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

西神户工厂

〒651-2239　兵库县神户市西区栌谷町松本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。

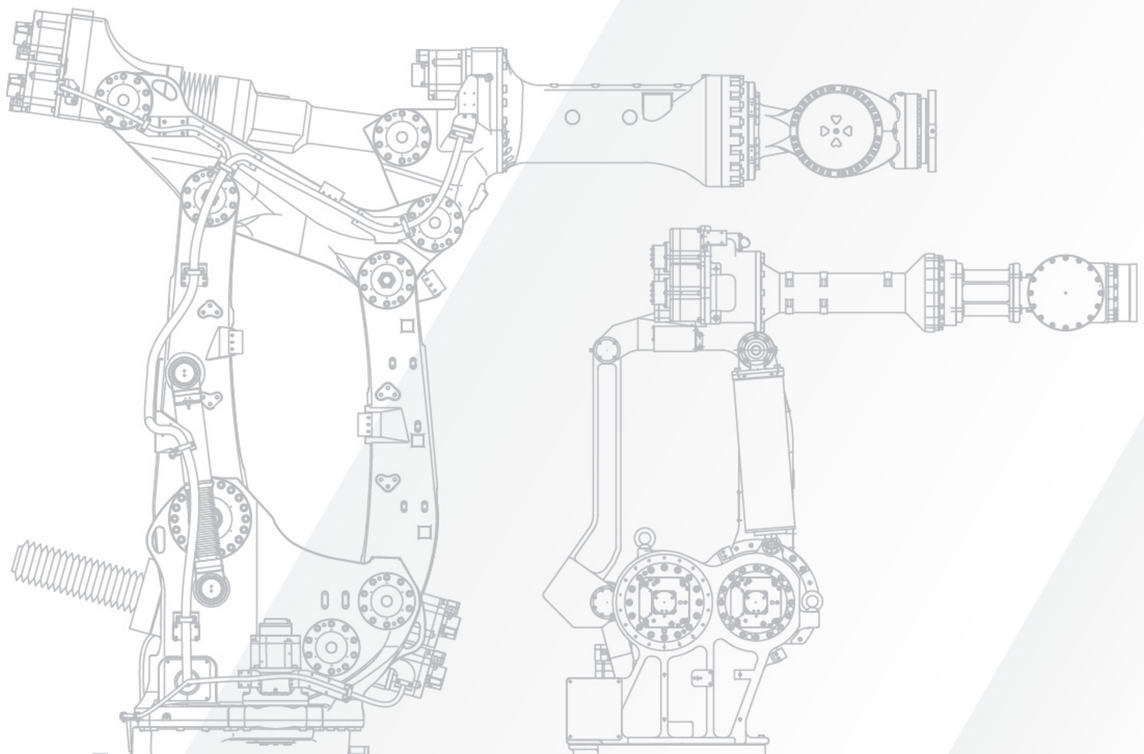
※本产品目录介绍的内容中，为了改良，可能在未进行预告的情况下进行修订和变更。
※本产品目录介绍的产品是面向中国大陆的。海外安装可能规格不同，请另行咨询。
※本产品目录介绍的产品中，包含有“外汇及外国贸易法”规定限制的产品（或技术）。
在出口这些产品时，可能需要提供该法规定的出口许可证等，请予以注意。

Cat. No. CH2126 Oct. '21 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

Kawasaki Robot

超大型通用机器人



超大型通用机器人

超大型通用机器人的开发结合了川崎重工多年的技术和经验。
可以用于汽车车身等重物的搬运。
采用独特的结构，机身紧凑且拥有准确的定位精度，
负载能力全面，可实现从350kg到1500kg的广泛负载范围。

