

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/>

营业

关东、东北地区【东京】

〒105-8315 东京都港区海岸1丁目14-5

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

中部、北陆地区【爱知】

〒480-1115 爱知县长久手市菖蒲池105

Tel: 0561-63-6800 Fax: 0561-63-6808

关西、四国地区【兵库】

〒673-0016 兵库县明石市松之内2-6-8

Tel: 078-921-1551 Fax: 078-921-1651

中国地区【广岛】

〒732-0802 广岛县广岛市南区大州1-4-4

Tel: 082-286-1711 Fax: 082-286-1007

九州地区【福岡】

〒811-3135 福岡县古贺市小竹847-1

Tel: 092-940-2310 Fax: 092-940-2311

售后

川崎机器人售后服务株式会社

●售后服务中心

水泽【岩手】 Tel: 0197-51-3500 Fax: 0197-51-3501

东北【宫城】 Tel: 022-349-1711 Fax: 022-349-1712

关东【群馬】 Tel: 027-373-6471 Fax: 027-372-1483

南关东【神奈川】 Tel: 0466-87-3506 Fax: 0466-87-3507

丰桥【爱知】 Tel: 0532-38-8861 Fax: 0532-38-8862

名古屋【爱知】 Tel: 0561-63-6805 Fax: 0561-63-6808

关西【兵库】 Tel: 078-990-1311 Fax: 078-990-3510

广岛【广岛】 Tel: 082-286-8080 Fax: 082-286-1007

九州【福岡】 Tel: 092-940-2310 Fax: 092-940-2311

★工作日（8:30-17:30）请联系各区域机器人中心。

★工作日（17:30-8:30）及周六和节假日（8:30-17:30）
请联系以下24小时服务热线。

24小时服务热线 TEL: 078-990-3550

★周六及节假日（17:30-8:30）、周日及特殊假日为
