

标准规格书

BX250LFE02001

2015年3月5日

川崎重工株式会社
机器人事业中心

书籍号码 : 90101-2325DCA

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. 机器型号	BX250L													
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)	+180°~-180°	125°/s											
	手臂前后 (JT2)	+76°~-60°	120°/s											
	手臂上下 (JT3)	+90°~-120°	100°/s											
	手腕转动 (JT4)	+210°~-210°	140°/s											
	手腕转动 (JT5)	+125°~-125°	140°/s											
	手腕转动 (JT6)	+210°~-210°	200°/s											
5. 重复定位精度	±0.2 mm (手腕法兰面)													
6. 最大可搬质量	250 kg													
7. 合成最大速度	5000 mm/s (手腕法兰面)													
8. 手腕轴许用负载	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th><th>最大惯量</th><th>惯性力矩*</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>JT4</td><td>1800 N·m</td><td>200 kg·m²</td></tr> <tr> <td>JT5</td><td>1800 N·m</td><td>200 kg·m²</td></tr> <tr> <td>JT6</td><td>750 N·m</td><td>165 kg·m²</td></tr> </tbody> </table>			最大惯量	惯性力矩*	JT4	1800 N·m	200 kg·m ²	JT5	1800 N·m	200 kg·m ²	JT6	750 N·m	165 kg·m ²
	最大惯量	惯性力矩*												
JT4	1800 N·m	200 kg·m ²												
JT5	1800 N·m	200 kg·m ²												
JT6	750 N·m	165 kg·m ²												
	<p>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。</p>													
9. 驱动电动机	同期型不带电刷的电机													
10. 作业范围	参照附图													
11. 机器重量	1460 kg (选装件除外)													
12. 机体颜色	Munsell 10GY9/1 等效													
13. 安装方式	地面													
14. 设置环境	周围温度 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为1.5m 从标准管线包规格变更的情况, 请另行商谈。													
16. 选装件	角度限制用机械限位器JT1、JT2、JT3 密封-手腕法兰面间的连接器													
17. 其它	关于保修零件, 备用件, 请另行商谈。													

(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. I/O 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±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 °C
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 ISO13849-1）注1
21. 标 准 选 装	
通用I/O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I/O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。

