

## 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

#### 西神戸工厂

〒651-2239 兵库县神戸市西区栢谷町松本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

Simple and 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。



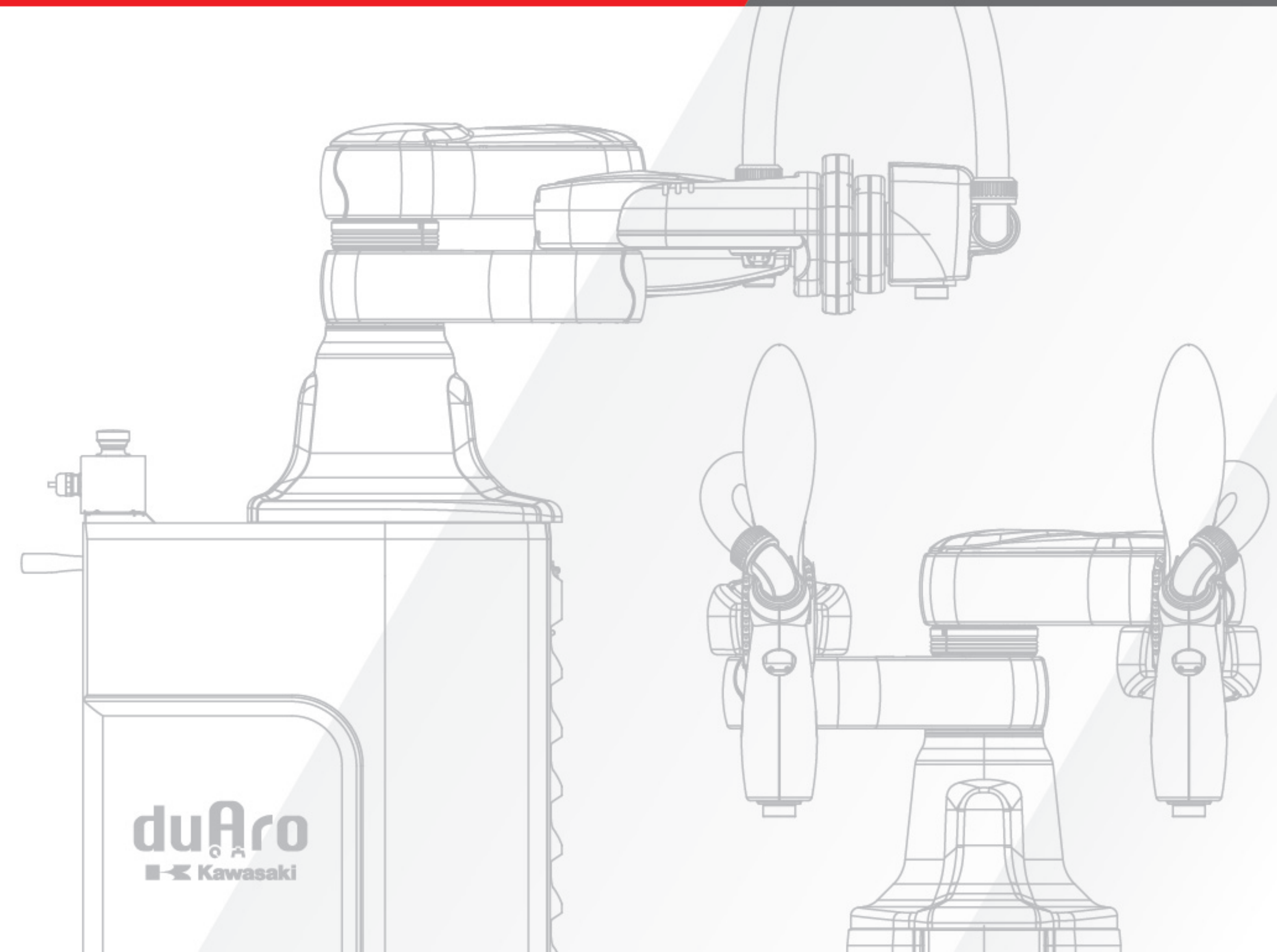
明石工厂和西神戸工厂已取得ISO认证。

※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。

# Kawasaki Robot

## 协作机器人

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



# 协作机器人

川崎重工自主开发的人机协作双臂水平多关节机器人duAro。即使与人工近距离进行协同作业，也不需要设置安全围栏。实现更简单、容易的机器人导入，满足多种自动化需求。

## duAro 系列



【应用用途】



### 特征

- 无需配置安全围栏\*，可有效节省空间
  - 使用双手臂，如人工一样有效地工作
  - 可使用平板电脑或直接示教的简单示教
- \*: 请在对客户实施安全风险评估后使用。