MX/MT 系列

JT3（手臂上下）采用独特的连杆结构。
紧凑的机身，强大的负载能力，最高可承载700kg重物。

MX350L

MX420L

MX500N

MX700N

MT400N

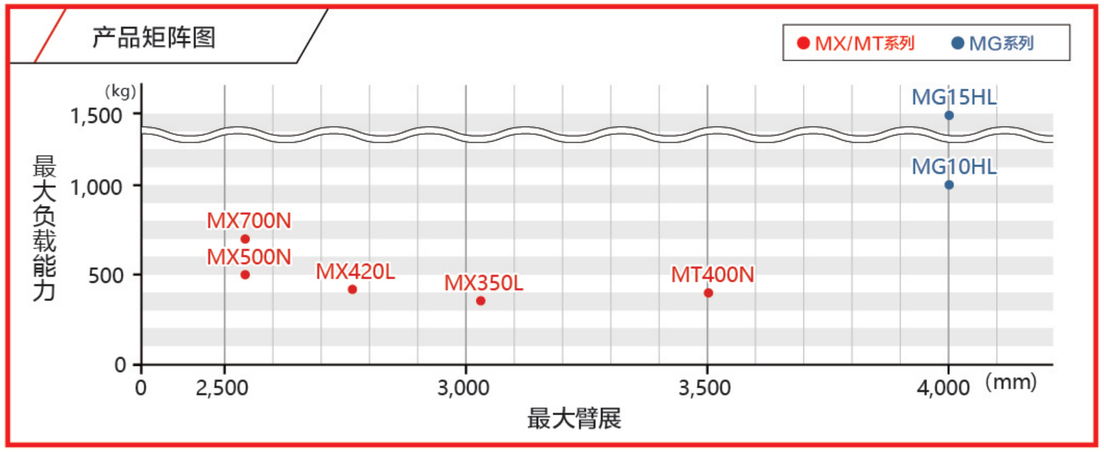
MG 系列

JT3（手臂上下）采用独特的混合连杆结构、滚珠丝杆及两个大型马达，实现了无配重的紧凑机身、广泛的动作范围和高刚性。
可实现最大1500kg的搬运重量和精准的定位精度，适合重物搬运。

MG10HL

MG15HL

产品矩阵图



MX/MT/MG 系列

【应用用途】 搬运 上下料

特征

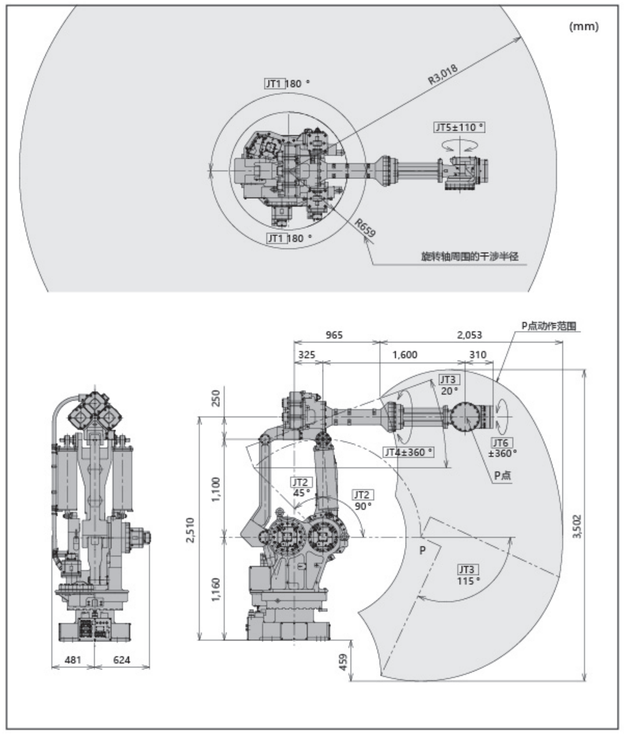
- 最大负载能力1500kg，可搬运大型铸造品等重物
- 精准的重复定位精度,可实现有力且精细的动作
- 无配重的紧凑机身能实现广泛的动作范围和高刚性（MG10HL/MG15HL）

