

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 兵库县神户市西区栢谷町松本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

Kawasaki Robot

大型通用机器人

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 and friendly
Kawasaki Robot



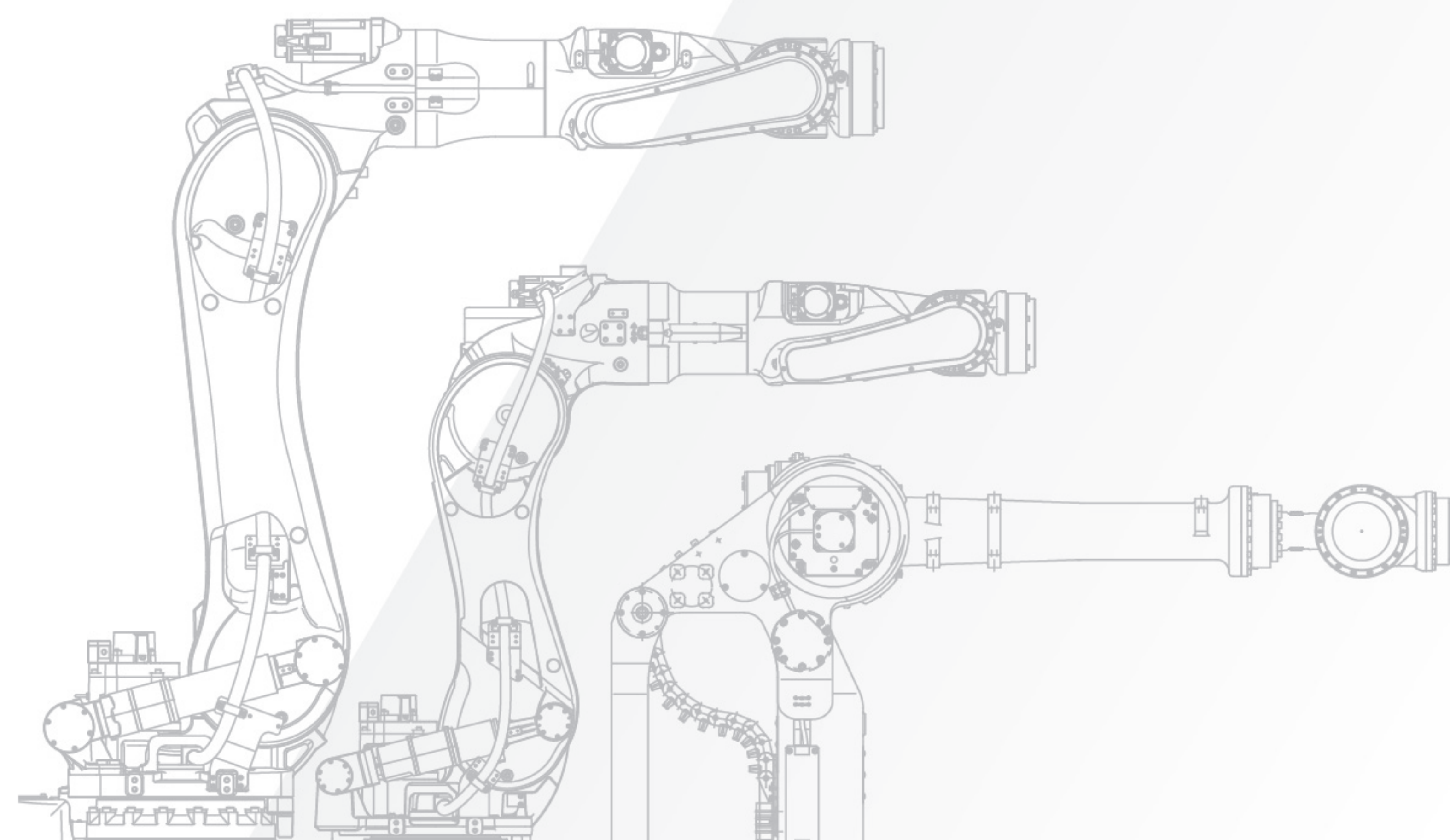
安全注意事项

- 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。

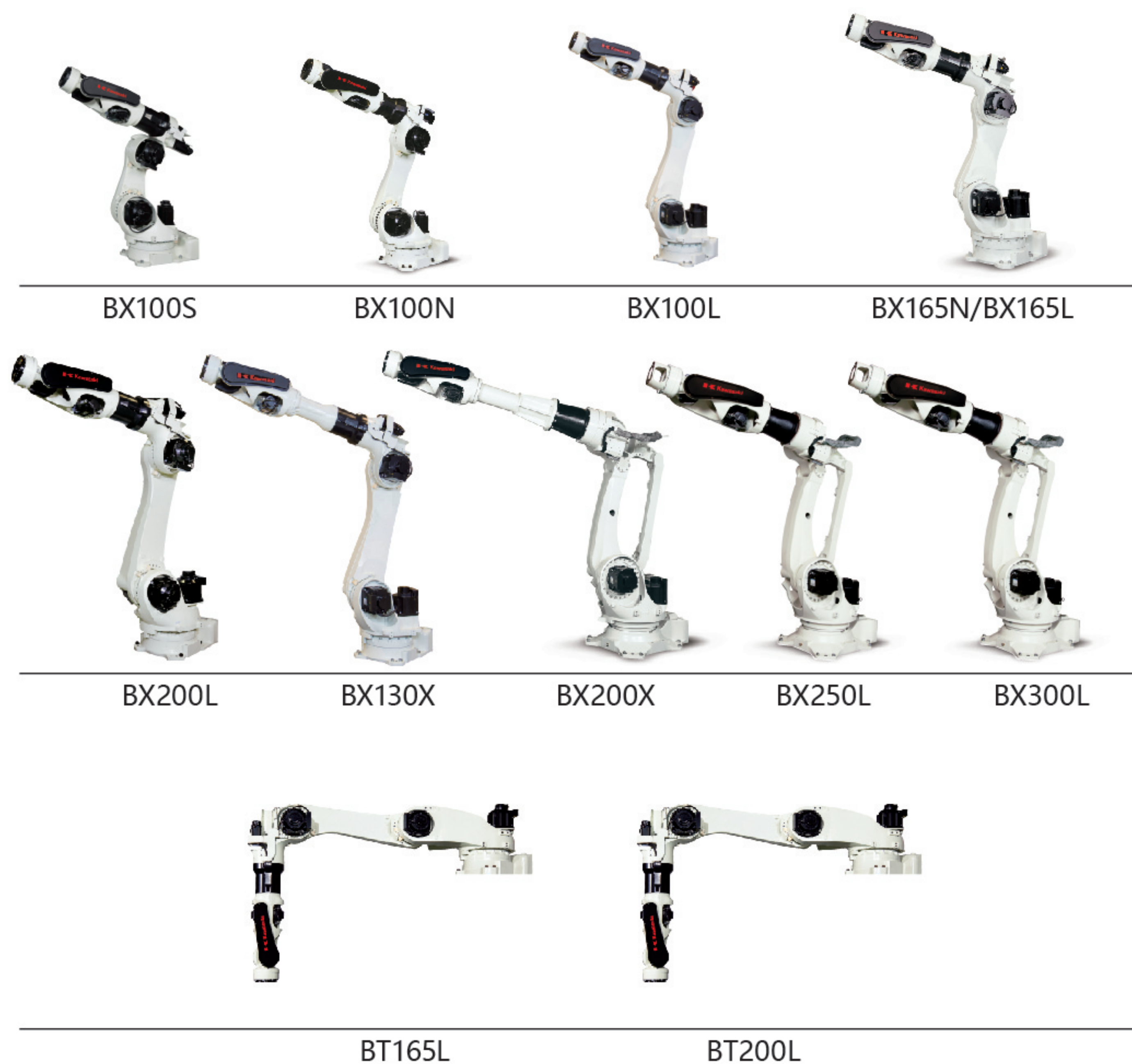


大型通用机器人

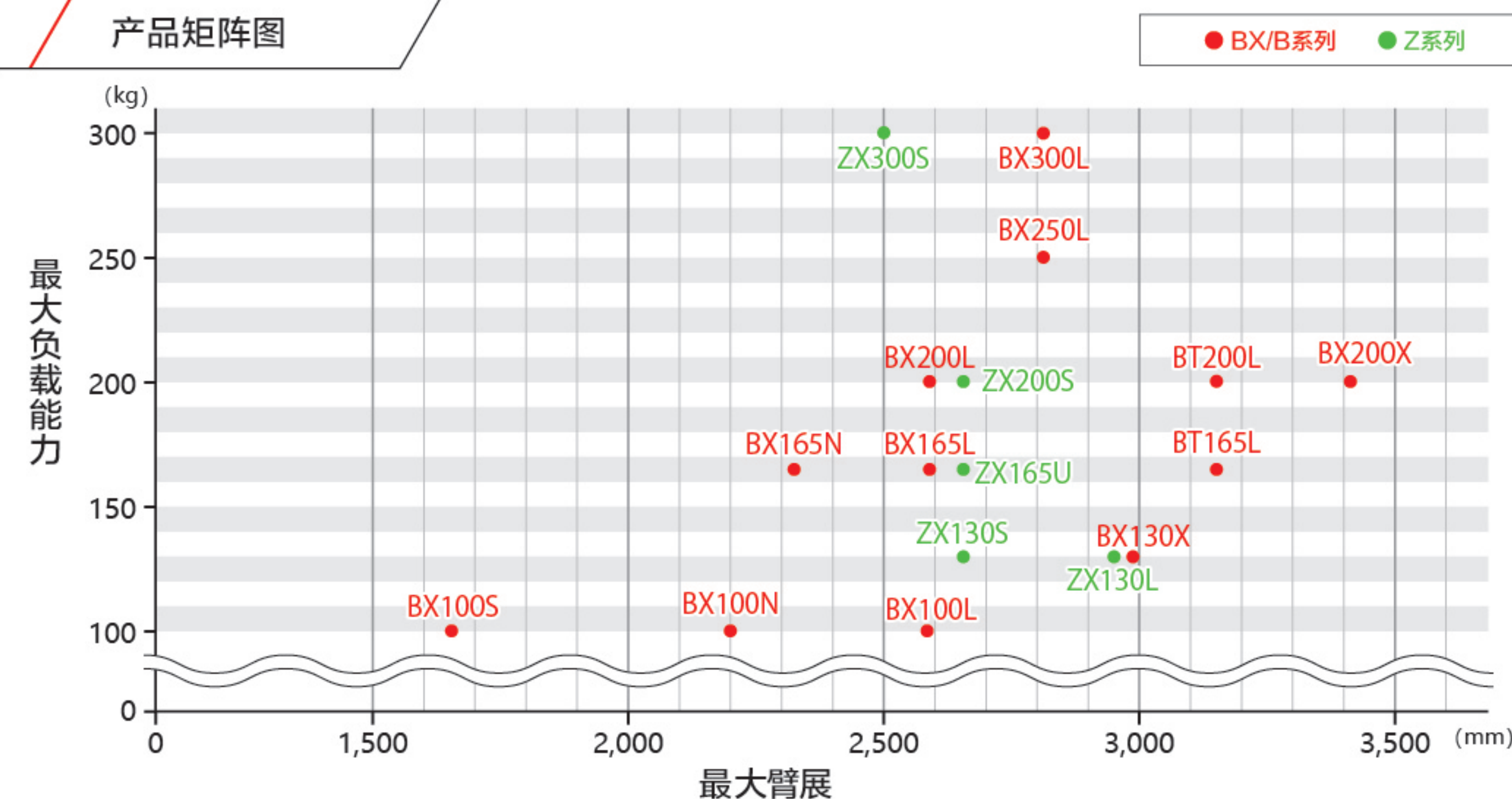
川崎重工大型通用机器人(负载100~300kg)的强大产品阵容,活跃在汽车、航空宇宙、机械、金属、电机电子、食品等行业。在装配、搬运、点焊等应用领域具备广泛的适用性。