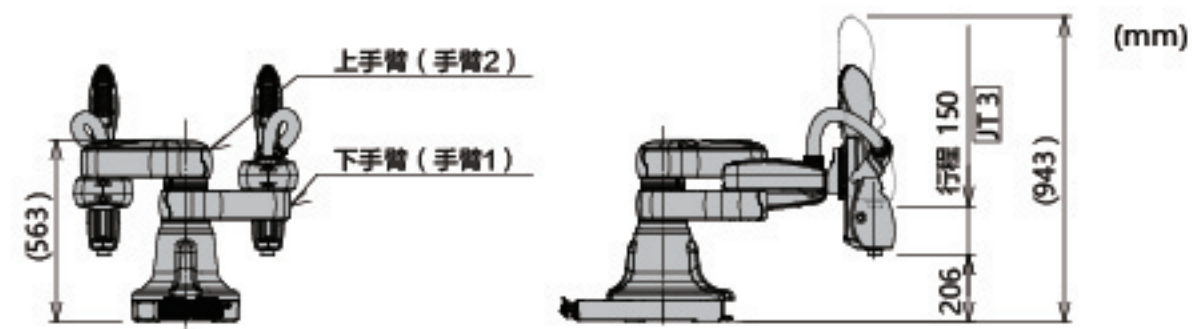
## duAro 1

### 标准规格

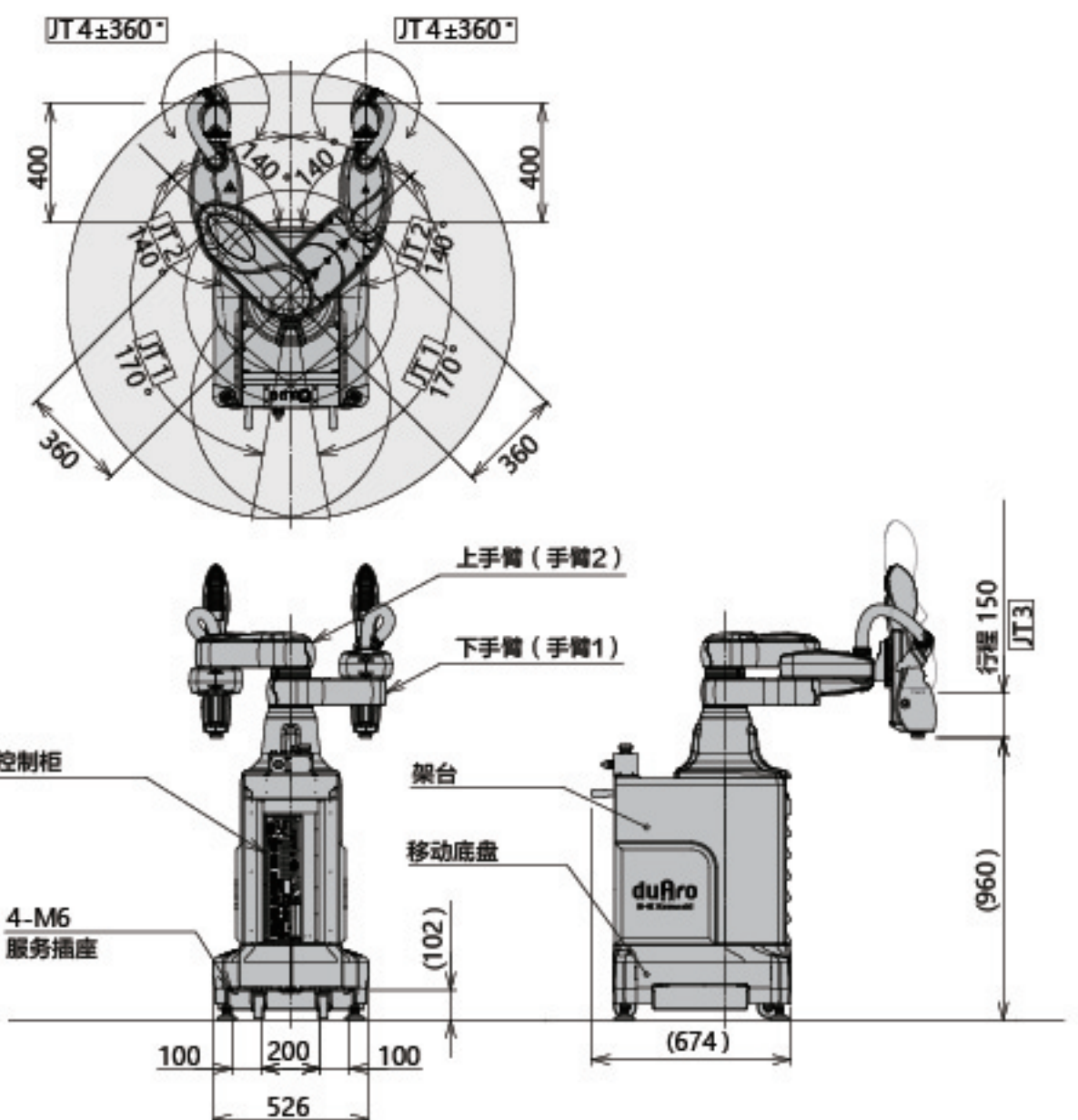
结构	水平多关节	
动作自由度 (轴)	各手臂4	
最大负载能力 (kg)	各手臂2 (两手臂4)	
最大臂展 (mm)	760	
重复定位精度 (mm)	±0.05	
动作范围	手臂1 (下手臂)	手臂2 (上手臂)
	手臂旋转 (°)	±170 (JT1) -140 - +500 (JT1)
	手臂上下*1 (mm)	±140 (JT2) ±140 (JT2)
	手腕旋转*1 (°)	0 - +150 (JT3) 0 - +150 (JT3)
允许扭矩 (N·m)	手腕轴 (JT4)	3.9
	允许惯量 (kg·m²)	0.086
本体重量 (kg)	分离型: 90; 一体型: 约210	
安装方式	地面式	
安装环境	环境温度 (°C)	5 - 40
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	F61/2.0kVA	

