

# Kawasaki Robot

## 码垛机器人

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

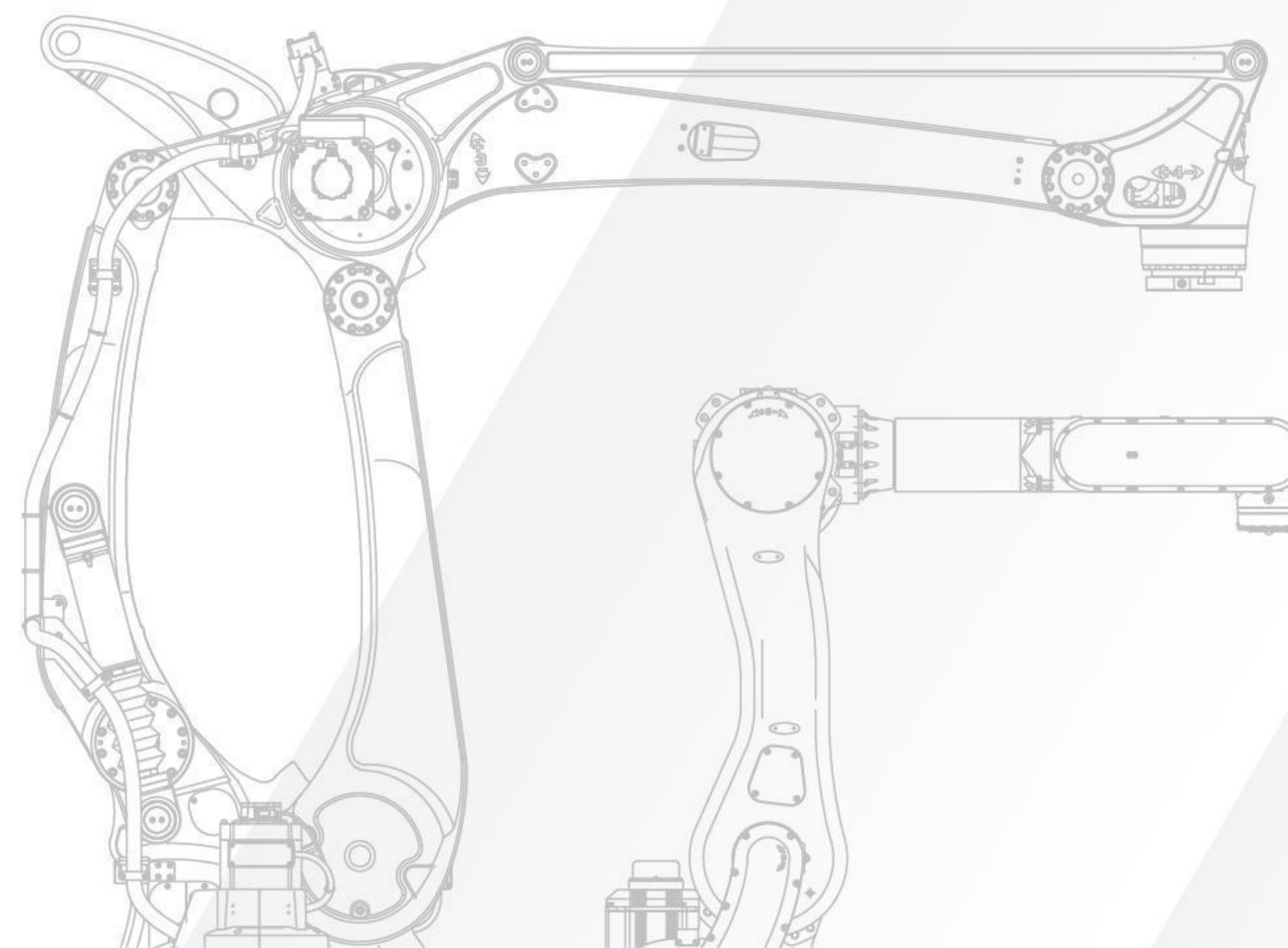
焊接/切割

**码垛**

医药

高速分拣

晶圆搬运



### 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。



明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证。



# 码垛机器人

川崎重工的码垛机器人覆盖80kg到700kg的可搬运重量，为物流行业及工厂内部解决劳动力不足、提高生产效率做出贡献。

## CP 系列

CP系列的6种机型覆盖了130kg到700kg的广泛的可搬运重量。实现高速码垛，提高各种产业领域的物流工作效率。



