包含350~1,500kg六种落地式和一种支架式，共七种机型，它可以应对大型重物组装和搬运等广泛需求。



MX350L



MX420L



MX500N



MX700N



MT400N



MG10HL



MG15HL

		MX350L	MX420L	MX500N	MX700N
手臂类型		垂直多关节式			
运动自由度(轴)		6			
最大负载能力(kg)		350	420	500	700
最大臂展(mm)		3,018	2,778	2,540	2,540
重复定位精度(mm)		±0.1(手腕法兰面)			
最大行程(°)	手臂旋转(JT1)	±180	±180	±180	±180
	手臂前后(JT2)	+90 -- 45	+90 -- 45	+90 -- 45	+90 -- 45
	手臂上下(JT3)	+20 -- 115	+20 -- 125	+20 -- 130	+20 -- 130
	手腕旋转(JT4)	±360	±360	±360	±360
	手腕弯曲(JT5)	±110	±110	±110	±110
	手腕扭转(JT6)	±360	±360	±360	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	80	80	80	65
	手臂前后(JT2)	70	70	70	50
	手臂上下(JT3)	70	70	70	45
	手腕旋转(JT4)	80	80	80	50
	手腕弯曲(JT5)	80	80	80	50
	手腕扭转(JT6)	120	120	120	95
允许负载扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	2,740	3,290	3,920	5,488
	手腕弯曲(JT5)	2,740	3,290	3,920	5,488
	手腕扭转(JT6)	1,960	1,960	1,960	2,744
允许负载惯量(kg·m ²)	手腕旋转(JT4)	400	400	400	600
	手腕弯曲(JT5)	400	400	400	600
	手腕扭转(JT6)	250	250	250	388
主体重量(kg)		2,800	2,800	2,750	2,860
安装方式		落地式			
安装环境	周围温度(°C)	0-45			
	相对湿度(%)	35-85(无结露)			
选装		机械限位器JT1/JT2/JT3、限位开关JT1/JT2/JT3、涂装颜色、可选设备内电缆,双电磁阀3电路/2电路,空气过滤3件套			
对应控制器/电源容量		E04/12kVA			

