

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

Kawasaki Robot

中小型通用机器人

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



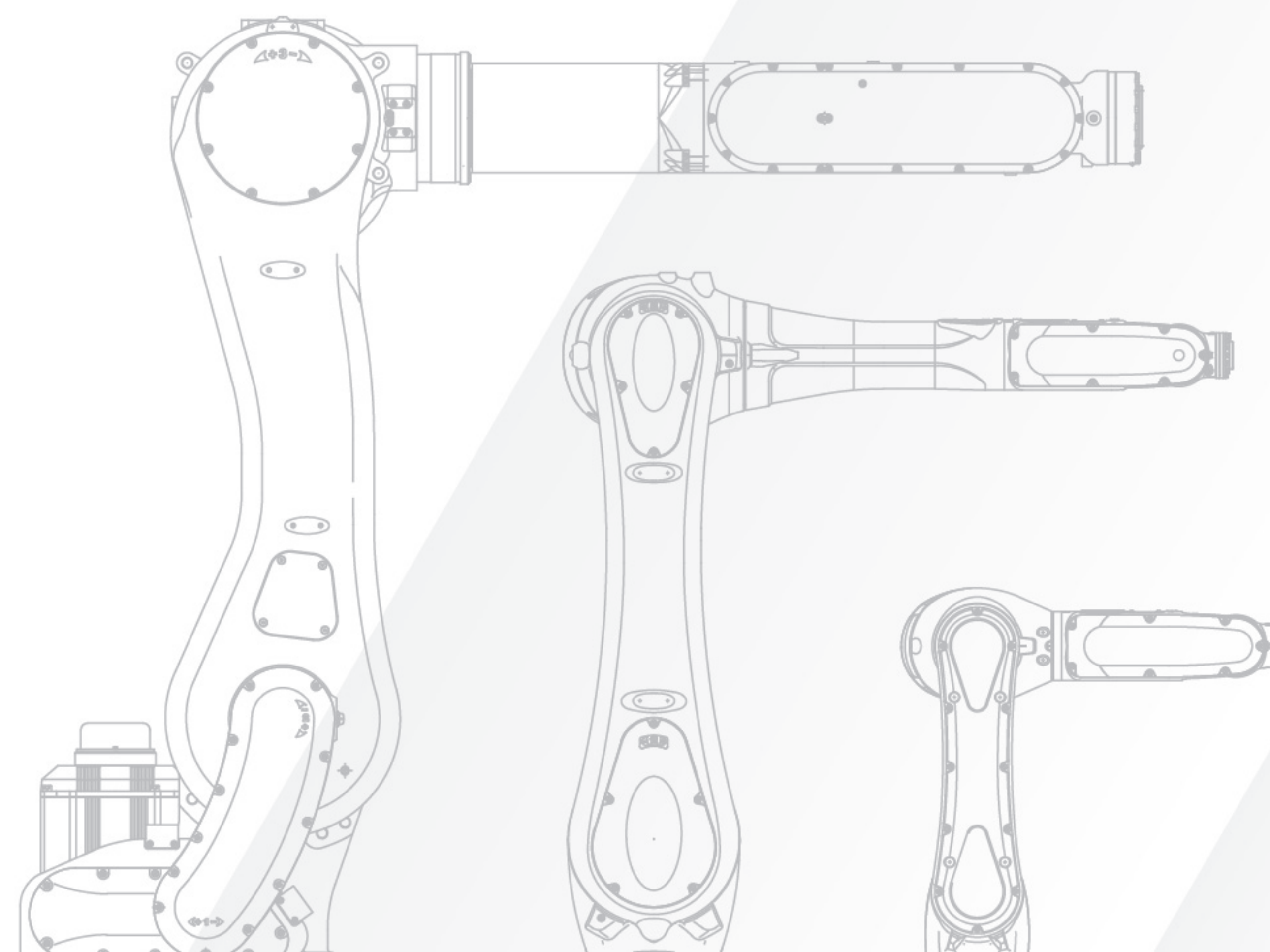
安全注意事项

- 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,在本产品介绍中的很多照片中,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。



中小型通用机器人

RS系列凝聚了川崎重工的技术和经验，突出的具有超强性能。
把更敏捷更宽广的动作范围凝聚在了紧凑的机身里。
集结了强大的产品阵容，适合于各行各业，可满足客户的各种需求。