MX350L

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）		350
最大臂展（mm）		3,018
重复定位精度*1（mm）		± 0.1
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	±180
	手臂前后（JT2）	+90 - −45
	手臂上下（JT3）	+20 - −115
	手腕旋转（JT4）	±360
	手腕弯曲（JT5）	±110
	手腕扭转（JT6）	±360
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	80
	手臂前后（JT2）	70
	手臂上下（JT3）	70
	手腕旋转（JT4）	80
	手腕弯曲（JT5）	80
	手腕扭转（JT6）	120
允许扭矩（N·m）	手腕旋转（JT4）	2,740
	手腕弯曲（JT5）	2,740
	手腕扭转（JT6）	1,960
允许惯量（kg·m²）	手腕旋转（JT4）	400
	手腕弯曲（JT5）	400
	手腕扭转（JT6）	259
本体重量（kg）		2,800
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		E04/12kVA

*1: 符合ISO9283。

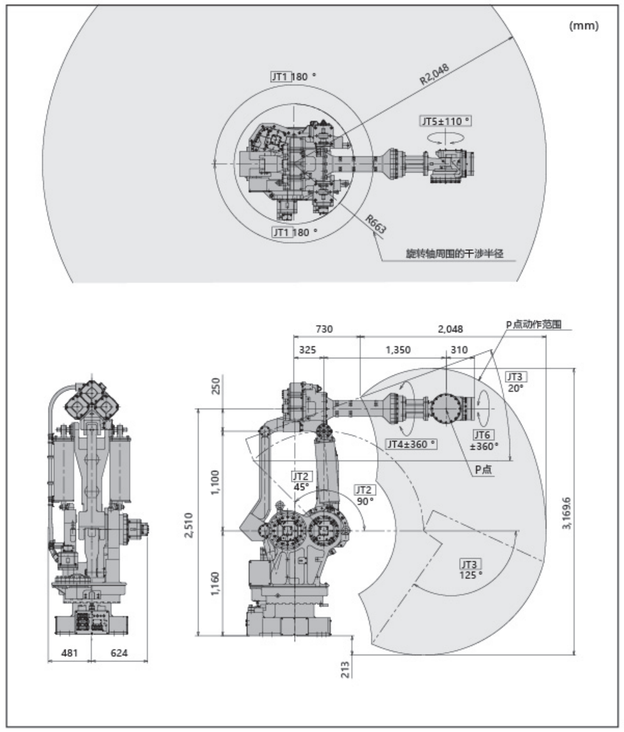


MX420L

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）		420
最大臂展（mm）		2,778
重复定位精度*1（mm）		± 0.1
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+90 - −45
	手臂上下（JT3）	+20 - −125
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 110
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	80
	手臂前后（JT2）	70
	手臂上下（JT3）	70
	手腕旋转（JT4）	80
	手腕弯曲（JT5）	80
	手腕扭转（JT6）	120
允许扭矩（N·m）	手腕旋转（JT4）	3,290
	手腕弯曲（JT5）	3,290
	手腕扭转（JT6）	1,960
允许惯量（kg·m²）	手腕旋转（JT4）	400
	手腕弯曲（JT5）	400
	手腕扭转（JT6）	259
本体重量（kg）		2,800
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		E04/12kVA

