

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

西神户工厂

〒651-2239 兵库县神户市西区柏谷町松本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: 400-922-2400 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



微信公众号



抖音官方号

Kawasaki Robot

焊接/切割机器人

中小型通用
3kg~80kg

大型通用
100kg~300kg

超大型通用
350kg~1500kg

协作

防爆喷涂/搬运

焊接/切割

码垛

医药

高速分拣

晶圆搬运

Simple friendly Kawasaki Robot

- 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。

安全注意事项



明石工厂和西神户工厂已取得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。

BA 系列

焊接/切割机器人

川崎重工的焊接/切割机器人将Simple and friendly的理念具体呈现出来。

用一根电缆即可连接焊机和机器人，集成度提升。

可提供丰富的选配件（软件、硬件），进一步提高作业质量。

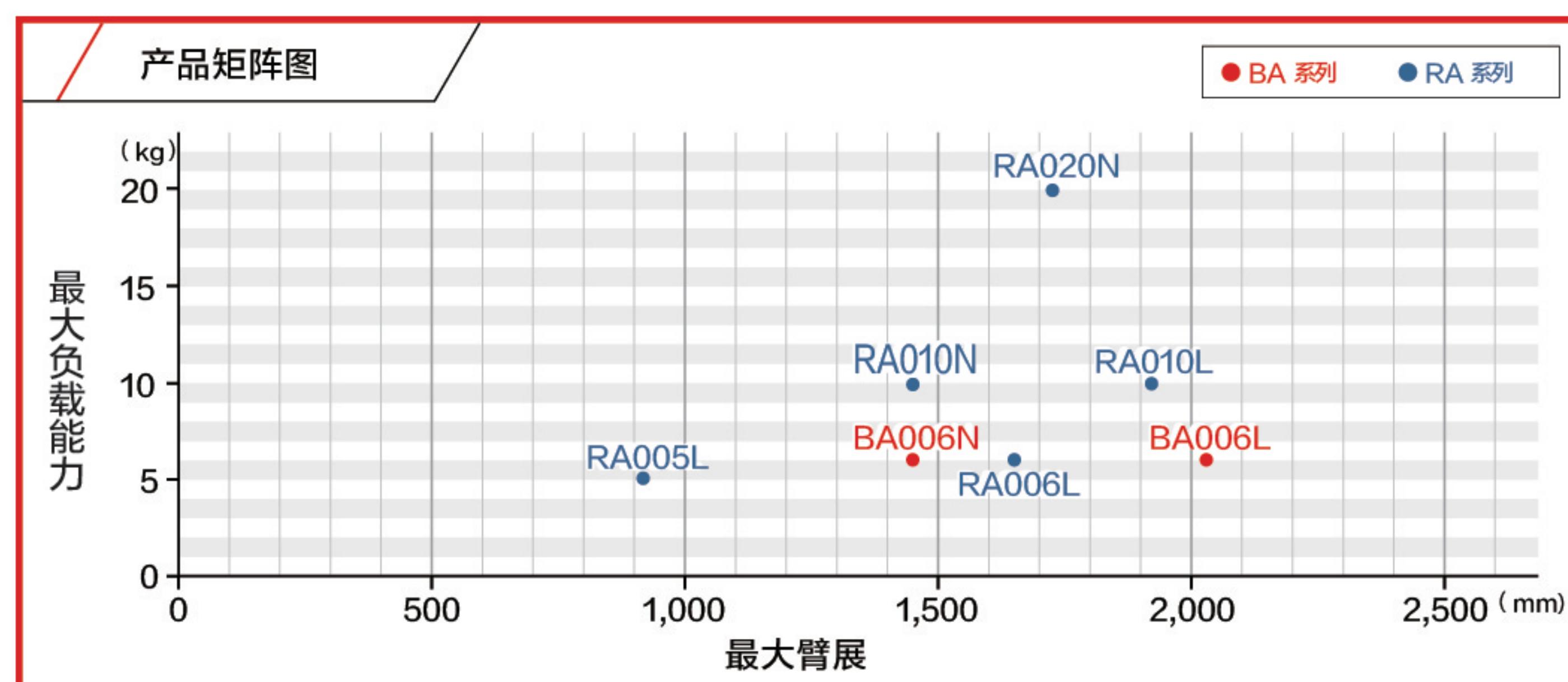
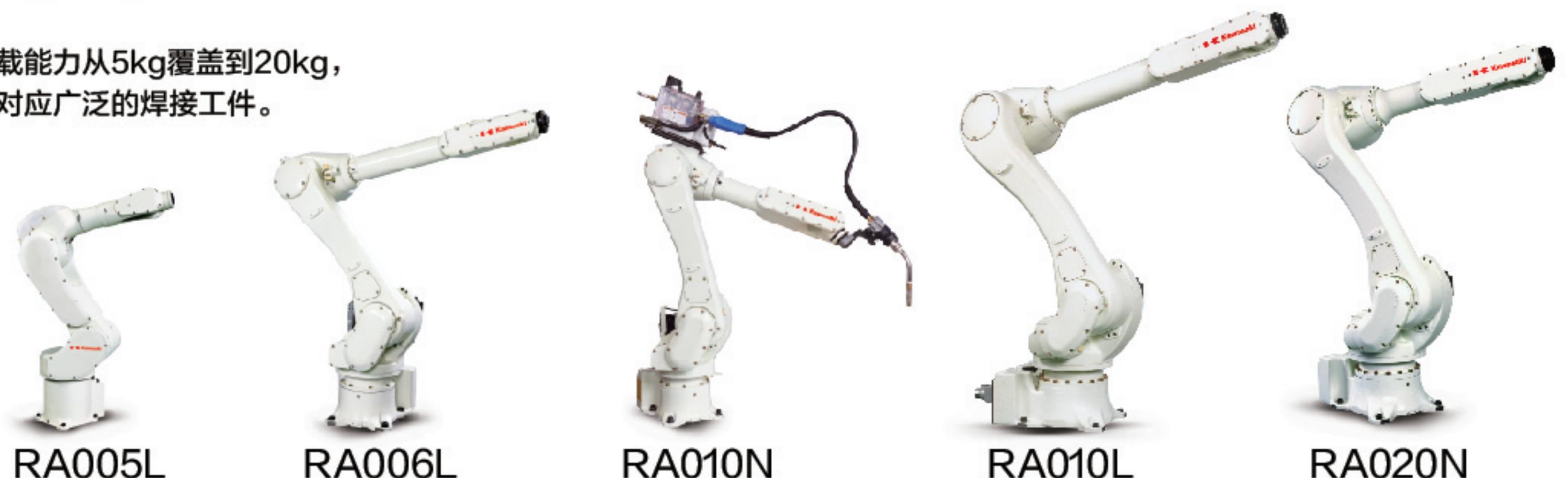
BA 系列