留言电话。

担当会在接收留言后电话回复。

海外公司

美国/英国/德国/韩国/中国

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相安路16-3号

邮编: 300457 电话: 022-59831888

网址: <http://www.kawasakirobot.cn>

传真: 022-59831889

上海分公司

上海市长宁区长宁路1027号多媒体

产业园兆丰广场3404室

邮编: 200335 电话: 021-33538027

传真: 021-33537121

广州分公司

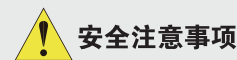
广州市番禺区市桥光明北路233号

汇强大厦502室

邮编: 511400 电话: 020-34818537

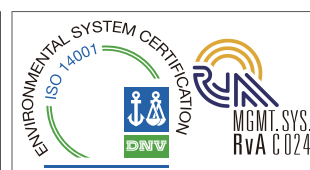
传真: 020-34818539

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。



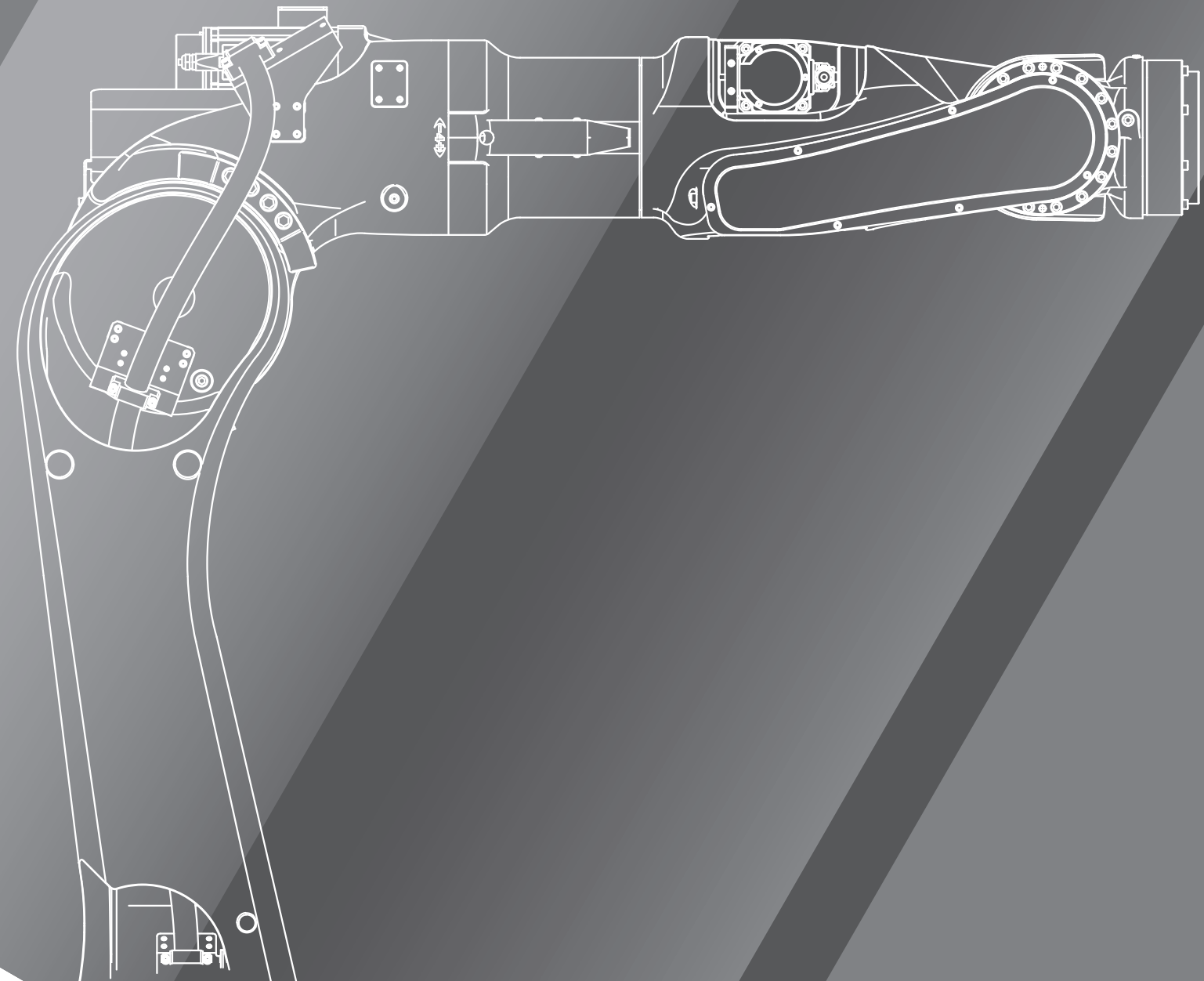
明石工場でISO認証を取得しています。

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

B系列 点焊/搬运机器人



用先进的技术
致力于点焊作业高效率的实现。
以点焊领域日趋成熟的技术为基础，得以进
一步优化的点焊用机器人。

特 长

1. 高速度点焊

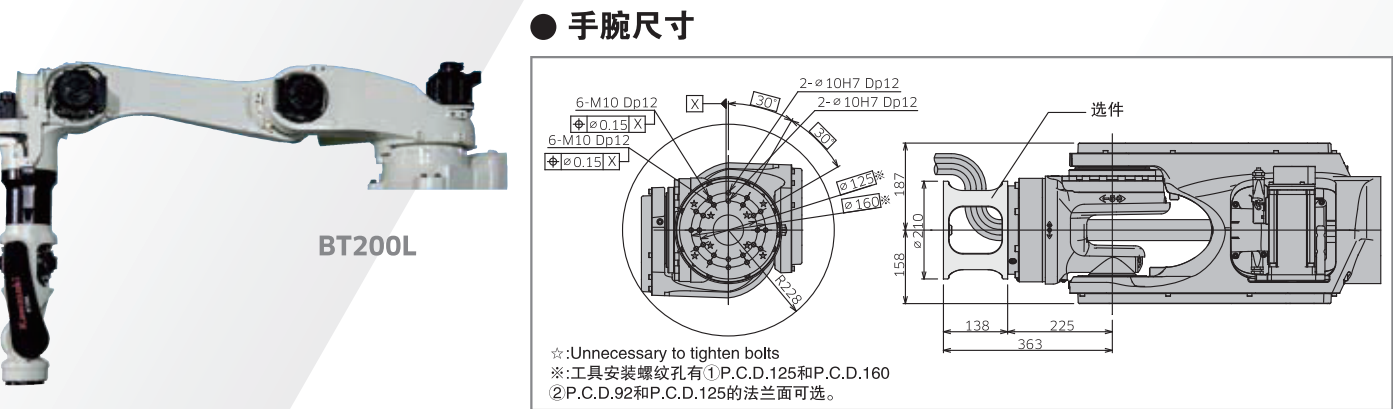
通过手臂的轻量化处理、对高输出转矩/高回转速度马达的采用、对最新 防震控制技术的应用，实现了点焊作业中占据主导的短距离动作时间的缩短。并且，由于伺服焊枪的枪体轴动作时序的进一步优化，使得循环时间实现了大幅缩减。

2. 内置线缆、管路

通过上部手臂及手腕中心部位的中空设计，使得从机器人基座部分到手腕前端的线缆、管路可以内置。因此，在离线示教和机器人设置完成后，以往的外置方式而引起的机器人之间或与周边装置之间发生的线缆、管路类干涉的问题就无需考虑了，从而大大提升了离线示教及现场示教的作业效率。