RS 系列



RS003N



RS005N



RS005L



RS006L



RS007N



RS007L



RS010N



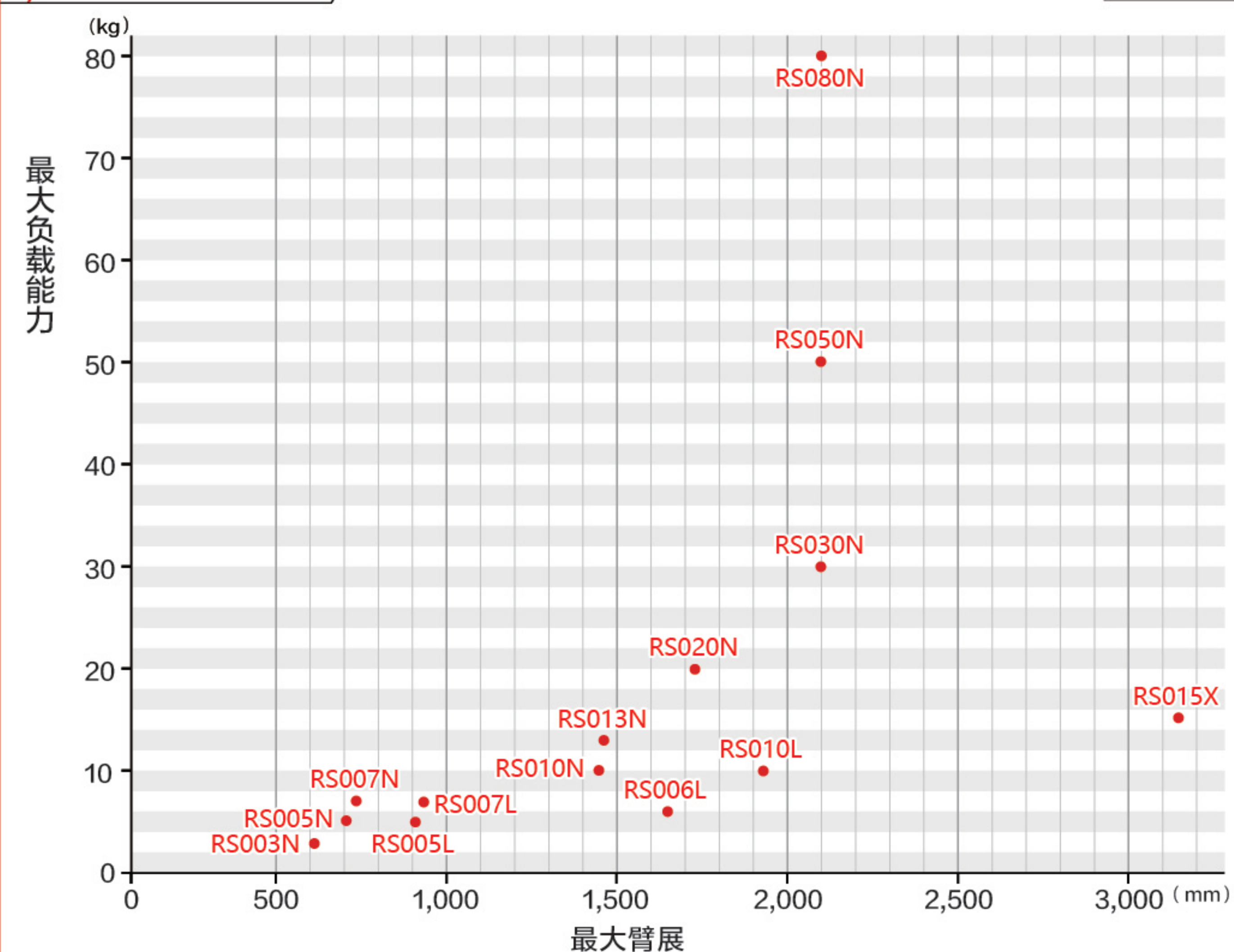
RS010L



RS013N

产品矩阵图

● RS 系列



RS015X



RS020N



RS030N/RS050N/RS080N



装配



涂胶



上下料



搬运



抛光/去毛刺

■产品阵容可对应广泛作业

■优越的动作速度

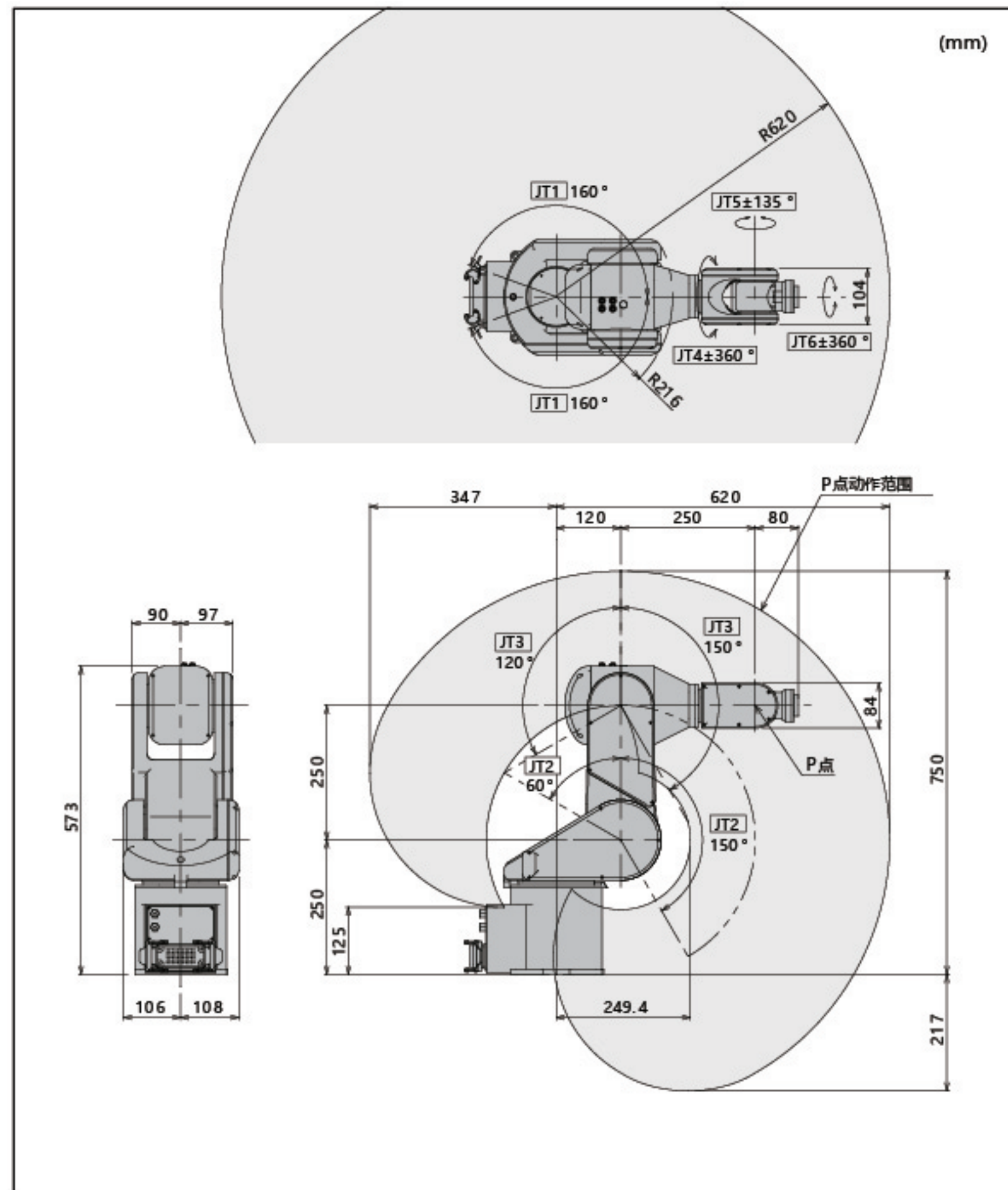
■紧凑而广泛的动作范围

RS003N

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)		3
最大臂展 (mm)		620
重复定位精度 *1 (mm)		±0.02
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+150 - -60
	手臂上下 (JT3)	+120 - -150
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±135
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	360
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	225
	手腕旋转 (JT4)	540
	手腕弯曲 (JT5)	225
	手腕扭转 (JT6)	540
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	5.8
	手腕弯曲 (JT5)	5.8
	手腕扭转 (JT6)	2.9
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.12
	手腕弯曲 (JT5)	0.12
	手腕扭转 (JT6)	0.03
本体重量 (kg)		20
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (℃)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		等同于IP54
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