可以在中空手腕内置软管和电缆。
不与周边装置干涉，
可减少离线示教的研讨时间。



RA 系列

负载能力从5kg覆盖到20kg，
可对应广泛的焊接工作。



BA006N

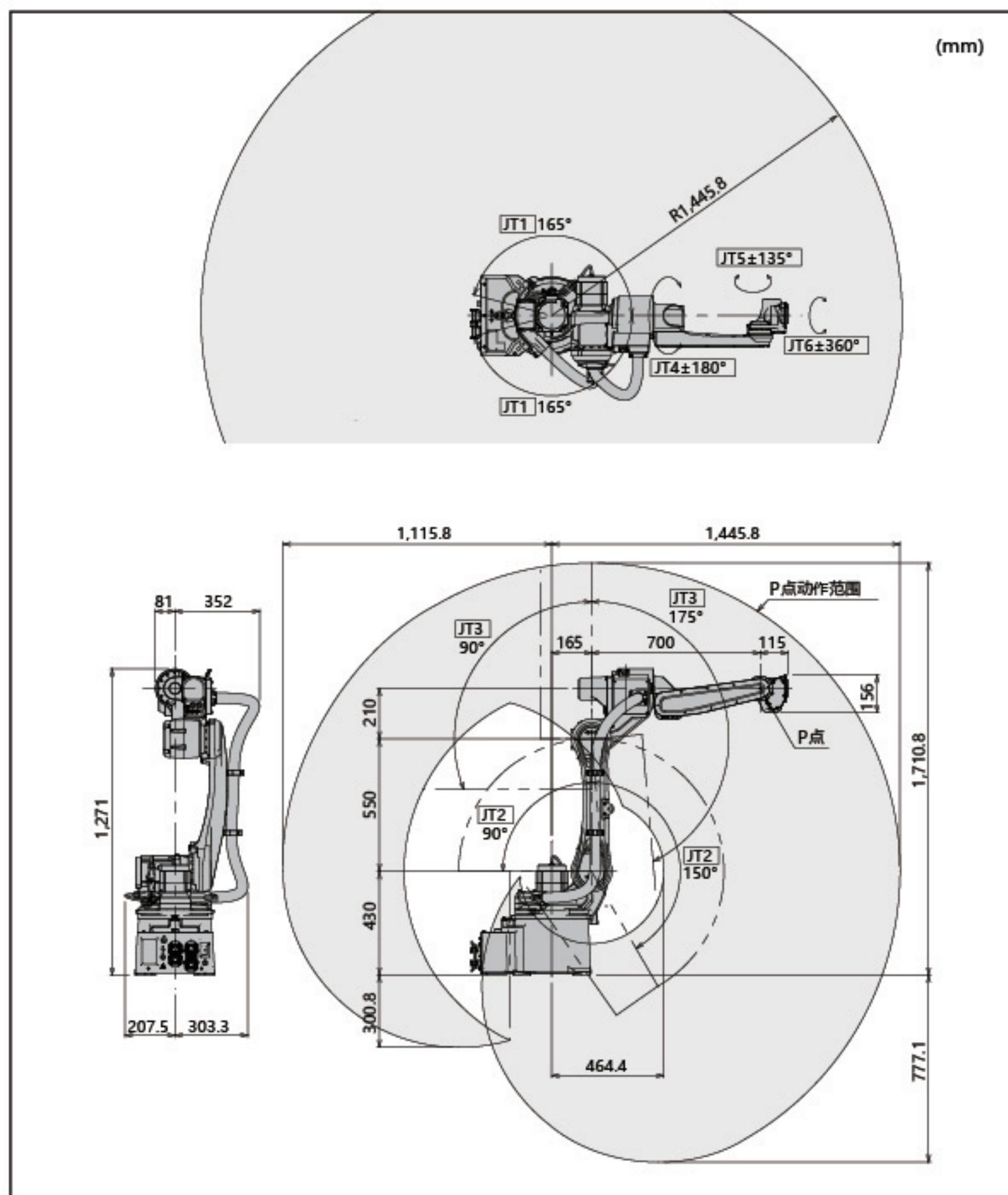
标准规格

结构	垂直多关节
动作自由度 (轴)	6
最大负载能力 (kg)	6
最大臂展 (mm)	1,445
重复定位精度 ^{*1} (mm)	± 0.06
动作范围 (°)	
手臂旋转 (JT1)	± 165
手臂前后 (JT2)	+150 - -90
手臂上下 (JT3)	+90 - -175
手腕旋转 (JT4)	± 180
手腕弯曲 (JT5)	± 135
手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	
手臂旋转 (JT1)	240
手臂前后 (JT2)	240
手臂上下 (JT3)	220
手腕旋转 (JT4)	430
手腕弯曲 (JT5)	430
手腕扭转 (JT6)	650
允许扭矩 (Nm)	
手腕旋转 (JT4)	12
手腕弯曲 (JT5)	12
手腕扭转 (JT6)	3.75
允许惯量 (kg·m ²)	
手腕旋转 (JT4)	0.4
手腕弯曲 (JT5)	0.4
手腕扭转 (JT6)	0.07
本体重量 (kg)	150
安装方式	地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C): 0 - 45 相对湿度 (%): 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA, E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。