BX/BT 系列

手腕和手臂采用中空结构,拥有紧凑的机身和广泛的动作范围,可对应各种产业及应用领域。



产品矩阵图



ZX 系列

ZX系列经典畅销,值得信赖。通过将手腕的马达配置在JT3部分,可搬运高温物品。



BX/BT 系列



特征

■ 电缆软管内置

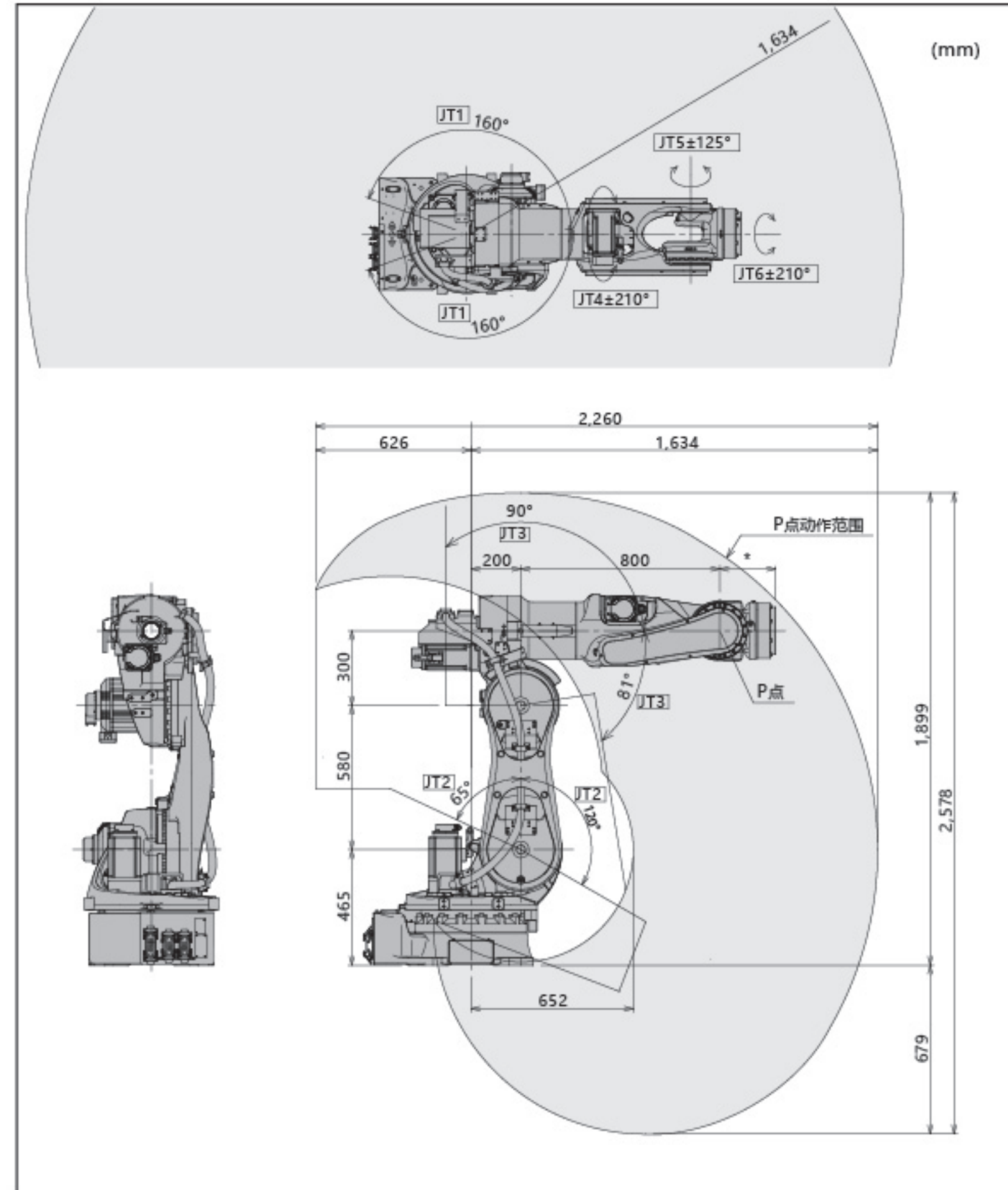
■ 可高密度安装的紧凑机械臂设计

BX100S

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）		100
最大臂展（mm）		1,634
重复定位精度*1（mm）		±0.06
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±160
	手臂前后（JT2）	+120 - -65
	手臂上下（JT3）	+90 - -81
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （° /s）	手臂旋转（JT1）	135
	手臂前后（JT2）	125
	手臂上下（JT3）	155
	手腕旋转（JT4）	200
	手腕弯曲（JT5）	160
	手腕扭转（JT6）	300
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	830
	手腕弯曲（JT5）	830
	手腕扭转（JT6）	441
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	85
	手腕弯曲（JT5）	85
	手腕扭转（JT6）	45
本体重量（kg）		720
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

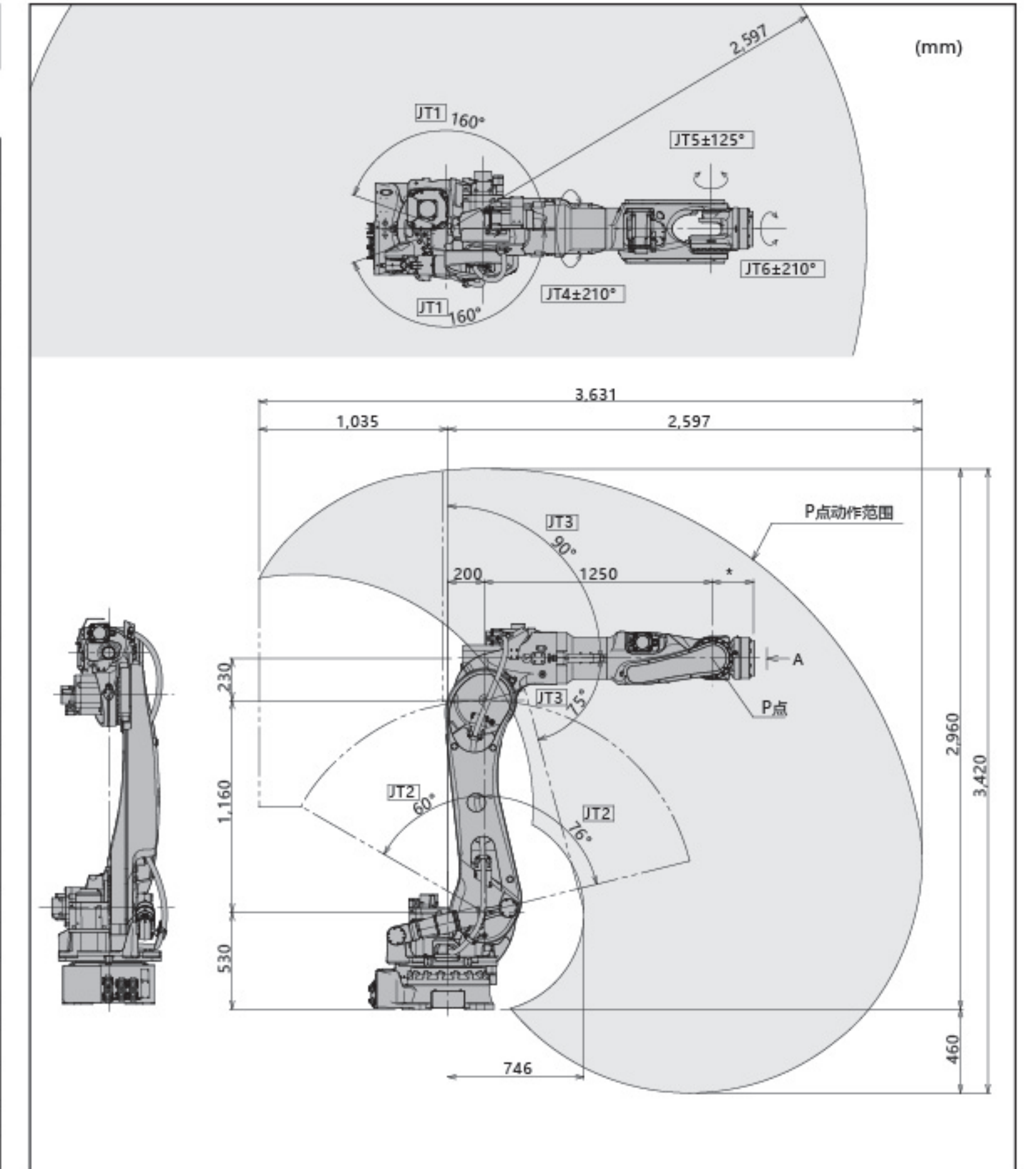


BX100L

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）		100
最大臂展（mm）		2,597
重复定位精度*1（mm）		±0.06
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±160
	手臂前后（JT2）	+76 - -60
	手臂上下（JT3）	+90 - -75
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	105
	手臂前后（JT2）	130
	手臂上下（JT3）	130
	手腕旋转（JT4）	200
	手腕弯曲（JT5）	160
	手腕扭转（JT6）	300
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	830
	手腕弯曲（JT5）	830
	手腕扭转（JT6）	441
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	85
	手腕弯曲（JT5）	85
	手腕扭转（JT6）	45
本体重量（kg）		890
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