3. 设置自由度的提升

与以往机器人相比，设置面积及自身外围尺寸都有大幅缩小，并加以线缆、软管的内置化设计，使得机器人的高密度设置得以实现。

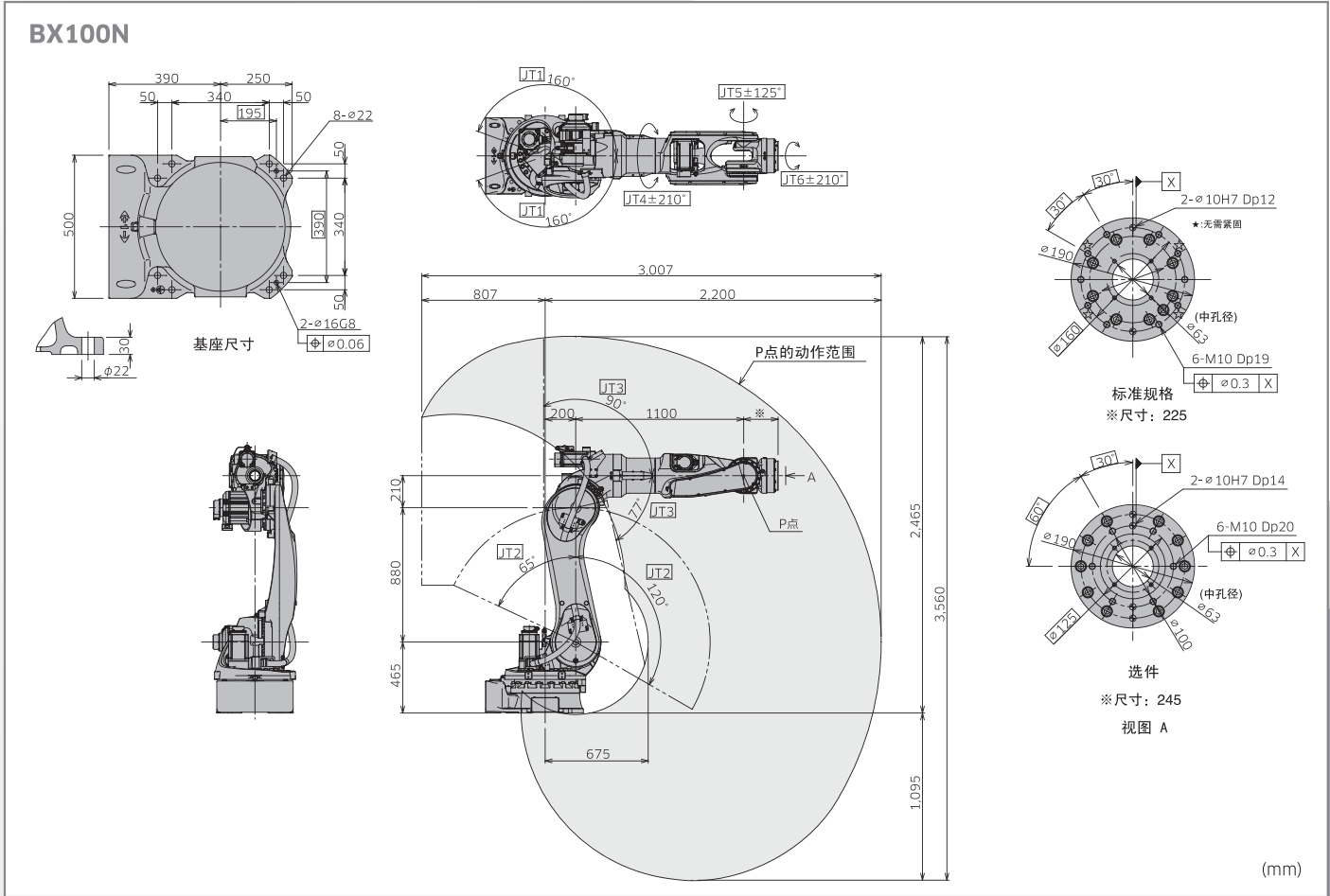


规 格

		BX100N	BX100L	BX130X	BX165N	BX165L	BX200L	BT200L
手臂类型		垂直多关节						
自由度(轴)		6						
最大负载能力(kg)		100	100	130	165	165	200	200
最大行程 (°)	臂旋转 (JT1)	±160	±160	±160	±160	±160	±160	±160
	臂前后 (JT2)	+120~-65	+76~-60	+76~-60	+76~-60	+76~-60	+76~-60	+80~-130
	臂上下 (JT3)	+90~-77	+90~-75	+90~-75	+90~-75	+90~-75	+90~-75	+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 (°/s)	臂旋转 (JT1)	135	105	105	105	120	105	105
	臂前后 (JT2)	110	130	90	130	110	90	85
	臂上下 (JT3)	140	130	130	130	130	100	100
	腕旋转 (JT4)	200	200	200	120	170	120	120
	腕弯曲 (JT5)	200	160	160	160	170	120	120
	腕扭转 (JT6)	300	300	300	300	280	200	200
惯量 (N·m)	腕旋转 (JT4)	588	830	830	930	952	1,334	1334
	腕弯曲 (JT5)	588	830	830	930	952	1,334	1334
	腕扭转 (JT6)	294	441	441	490	491	588	588
惯性力矩 (kg·m²)	腕旋转 (JT4)	60	85	85	99	99	199.8	199.8
	腕弯曲 (JT5)	60	85	85	99	99	199.8	199.8
	腕扭转 (JT6)	30	45	45	49.5	49.5	154.9	154.9
重复定位精度 (mm)※1		±0.2						
最大覆盖范围 (mm)		2,200	2,597	2,991	2,325	2,597	2,597	3,151
本体重量		740	930	970	903	930	930	1,100
喷涂颜色		Munsell 10GY9/1等效						
安装方式		地面						支架
安装环境	周边温度(℃)	0~45						
	相对湿度(%)	35~85% (无结露)						
电源容量 (kVA)※2		5	7.5					
IP值 (保护构造等级)		手腕: IP67 基轴: IP54						
对应的控制器		E22 / E12						