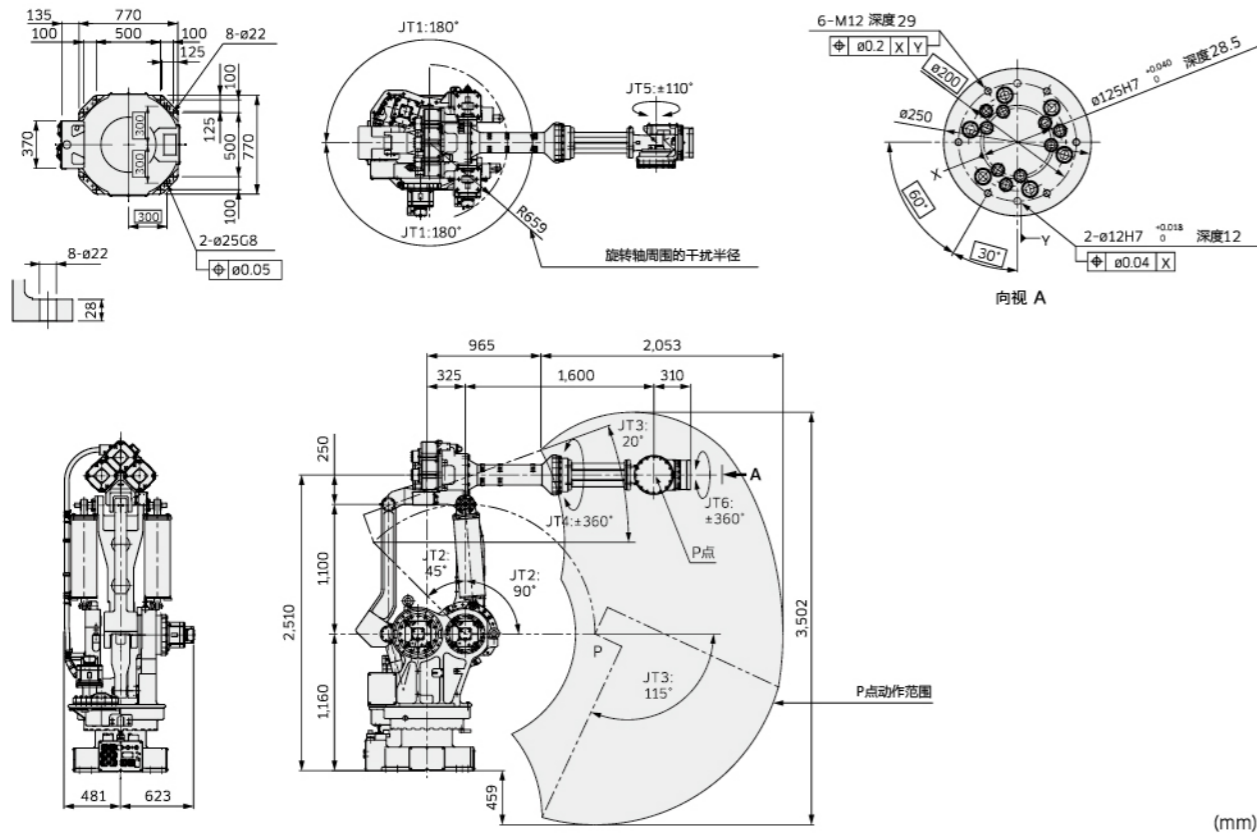
*1:符合ISO 9283

		MT400N	MG10HL	MG15HL
手臂类型		垂直多关节式		
动作自由度(轴)		6		
最大负载能力(kg)		400	1,000	1,500
最大臂展(mm)		3,503	4,005	4,005
重复定位精度(mm) ^{*1}		±0.1(手腕法兰面)		
最大行程(°)	手臂旋转(JT1)	±180	±150	±150
	手臂前后(JT2)	+15 -- 135	+90 -- 40	+90 -- 40
	手臂上下(JT3)	+106 -- 30	+30 -- 110	+30 -- 110 ^{*2}
	手腕旋转(JT4)	±360	±360	±360
	手腕弯曲(JT5)	±120	±120	±120
	手腕扭转(JT6)	±360	±360	±360
最大速度(°/s)	手臂旋转(JT1)	80	65	65
	手臂前后(JT2)	70	33.5	33.5
	手臂上下(JT3)	70	37.5	37.5
	手腕旋转(JT4)	70	65	36
	手腕弯曲(JT5)	70	65	36
	手腕扭转(JT6)	130	80	80
允许负载扭矩(N·m)	手腕旋转(JT4)	2,150	8,800	15,000
	手腕弯曲(JT5)	2,150	8,800	15,000
	手腕扭转(JT6)	980	4,410	4,410
允许负载惯量(kg·m ²)	手腕旋转(JT4)	200	1,800	2,250
	手腕弯曲(JT5)	200	1,800	2,250
	手腕扭转(JT6)	147	1,200	1,200
主体重量(kg)		2,600	6,500	6,550
安装方式		支架式	落地式	
安装环境	周围温度(°C)	0-45		
	相对湿度(%)	35-85(无结露)		
选装		机械限位器JT1/JT2/JT3、限位开关JT1/JT2/JT3、涂装颜色	机械限位器JT1/JT2/JT3、限位开关JT1/JT2/JT3、涂装颜色、可选设备内线束,双电磁阀3电路/2电路,空气过滤3件套	
对应控制器/电源容量		E02/7.5kVA	E58/15kVA	