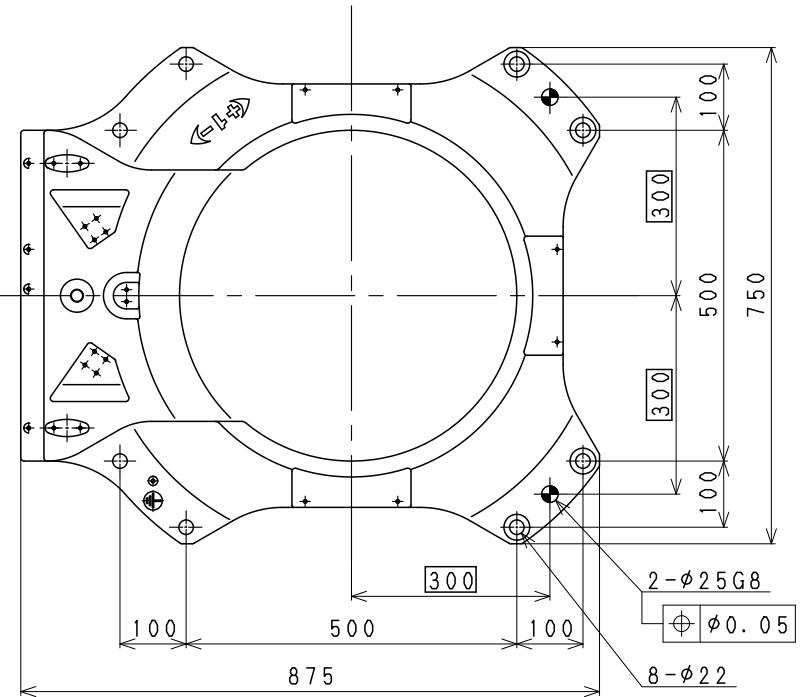
2. 保修期及保修内容

(1) 保修期

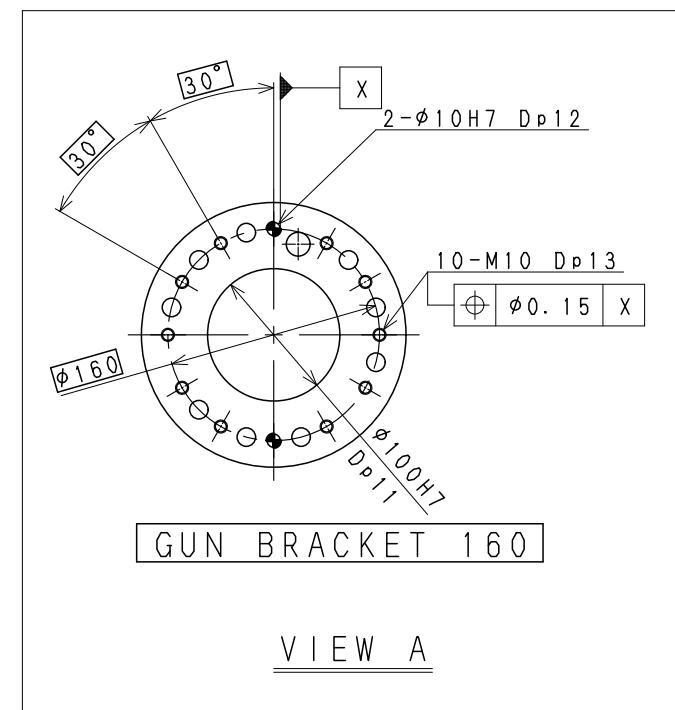
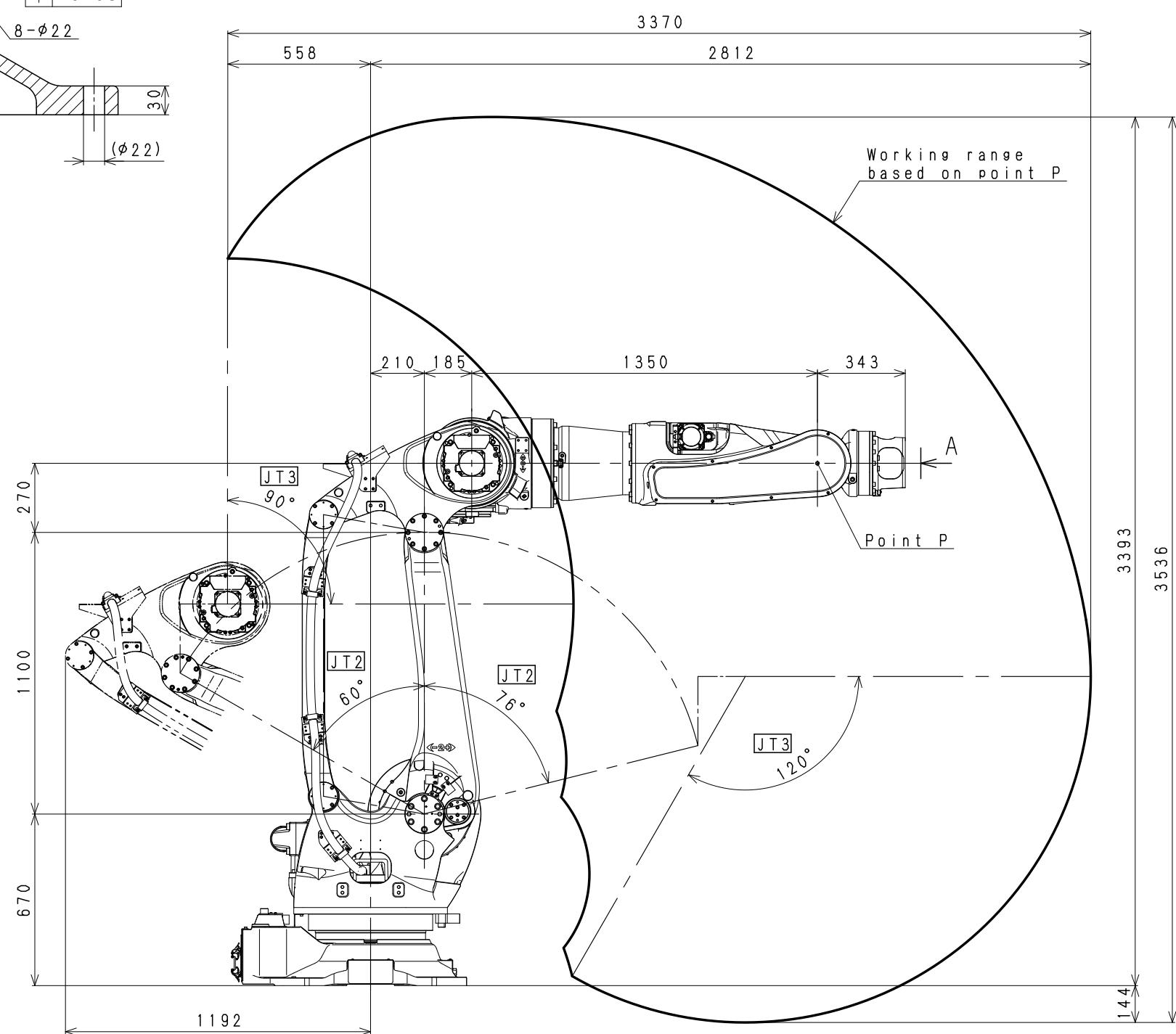
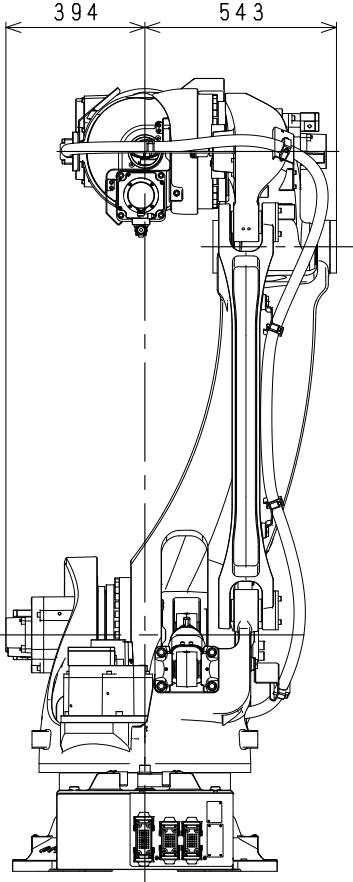
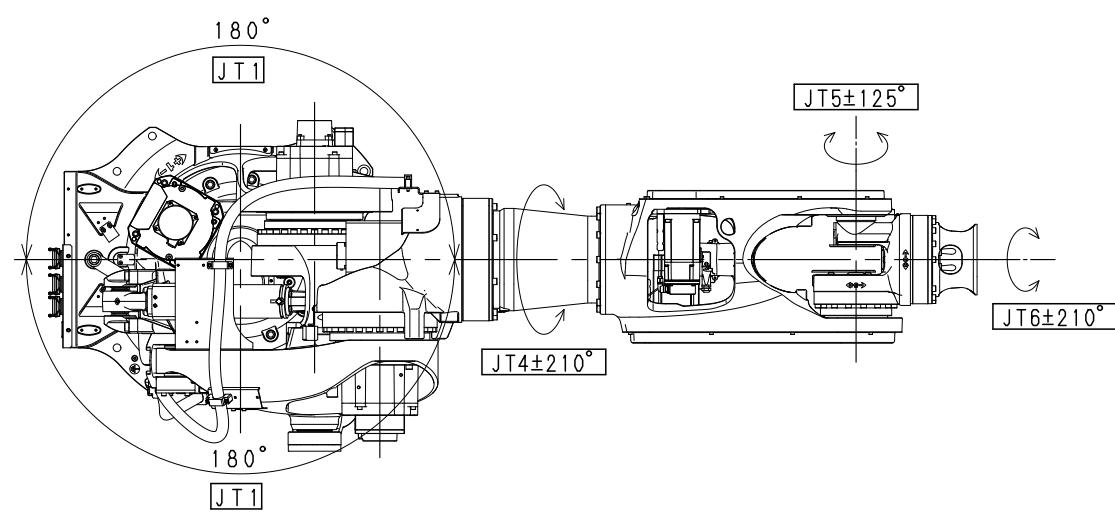
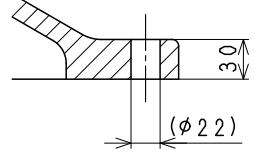
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置等系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(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。



