

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。

Kawasaki Robot

医药机器人

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

医药机器人

消除在药物研发、制药现场混入微生物的风险，保证作业者的安全，实现高效作业。
洁净度达到ISO Class5 (Fed-Class100)。

MS系列

全不锈钢结构，
可对应VHP（过氧化氢气体）
灭菌和碱性清洗液。

【应用用途】

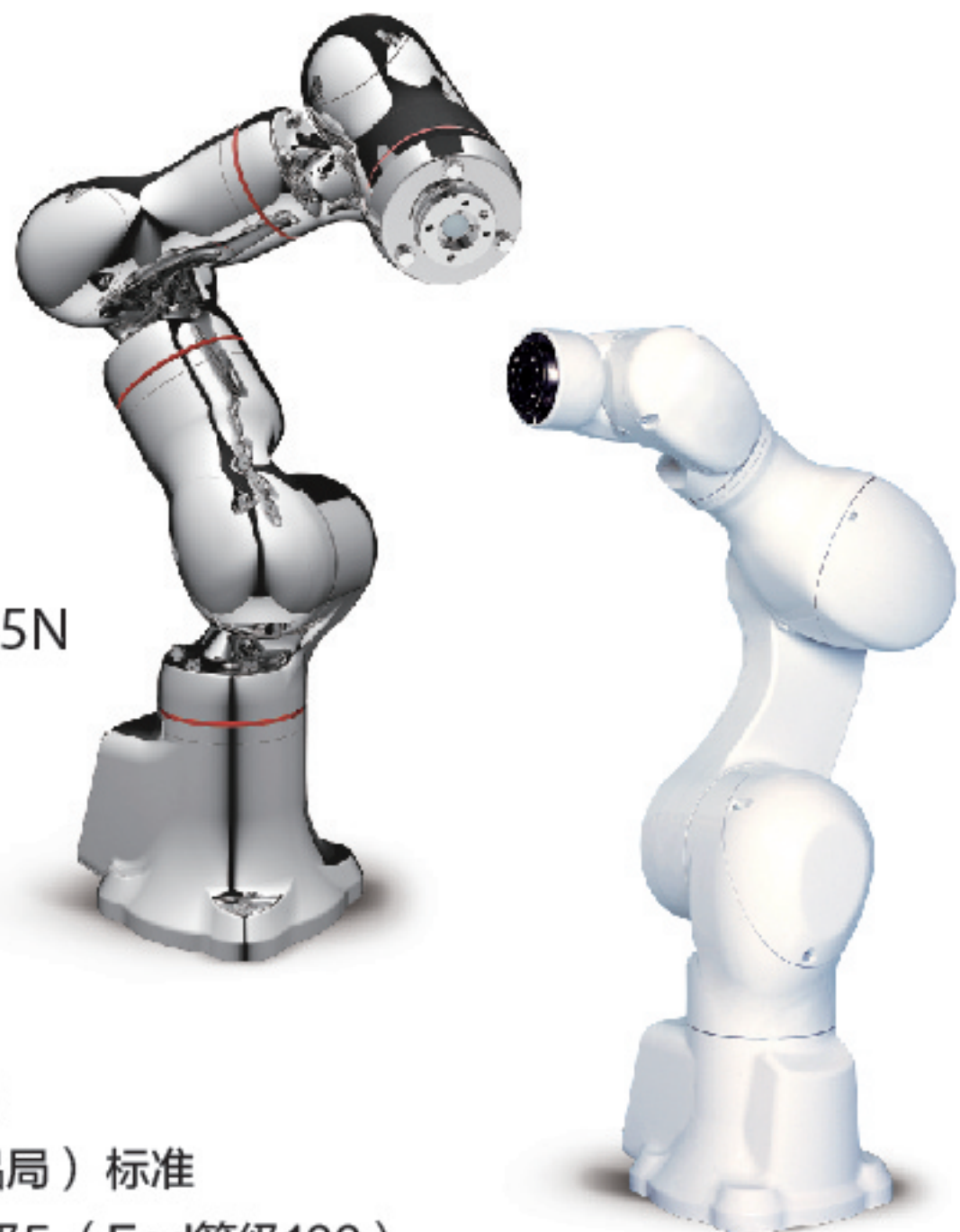


医药

特征

- 全不锈钢结构可对应VHP灭菌处理
- 零部件符合FDA（美国食品药品监督管理局）标准
- 无真空配管，洁净度可实现ISO等级5（Fed等级100）
- 7轴构造，在狭窄的空间内也能灵活运动