*1: 最大工作范围取决于负载质量和负载转矩。 *2: 根据负载重量、负载转矩等不同,最大动作范围有所差异。

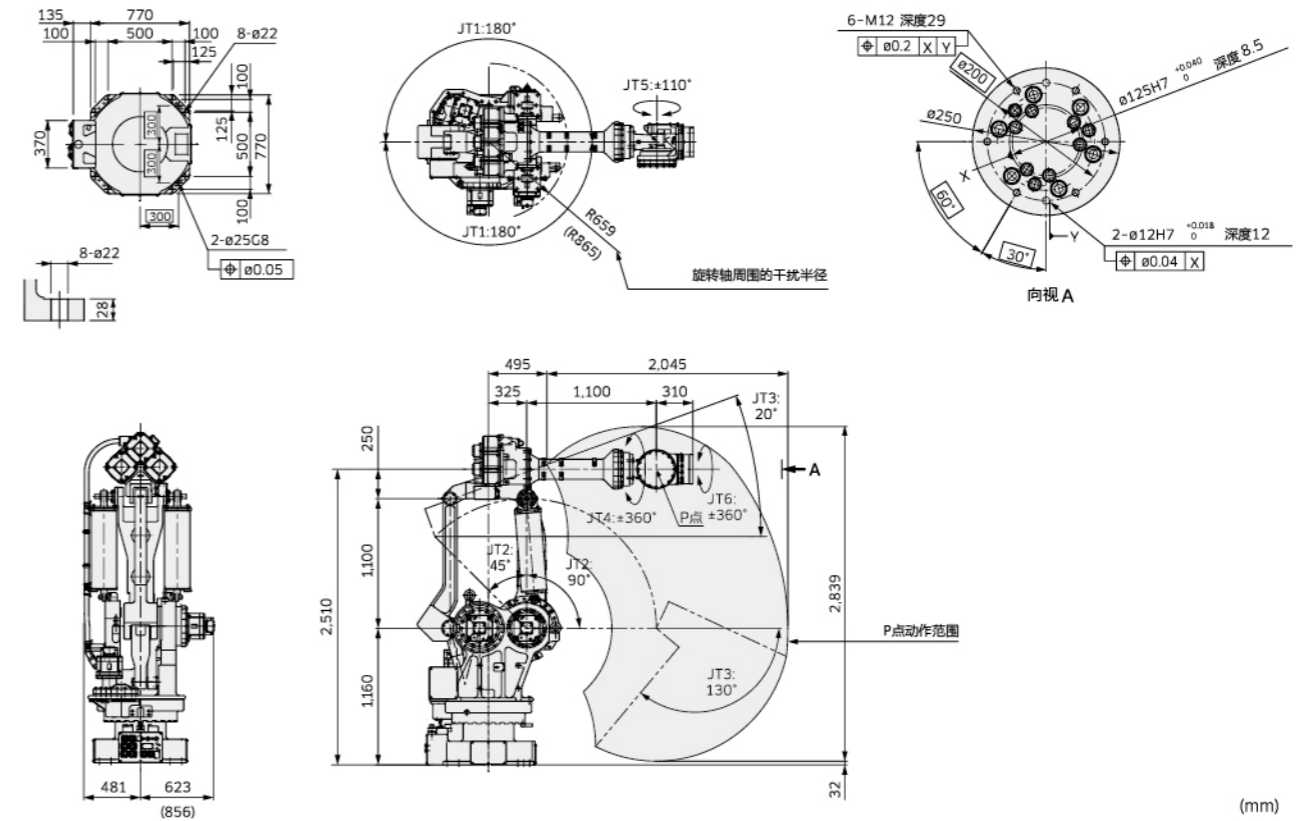


MX350L

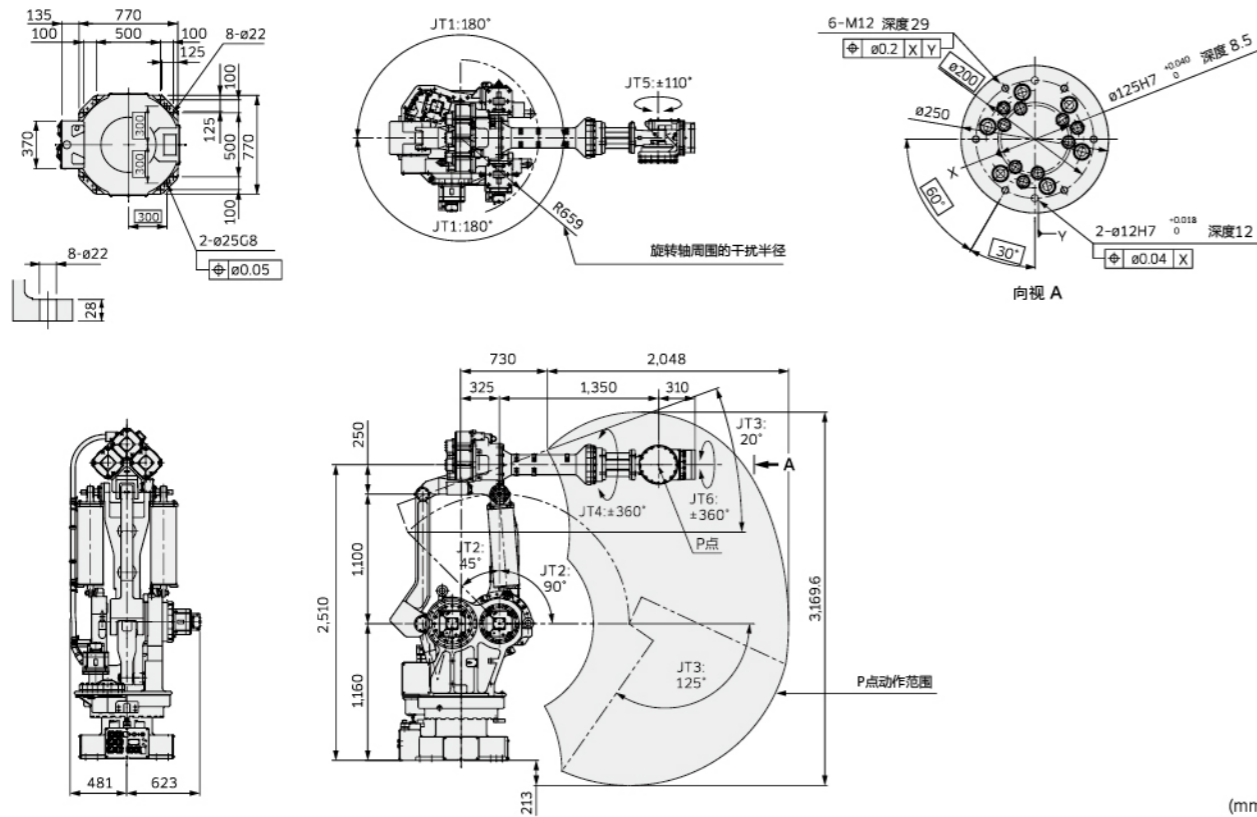


MX500N / 700N

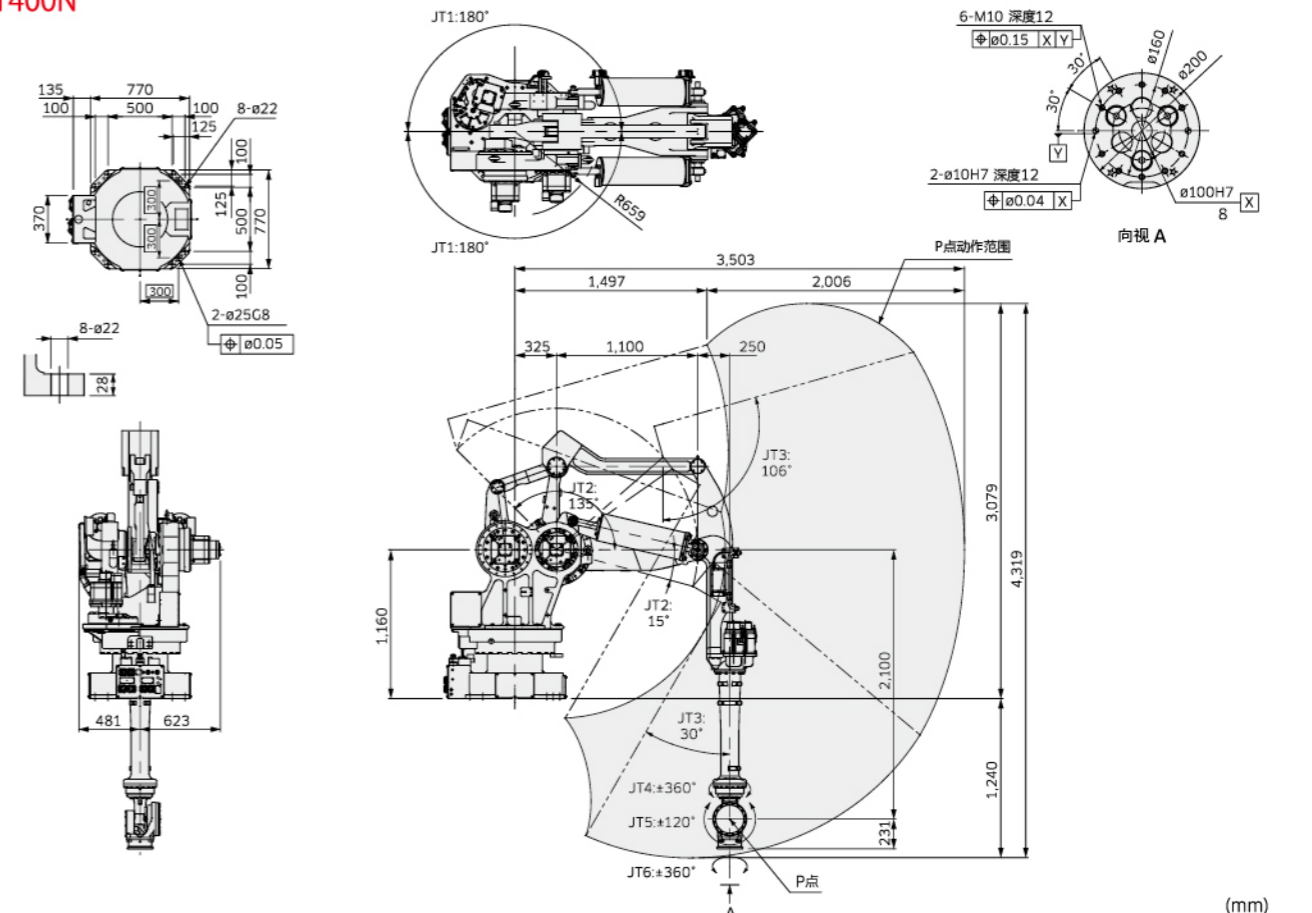
括号中的数字是MX700N的尺寸