*1: 符合ISO9283。

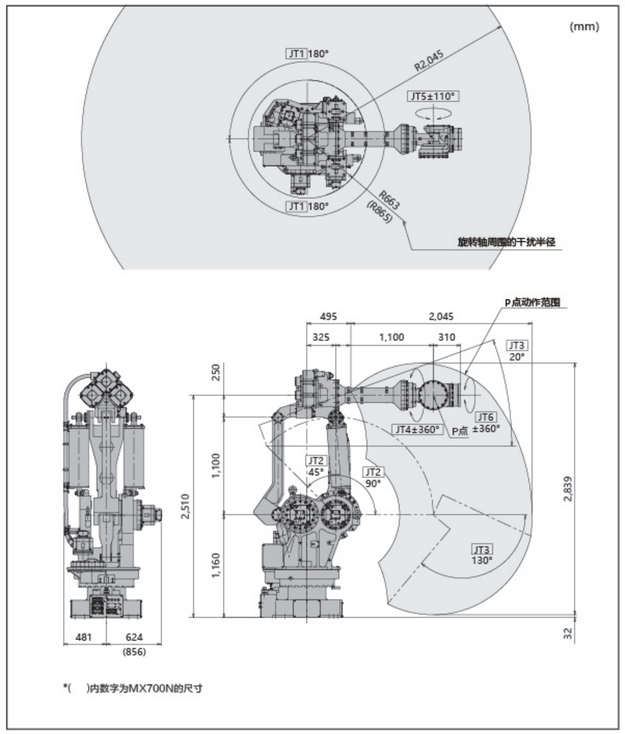


MX500N/MX700N

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）		500/700
最大臂展（mm）		2,540
重复定位精度*1（mm）		± 0.1
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+90 - −45
	手臂上下（JT3）	+20 - −130
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 110
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	80/65
	手臂前后（JT2）	70/50
	手臂上下（JT3）	70/45
	手腕旋转（JT4）	80/50
	手腕弯曲（JT5）	80/50
	手腕扭转（JT6）	120/95
允许扭矩（N·m）	手腕旋转（JT4）	3,920/5,488
	手腕弯曲（JT5）	3,920/5,488
	手腕扭转（JT6）	1,960/2,744
允许惯量（kg·m²）	手腕旋转（JT4）	400/600
	手腕弯曲（JT5）	400/600
	手腕扭转（JT6）	259/388
本体重量（kg）		2,750/2,860
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		E04/12kVA

*1: 符合ISO9283。

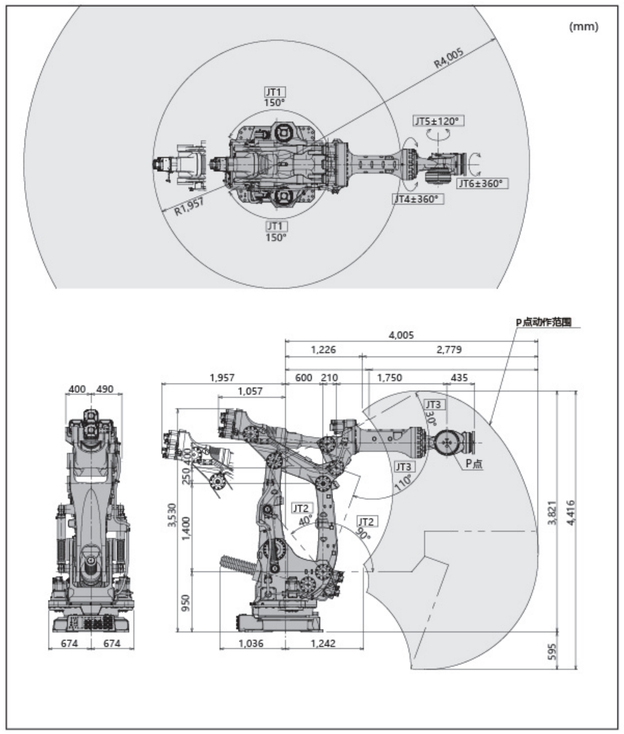


MG10HL

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）		1,000
最大臂展（mm）		4,005
重复定位精度*1（mm）		± 0.1
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	± 150
	手臂前后（JT2）	+90 - −40
	手臂上下（JT3）	+30 - −110
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 120
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	65
	手臂前后（JT2）	33.5
	手臂上下（JT3）	37.5
	手腕旋转（JT4）	65
	手腕弯曲（JT5）	65
	手腕扭转（JT6）	80
允许扭矩（N·m）	手腕旋转（JT4）	8,800
	手腕弯曲（JT5）	8,800
	手腕扭转（JT6）	4,410
允许惯量（kg·m²）	手腕旋转（JT4）	1,800
	手腕弯曲（JT5）	1,800
	手腕扭转（JT6）	1,200
本体重量（kg）		6,500
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		E58/15kVA

