

标准规格书

BX100LFE02001

2015年3月5日

川崎重工株式会社
机器人事业中心

书籍编号：90101-2320DCA

川崎公司保留未经预先通知而变更，修订或更新本手册的权利。

1. 机器人规格

[1] 本体部规格

1. 机 械 型 式	BX100L-B			
2. 手 臂 形 式	多关节型			
3. 动 作 自 由 度	6轴 (选装 7轴)			
4. 构 成 轴 规 格	动作轴		最大动作范围	最高速度
	手臂旋转	(JT1)	+ 160 ° ~ - 160 °	105 ° /s
	手臂前后	(JT2)	+ 76 ° ~ - 60 °	130 ° /s
	手臂上下	(JT3)	+ 90 ° ~ - 75 °	130 ° /s
	手腕旋转	(JT4)	+ 210 ° ~ - 210 °	200 ° /s
	手腕弯曲	(JT5)	+ 125 ° ~ - 125 °	160 ° /s
	手腕扭转	(JT6)	+ 210 ° ~ - 210 °	300 ° /s
5. 重 复 定 位 精 度	±0.2 mm (手腕法兰面)			
6. 最 大 可 搬 重 量	100 kg			
7. 合 成 最 大 速 度	5000 mm/s (手腕法兰面)			
8. 手 腕 轴 容 许 负 荷				
		最大负荷扭矩	负荷惯性力矩*	
	JT4	830 N·m	85 kg·m ²	
	JT5	830 N·m	85 kg·m ²	
	JT6	441 N·m	45 kg·m ²	
	注* 此表中的数值表示在手腕各轴施加最大惯量时的许用惯性力矩。 关于其他的详细内容, 请另外垂询我公司。			
9. 驱 动 电 机	同期型无电刷电机			
10. 作 业 范 围	参考添附图纸			
11. 机 械 重 量	930 kg (选装件除外)			
12. 涂 装 色	Munsell 10GY9/1 等效			
13. 设 置 方 法	地面式			
14. 设 置 环 境	环境温度 0~45 °C、相对湿度 35~85%(无结露现象)			
15.管线包	密封-手腕法兰面间的线缆长1.5m 从标准管线包规格变更的情况, 请另行商讨。			
16. 选 装 件	制动限位JT1/JT2/JT3			
	密封-手腕法兰间连接器			
17. 其 他	关于保修零件、备用件请另行商讨。			

(2) 控制部规格		
1. 控制柜型号	E02	
2. 构造	独立全封闭间接冷却系统	
3. 构成及尺寸	参照添附图	
4. 控制的轴数	最大9轴（标准7轴，选装2轴）	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 动作方式	示教模式	各轴独立、基本坐标系、工具坐标系、 固定工具坐标系（选件）
	循环模式	各轴/直线、圆弧插补动作（选件）
7. 示教方法	简单操作示教或AS语言编程	
8. 存储器容量	8 MB	
9. 外部操作信号	外部紧急停止、外部保持信号等	
10. IO 插槽数	3插槽	
11. 操作面板	示教/再现转换开关、紧急停止开关、电源灯	
12. 接口	以太网（100BASE-TX）、USB、RS-232C	
	各2板卡（操作面板1板卡，控制盘内部1板卡）	
13. 重量	参照添附图	
14. 电源要求	AC200 - AC220 V $\pm$ 10%，50/60 Hz，3相 最大7.5 kVA	
15. 接地	D种接地（机器人专用接地）、漏电电流 最大100 mA	
16. 环境温度	0~45 ℃	
17. 相对湿度	35~85%（无凝露，无结霜）	
18. 涂装色	Munsell 10GY9/1 等效	
19. 示教器	配有5.7英寸TFT彩色液晶触摸屏 非常停止开关、示教锁定开关、误操作自动停机开关	
20. 安全回路	Ple、类别4（EN IS013849-1）注1	
21. 标准选装		
通用IO信号	输入32点/32点、NPN（sink）型或 PNP（source）型	
TP语言	可选择日文、英文、中文	
输入输出信号连接器	D-SUB 37针（公/母） 付保护罩	
分离线缆	5m、10 m、15 m	
示教器线缆	5m、10 m、15 m	
变压器单元	AC380V-415V/ AC400V-480V（规格切换）	
22. 其他选装		
通用IO板卡	输入64点/64点、输出64点/64点、NPN（sink）型或 PNP（source）型	
马达制动解除装置	手动解除制动开关	
RS-232C线缆	1.5 m、3 m	
外部轴控制	追加外部轴放大器以及线缆	
安全功能扩展	Cubic-S（空间监视功能、轴监视功能、速度监视功能等）	
示教器选装	短路连接器	
快速示教检查	快速检查模式开关	
其他	总线、选件PLC、模拟输入输出、同期板卡	
23 其他	有关维护，维修零件请另行商谈。	