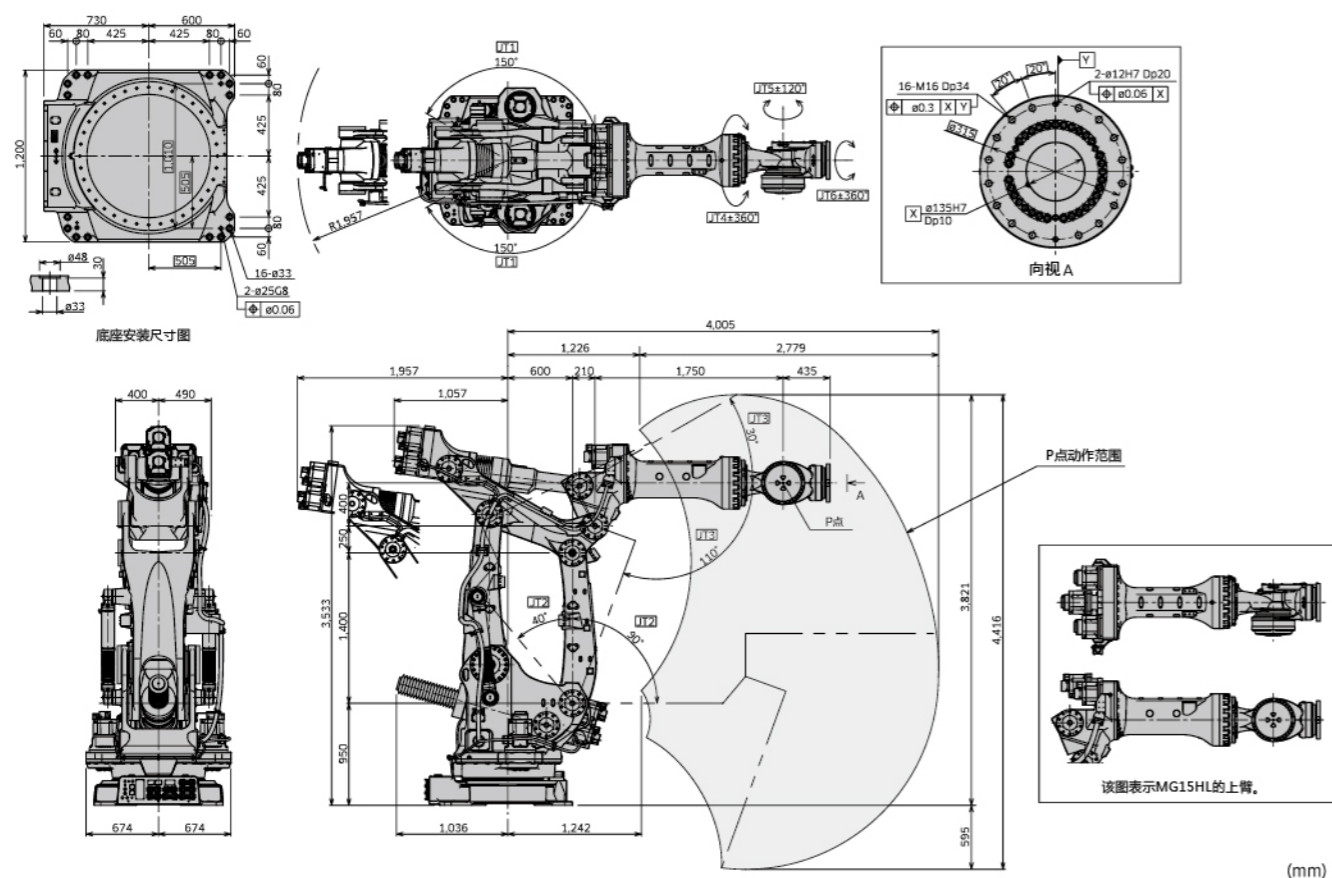
MX420L



MT400N



MG10HL / MG15HL



E系列

源于客户的心声，前所未有的高品质和紧凑机身。
实际销售中积累的技术产生的高潜力。
发挥舒适操作性能和超乎想象的高表现。



E04

原装变压器为选配

特征

令人惊讶的小巧外观

由于缩小了占地面积，因此可实现高密度配置相比于传统控制柜其体积大幅缩小。可以垂直安装、堆叠安装等，并且可以缩小控制器的安装空间。(E04)

舒适的操作系统

在已经成熟的传统操作基础上，实现更易于使用的操作系统。可从示教器控制电机电源，和执行循环启动，更加便捷。可在各种监视器上，显示组合两种信息。(如位置信息和信号信息)

功能丰富

能可支持搬运等多种应用。根据用途组合使用选装件，可以自由升级系统。使用标配的机器人语言“AS语言”，也可以进行高级运动控制和顺序控制。

采用先进技术

通过采用高速CPU，实现了更精确的轨迹控制，更快的程序执行，更舒适的保存/加载等。通过增加内存容量，可以大幅增加可存储的程序容量。USB存储器可用作外部存储设备使用。

提高了可维护性

单元化和节省布线的概念，不仅实现了紧凑性，而且实现了控制柜的高维护性。除了执行自诊断的DIAG功能，以及以往硬件不良以外，我们还扩充了可支持各种报错的维护支持功能，以及实现远程诊断的Web服务器等维护功能。

高扩展性

通过追加放大器，E01最多可以支持3个轴，E7X最多可以支持2个外部轴。作为外围控制，它支持多种现场总线，通过结合示教器和可编辑程序的软PLC功能(KLogic)，以及可实现用户定制的操作面板，可轻松构建高级系统。