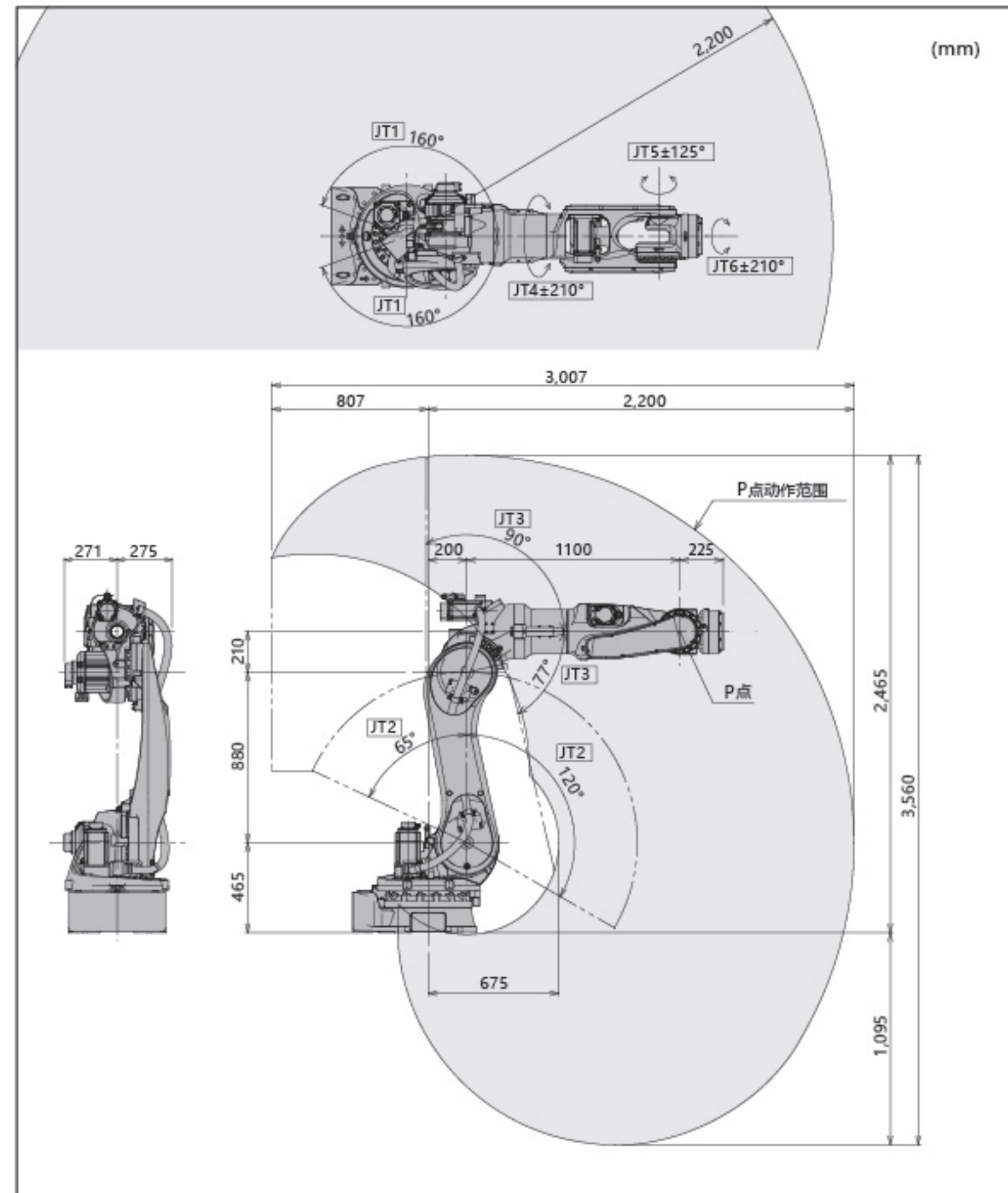


BX100N

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）		100
最大臂展（mm）		2,200
重复定位精度*1（mm）		±0.06
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±160
	手臂前后（JT2）	+120 - -65
	手臂上下（JT3）	+90 - -77
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （° /s）	手臂旋转（JT1）	135
	手臂前后（JT2）	110
	手臂上下（JT3）	140
	手腕旋转（JT4）	200
	手腕弯曲（JT5）	200
	手腕扭转（JT6）	300
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	588.4
	手腕弯曲（JT5）	588.4
	手腕扭转（JT6）	294.2
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	60
	手腕弯曲（JT5）	60
	手腕扭转（JT6）	30
本体重量（kg）		740
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

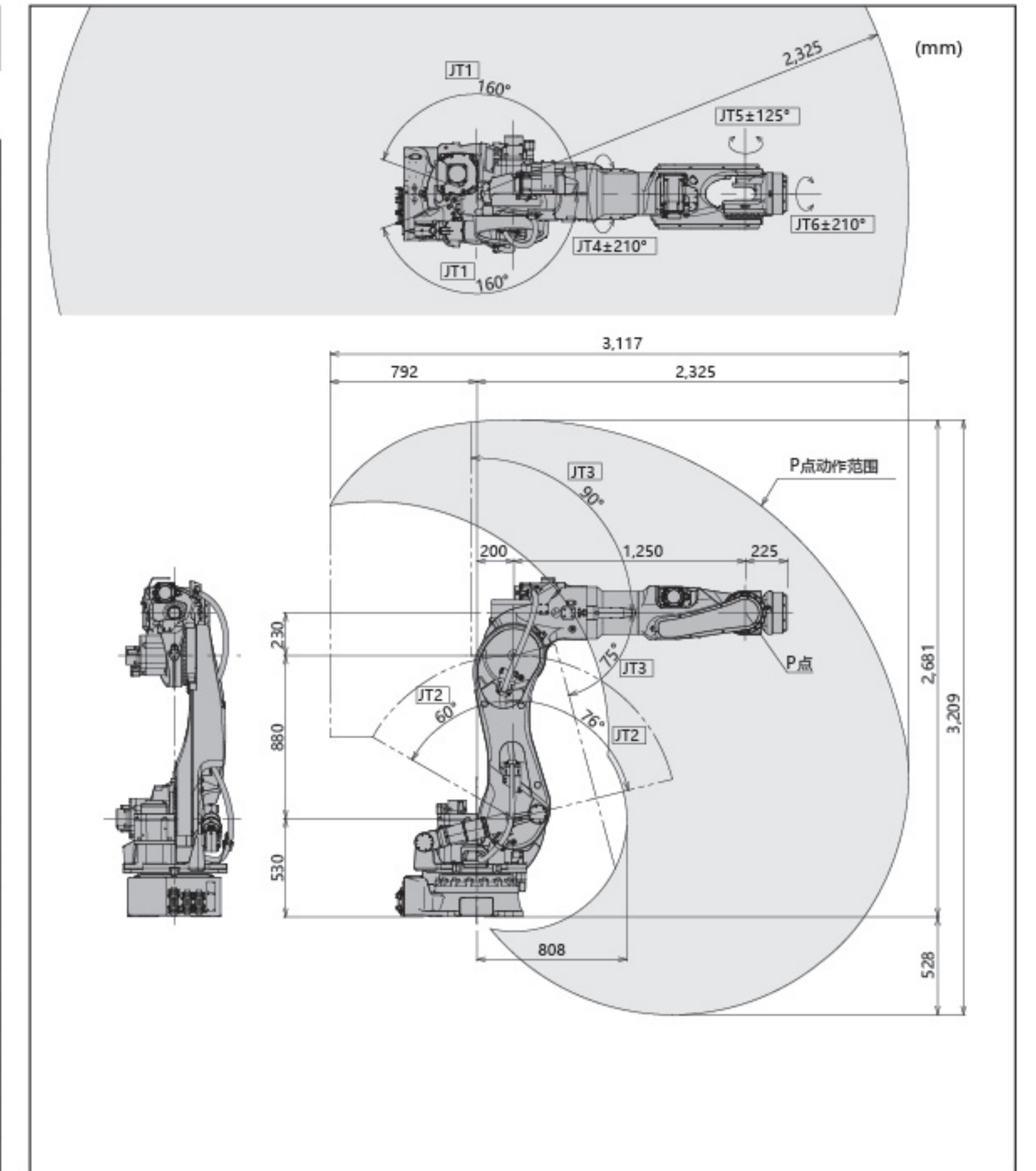


BX165N

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）		165
最大臂展（mm）		2,325
重复定位精度*1（mm）		±0.06
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±160
	手臂前后（JT2）	+76 - -60
	手臂上下（JT3）	+90 - -75
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	105
	手臂前后（JT2）	130
	手臂上下（JT3）	130
	手腕旋转（JT4）	120
	手腕弯曲（JT5）	160
	手腕扭转（JT6）	300
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	930
	手腕弯曲（JT5）	930
	手腕扭转（JT6）	490
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	99
	手腕弯曲（JT5）	99
	手腕扭转（JT6）	49.5
本体重量（kg）		875
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

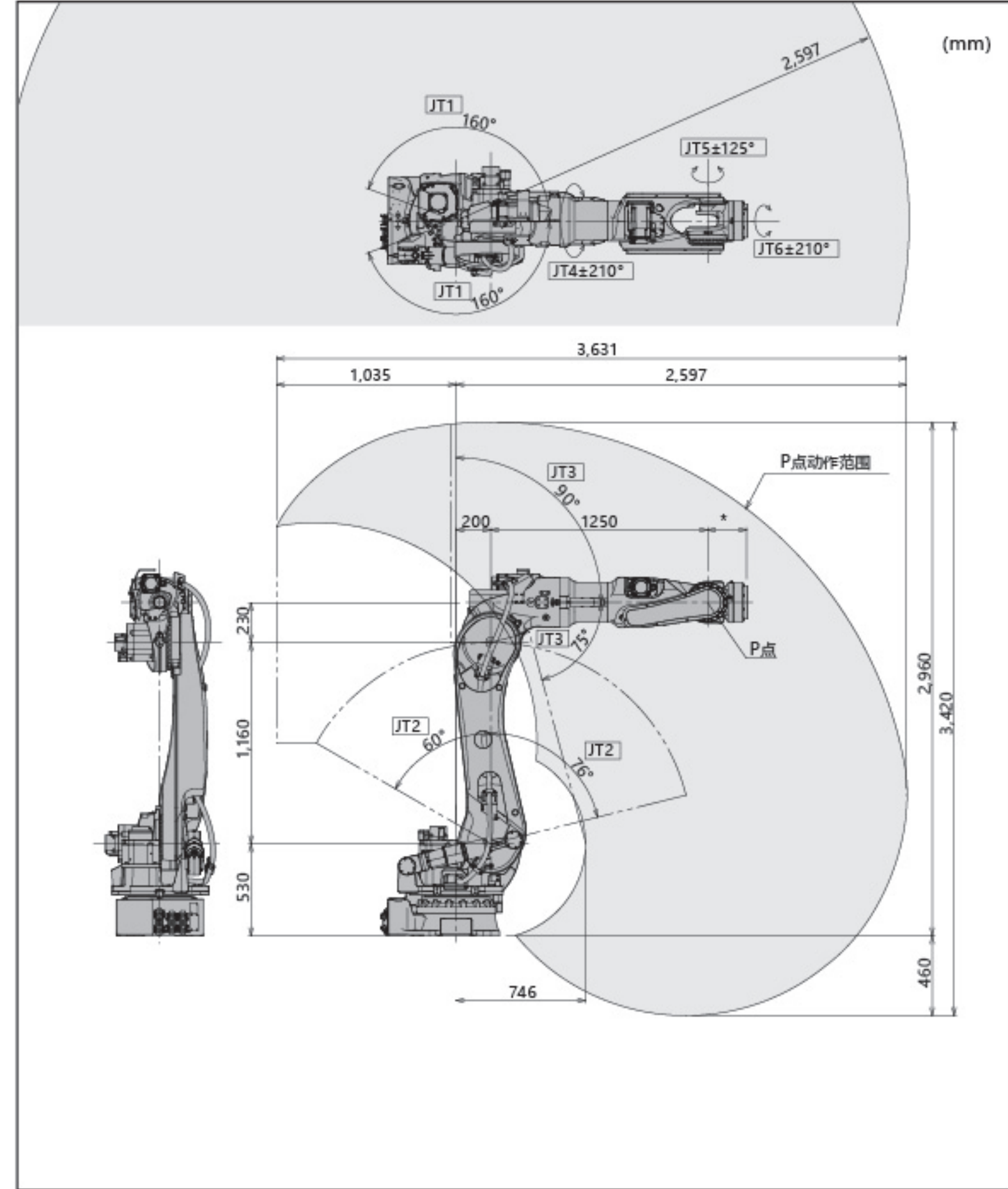
*1: 符合ISO9283。



BX165L

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)	165	
最大臂展 (mm)	2,597	
重复定位精度 *1 (mm)	±0.06	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	120
	手臂前后 (JT2)	110
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	170
	手腕弯曲 (JT5)	170
	手腕扭转 (JT6)	280
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	952
	手腕弯曲 (JT5)	952
	手腕扭转 (JT6)	491
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	99
	手腕弯曲 (JT5)	99
	手腕扭转 (JT6)	49.5
本体重量 (kg)	890	
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)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54	
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA	