MS005N



MC系列

手臂抗药液性高，表面经过涂层处理。
可对应VHP（过氧化氢气体）灭菌。

【应用用途】

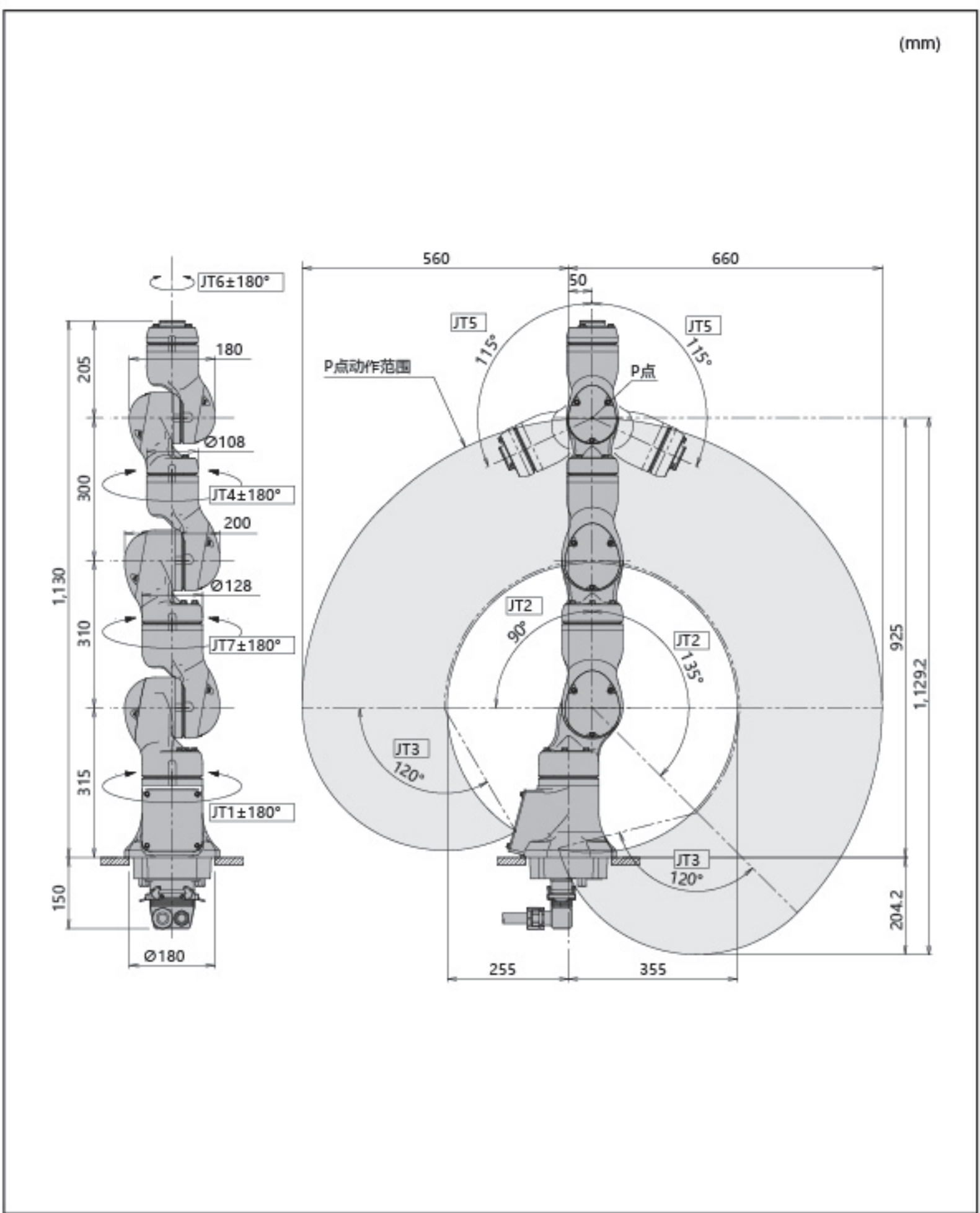


医药

特征

- 电缆软管内置
- 无真空配管，洁净度可实现ISO等级5（Fed等级100）
- 采用特殊密封材料，可对应VHP灭菌处理

MC004N



MS005N

标准规格

结构	垂直多关节
动作自由度（轴）	7
最大负载能力（kg）	5
最大臂展（mm）	660
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）+135 - -90
	手臂上下（JT3）+120
	手腕旋转（JT4）±180
	手腕弯曲（JT5）±115
	手腕扭转（JT6）±180
最大速度（°/s）	手腕扭转（JT7）±180
	手臂旋转（JT1）130
	手臂前后（JT2）130
	手臂上下（JT3）215
	手腕旋转（JT4）300
	手腕弯曲（JT5）300
允许扭矩（Nm）	手腕扭转（JT6）480
	手腕扭转（JT7）215
	手腕旋转（JT4）17.0
允许惯量（kg·m ² ）	手腕弯曲（JT5）17.0
	手腕扭转（JT6）7.0
	手腕扭转（JT7）0.9
本体重量（kg）	手腕旋转（JT4）0.9
	手腕弯曲（JT5）0.9
	手腕扭转（JT6）0.4
安装方式	地面式、吊顶式
防护等级	等同于IP69K
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

控制柜

F60

特征

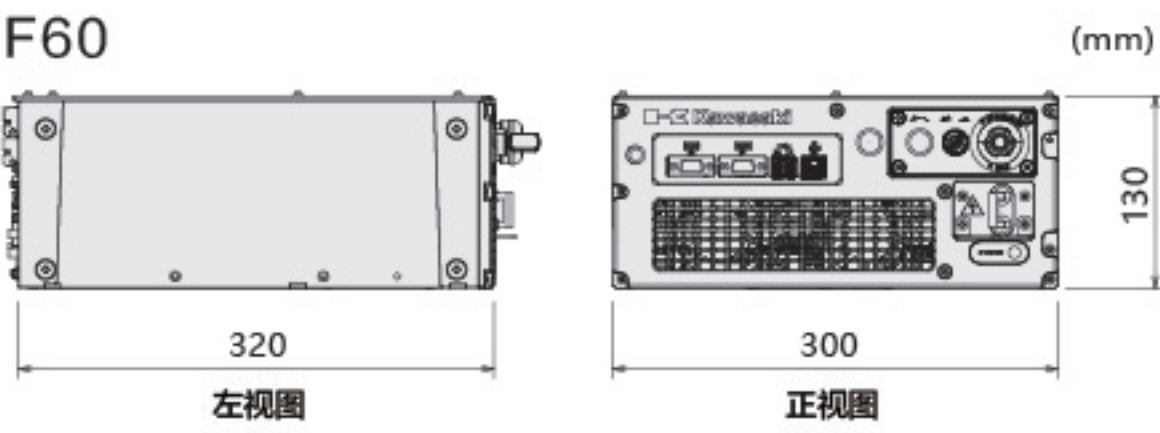
- 大幅小型化，可实现在19英寸机架上的收纳、堆叠
- 通过利用机器人动作时产生的再生能源和降低控制电路的消耗功率，为节能减排做出贡献

标准规格

尺寸（mm）	W300×D320×H130
结构	开放型 直接冷却方式(等同于IP20)
控制轴数（轴）	6
内存容量（MB）	16