\*1: 根据客户选项不同规格会有所变化。

### 手臂分离型规格



### 一体型规格



## 控制柜

# F61

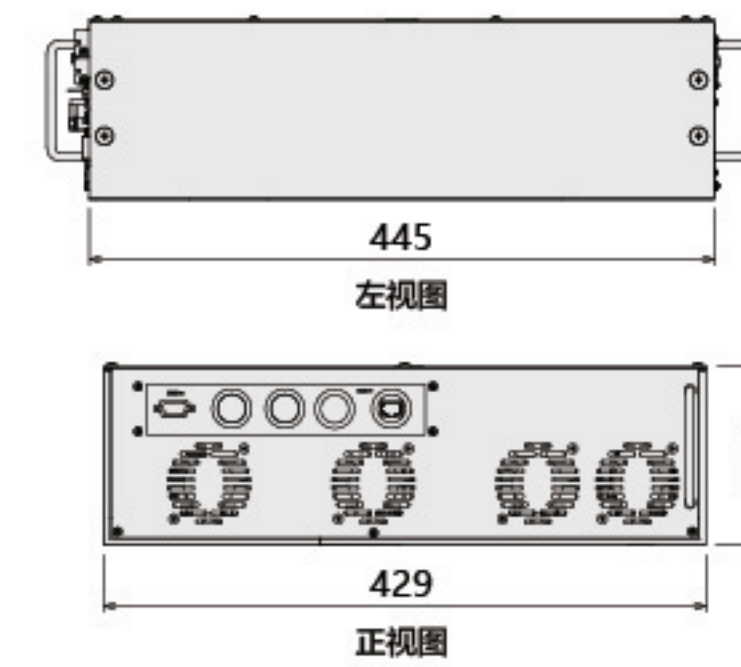
### 标准规格

尺寸 (mm)	W429 × D445 × H130	
结构	空气导入冷却式	
控制轴数 (轴)	8	
内存容量 (MB)	16	
I/O信号	通用输入 (点)	16
	通用输出 (点)	16
电源规格	AC200 - 230 V ± 10% / 50/60 Hz ± 2% 单相、最大2.0kVA	
	D种 (第3种) 接地 100Ω以下 (机器人专用接地)、漏电流10mA	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 40 *1
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露) *1
操作面板	手动/自动切换开关、启动/停止开关、紧急停止开关	