特征

- 焊接电缆内置
- 用一根电缆即可连接焊机和机器人

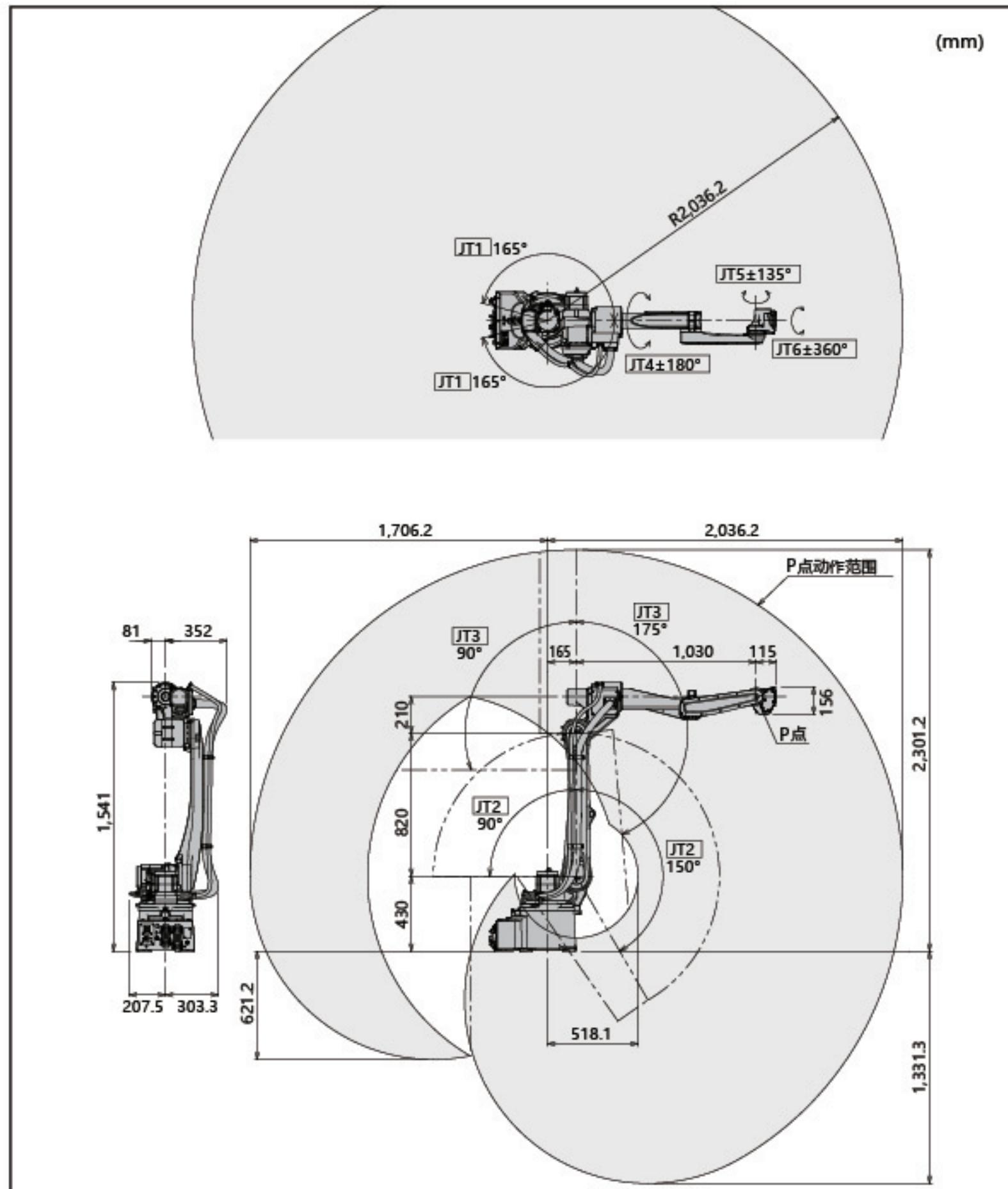


BA006L

标准规格

结构	垂直多关节
动作自由度 (轴)	6
最大负载能力 (kg)	6
最大臂展 (mm)	2,036
重复定位精度 ^{*1} (mm)	± 0.08
动作范围 (°)	
手臂旋转 (JT1)	± 165
手臂前后 (JT2)	+150 - -90
手臂上下 (JT3)	+90 - -175
手腕旋转 (JT4)	± 180
手腕弯曲 (JT5)	± 135
手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	
手臂旋转 (JT1)	210
手臂前后 (JT2)	210
手臂上下 (JT3)	220
手腕旋转 (JT4)	430
手腕弯曲 (JT5)	430
手腕扭转 (JT6)	650
允许扭矩 (Nm)	
手腕旋转 (JT4)	12
手腕弯曲 (JT5)	12
手腕扭转 (JT6)	3.75
允许惯量 (kg·m ²)	
手腕旋转 (JT4)	0.4
手腕弯曲 (JT5)	0.4
手腕扭转 (JT6)	0.07
本体重量 (kg)	160
安装方式	地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C): 0 - 45 相对湿度 (%): 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA, E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。