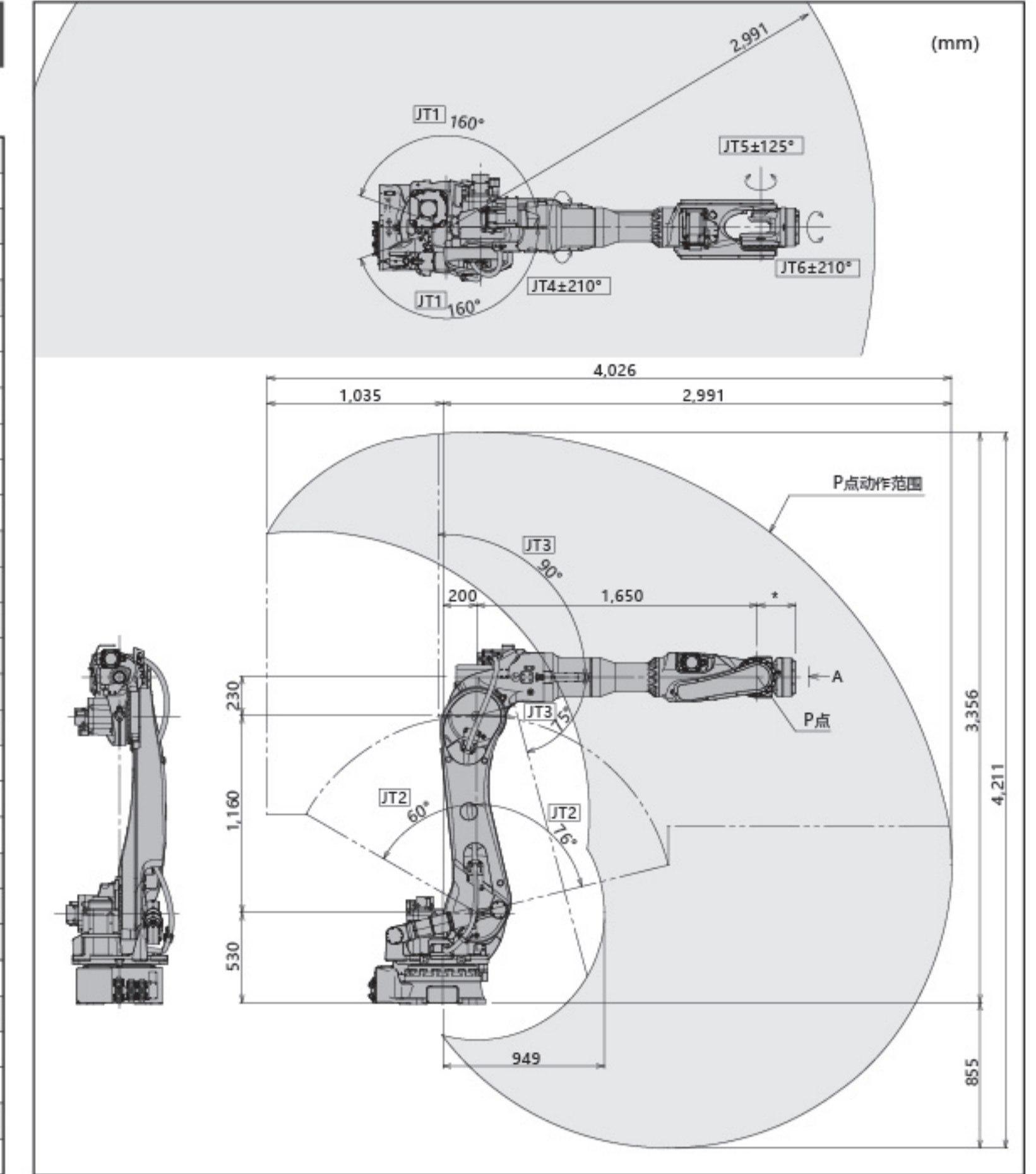
*1: 符合ISO9283。



BX130X

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)	130	
最大臂展 (mm)	2,991	
重复定位精度 *1 (mm)	±0.06	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	105
	手臂前后 (JT2)	90
	手臂上下 (JT3)	130
	手腕旋转 (JT4)	200
	手腕弯曲 (JT5)	160
	手腕扭转 (JT6)	300
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	830
	手腕弯曲 (JT5)	830
	手腕扭转 (JT6)	441
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	85
	手腕弯曲 (JT5)	85
	手腕扭转 (JT6)	45
本体重量 (kg)	920	
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)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54	
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA	

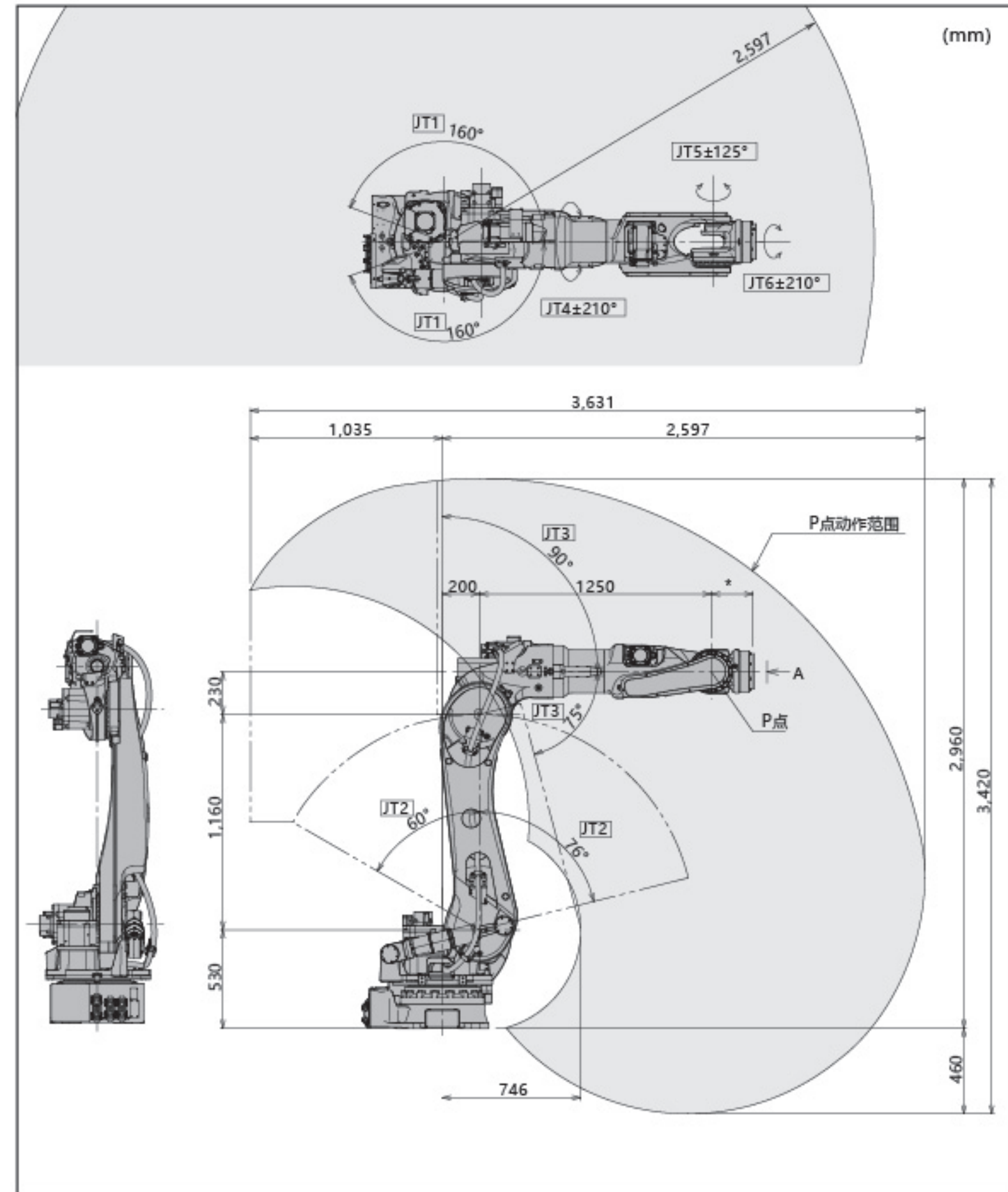
*1: 符合ISO9283。



BX200L

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)	200	
最大臂展 (mm)	2,597	
重复定位精度 *1 (mm)	±0.06	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+76 - - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - - 75
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	105
	手臂前后 (JT2)	90
	手臂上下 (JT3)	100
	手腕旋转 (JT4)	120
	手腕弯曲 (JT5)	120
	手腕扭转 (JT6)	200
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	1,334
	手腕弯曲 (JT5)	1,334
	手腕扭转 (JT6)	588
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	199.8
	手腕弯曲 (JT5)	199.8
	手腕扭转 (JT6)	154.9
本体重量 (kg)	890	
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)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54	
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA	