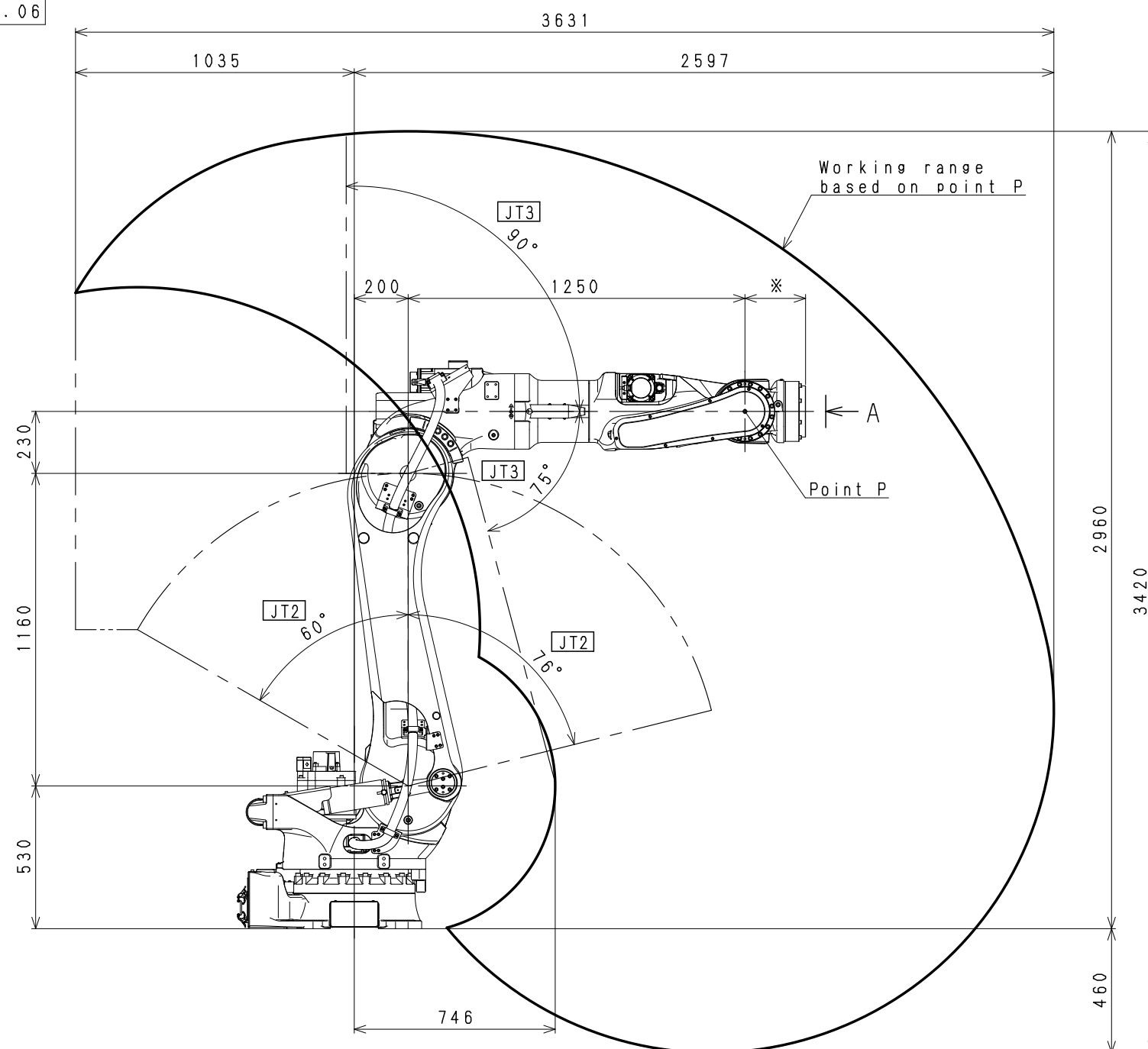
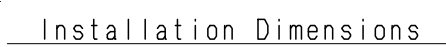
2. 保修期及保修内容