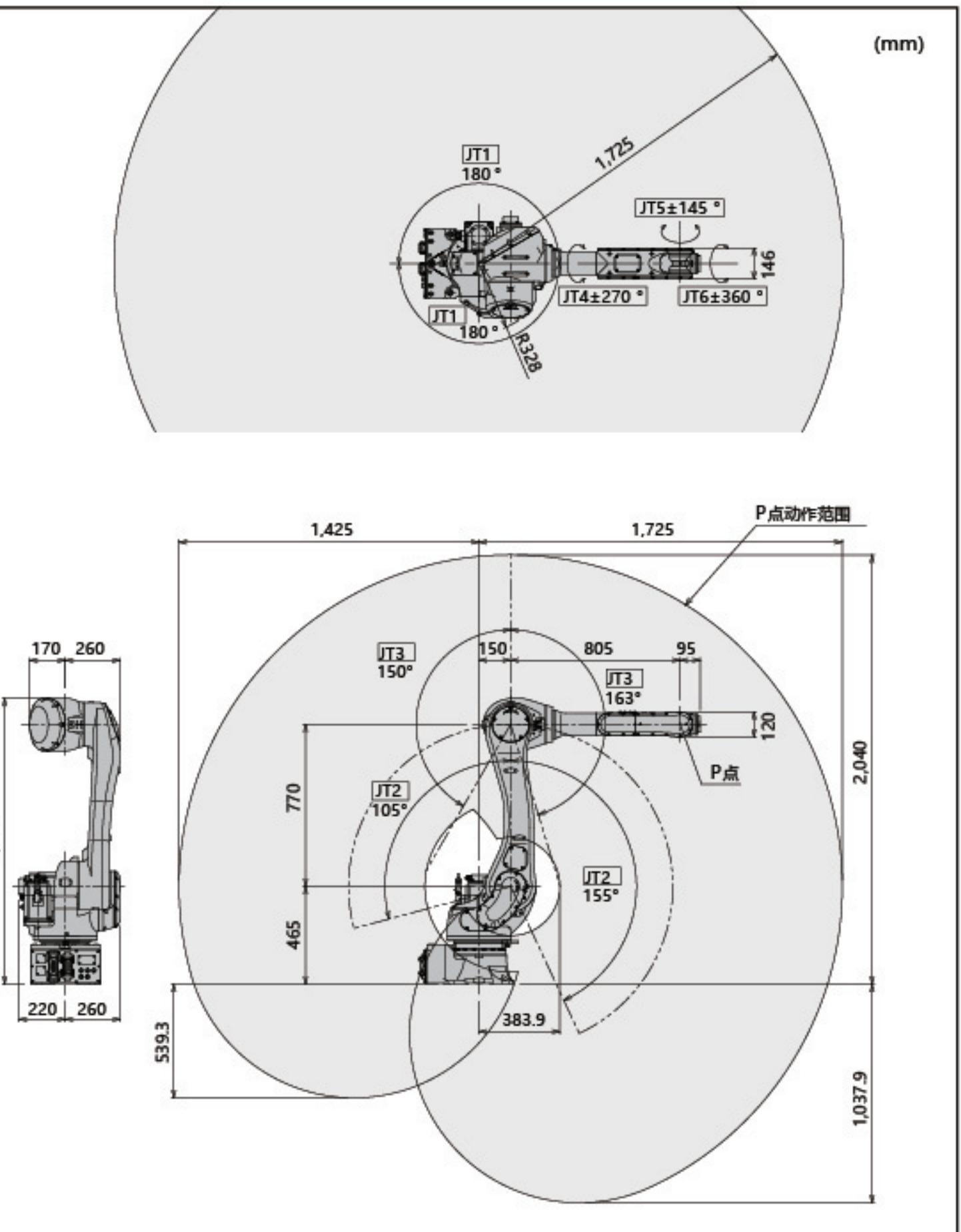


RA020N

/ 标准规格

结构	垂直多关节
动作自由度 (轴)	6
最大负载能力 (kg)	20
最大臂展 (mm)	1,725
重复定位精度*1 (mm)	± 0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1) ± 180
	手臂前后 (JT2) +155 - 105
	手臂上下 (JT3) +150 - 163
	手腕旋转 (JT4) ± 270
	手腕弯曲 (JT5) ± 145
	手腕扭转 (JT6) ± 360
最大速度 (° / s)	手臂旋转 (JT1) 190
	手臂前后 (JT2) 205
	手臂上下 (JT3) 210
	手腕旋转 (JT4) 400
	手腕弯曲 (JT5) 360
	手腕扭转 (JT6) 610
允许扭矩 (Nm)	手腕旋转 (JT4) 45
	手腕弯曲 (JT5) 45
	手腕扭转 (JT6) 29
允许惯量 (kg · m²)	手腕旋转 (JT4) 0.9
	手腕弯曲 (JT5) 0.9
	手腕扭转 (JT6) 0.3
本体重量 (kg)	230
安装方式	地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C) 0 - 45
	相对湿度 (%) 35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。