CP130L/180L/250L/300L

CP500L

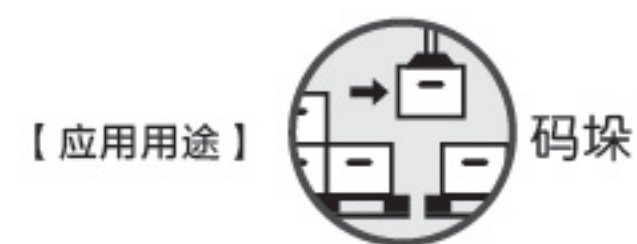
CP700L

## RD 系列

可搬运80kg，最适合码垛纸箱。小巧的机械臂，即使在狭窄的地方也易于安装。



RD080N



【应用用途】 码垛

### CP130L/180L/250L/300L

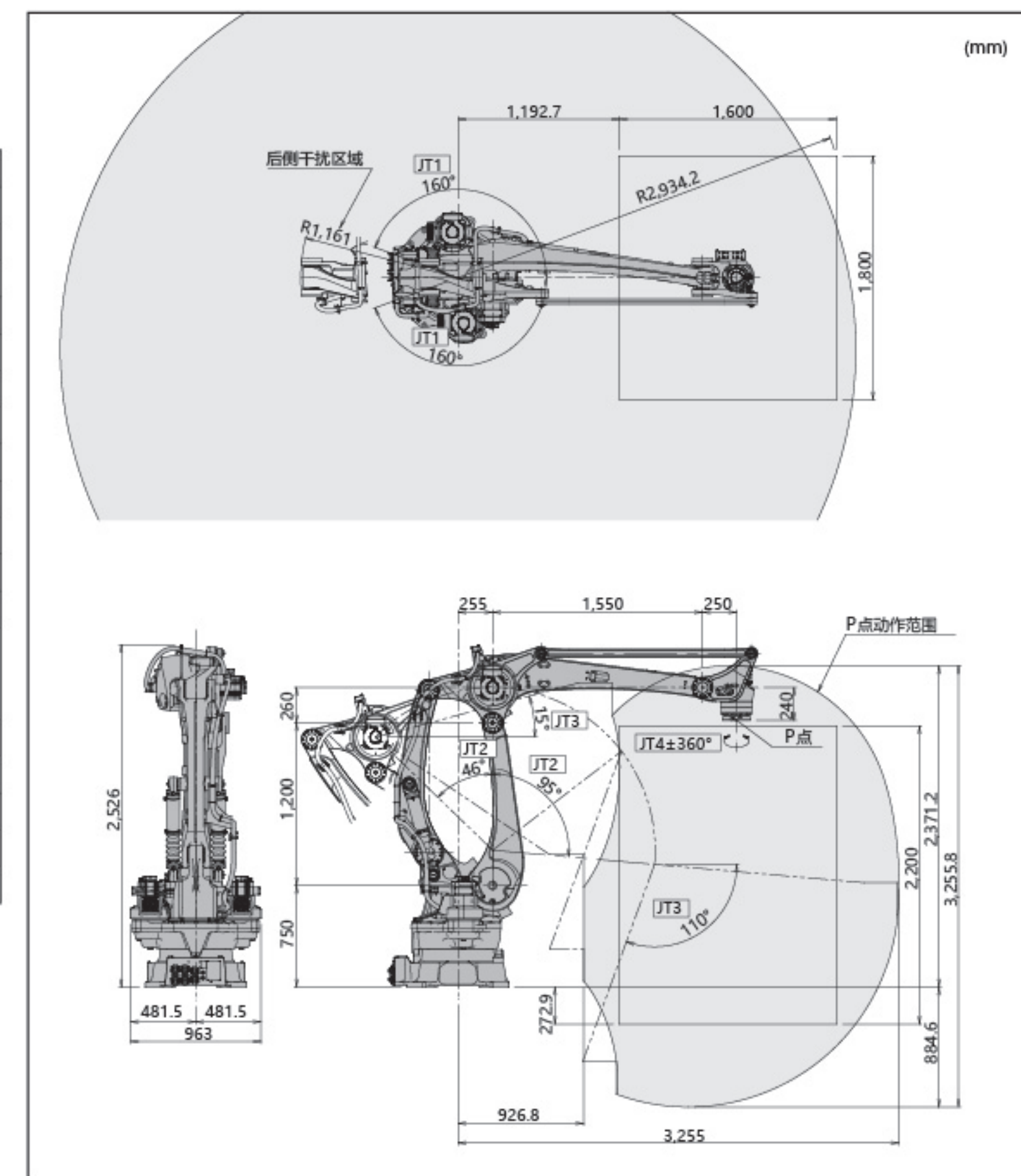
#### 标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		4
最大负载能力 (kg)		130/180/250/300
最大臂展 (mm)		3,255
重复定位精度*1 (mm)		± 0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 160
	手臂前后 (JT2)	+95 - -46
	手臂上下 (JT3)	+15 - -110
	手腕旋转 (JT4)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	140/130/150/100
	手臂前后 (JT2)	125/120/100/90
	手臂上下 (JT3)	130/125/100/90
	手腕旋转 (JT4)	400/330/250/220
允许惯量 (kg·m <sup>2</sup> )	手腕旋转 (JT4)	50/85/100/140
本体重量 (kg)		1,600
安装方式		地面式
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		E03/12kVA