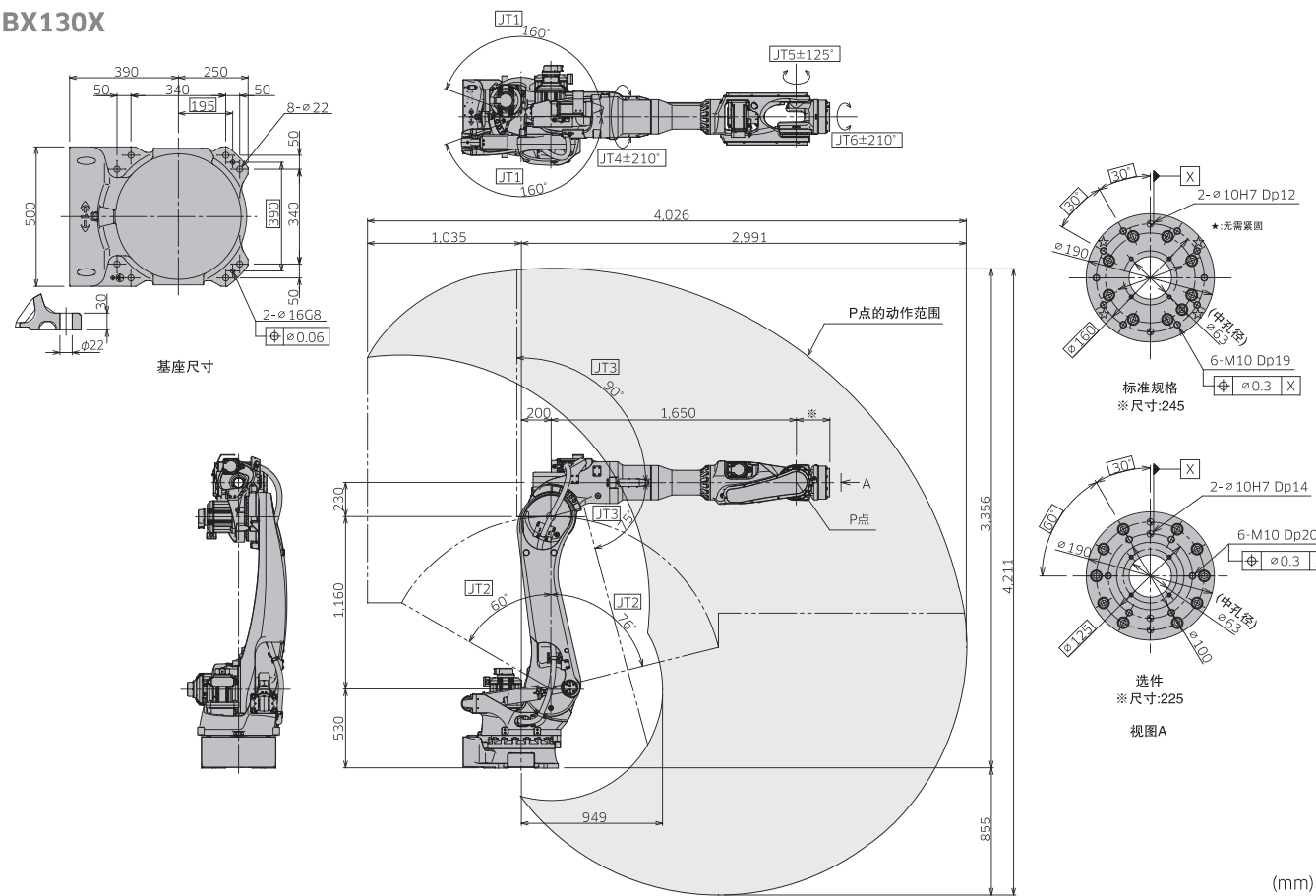
※1:符合ISO9283标准。 ※2:因负载重量及动作方式而不同。

动作范围和尺寸

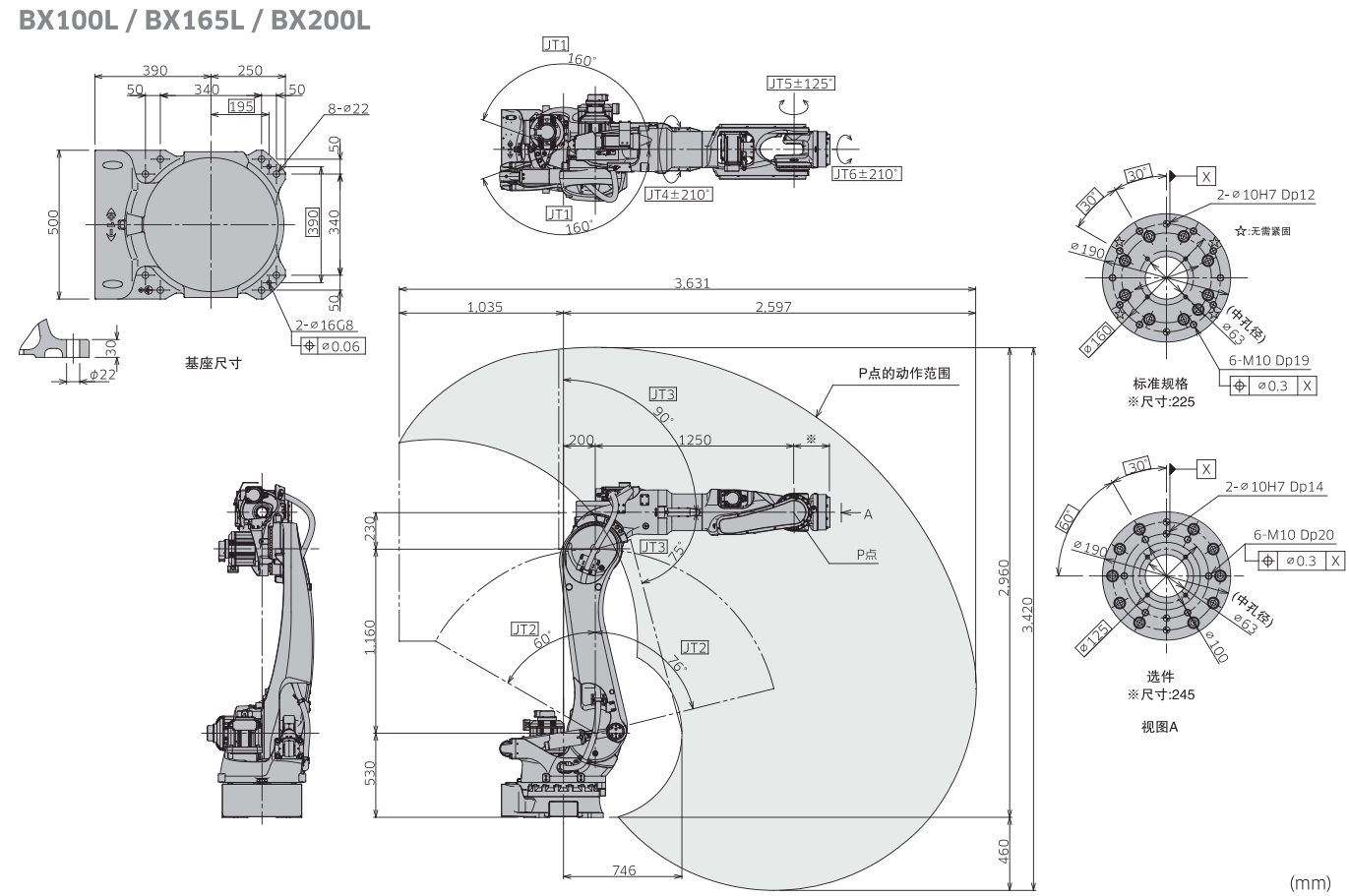


动作范围和尺寸

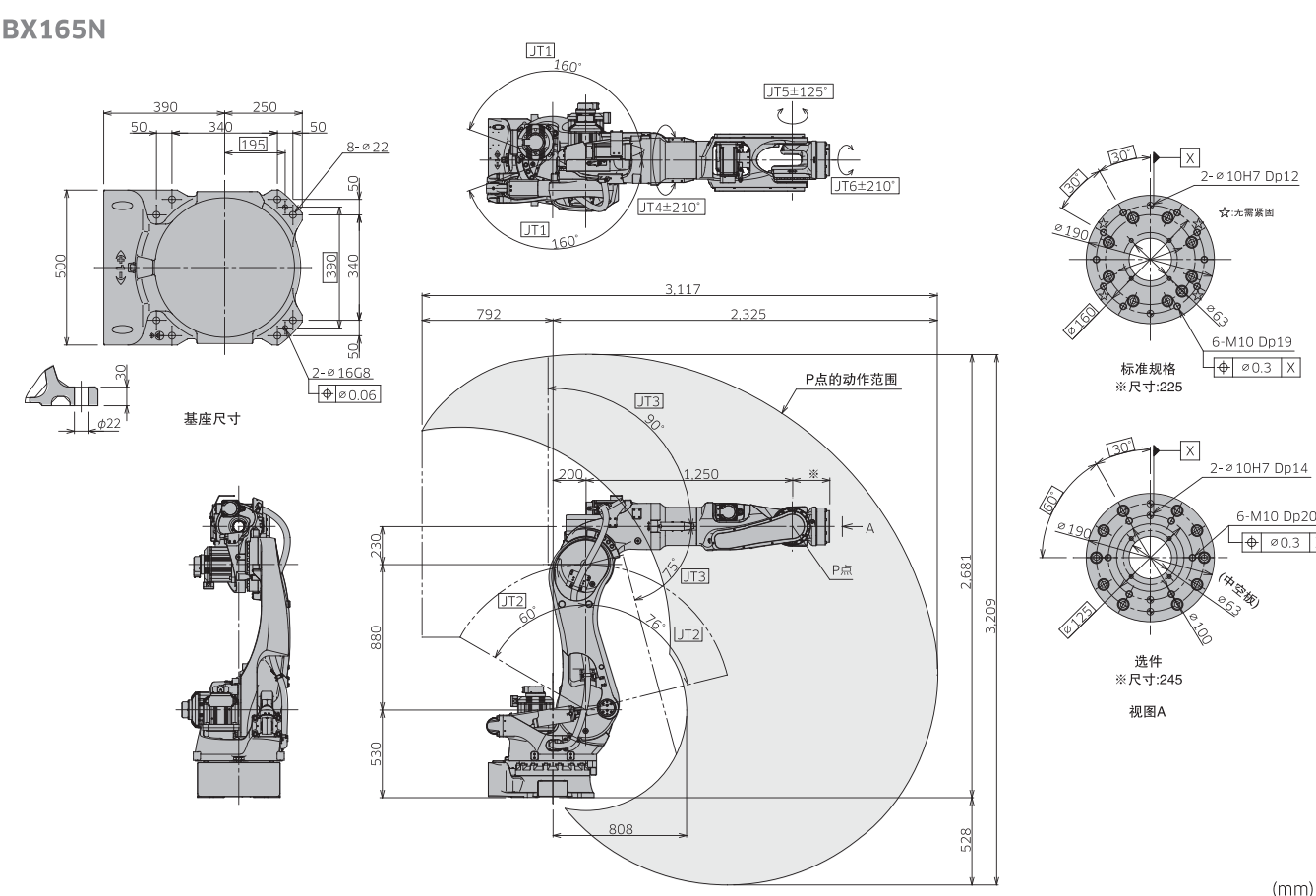
BX130X



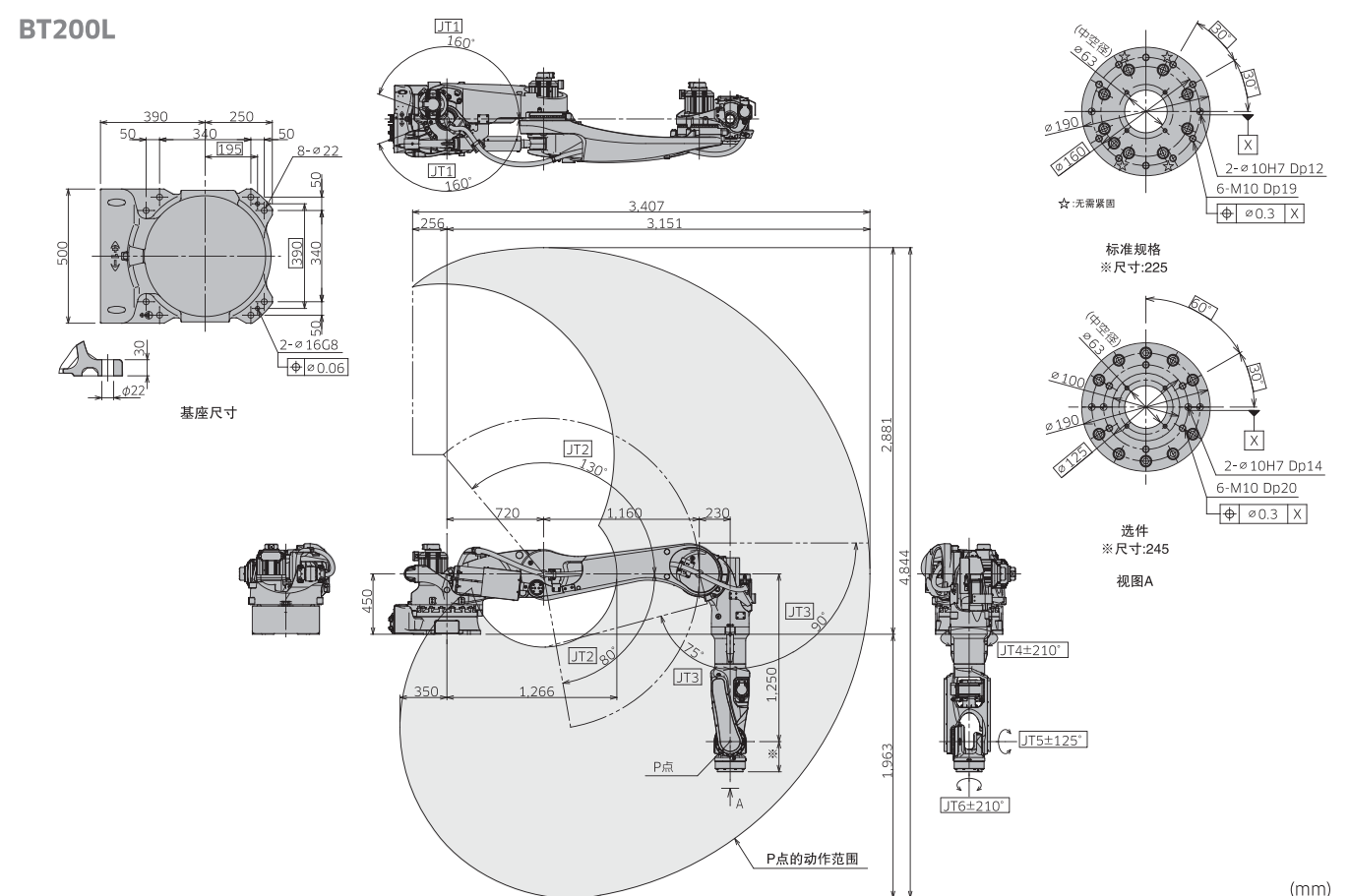
BX100L / BX165L / BX200L