*1: 符合ISO9283。

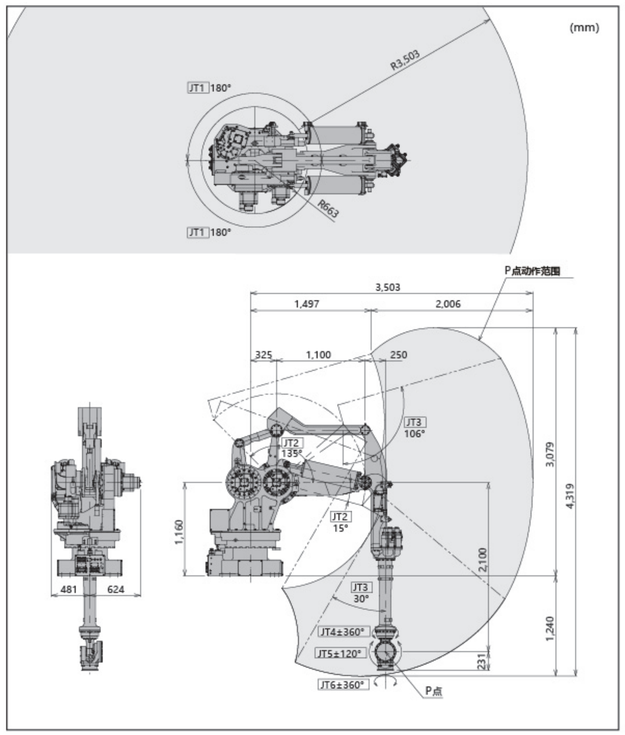


MT400N

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）		400
最大臂展（mm）		3,503
重复定位精度*1（mm）		± 0.5
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+15 - −135
	手臂上下（JT3）	+106 - −30
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 120
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	80
	手臂前后（JT2）	70
	手臂上下（JT3）	70
	手腕旋转（JT4）	70
	手腕弯曲（JT5）	70
	手腕扭转（JT6）	130
允许扭矩（N·m）	手腕旋转（JT4）	2,150
	手腕弯曲（JT5）	2,150
	手腕扭转（JT6）	980
允许惯量（kg·m²）	手腕旋转（JT4）	200
	手腕弯曲（JT5）	200
	手腕扭转（JT6）	147
本体重量（kg）		2,600
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）
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