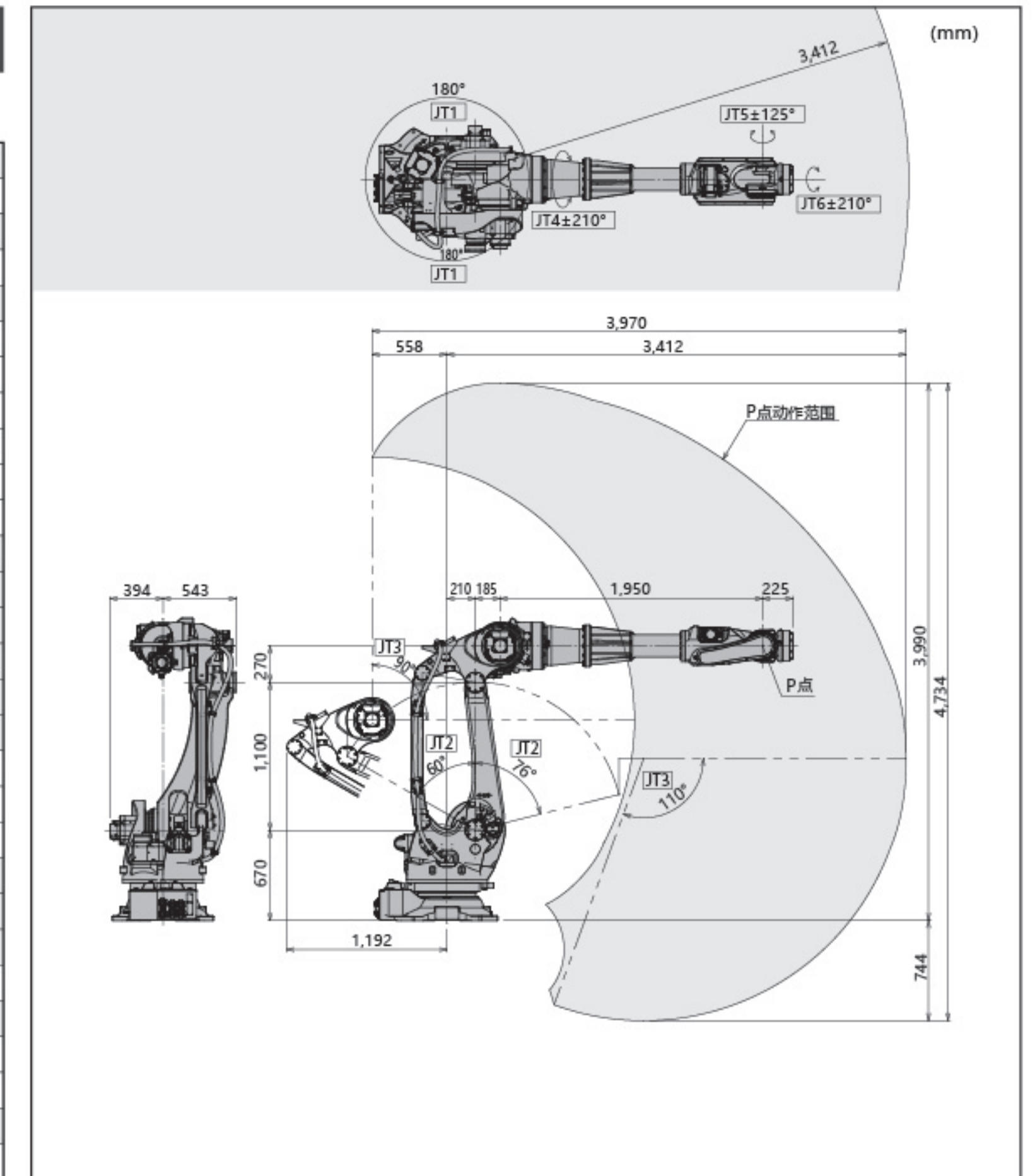
*1: 符合ISO9283。



BX200X

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)	200	
最大臂展 (mm)	3,412	
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)	+76 - - 60
	手臂上下 (JT3)	+90 - - 110
	手腕旋转 (JT4)	±210
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±210
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	125
	手臂前后 (JT2)	102
	手臂上下 (JT3)	85
	手腕旋转 (JT4)	105
	手腕弯曲 (JT5)	120
	手腕扭转 (JT6)	200
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	1,334
	手腕弯曲 (JT5)	1,334
	手腕扭转 (JT6)	588
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	199.8
	手腕弯曲 (JT5)	199.8
	手腕扭转 (JT6)	154.9
本体重量 (kg)	1,450	
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)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP54	
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA	

*1: 符合ISO9283。

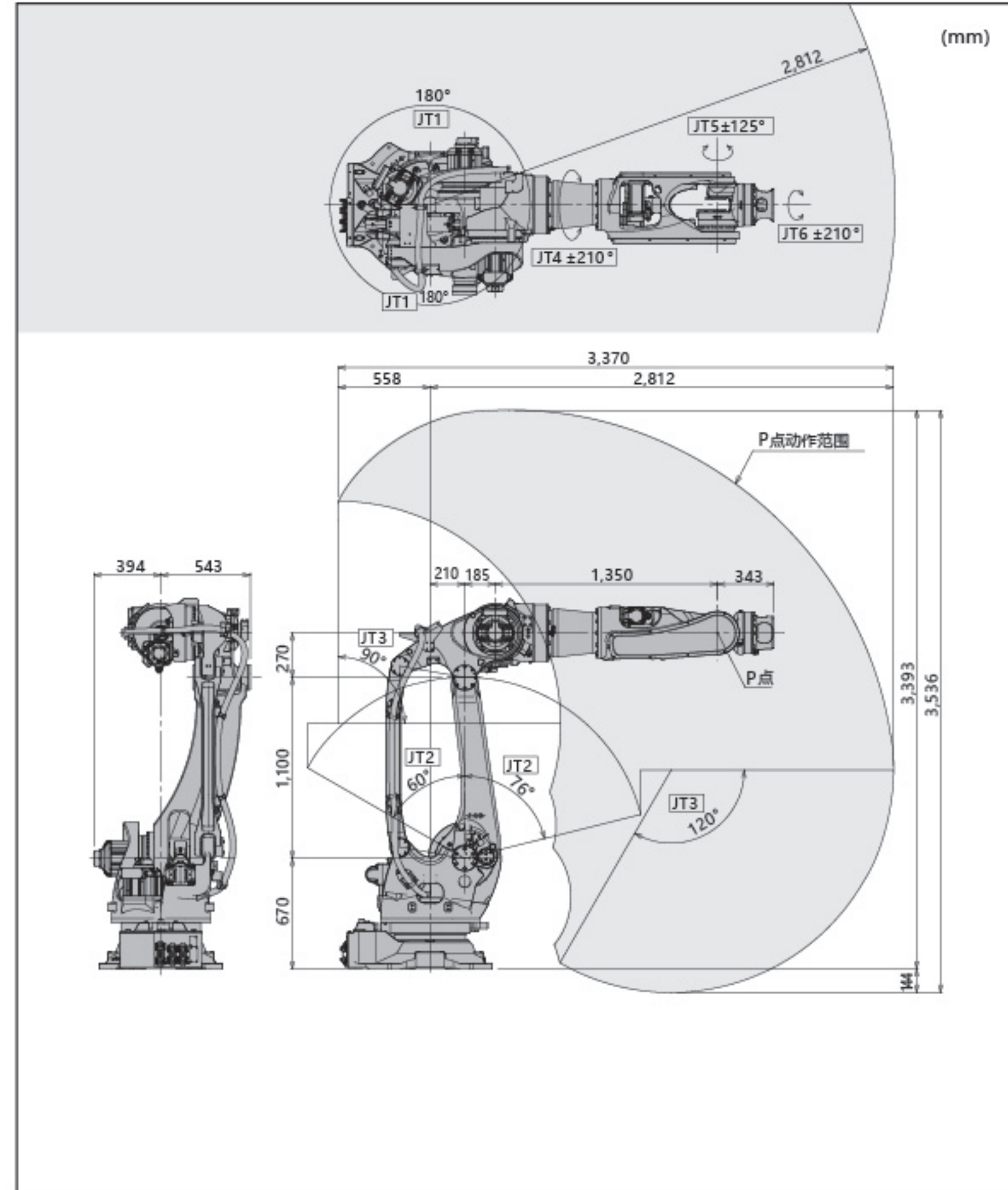


BX250L

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）		250
最大臂展（mm）		2,812
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）	+76 - - 60
	手臂上下（JT3）	+90 - -120
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	125
	手臂前后（JT2）	120
	手臂上下（JT3）	100
	手腕旋转（JT4）	140
	手腕弯曲（JT5）	140
	手腕扭转（JT6）	200
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	1,800
	手腕弯曲（JT5）	1,800
	手腕扭转（JT6）	750
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	200
	手腕弯曲（JT5）	200
	手腕扭转（JT6）	165
本体重量（kg）		1,460
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