\*1: 符合ISO9283。

#### 特征

- 产品阵容可对应广泛的负载范围
- 高效码垛系统可实现往返移动高速化
- 实现安全且节省空间的机器人系统及监视机器人动作安全的功能 (选配)

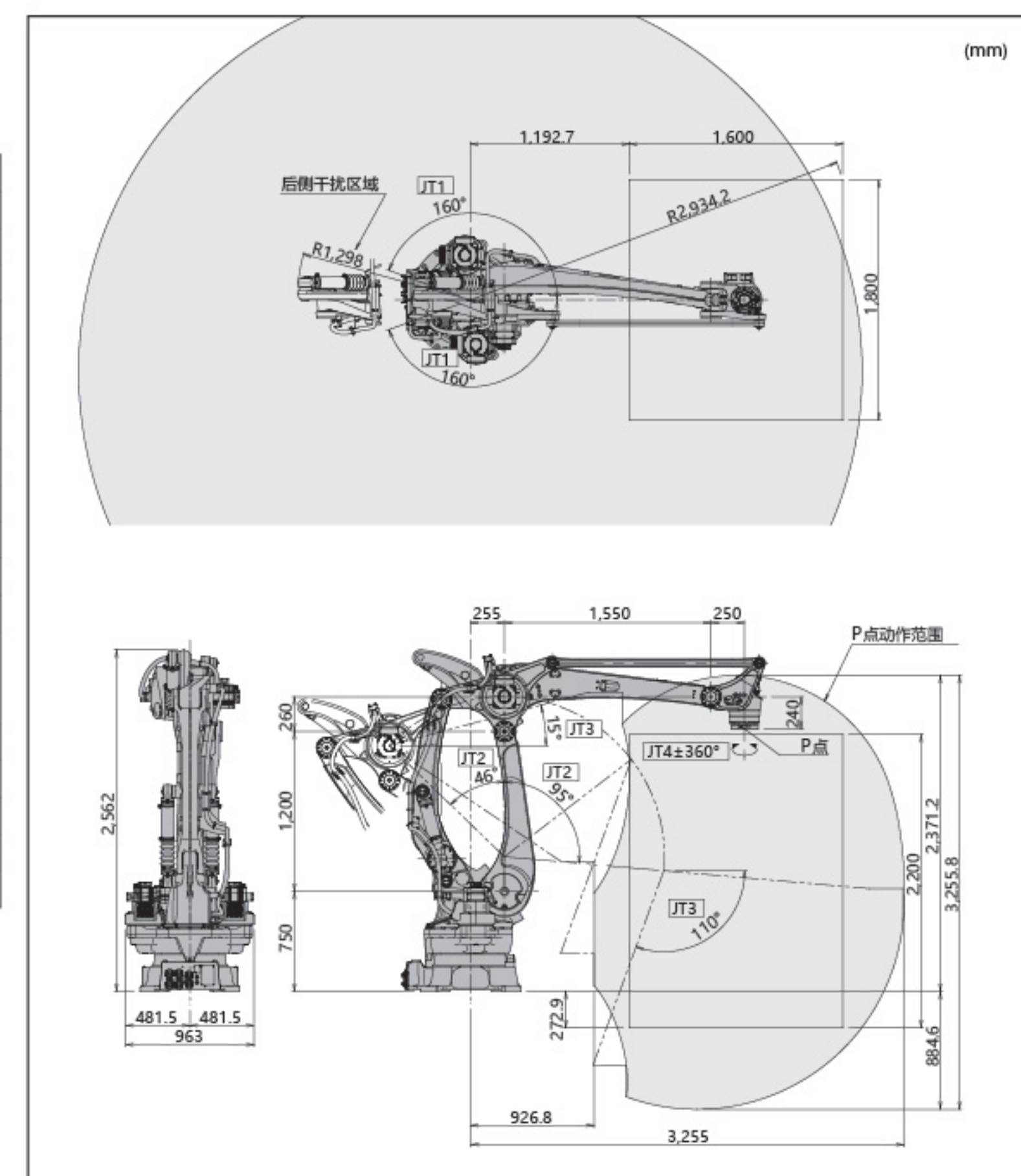


### CP500L

#### 标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		4
最大负载能力 (kg)		500
最大臂展 (mm)		3,255
重复定位精度*1 (mm)		± 0.5
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 160
	手臂前后 (JT2)	+95 - -46
	手臂上下 (JT3)	+15 - -110
	手腕旋转 (JT4)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	85
	手臂前后 (JT2)	80
	手臂上下 (JT3)	80
	手腕旋转 (JT4)	180
允许惯量 (kg·m <sup>2</sup> )	手腕旋转 (JT4)	250
本体重量 (kg)		1,650
安装方式		地面式
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		E03/12kVA