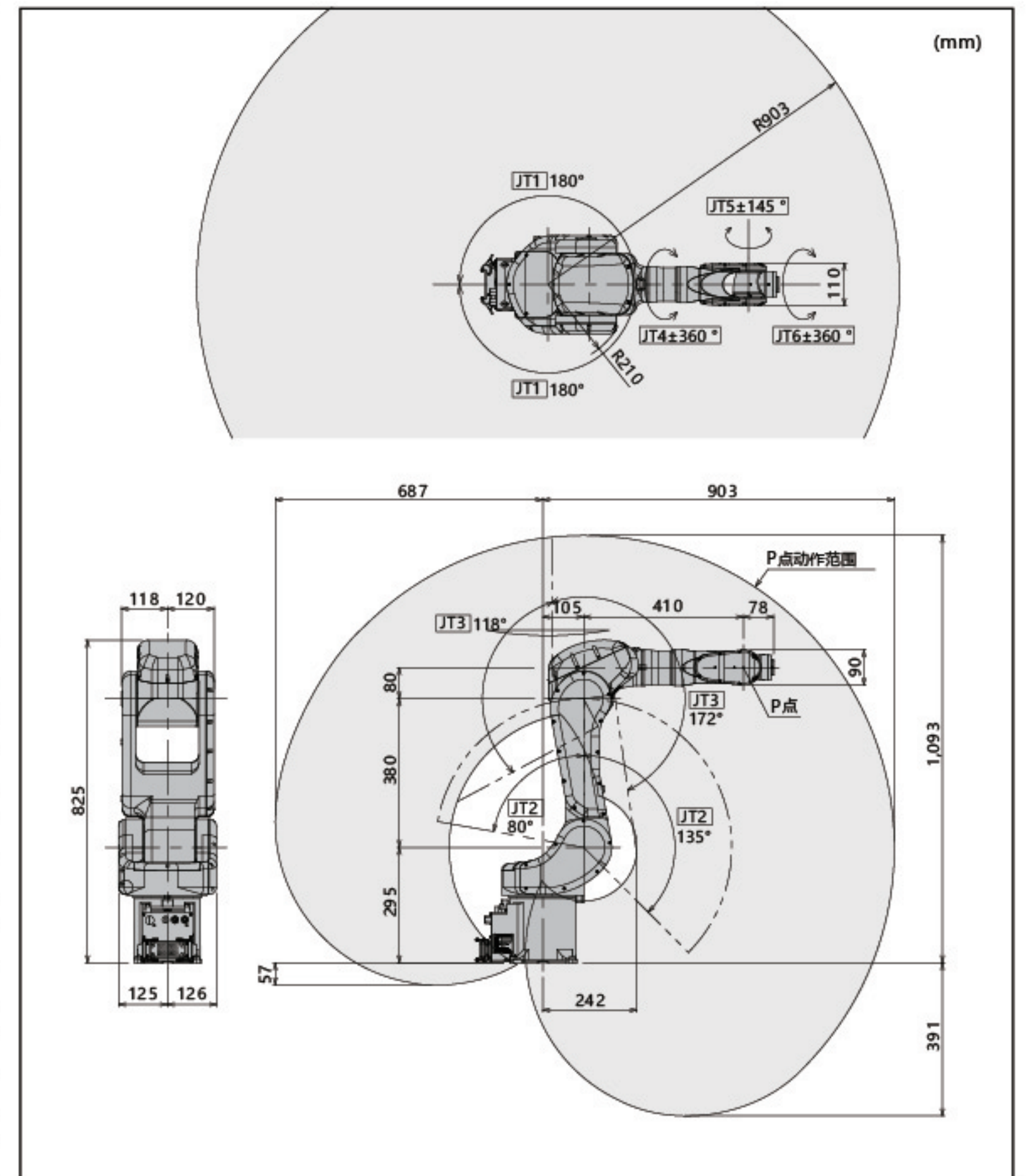


RS005L

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)		5
最大臂展 (mm)		903
重复定位精度 *1 (mm)		±0.03
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	300
	手臂前后 (JT2)	300
	手臂上下 (JT3)	300
	手腕旋转 (JT4)	460
	手腕弯曲 (JT5)	460
	手腕扭转 (JT6)	740
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12.3
	手腕弯曲 (JT5)	12.3
	手腕扭转 (JT6)	7
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.12
本体重量 (kg)		37
安装方式		地面式、吊顶式
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IP65
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

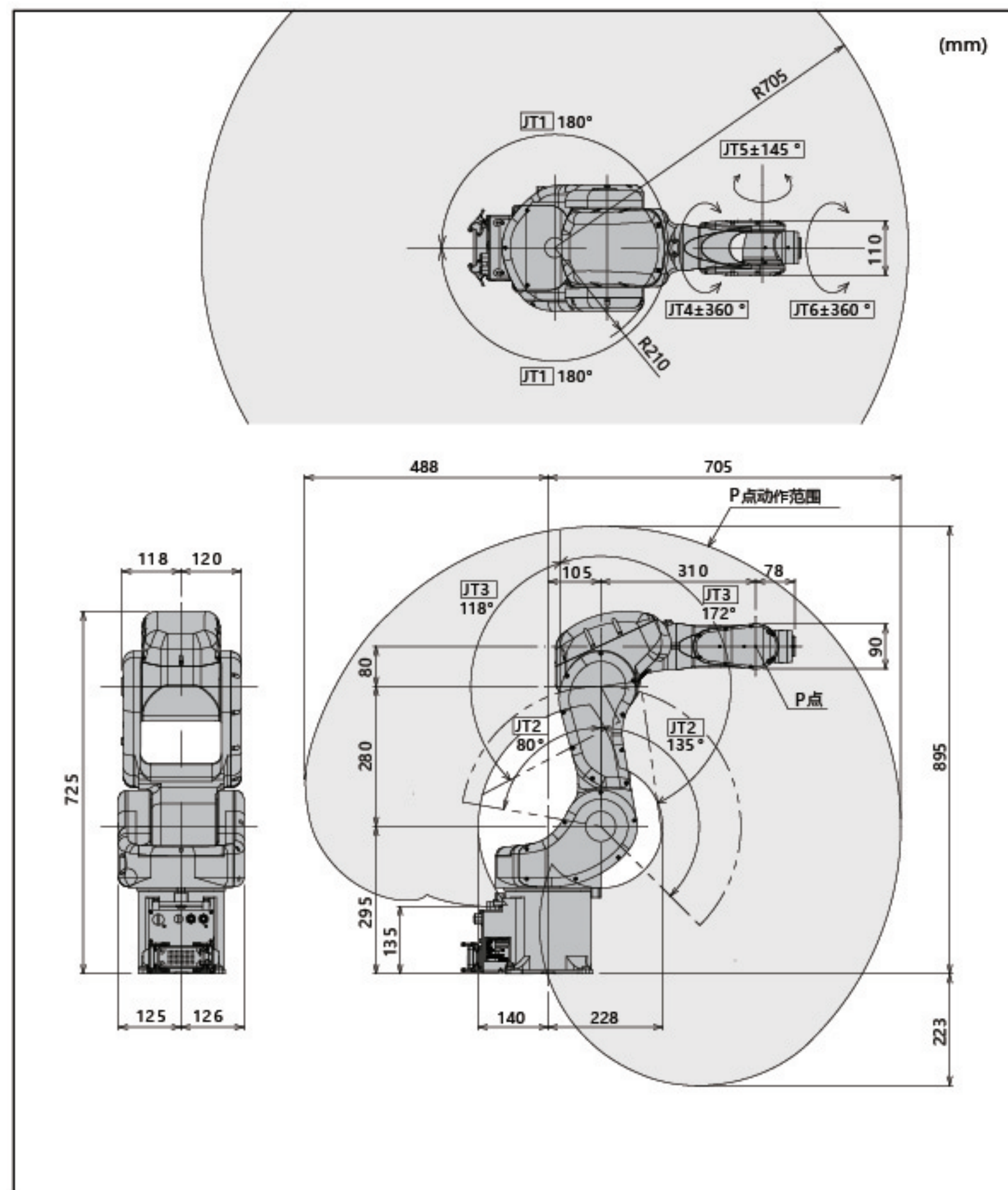


RS005N

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)		5
最大臂展 (mm)		705
重复定位精度 *1 (mm)		±0.02
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	360
	手臂前后 (JT2)	360
	手臂上下 (JT3)	410
	手腕旋转 (JT4)	460
	手腕弯曲 (JT5)	460
	手腕扭转 (JT6)	740
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12.3
	手腕弯曲 (JT5)	12.3
	手腕扭转 (JT6)	7
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.12
本体重量 (kg)		34
安装方式		地面式、吊顶式
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IP65
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