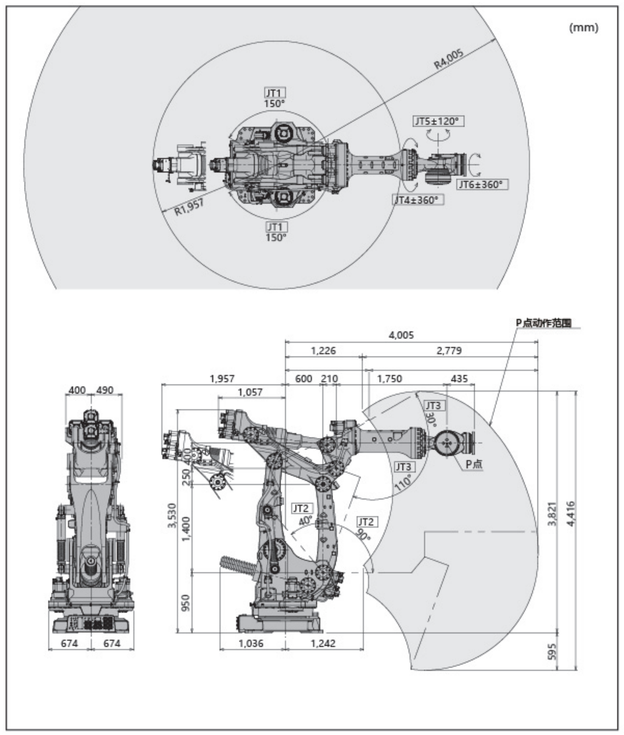


MG15HL

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）		1,500
最大臂展（mm）		4,005
重复定位精度*1（mm）		± 0.1
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）	± 150
	手臂前后（JT2）	+90 - −40
	手臂上下（JT3）	+30 - −110*2
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 120
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度（°/s）	手臂旋转（JT1）	65
	手臂前后（JT2）	33.5
	手臂上下（JT3）	37.5
	手腕旋转（JT4）	36
	手腕弯曲（JT5）	36
	手腕扭转（JT6）	80
允许扭矩（N·m）	手腕旋转（JT4）	15,000
	手腕弯曲（JT5）	15,000
	手腕扭转（JT6）	4,410
允许惯量（kg·m²）	手腕旋转（JT4）	2,250
	手腕弯曲（JT5）	2,250
	手腕扭转（JT6）	1,200
本体重量（kg）		6,550
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		E58/15kVA

*1: 符合ISO9283。
*2: 最大动作范围根据负载重量、负载扭矩而异。



E02/E04

特征

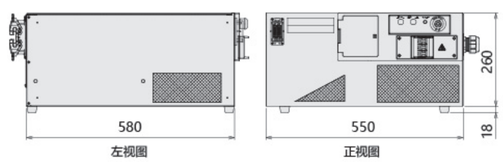
■世界通用型控制柜
■比以往的控制柜更小，更高性能

标准规格

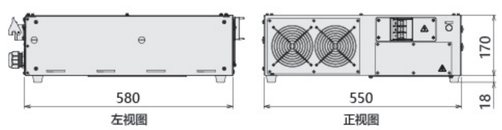
		E02	E04
尺寸（mm）		W550×D580×H278	
结构		密闭型 间接冷却方式	
控制轴数（轴）		7	5
内存容量（MB）		8	
I/O信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
	通用输入（点）	32	
	通用输出（点）	32	
电缆长度	分离线缆（m）	5	
	示教器　（m）	5	
重量（kg）		40	
电源规格		AC200 - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ 最大7.5kVA	
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45	
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）	
示教器		TFT彩色液晶显示触摸屏、 紧急停止开关、示教锁开关、使能开关	
操作面板		紧急停止开关、示教/重复切换开关	

外观及尺寸

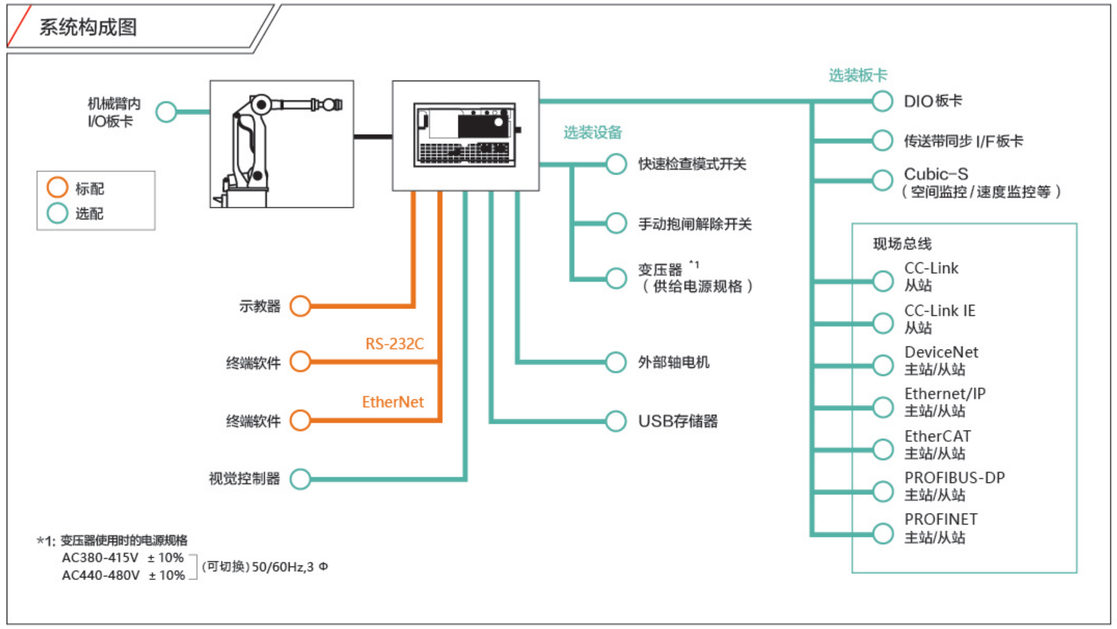
E02/E04　(mm)