\*1: 符合ISO9283。





## E03

### 特征

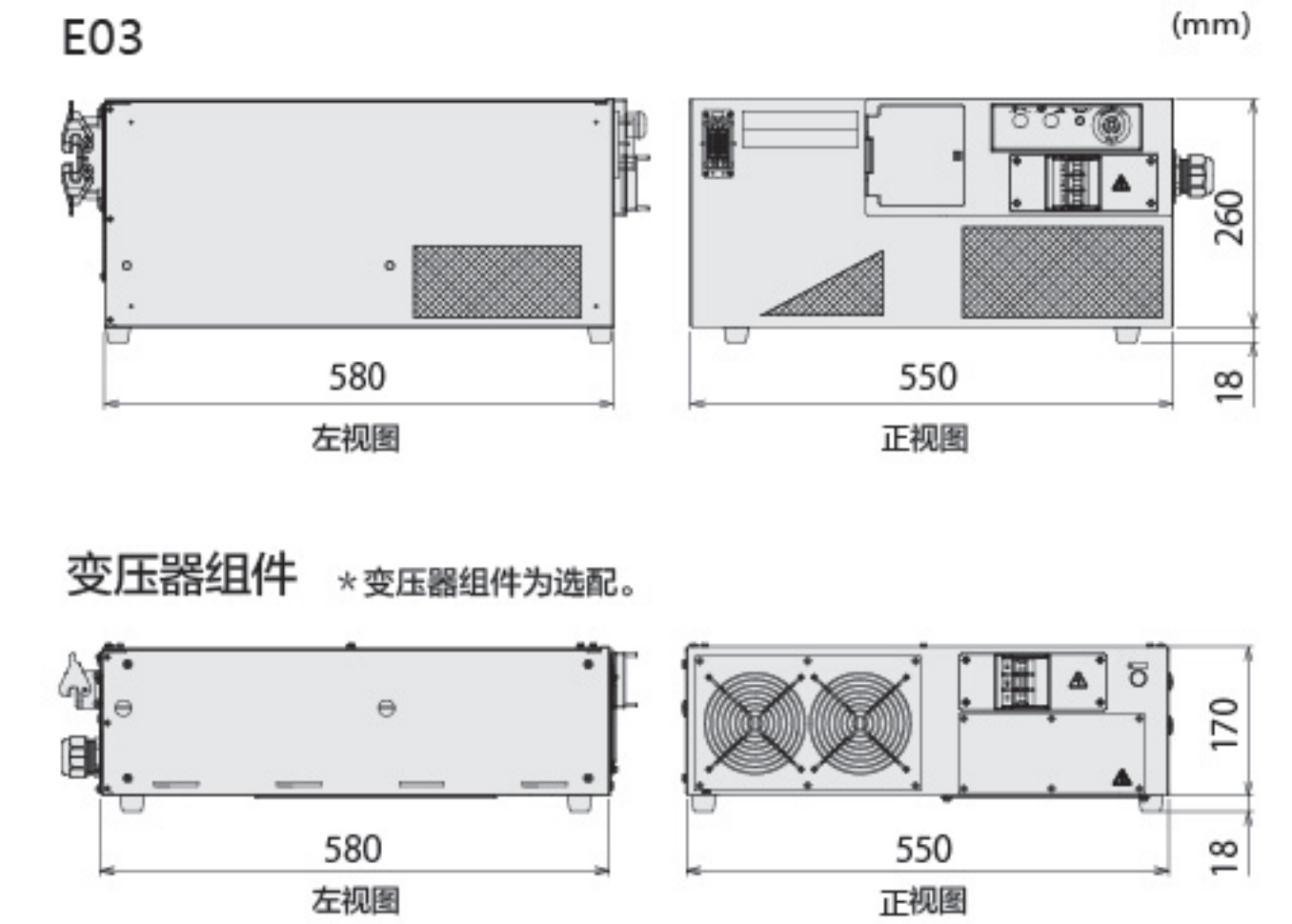
- 世界通用型控制柜
- 比以往的控制柜更小,性能更高



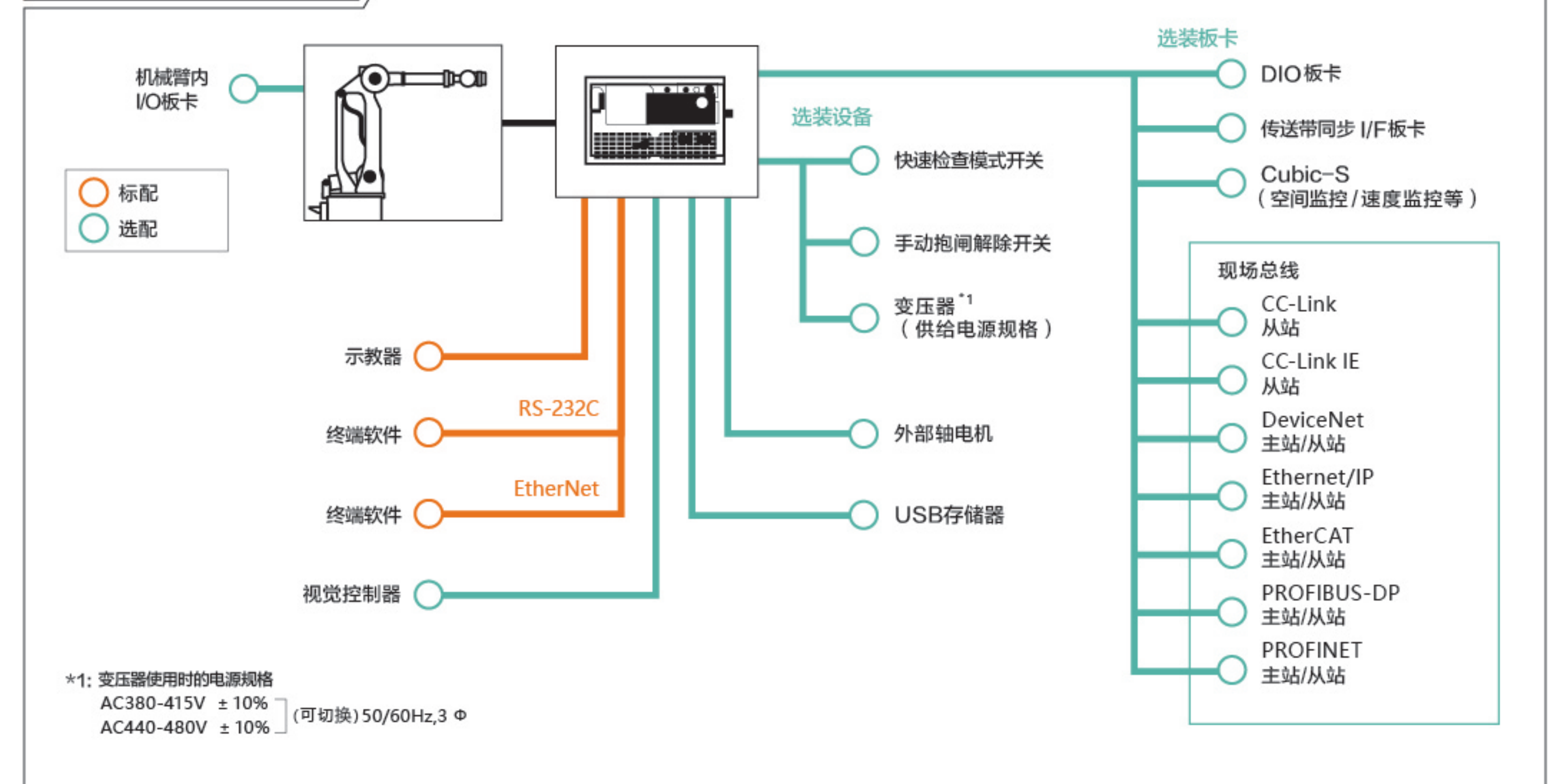
### 标准规格

尺寸 (mm)	W550×D580×H278
结构	密闭型 间接冷却方式
控制轴数 (轴)	5
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 (m) 5
重量 (kg)	45
电源	AC200 - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ 最大7.5kVA
安装环境	环境温度 (°C) 0 - 45
	相对湿度 (%) 35 - 85 (无结露)
示教器	TFT彩色液晶显示触摸屏、 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