BX165N



BT200L



控制柜

E22

在广大客户的呼声中，前所未有的高度优质、高度紧凑的应运而生。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。



示教器



- 大尺寸、彩色液晶触摸屏显示器
- 这些按键的布置，经过对操作人员手部运动的，大量研究，已经进行了优化
- 配备有握杆触发安全开关

●特 长

1. 惊人的紧凑度

占用面积的缩小，实现了高密度摆放的可能性。与以往控制柜相比，体积上也有大幅缩减。

2. 快捷的操作系统

通过对以往操作系统的进一步完善，研发完成了更便于使用的操作系统。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）。

3. 丰富的功能

以搬运为主，E控制柜可应对众多领域的应用。配合适用领域的特殊条件，选置充实的配件体系，即可自如的实现系统集成。如果使用标准搭载的机器人语言【AS语言】，即可实现高精度的动作控制及时序控制。

4. 最新技术的采用

通过最新CPU的使用，实现了更精密的轨迹控制，更快速的程序执行，及更快捷的保存/装载。通过对内存容量的扩大，记忆程序的容量得到了大幅增加，且可使用USB作为标准的外部存储设备。

5. 维护性的提高

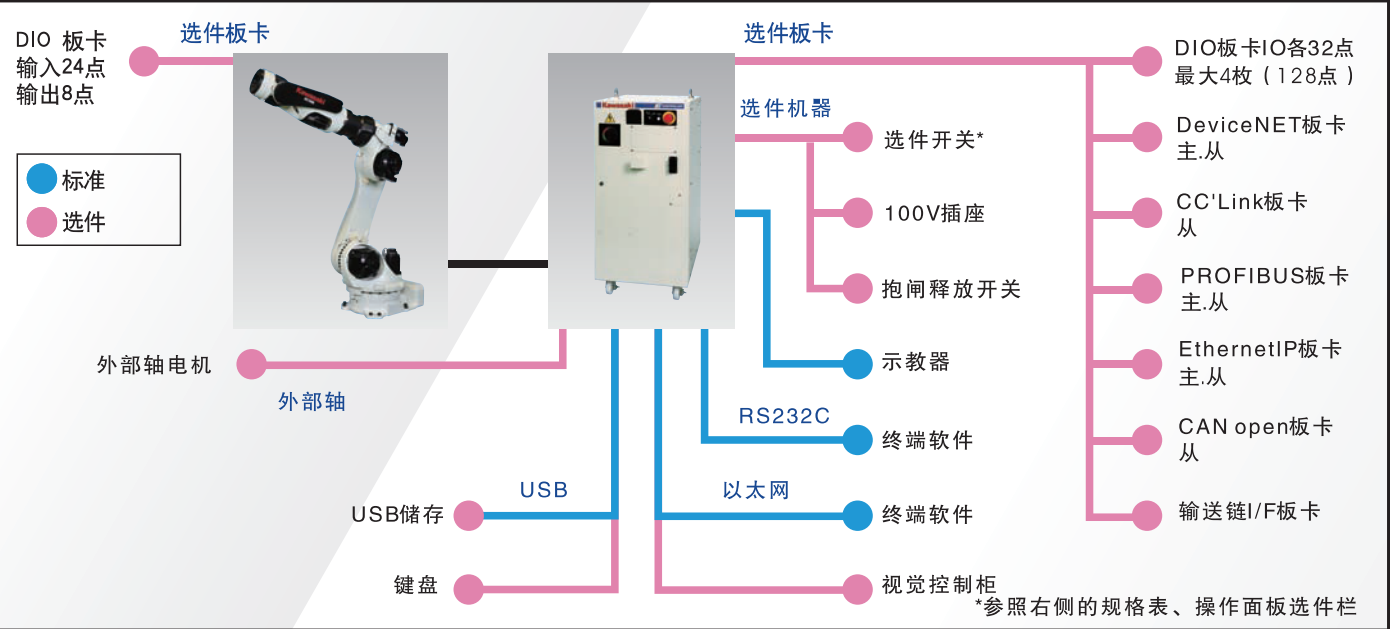
在秉承单元化、配线节省化理念的基础上，高度紧凑的同时实现了高度的维护性能。此维护体系不仅可对执行自我诊断的DIAG机能和以往的硬件不良等问题进行修缮，还拥有对适用领域各自特有的错误进行保全支援的机能，并提供了可进行远程诊断的WEB服务器，实现了维护性的进一步充实。