变压器组件　＊变压器组件为选配。



系统构成图



E58

特征

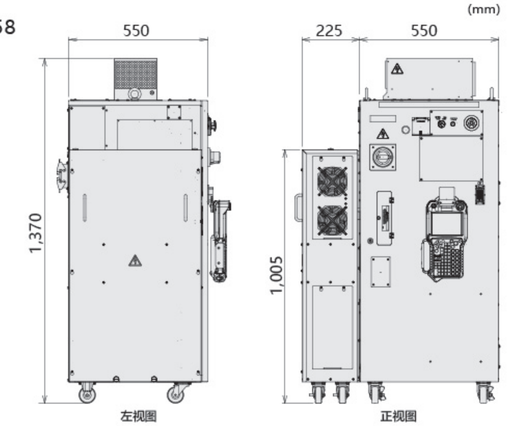
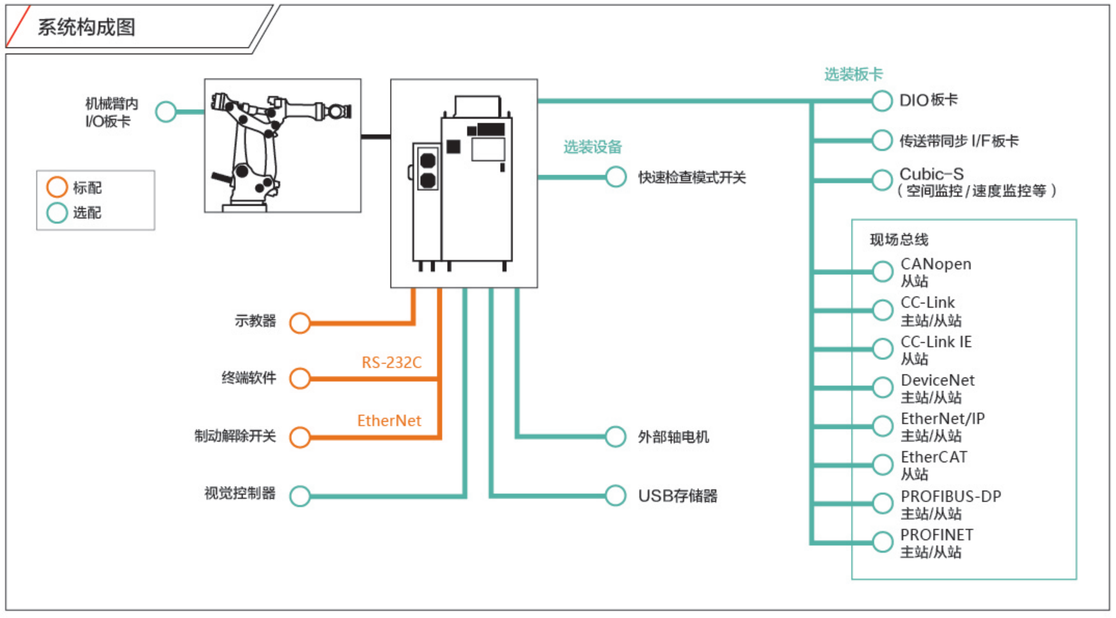
■适用于超大型通用机器人MG系列
■可对应各国的主电源电压，全世界规格统一

标准规格

尺寸（mm）		W775×D550×H1,370
结构		密闭型 间接冷却方式
控制轴数（轴）		9
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）		165
电源规格	日本	AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ
	欧洲（亚洲）	AC380 - AC415V ± 10%、50/60Hz、3Φ
	北美	AC440 - AC480V ± 10%、60Hz、3Φ
		最大15kVA
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

E58　(mm)



系统构成图