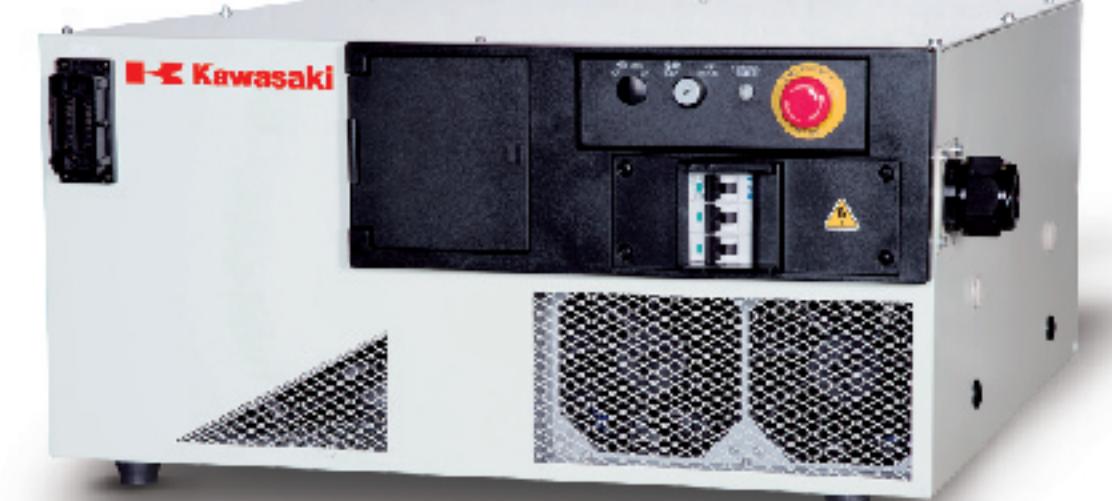
E01

/ 特征

- 世界通用型控制柜
- 比以往的控制柜更小，性能更高

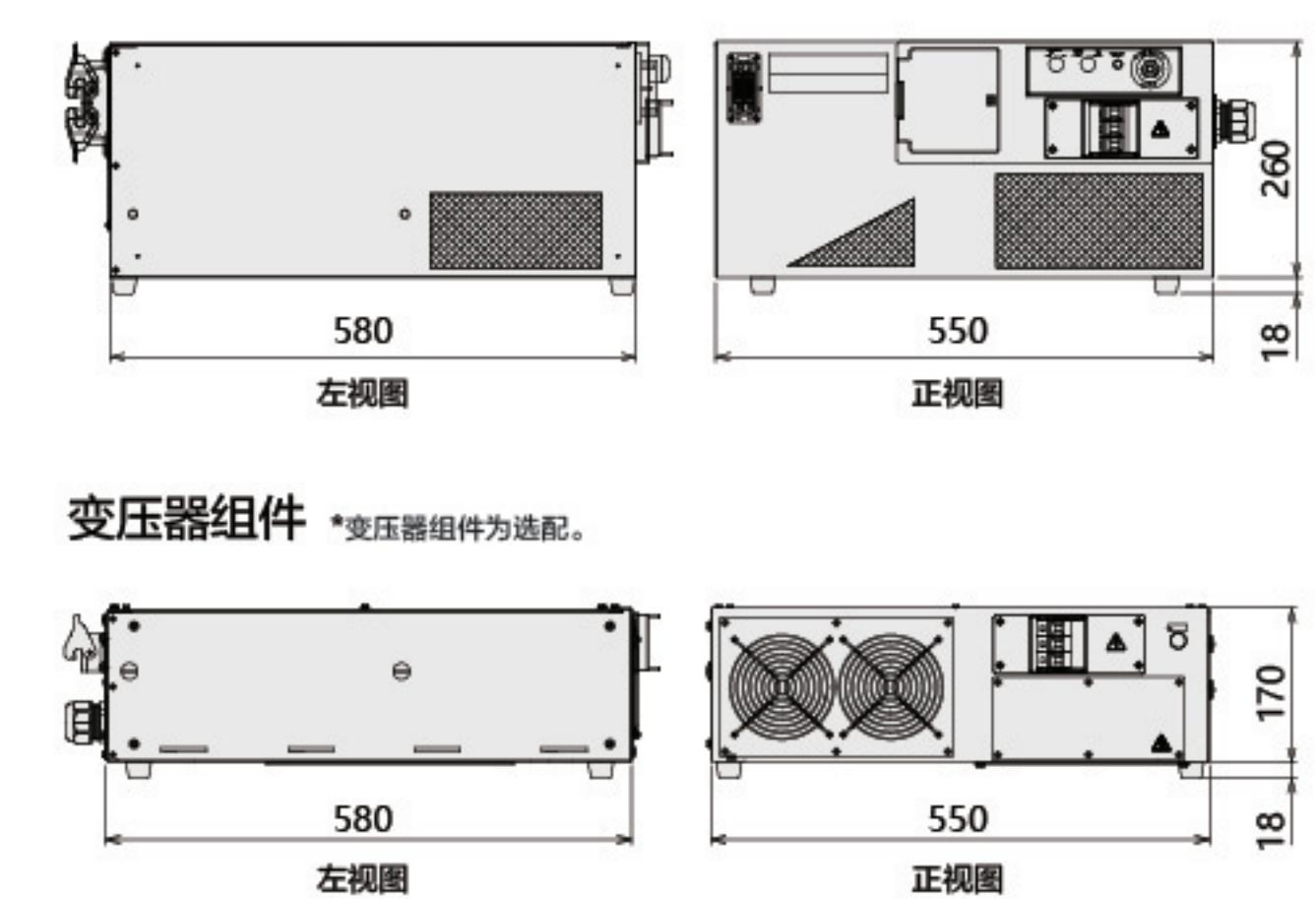
/ 标准规格

尺寸 (mm)	W550 × D580 × H278
结构	密闭型 间接冷却方式
控制轴数 (轴)	7
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 通用输出 (点) 32
电缆长度	分离线缆 (m) 5 示教器线缆 (m) 5
重量 (kg)	40
电源规格	AC200-220V ± 10%、50/60Hz、3Φ 最大5.6kVA
安装环境	环境温度 (°C) 0 - 45 相对湿度 (%) 35 - 85 (无结露)
示教器	彩色带液晶显示触摸屏、 紧急停止开关、示教锁开关、使能开关
操作面板	紧急停止开关、示教/重复切换开关



/ 外观及尺寸

E01



变压器组件 *变压器组件为选配。

F60

/ 特征

- 大幅小型化，可实现在19英寸机架上的收纳、堆叠
- 通过利用机器人动作时产生的再生能源和降低控制电路的消耗功率，为节能减排做出贡献

/ 标准规格

尺寸 (mm)	W300 × D320 × H130
结构	开放型 直接冷却方式
控制轴数 (轴)	6
内存容量 (MB)	16
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) 16 通用输出 (点) 16
电缆长度	分离线缆 (m) 5 示教器线缆 (m) 5
重量 (kg)	8.3
电源规格	AC200 - AC230V ± 10%、50/60Hz、1Φ 最大2.0kVA
安装环境	环境温度 (°C) 0 - 45 相对湿度 (%) 35 - 85 (无结露)
示教器	彩色带液晶显示触摸屏、 紧急停止开关、示教锁开关、使能开关
操作面板	紧急停止开关、示教/重复切换开关



/ 外观及尺寸

F60