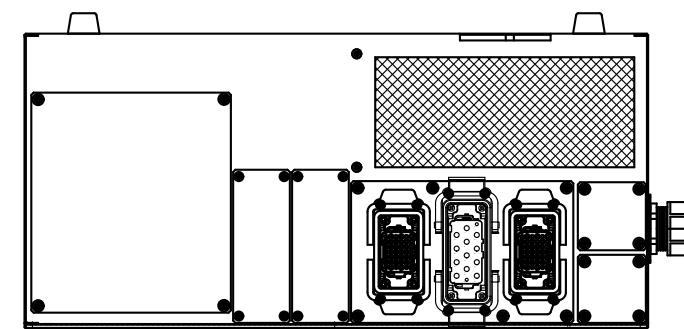
Installation Dimensions



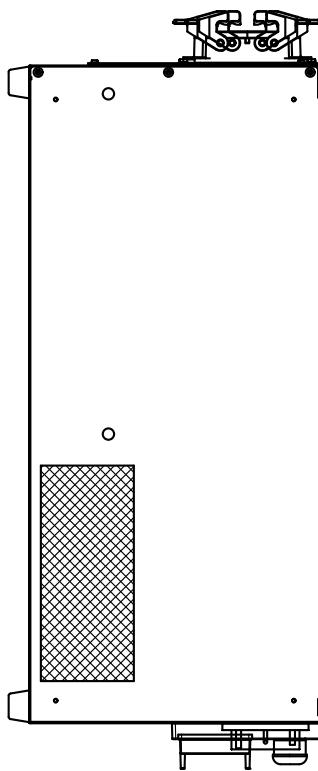
BX250L/300L
WORKING RANGE

E 02 C O N T R O L L E R

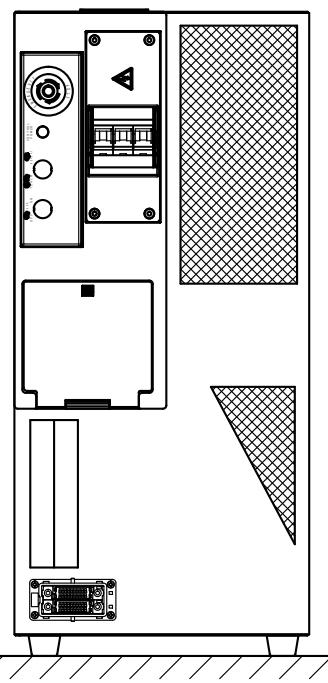
M A S S : 4 0 K g



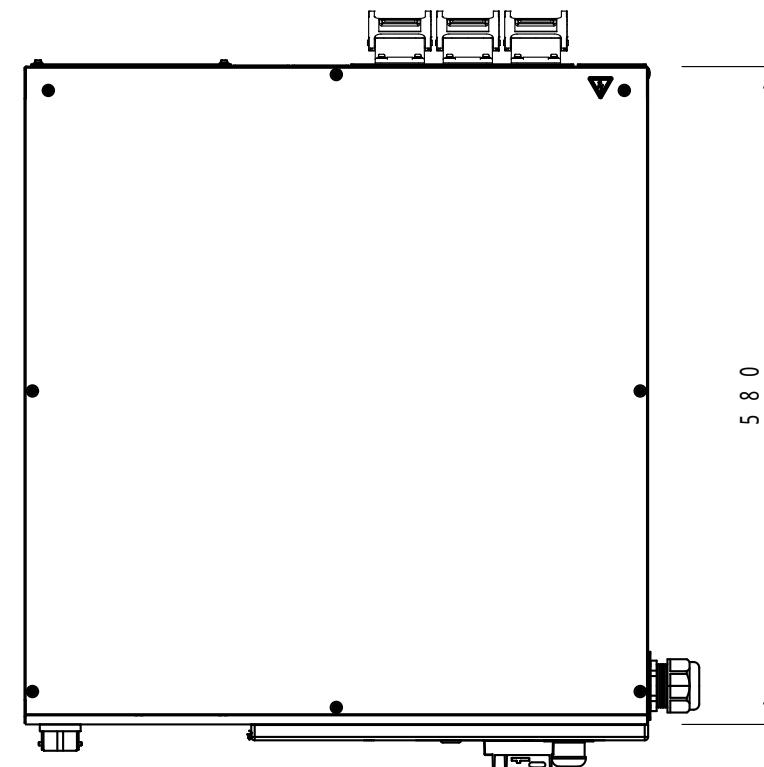