(1) 保修期

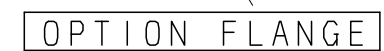
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置等系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

- 1) 在保修期内，如果是我公司的原因造成的构成本机的零件发生问题，在我公司认可的下，提供无偿修理服务。
另外，上述保修的适应范围仅限我公司交付的制品，除此之外不负任何责任。
- 2) 即使在保修期内，对下列情况也不适用无偿修理服务。
 - ① 没有按「说明书」记载的注意事项操作而发生的故障。
 - ② 由贵公司进行的修理，改造，移动或使用者的不当操作而引发的故障。
 - ③ 因未满足「说明书」的点检，调整，维修要求而发生的故障。
 - ④ 没有使用纯正零件或我公司指定的零件及润滑油而发生的故障。
 - ⑤ 「说明书」上记载的消耗品的消耗及此消耗引起的故障和更换费用。
 - ⑥ 因火灾，地震，水灾，闪电或不适当的使用，亦或第三者的加害，偷盗等发生的故障
 - ⑦ 我公司施行范围外的运输及施工而导致的故障。
 - ⑧ 声响，振动，渗油，褪色，生锈及外观上的轻微瑕疵等并非性能上问题的。
(根据规格的内容，另行签订合同。)
- 3) 此保修只适用于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，贷与，转移至其他国家的情况，另行签订合同。



※ Dimension: 225

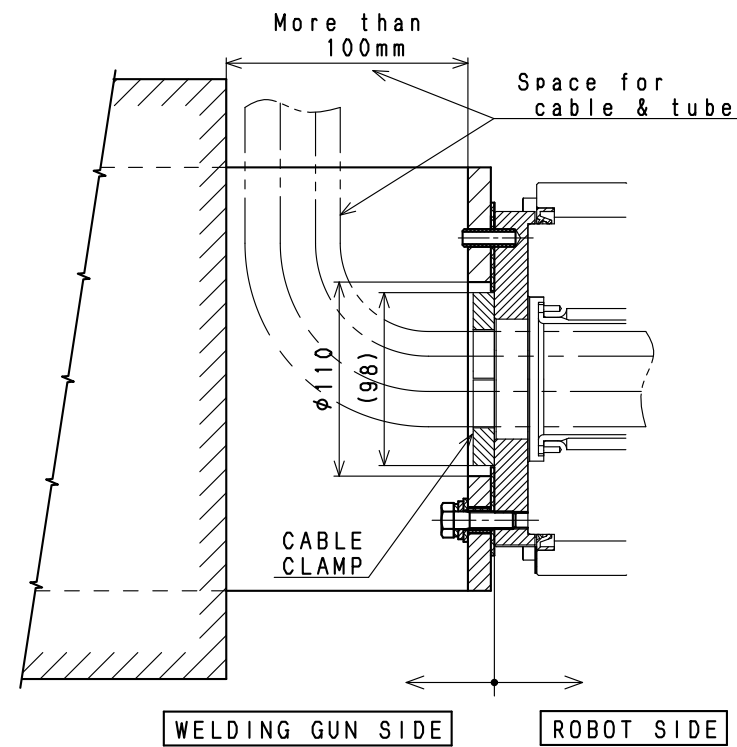


※ Dimension: 245

VIEW A

BX100L/165L/200L

WORKING RANGE

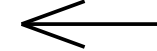


SECTION: A-A

NULL POSITION OF THE ROBOT

ロボット標準姿勢

CABLE & TUBE



CABLE CLAMP

This diameter is required to pass the cable clamp.
ロボット側のケーブルクランプ用フランジを着脱するに必要な寸法です。

$\phi 100$

This diameter is required to pass the cable clamp.
ロボット側のケーブルクランプ用フランジを着脱するに必要な寸法です。