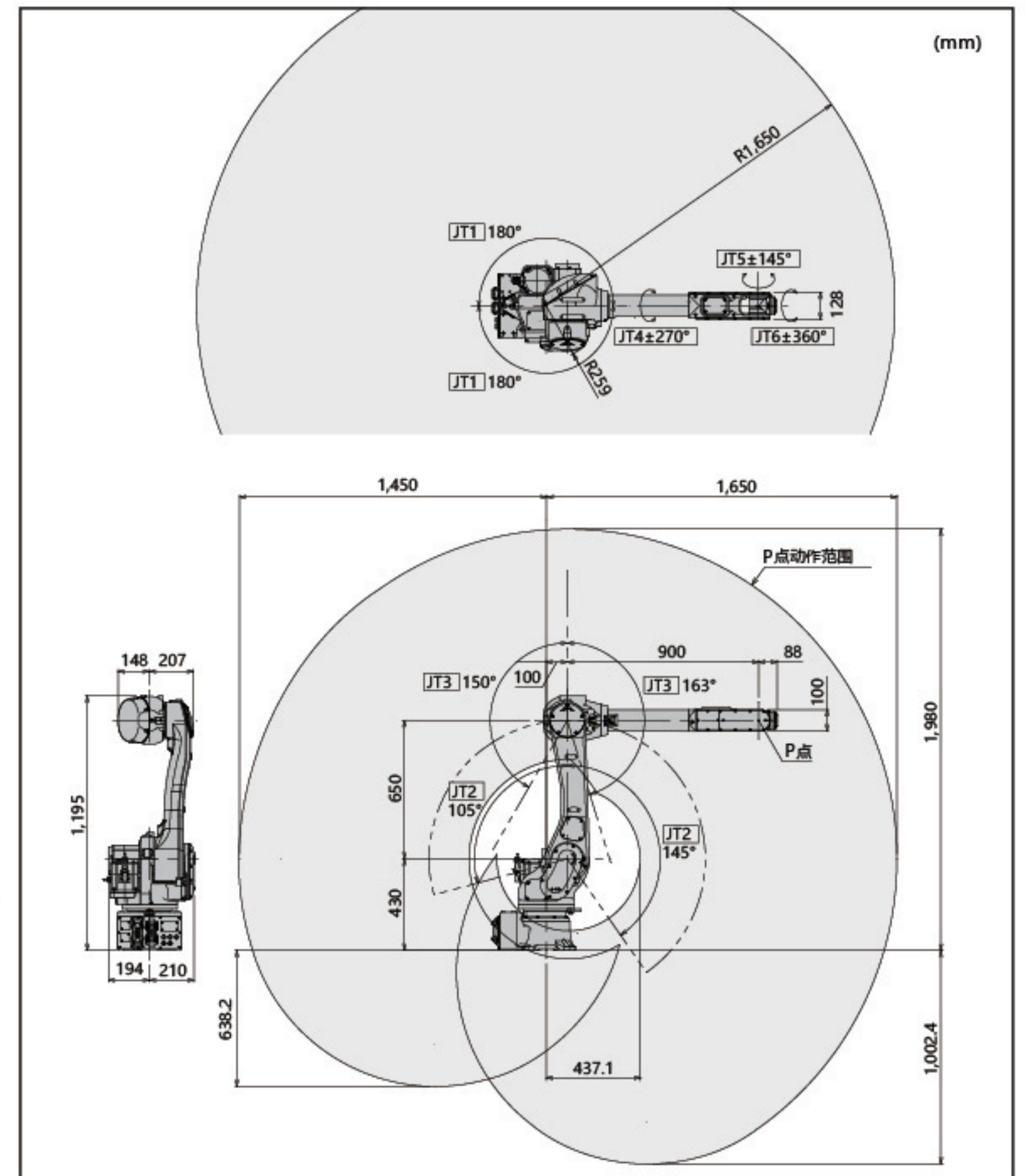


RS006L

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)		6
最大臂展 (mm)		1,650
重复定位精度 *1 (mm)		±0.03
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+145 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	215
	手腕旋转 (JT4)	365
	手腕弯曲 (JT5)	380
	手腕扭转 (JT6)	700
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	13
	手腕弯曲 (JT5)	13
	手腕扭转 (JT6)	7.5
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.45
	手腕弯曲 (JT5)	0.45
	手腕扭转 (JT6)	0.14
本体重量 (kg)		150
安装方式		地面式、吊顶式
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IP65
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