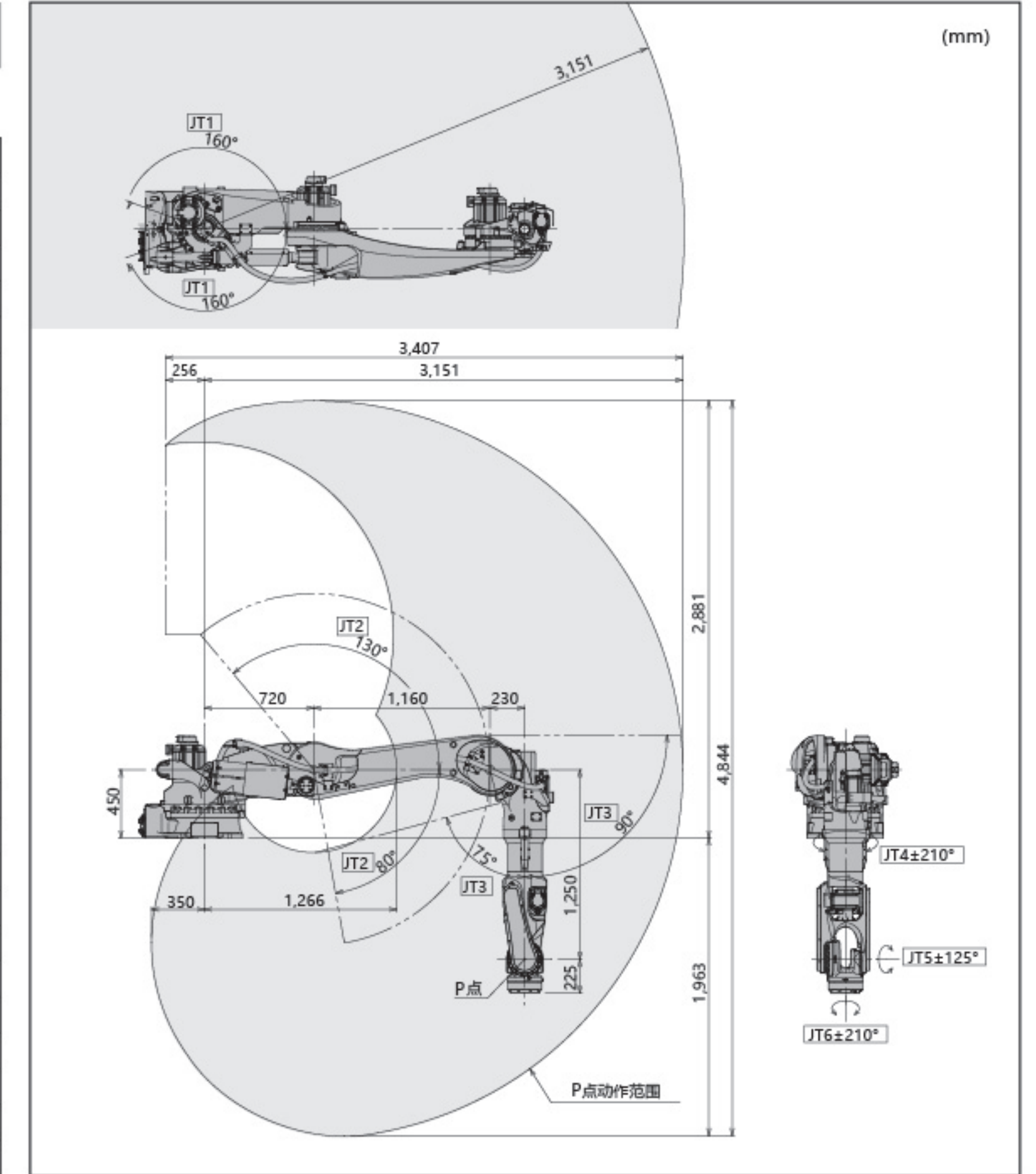


BT165L

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）		165
最大臂展（mm）		3,151
重复定位精度 *1（mm）		±0.08
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±160
	手臂前后（JT2）	+80 - - 130
	手臂上下（JT3）	+90 - - 75
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （° /s）	手臂旋转（JT1）	120
	手臂前后（JT2）	110
	手臂上下（JT3）	130
	手腕旋转（JT4）	170
	手腕弯曲（JT5）	170
	手腕扭转（JT6）	280
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	952
	手腕弯曲（JT5）	952
	手腕扭转（JT6）	491
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	99
	手腕弯曲（JT5）	99
	手腕扭转（JT6）	49.5
本体重量（kg）		1,100
安装方式		支架式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

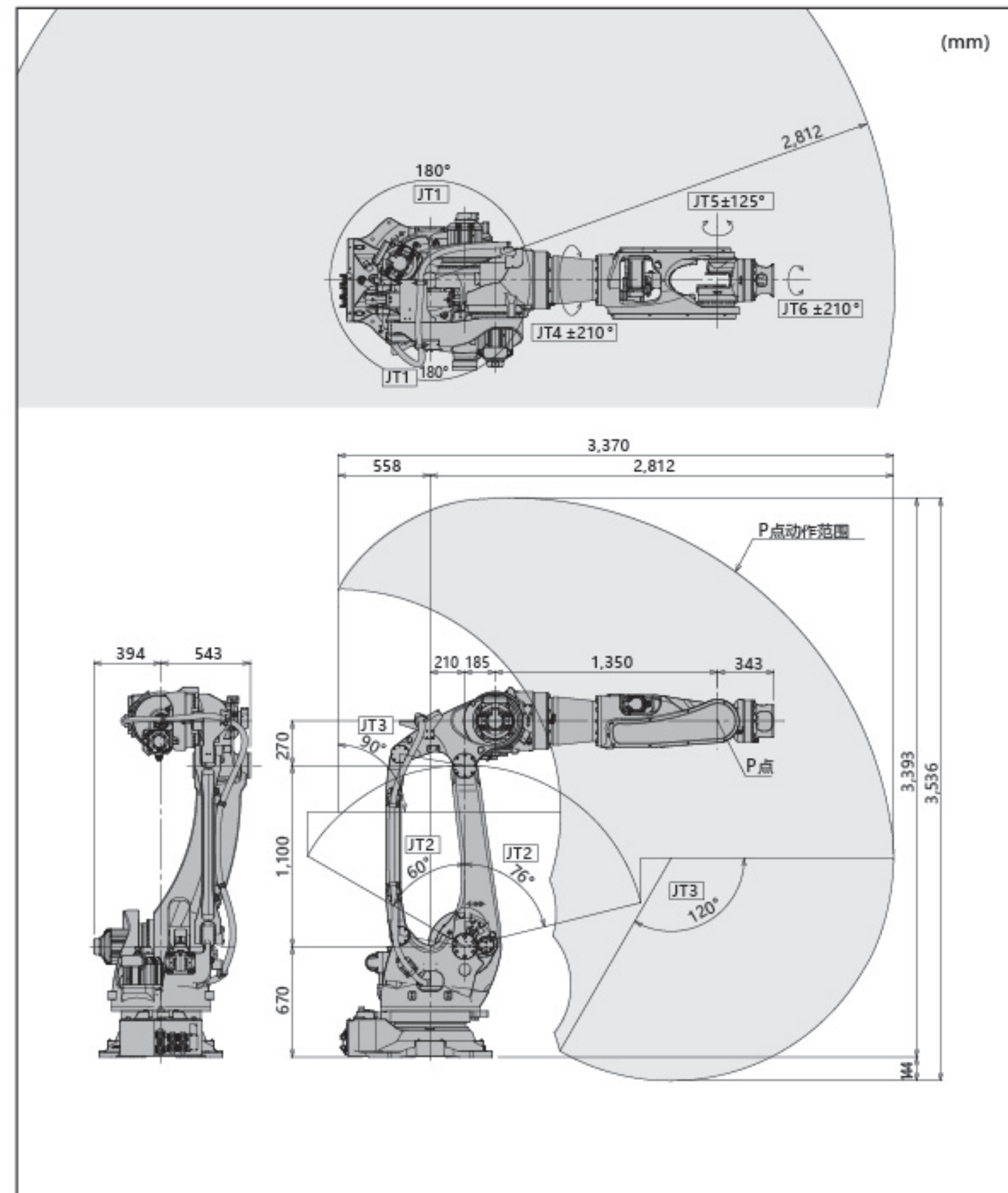


BX300L

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）		300
最大臂展（mm）		2,812
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）	+76 - - 60
	手臂上下（JT3）	+90 - - 120
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	125
	手臂前后（JT2）	102
	手臂上下（JT3）	85
	手腕旋转（JT4）	105
	手腕弯曲（JT5）	110
	手腕扭转（JT6）	180
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	2,300
	手腕弯曲（JT5）	2,300
	手腕扭转（JT6）	1,000
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	240
	手腕弯曲（JT5）	240
	手腕扭转（JT6）	200
本体重量（kg）		1,460
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

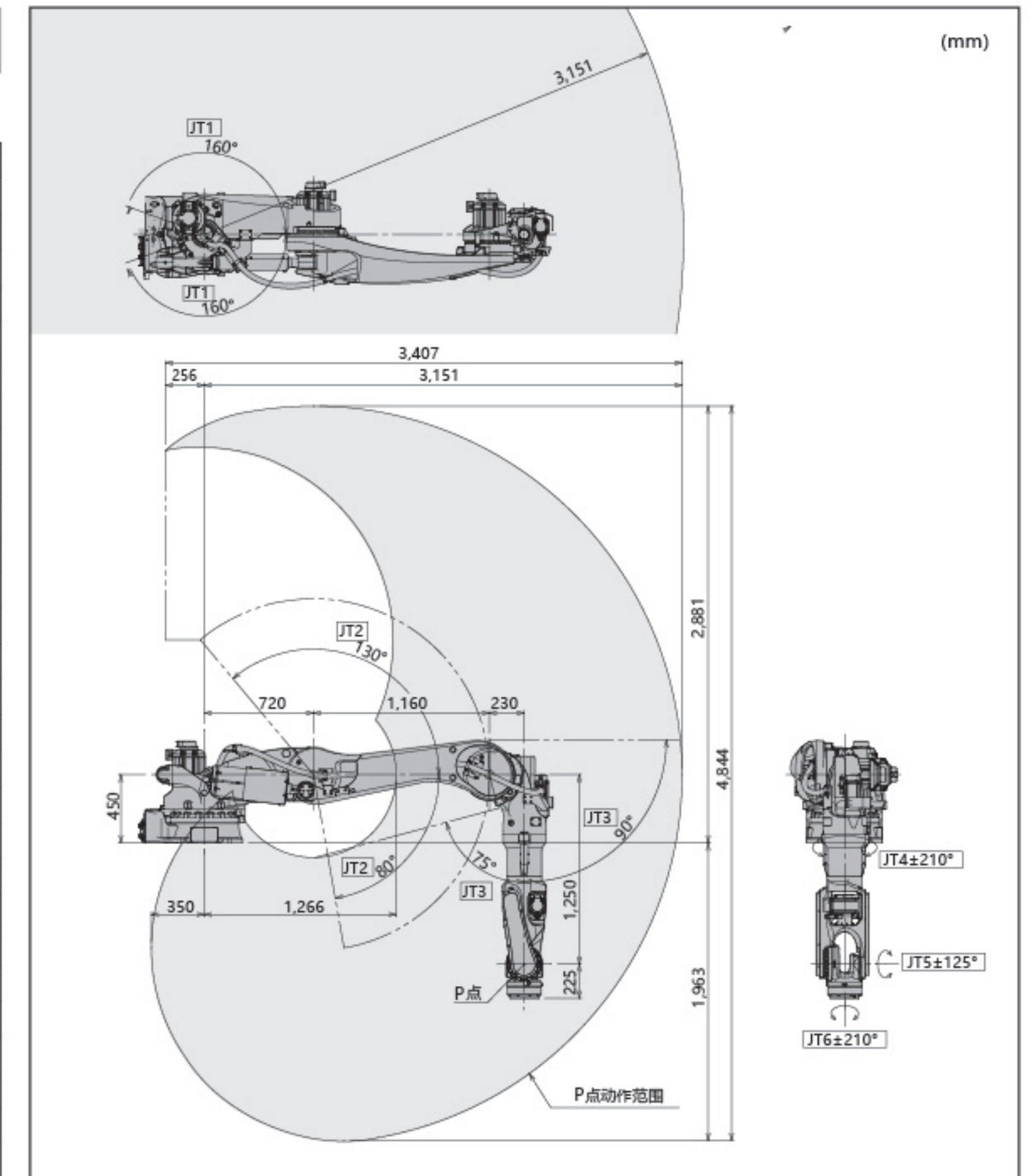


BT200L

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）		200
最大臂展（mm）		3,151
重复定位精度*1（mm）		±0.08
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±160
	手臂前后（JT2）	+80 - - 130
	手臂上下（JT3）	+90 - - 75
	手腕旋转（JT4）	±210
	手腕弯曲（JT5）	±125
	手腕扭转（JT6）	±210
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	105
	手臂前后（JT2）	85
	手臂上下（JT3）	100
	手腕旋转（JT4）	120
	手腕弯曲（JT5）	120
	手腕扭转（JT6）	200
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	1,334
	手腕弯曲（JT5）	1,334
	手腕扭转（JT6）	588
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	199.8
	手腕弯曲（JT5）	199.8
	手腕扭转（JT6）	154.9
本体重量（kg）		1,100
安装方式		支架式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP54
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。