R E A R V I E W



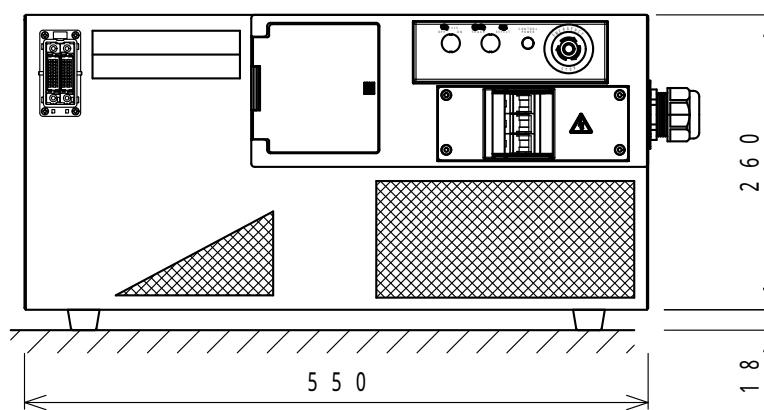
V e r t i c a l M o u n t



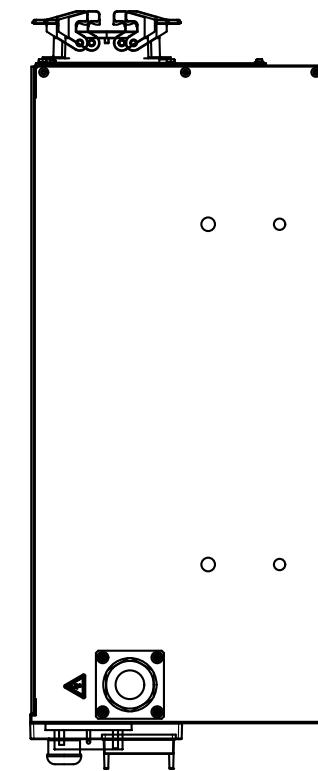
S I D E V I E W



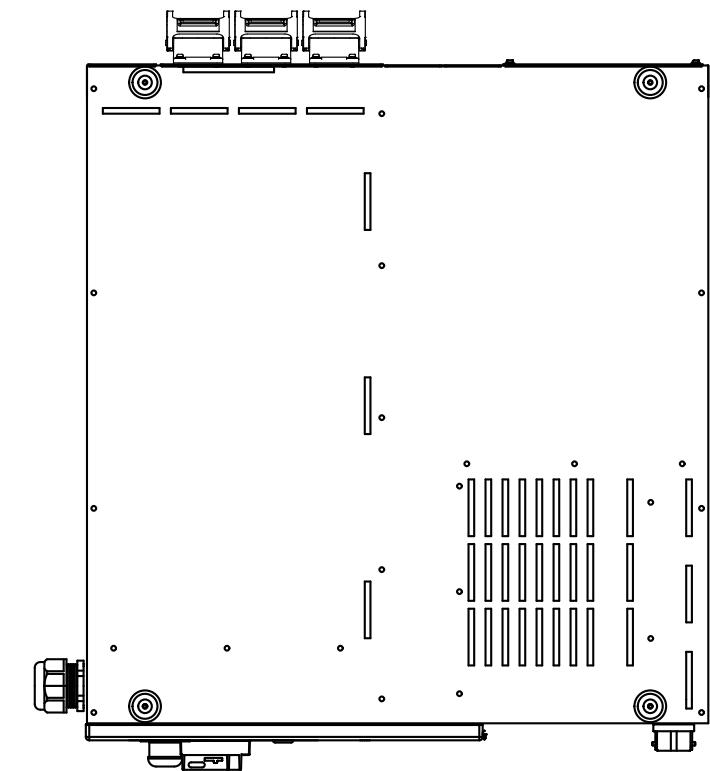
T O P V I E W



F R O N T V I E W



S I D E V I E W



B O T T O M V I E W