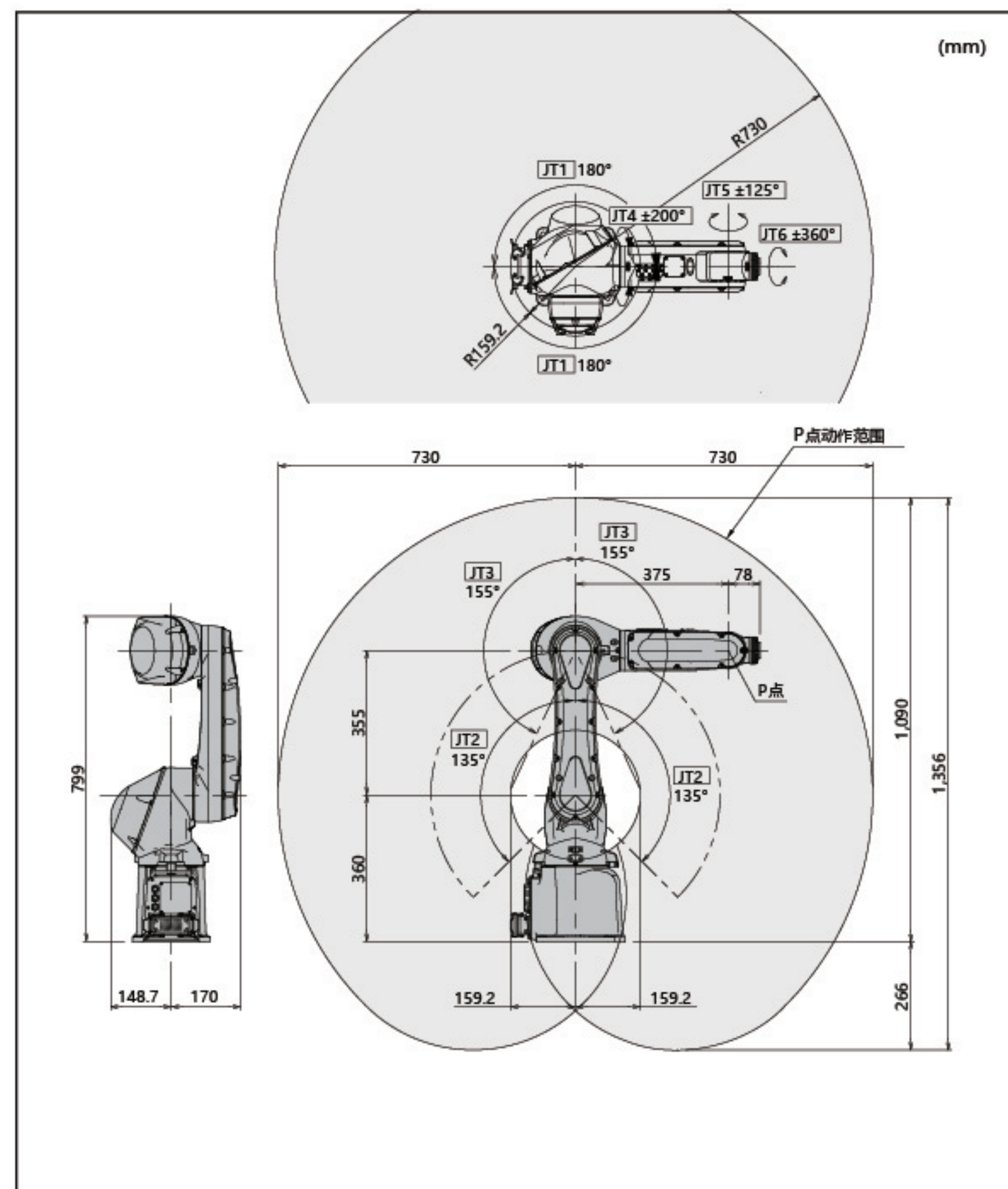


RS007N

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)	7	
最大臂展 (mm)	730	
重复定位精度*1 (mm)	±0.02	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	±135
	手臂上下 (JT3)	±155
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	470
	手臂前后 (JT2)	380
	手臂上下 (JT3)	520
	手腕旋转 (JT4)	550
	手腕弯曲 (JT5)	550
	手腕扭转 (JT6)	1,000
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	17
	手腕弯曲 (JT5)	17
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.5
	手腕弯曲 (JT5)	0.5
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	35	
安装方式	地面式、吊顶式	
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IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	

*1: 符合ISO9283。

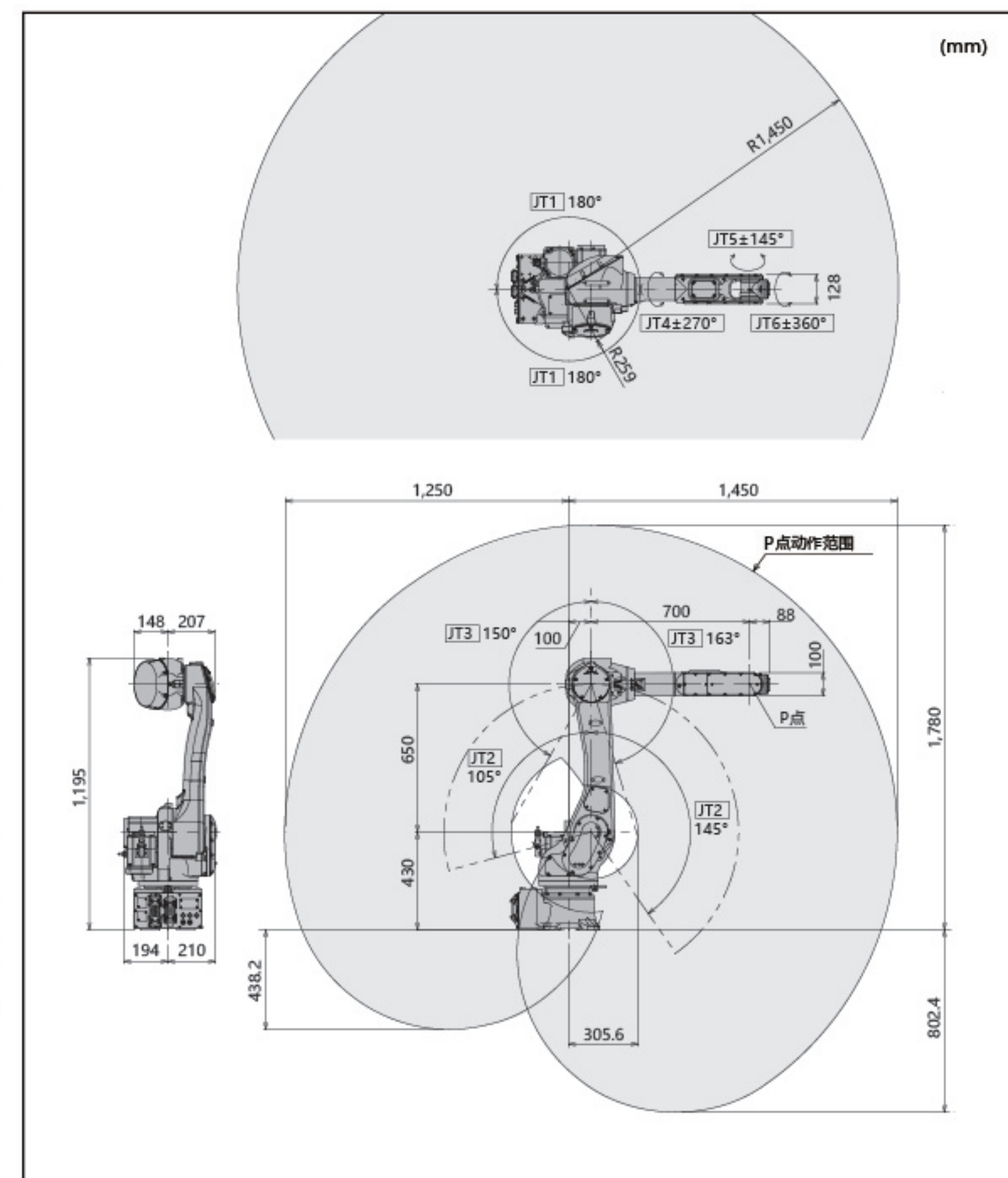


RS010N

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)	10	
最大臂展 (mm)	1,450	
重复定位精度*1 (mm)	±0.03	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+145 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	215
	手腕旋转 (JT4)	365
	手腕弯曲 (JT5)	380
	手腕扭转 (JT6)	700
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	22
	手腕弯曲 (JT5)	22
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.7
	手腕弯曲 (JT5)	0.7
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	150	
安装方式	地面式、吊顶式	
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IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	