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） 16
	通用输出（点） 16
电缆长度	分离线缆（m） 5
	示教器线缆（m） 5
重量（kg）	16
电源规格	AC200 - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ 最大2.0kVA
安装环境	环境温度（℃） 0 - 45
	相对湿度（%） 35 - 85（无结露）
示教器	彩色带液晶显示触摸屏、 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



MC004N/MC004V

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）	4
最大臂展（mm）	505.8
重复定位精度*1（mm）	±0.05
动作范围（°）	手臂旋转（JT1）±180
	手臂前后（JT2）+135 - -95
	手臂上下（JT3）+60 - -155
	手腕旋转（JT4）±270
	手腕弯曲（JT5）±120
	手腕扭转（JT6）±270
最大速度（°/s）	手腕扭转（JT7）±180
	手臂旋转（JT1）200
	手臂前后（JT2）180
	手臂上下（JT3）225
	手腕旋转（JT4）700
	手腕弯曲（JT5）500
允许扭矩（Nm）	手腕扭转（JT6）350
	手腕旋转（JT4）8.5
	手腕弯曲（JT5）8.5
允许惯量（kg·m ² ）	手腕扭转（JT6）4.0
	手腕旋转（JT4）0.2
	手腕弯曲（JT5）0.2
本体重量（kg）	25
安装方式	地面式、吊顶式
安装环境	环境温度（℃） 10 - 35
	相对湿度（%） 35 - 85（无结露）
防护等级*2	手腕：等同于IP67 基轴：等同于IP65
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

*2: 使用配管内置和配线时，需要密封法兰面部分。