特征

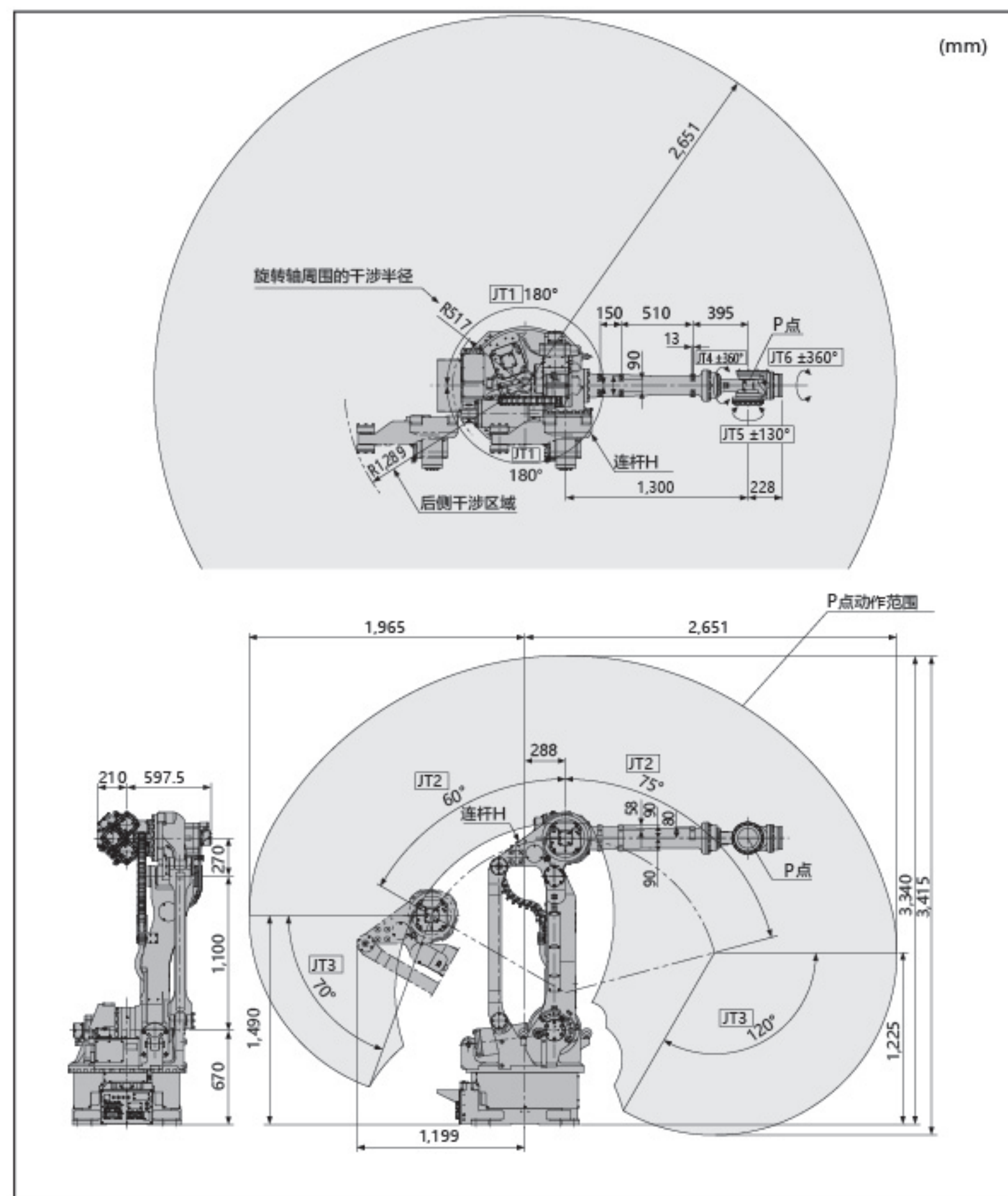
- 在各种行业、应用有着广泛业绩
- 手腕部不设马达,可以在更严酷的环境下进行作业
- 可覆盖360° 的宽广旋转范围

ZX130S / ZX165U

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）		130/165
最大臂展（mm）		2,651
重复定位精度*1（mm）		±0.3
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+75 -- 60
	手臂上下（JT3）	+250 -- 120
	手腕旋转（JT4）	±360
	手腕弯曲（JT5）	±130
	手腕扭转（JT6）	±360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	130/110
	手臂前后（JT2）	130/110
	手臂上下（JT3）	130/115
	手腕旋转（JT4）	180/140
	手腕弯曲（JT5）	180/155
	手腕扭转（JT6）	280/260
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	735/911.4
	手腕弯曲（JT5）	735/911.4
	手腕扭转（JT6）	421/450.8
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	51.9/78.4
	手腕弯曲（JT5）	51.9/78.4
	手腕扭转（JT6）	27.4/40.2
本体重量（kg）		1,350
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

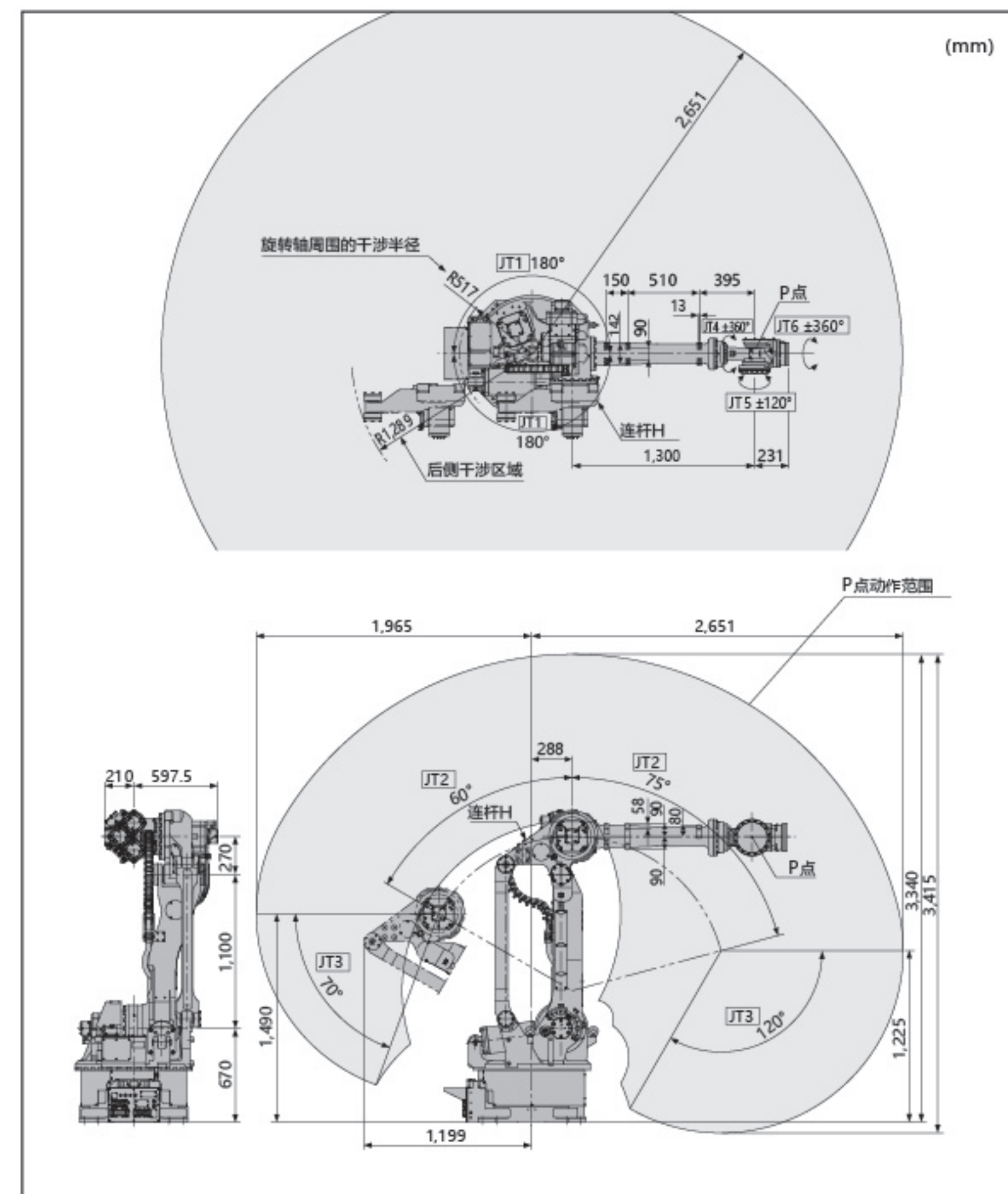


ZX200S

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）		200
最大臂展（mm）		2,651
重复定位精度*1（mm）		±0.3
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+75 -- 60
	手臂上下（JT3）	+250 -- 120
	手腕旋转（JT4）	±360
	手腕弯曲（JT5）	±130
	手腕扭转（JT6）	±360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	105
	手臂前后（JT2）	110
	手臂上下（JT3）	105
	手腕旋转（JT4）	120
	手腕弯曲（JT5）	120
	手腕扭转（JT6）	200
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	1,274
	手腕弯曲（JT5）	1,274
	手腕扭转（JT6）	686
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	117.6
	手腕弯曲（JT5）	117.6
	手腕扭转（JT6）	63.7
本体重量（kg）		1,400
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