$\phi 110$

INSULATION PLATE

INSULATION PIN

FITTING BOLT & INSULATION PARTS

ツール取付ブラケット
TOOL BRACKET

CABLE & TUBE

B-Series ROBOT

注記

1. 本図は、一例としてロボット手首へのツールの取付要領を示します。

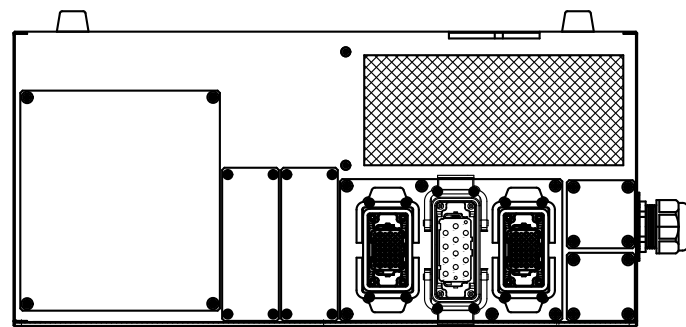
NOTES

1. This figure shows as an example how to install a tool to the robot wrist.

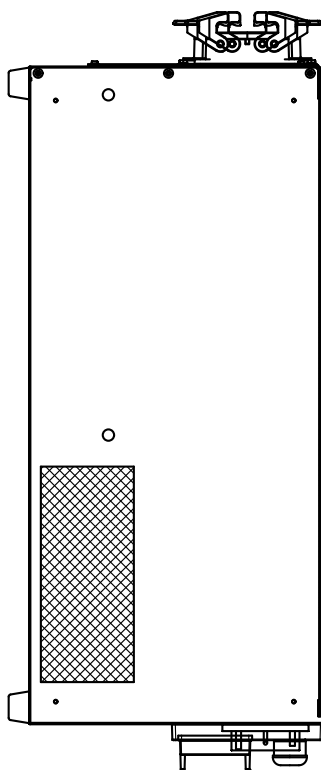
B-Series ROBOT
TOOL INSTALLATION PROCEDURE
(ツール取付要領図)