*1: 符合ISO9283。

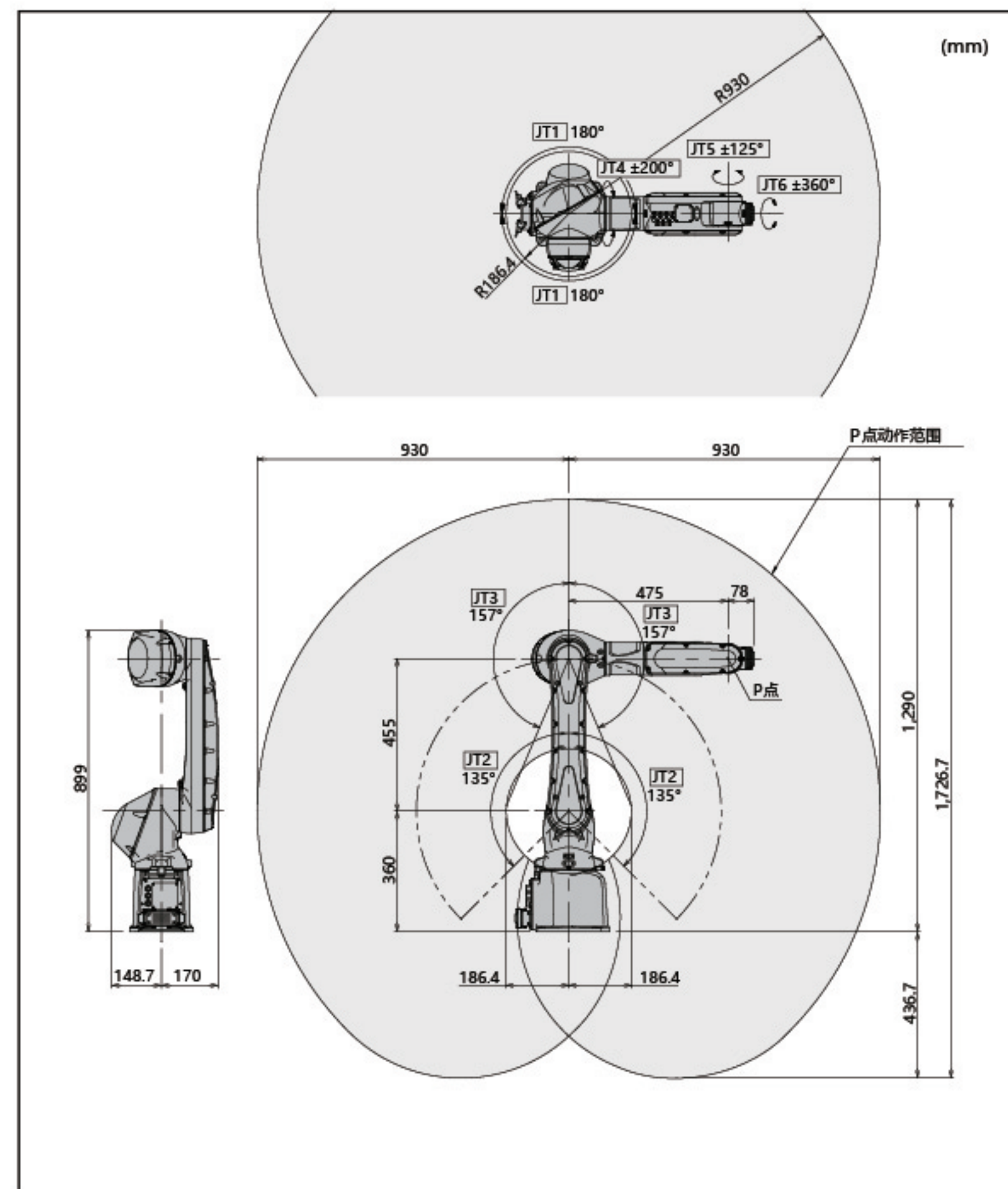


RS007L

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)	7	
最大臂展 (mm)	930	
重复定位精度*1 (mm)	±0.03	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	±135
	手臂上下 (JT3)	±157
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	370
	手臂前后 (JT2)	310
	手臂上下 (JT3)	410
	手腕旋转 (JT4)	550
	手腕弯曲 (JT5)	550
	手腕扭转 (JT6)	1,000
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	17
	手腕弯曲 (JT5)	17
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.5
	手腕弯曲 (JT5)	0.5
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	36	
安装方式	地面式、吊顶式	
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IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	

*1: 符合ISO9283。

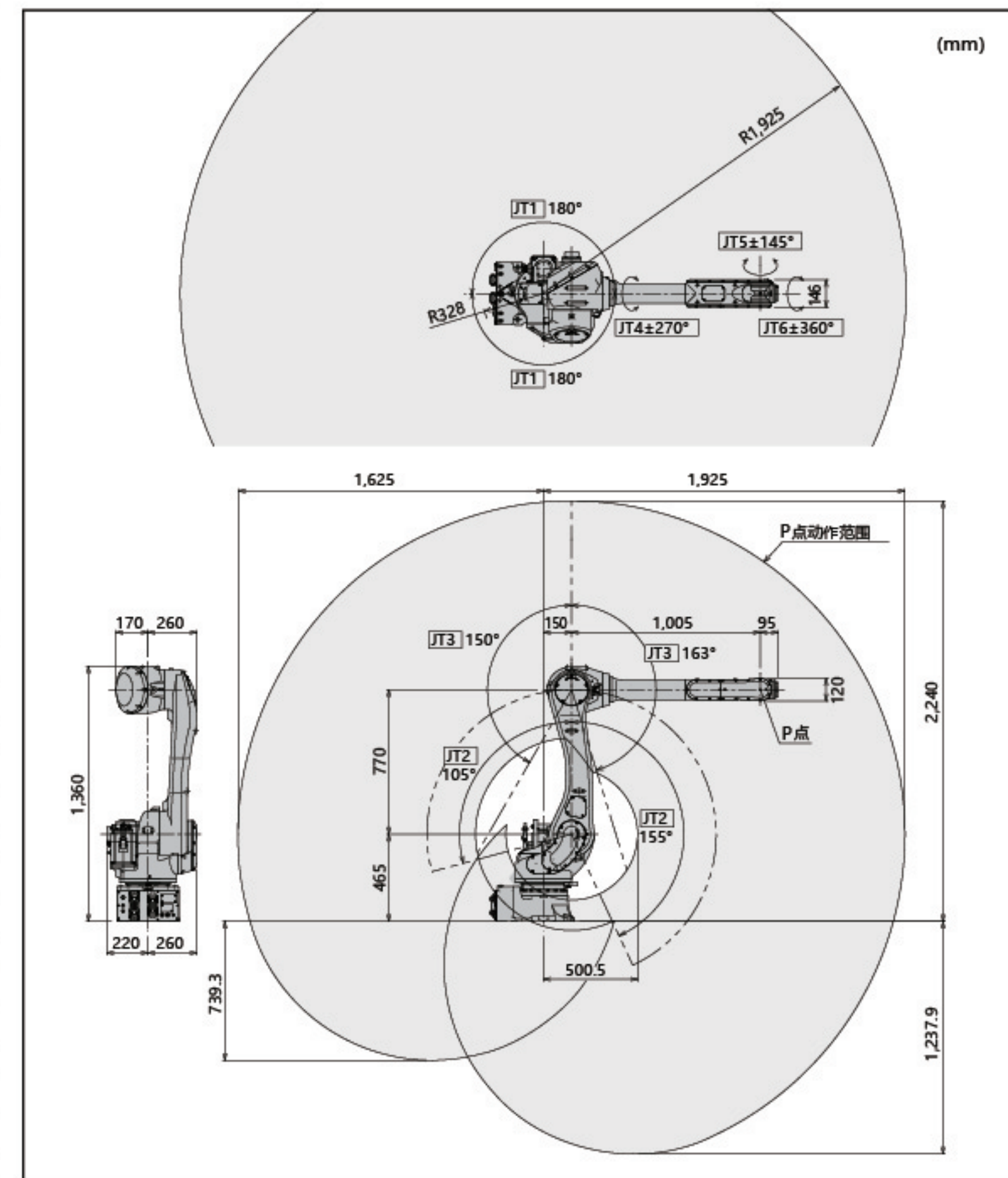


RS010L

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)	10	
最大臂展 (mm)	1,925	
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)	+155 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	190
	手臂前后 (JT2)	205
	手臂上下 (JT3)	210
	手腕旋转 (JT4)	400
	手腕弯曲 (JT5)	360
	手腕扭转 (JT6)	610
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	22
	手腕弯曲 (JT5)	22
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.7
	手腕弯曲 (JT5)	0.7
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	230	
安装方式	地面式、吊顶式	
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IP65	
对应控制柜/电源容量	E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283。