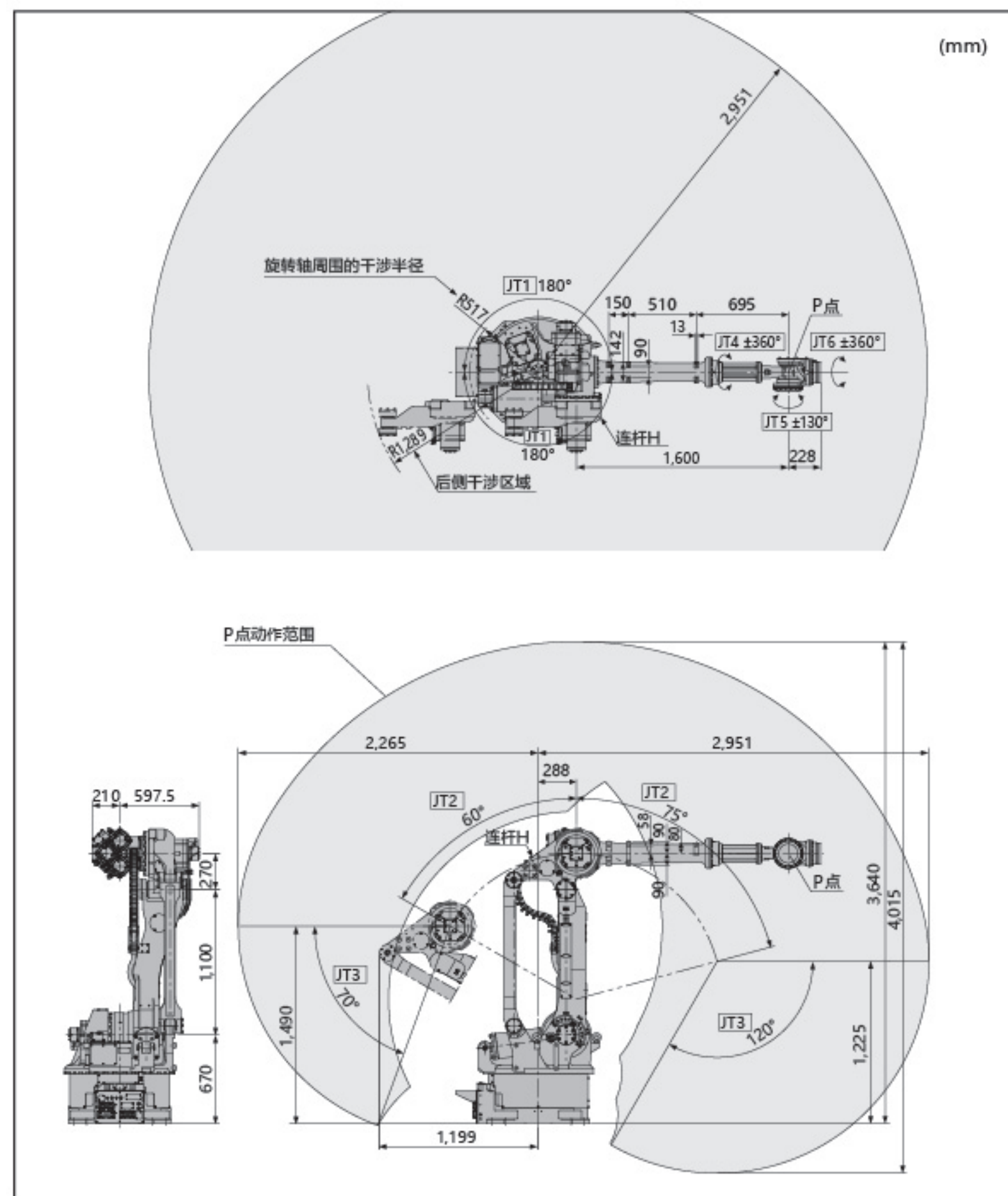


ZX130L

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）		130
最大臂展（mm）		2,951
重复定位精度*1（mm）		±0.3
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+75 -- 60
	手臂上下（JT3）	+250 --120
	手腕旋转（JT4）	±360
	手腕弯曲（JT5）	±130
	手腕扭转（JT6）	±360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	110
	手臂前后（JT2）	110
	手臂上下（JT3）	110
	手腕旋转（JT4）	140
	手腕弯曲（JT5）	135
	手腕扭转（JT6）	230
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	735
	手腕弯曲（JT5）	735
	手腕扭转（JT6）	421
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	51.9
	手腕弯曲（JT5）	51.9
	手腕扭转（JT6）	27.4
本体重量（kg）		1,400
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

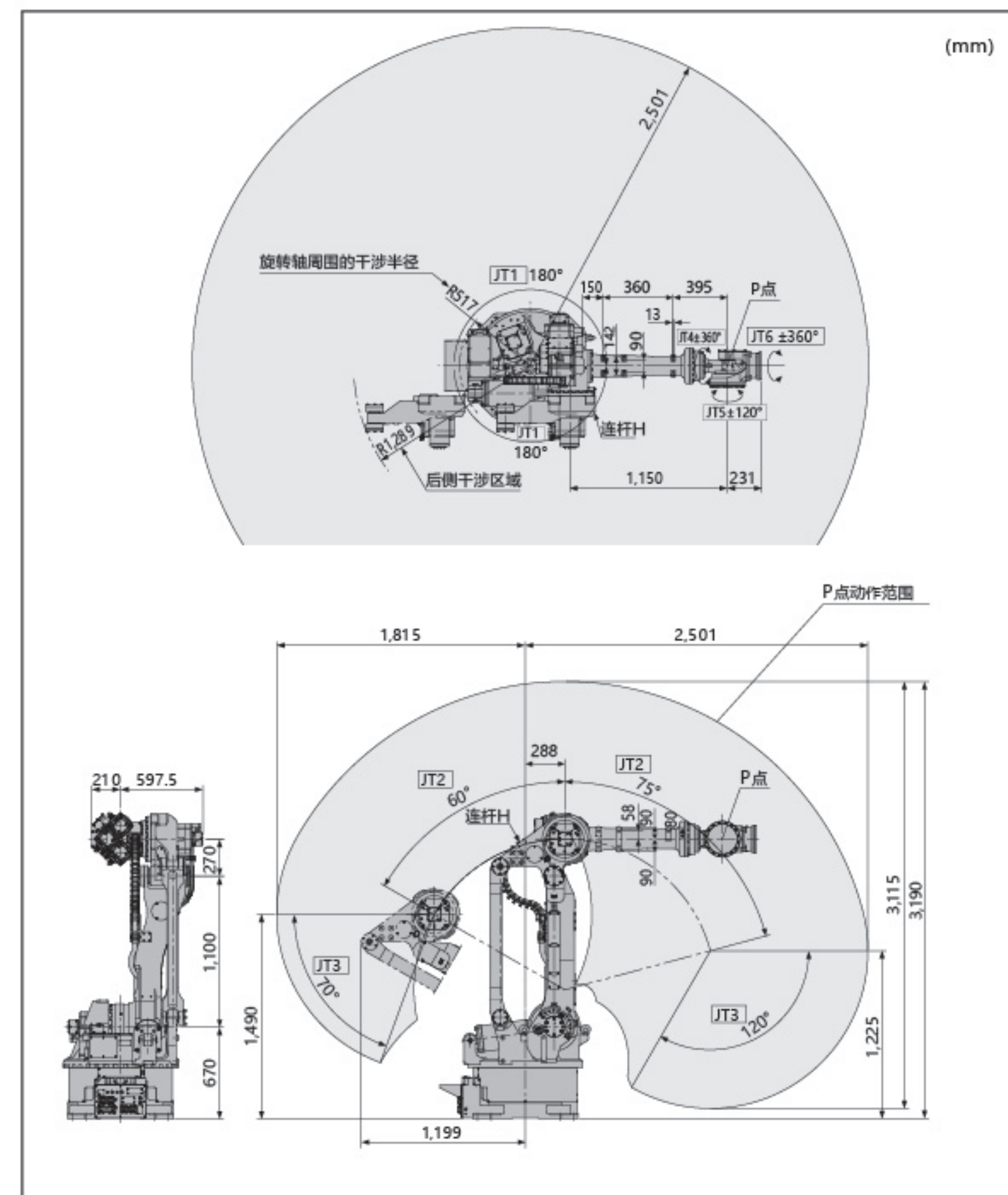


ZX300S

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）		300
最大臂展（mm）		2,501
重复定位精度*1（mm）		±0.3
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+75 -- -60
	手臂上下（JT3）	+250 -- -120
	手腕旋转（JT4）	±360
	手腕弯曲（JT5）	±130
	手腕扭转（JT6）	±360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	100
	手臂前后（JT2）	85
	手臂上下（JT3）	85
	手腕旋转（JT4）	90
	手腕弯曲（JT5）	90
	手腕扭转（JT6）	150
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	1,715
	手腕弯曲（JT5）	1,715
	手腕扭转（JT6）	862
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	166.6
	手腕弯曲（JT5）	166.6
	手腕扭转（JT6）	107.8
本体重量（kg）		1,400
安装方式		地面式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。



E02

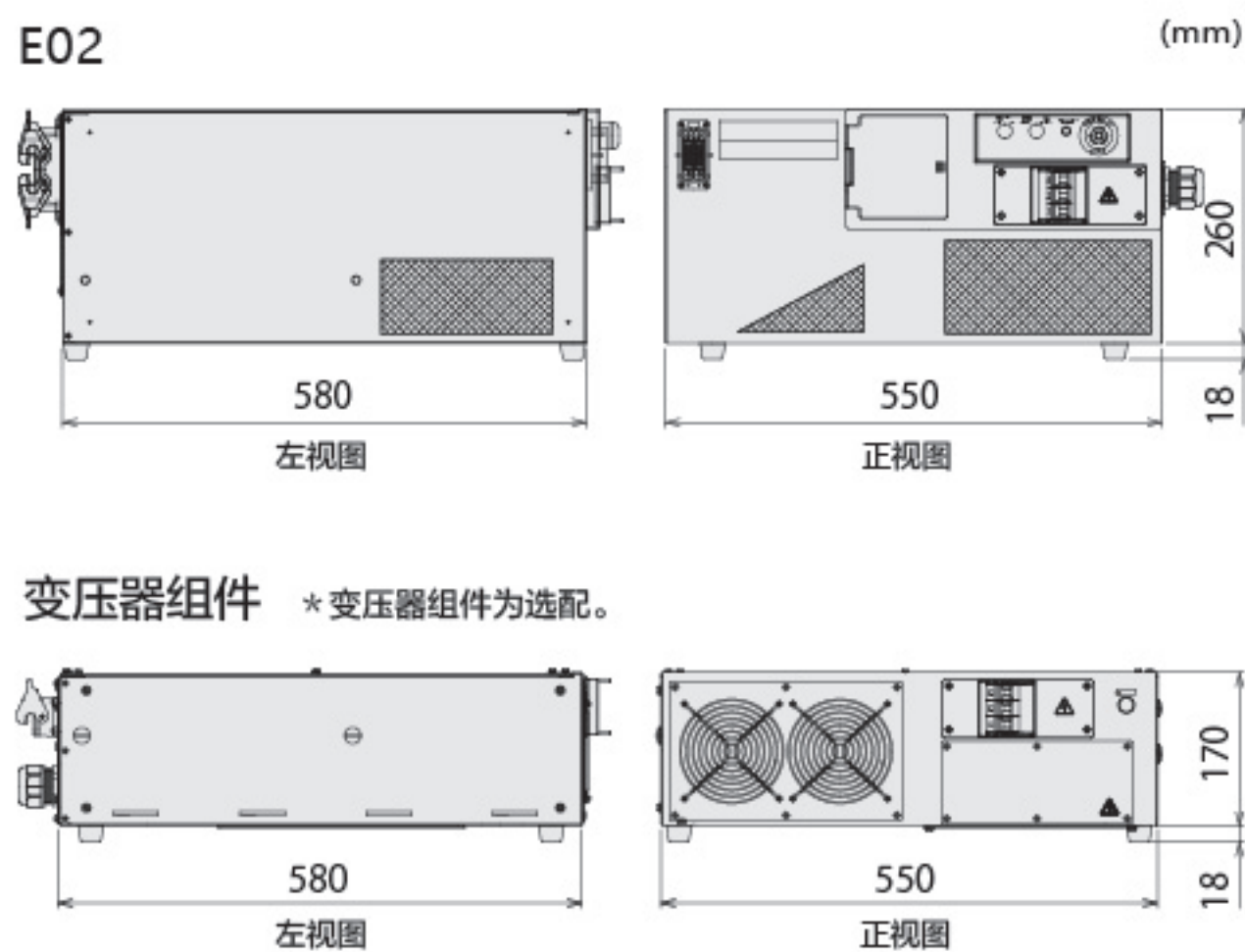
特征

- 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 (m)	5
重量 (kg)	40	
电源	AC200 - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ 最大7.5kVA	
安装环境	环境温度 (℃)	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