全球统一规格

E04为选配变压器，全球统一规格，可以支持各个国家的主电源差别。

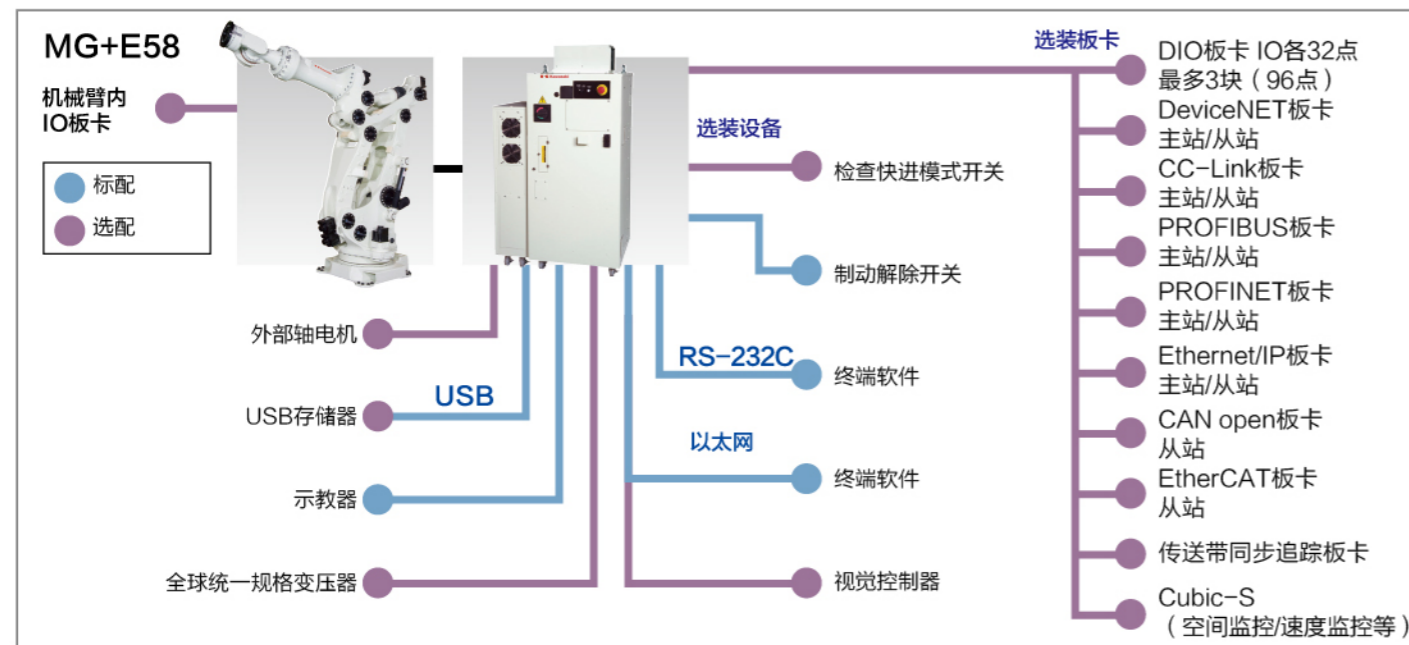
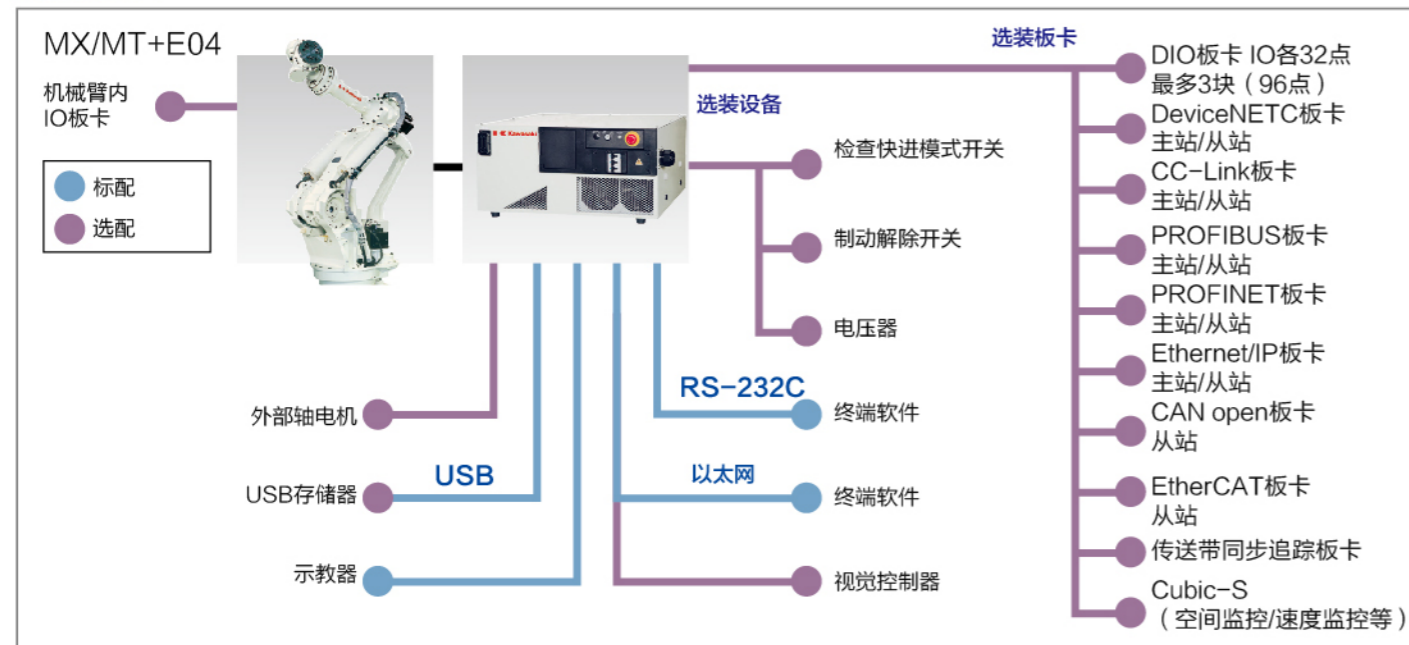