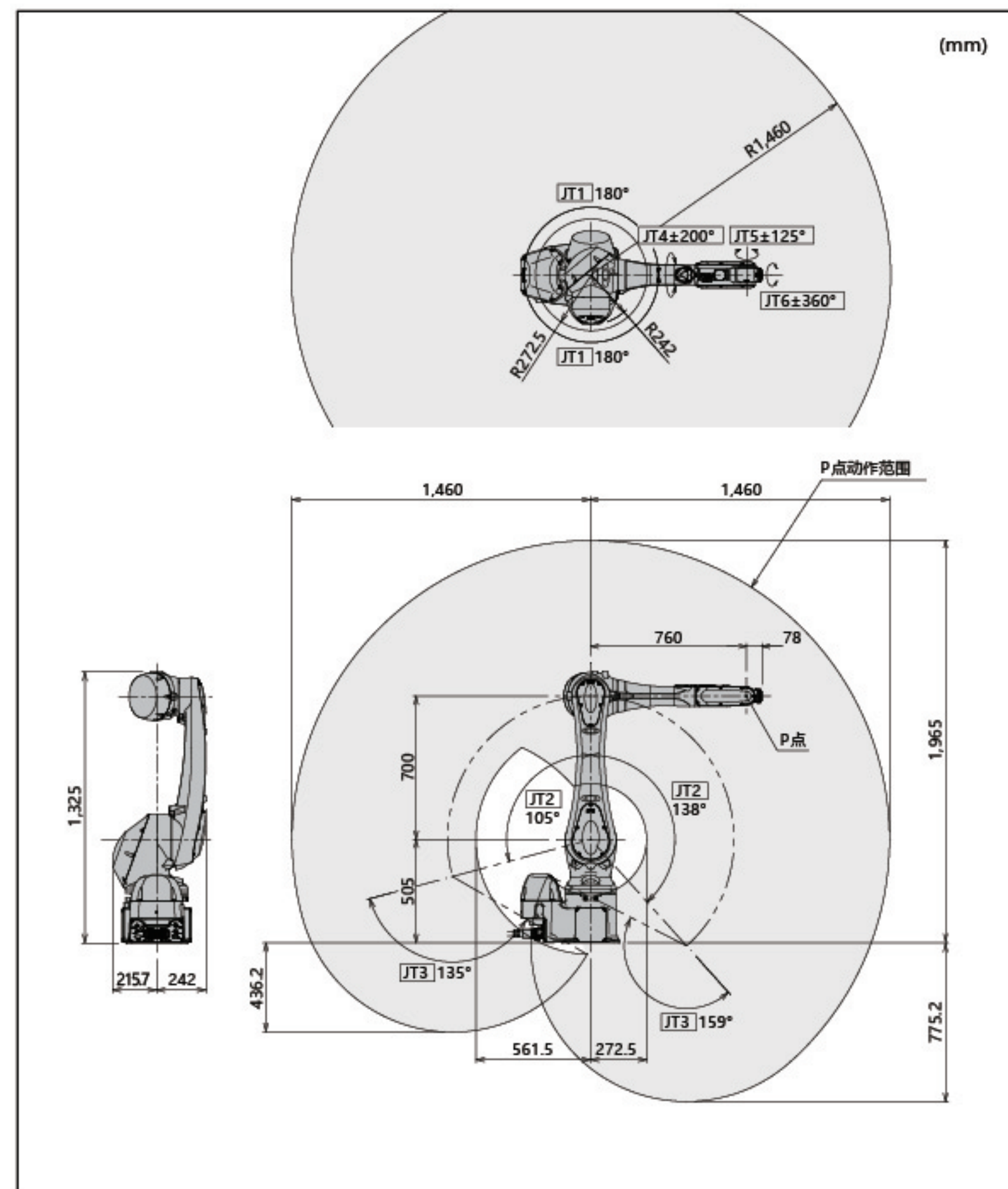


RS013N

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）		13
最大臂展（mm）		1,460
重复定位精度*1（mm）		± 0.03
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+138 - -105
	手臂上下（JT3）	+135 - -159
	手腕旋转（JT4）	± 200
	手腕弯曲（JT5）	± 125
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	265
	手臂前后（JT2）	250
	手臂上下（JT3）	265
	手腕旋转（JT4）	475
	手腕弯曲（JT5）	475
	手腕扭转（JT6）	730
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	26
	手腕弯曲（JT5）	26
	手腕扭转（JT6）	10
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	0.9
	手腕弯曲（JT5）	0.9
	手腕扭转（JT6）	0.3
本体重量（kg）		170
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度（℃）	0 - 45
	相对湿度（%）	35 - 85（无结露）
防护等级		等同于IP67
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283。