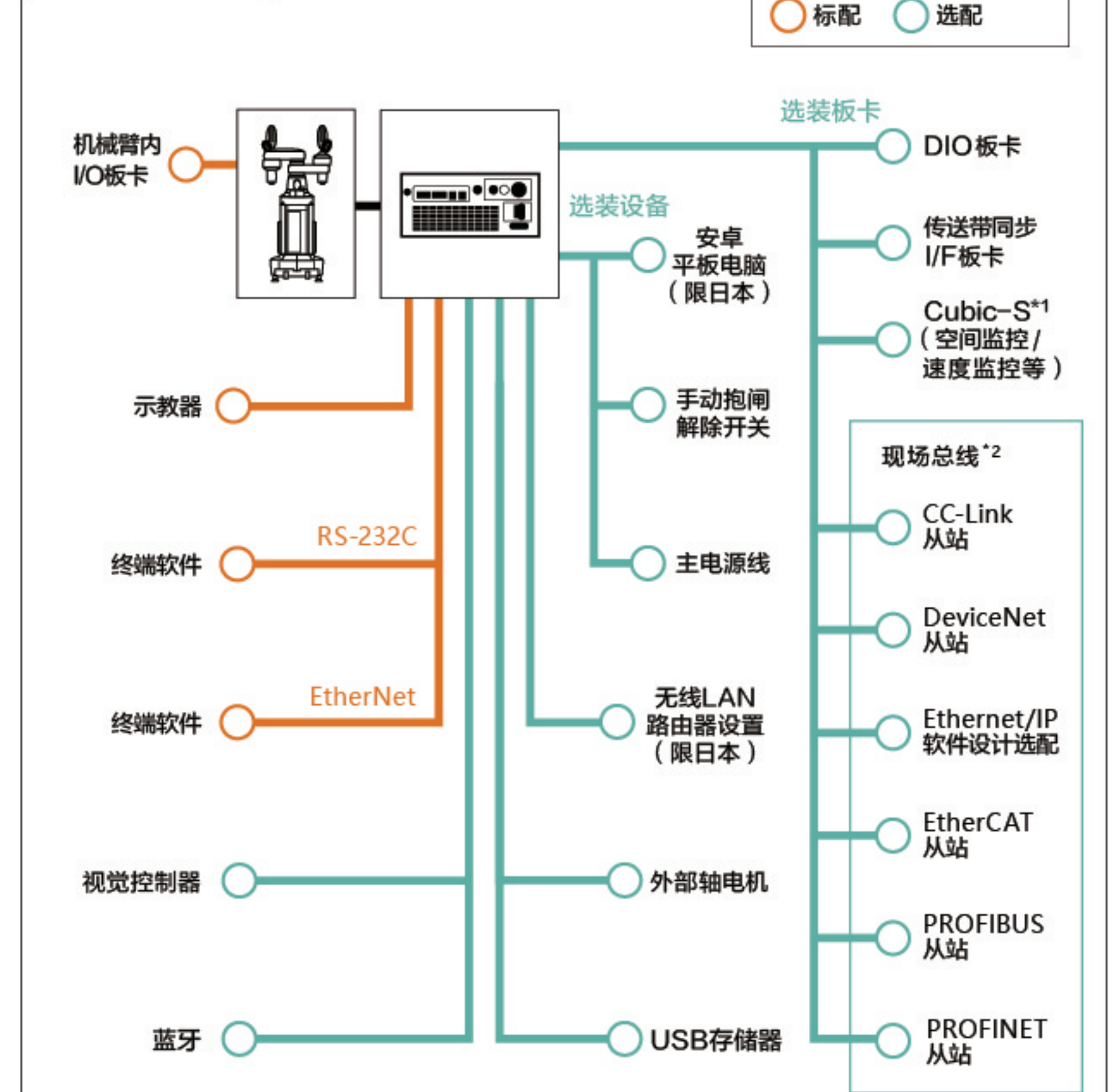
\*1: 若要在表格数据范围外使用该机器，请与我方联系。

### 外观及尺寸

## F61



### 系统构成图



\*1: F60在安装Cubic-S时，部分机箱尺寸会变大。  
\*2: 可以从现场总线中增设任意一枚。

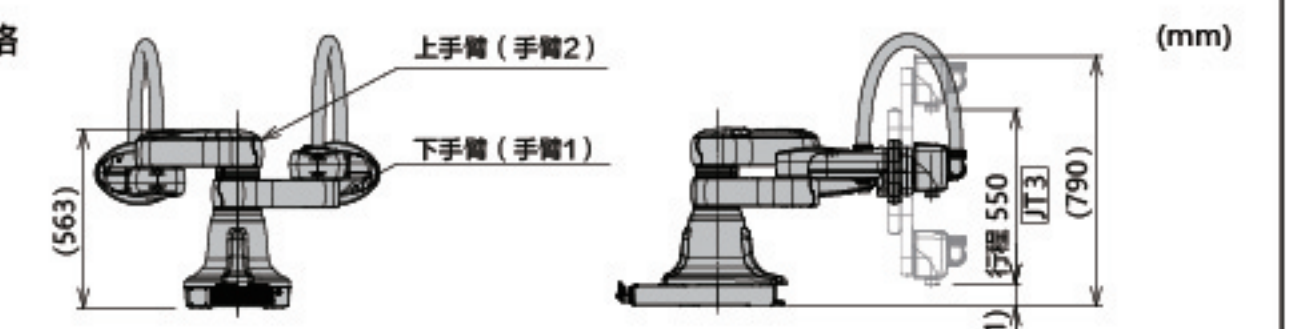
## duAro 2

### 标准规格

结构	水平多关节	
动作自由度 (轴)	各手臂4	
最大负载能力 (kg)	各手臂3 (两手臂6)	
最大臂展 (mm)	785	
重复定位精度 (mm)	±0.05	
动作范围	手臂1 (下手臂)	手臂2 (上手臂)
	手臂旋转 (°)	-170 - +170 (JT1) -140 - +500 (JT1)
	手臂上下*1 (mm)	-130 - +140 (JT2) -140 - +130 (JT2)
	手腕旋转*1 (°)	0 - +550 (JT3) 0 - +550 (JT3)
允许扭矩 (N·m)	手腕轴 (JT4)	3.9
	允许惯量 (kg·m²)	0.086
本体重量 (kg)	分离型: 90; 一体型: 约220	
安装方式	地面式	
安装环境	环境温度 (°C)	5 - 40
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
对应控制柜/电源容量	F61/2.0kVA	

\*1: 根据客户选项不同规格会有所变化。

### 手臂分离型规格



### 一体型规格