6. 高度的扩展性

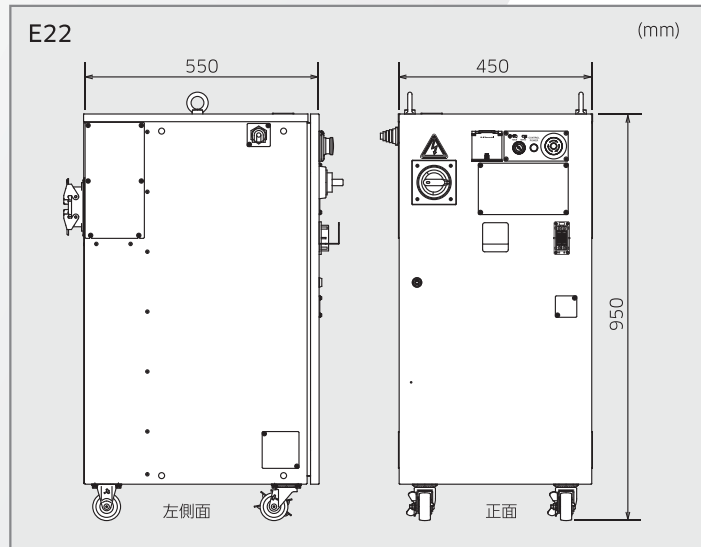
通过追加放大器的装载，可追加对应最多2个外部轴。此外，通过追加控制柜，可实现对最大为16轴的外部轴控制。作为周边机器的控制盘柜，需对应为数众多的现场总线，而可通过示教器进行编程的软件时序机能（Klogic），与可用户自定义的显示屏界面相结合，即可简易的构筑高性能的操作系统。

●规 格

型 号		标 准	选 件
		E22	
尺寸		W450×D550×H950	
结构		独立全封闭间接冷却系统	
控制轴数（轴）		6	最大16轴、盘内增设最大至8轴、9轴以上的为外部增设
驱动方式		全数字伺服系统	固定工具坐标系
动作方式	手动模式	各轴独立、基本坐标系、工具坐标系	
	再现模式	各轴插补、直线插补、圆弧插补	
示教方式		简单操作示教AS语言编程	
存储器容量（MB）		8	
出入信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
	通用输入（点）	32	最大128
	通用输出（点）	32	最大128
操作面板		紧急停止开关、示教/重复开关、控制电源灯等（循环开始、电机启动、保持运行、出错、出错清除在示教器上操作）	循环开始开关、电机启动开关、保持运行开关、出错信号灯、出错清除开关
线缆长度（m）	机器人←→控制柜	分离电缆 5	10、15
	示教器	示教器电缆 5	10、15
重量(kg)		95	
电源规格		AC200-220V ±10%、50/60Hz、3Φ	
		D种接地（机器人专用接地，最大漏电流100mA）	
安装环境	周边温度：（℃）	0-45	
	相对湿度：（%）	35-85（无结露）	
颜色		Munsell 10GY9/1等效	
示教器		带有可触面板的TFT彩色液晶显示、紧急停止开关、示教锁定开关、安全开关	
外部存储器			USB存储卡
外部接口		USB、以太网（100BASE-TX）、RS232C	



●外观尺寸



准备了不同电源规格的E12控制柜。

●规 格

型 号	E12
尺寸（mm）	W550×D550×H1,200
结构	独立全封闭间接冷却系统
控制轴数（轴）	6 最大16轴 盘内增设最大至9、10轴以上的为外部增设
线缆长度（m）	机器人←→控制柜：分离电缆 5 示教器：示教器电缆 5
重量(kg)	180
电源规格	AC300-415/420-460V ±100%、50/60Hz、3Φ D种接地（机器人专用接地）、 最大漏电流10mA 电源线内藏
安装环境	周边温度：0-45° 相对湿度：35-85%（无结露）