E 0 2 C O N T R O L L E R

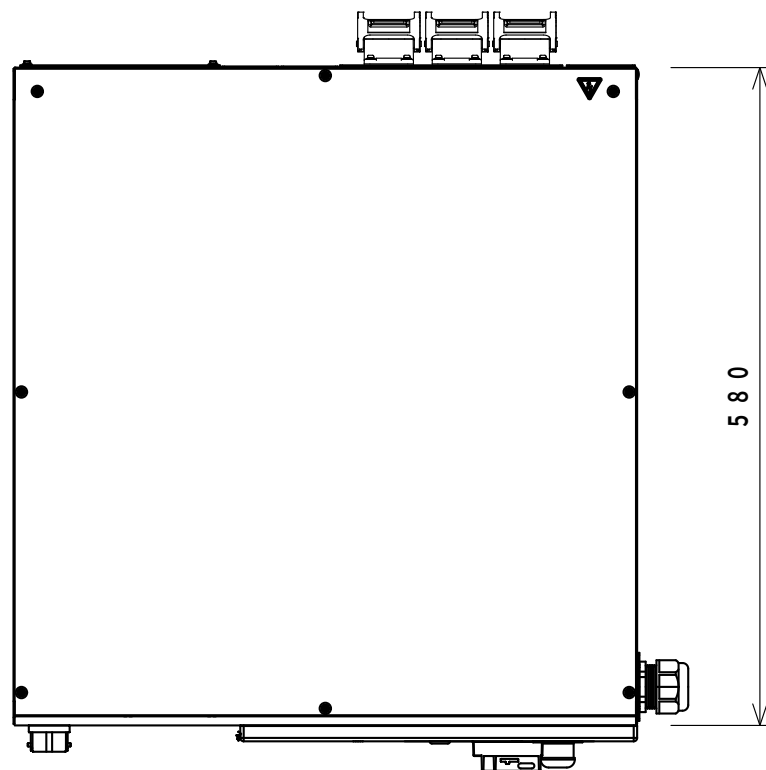
M A S S : 4 0 K g



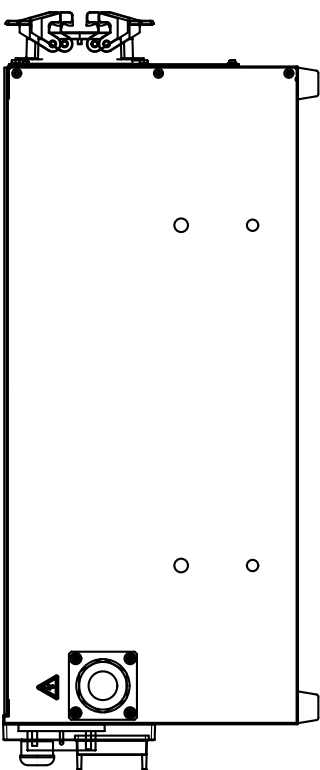
R E A R V I E W



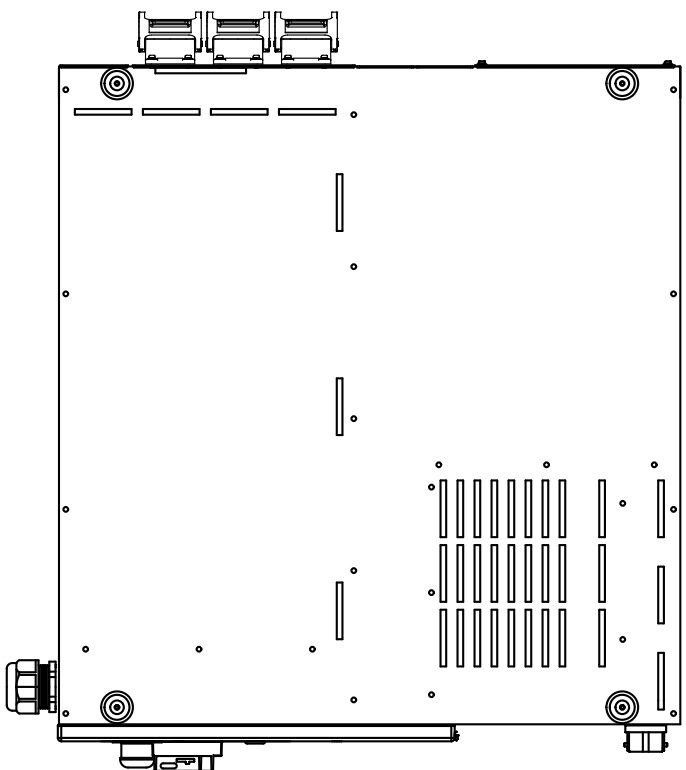
S I D E V I E W



T O P V I E W

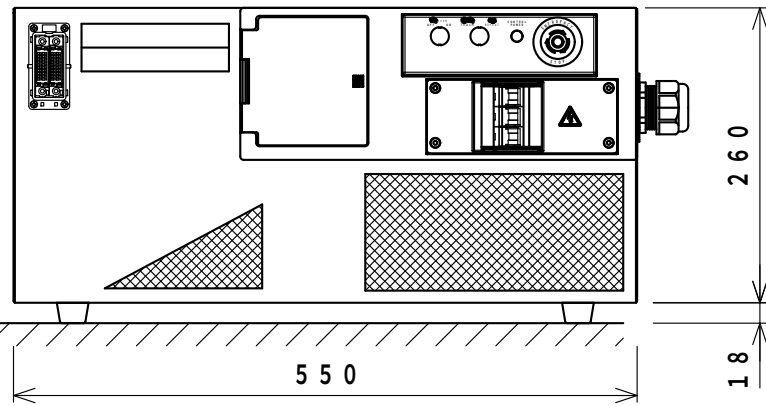
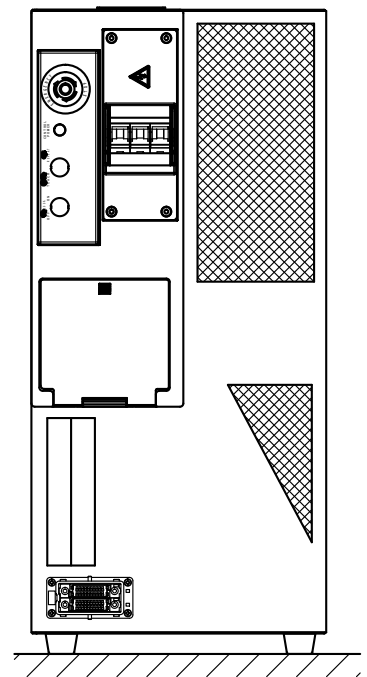


S I D E V I E W



B O T T O M V I E W

V e r t i c a l M o u n t



F R O N T V I E W