### 系统构成图

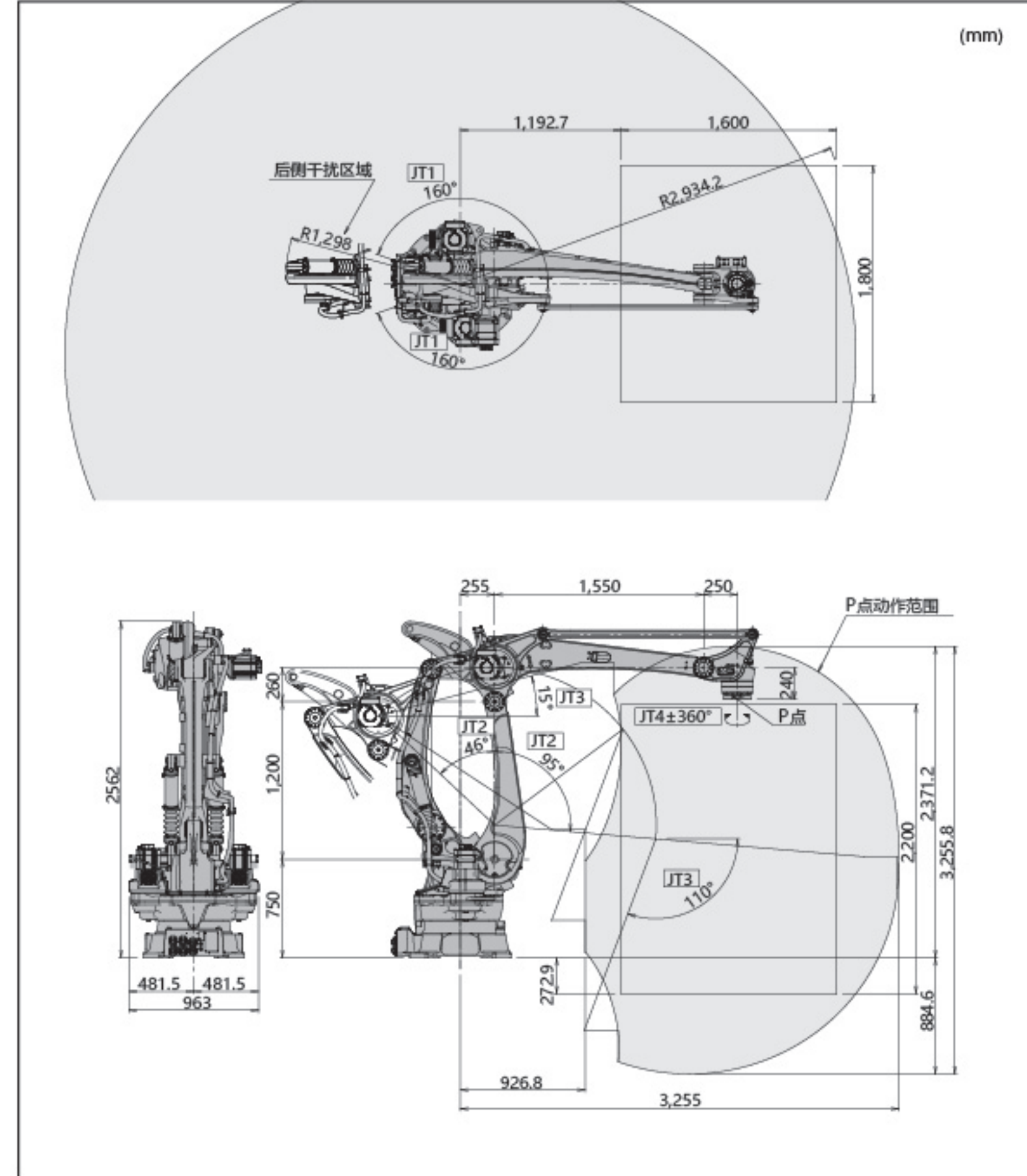


## CP700L

### 标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	4	
最大负载能力 (kg)	700	
最大臂展 (mm)	3,255	
重复定位精度*1 (mm)	± 0.5	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 160
	手臂前后 (JT2)	+95 - -46
	手臂上下 (JT3)	+15 - -110
	手腕旋转 (JT4)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	75
	手臂前后 (JT2)	65
	手臂上下 (JT3)	65
	手腕旋转 (JT4)	170
允许惯量 (kg·m <sup>2</sup> )	手腕旋转 (JT4)	500
本体重量 (kg)	1,650	
安装方式	地面式	
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	E03/12kVA	

\*1: 符合ISO9283。



## RD080N

### 标准规格

结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	5	
最大负载能力 (kg)	80	
最大臂展 (mm)	2,100	
重复定位精度*1 (mm)	± 0.07	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 180
	手臂前后 (JT2)	+140 - -105
	手臂上下 (JT3)	+40 - -205
	手腕旋转 (JT4)	± 360
	手腕弯曲 (JT5)	± 10° <sup>2</sup>
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	180
	手臂前后 (JT2)	180
	手臂上下 (JT3)	175
	手腕旋转 (JT4)	360
允许惯量 (kg·m <sup>2</sup> )	手腕旋转 (JT4)	13.7
本体重量 (kg)	540	
安装方式	地面式	
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	E03/12kVA	

\*1: 符合ISO9283。

\*2: JT5的动作角度垂直向下方向的±10°以内。