E58

示教器



系统构成图



规格

	标准		选装设备
	E04	E58	
尺寸 (mm)	W550 × D580 × H278	W775 × D550 × H1,370	E04: 变压器单体: W580XD580XH178
结构	密闭型 间接冷却式		
控制轴数 (轴)	6	9	E04: 最多16 (10以上需要外部加装) E58: 最多17 (10以上需要外部加装)
内存容量 (MB)	8		
I/O信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
	通用输入 (点)	32	E04:最大 96 E58:最大 128
	通用输出 (点)	32	E04:最大 96 E58:最大 128
电缆长度	分离电缆 (m)	机器人、控制柜间电缆 5	
	示教器 (m)	示教器用电缆 5	
主体重量 (kg)	40	165	E04: 独立变压器: 45 E58: 内置变压器: 215
电源规格	AC200-220V ± 10%、50/60Hz、3Φ	AC200-220V ± 10%、50/60Hz、3Φ	(E04) *使用变压器时 AC380-415V ± 10% AC440-480V ± 10% (可切换), 50/60HZ, 3Φ
	E02:最大7.5kVA E04:最大12kVA	最大15kVA	(E58) *变压器内置时 AC380-415V ± 10% AC440-480V ± 10% (可切换), 50/60HZ, 3Φ
D类接地 (机器人专用接地), 漏电流最大100mA			
安装环境	周围温度 (°C)	0 - 45	
	相对湿度 (%)	35-85 (无结露)	
涂装颜色	相当Munsell10GY9/1		
示教器	TFT彩色液晶显示触摸屏、 紧急停止用开关、示教锁开关、使能开关		
操作面板	紧急停止用开关、示教/重复切换开关, 控制电源指示灯		
辅助存储设备	-		USB存储器
外部接口面板	USB、以太网 (100BASE-TX)、RS-232C		

外观和尺寸