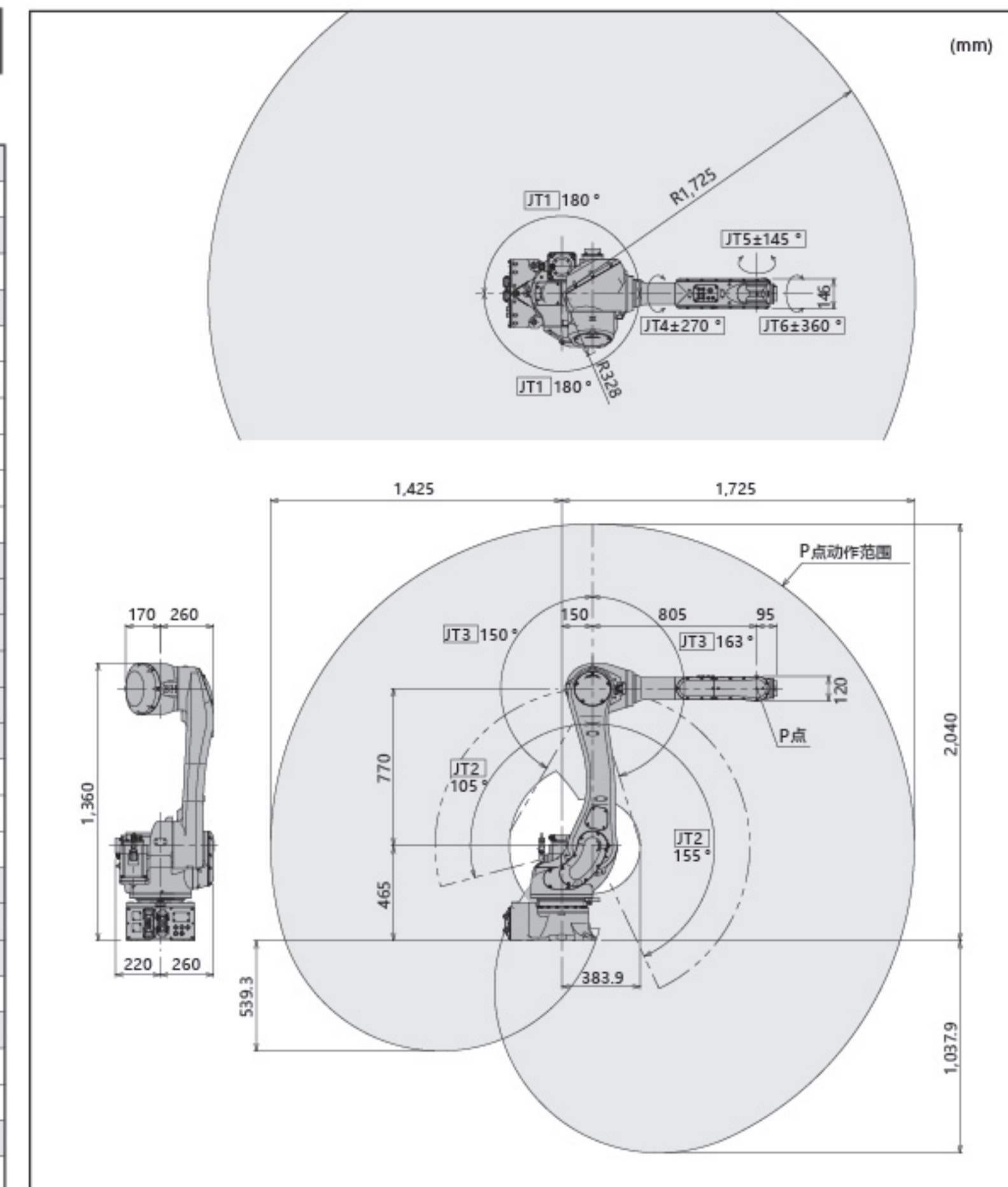


RS020N

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）		20
最大臂展（mm）		1,725
重复定位精度*1（mm）		± 0.04
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+155 - -105
	手臂上下（JT3）	+150 - -163
	手腕旋转（JT4）	± 270
	手腕弯曲（JT5）	± 145
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	190
	手臂前后（JT2）	205
	手臂上下（JT3）	210
	手腕旋转（JT4）	400
	手腕弯曲（JT5）	360
	手腕扭转（JT6）	610
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	45
	手腕弯曲（JT5）	45
	手腕扭转（JT6）	29
允许惯量 （kg·m²）	手腕旋转（JT4）	0.9
	手腕弯曲（JT5）	0.9
	手腕扭转（JT6）	0.3
本体重量（kg）		230
安装方式		地面式、吊顶式
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IP65
对应控制柜/电源容量		E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283。

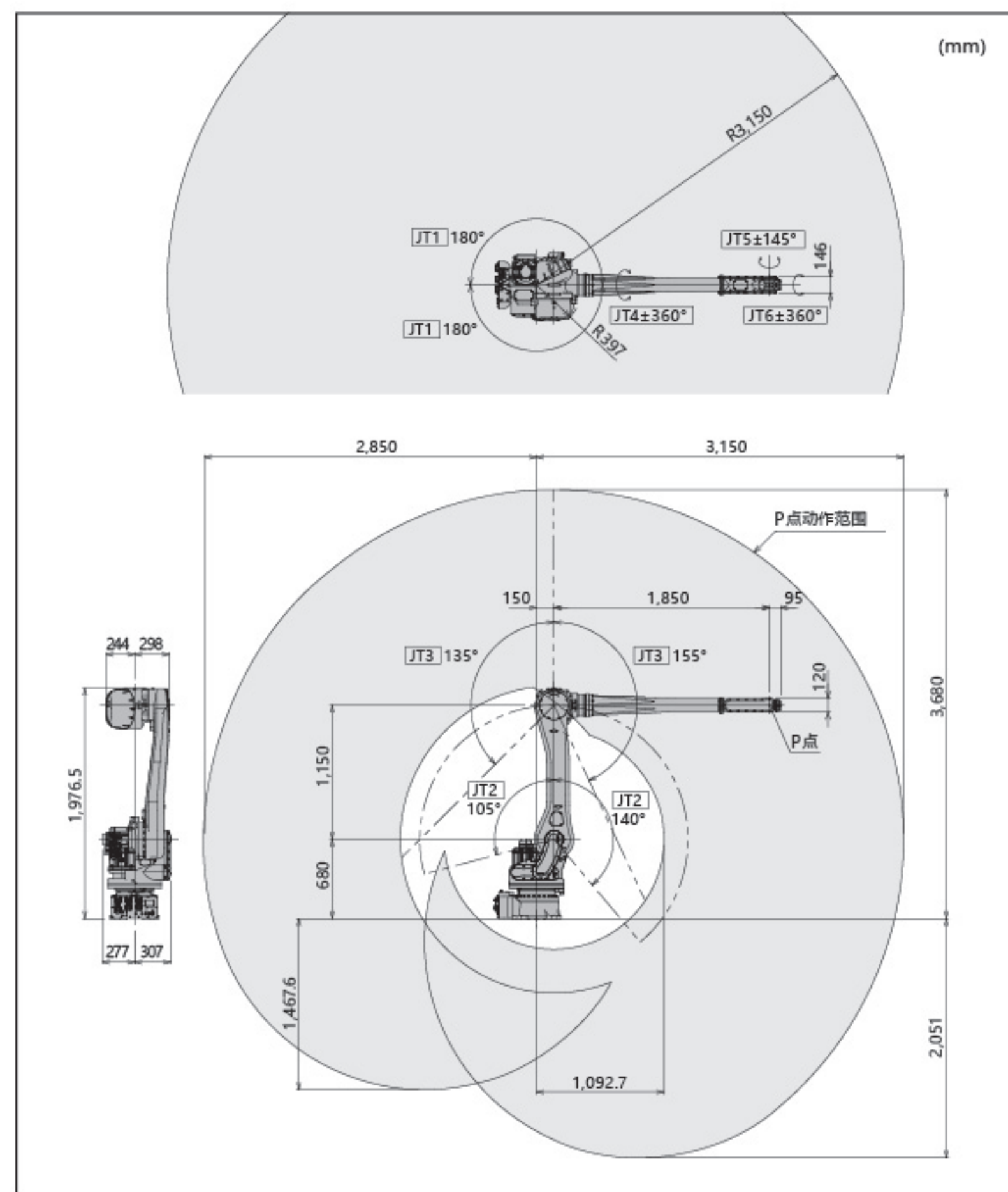


RS015X

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）		15
最大臂展（mm）		3,150
重复定位精度*1（mm）		± 0.06
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+140 -- 105
	手臂上下（JT3）	+135 -- 155
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 145
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度 （° /s）	手臂旋转（JT1）	180
	手臂前后（JT2）	180
	手臂上下（JT3）	200
	手腕旋转（JT4）	410
	手腕弯曲（JT5）	360
	手腕扭转（JT6）	610
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	34
	手腕弯曲（JT5）	34
	手腕扭转（JT6）	22
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	0.8
	手腕弯曲（JT5）	0.8
	手腕扭转（JT6）	0.25
本体重量（kg）		545
安装方式		地面式、吊顶式
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IP65
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。

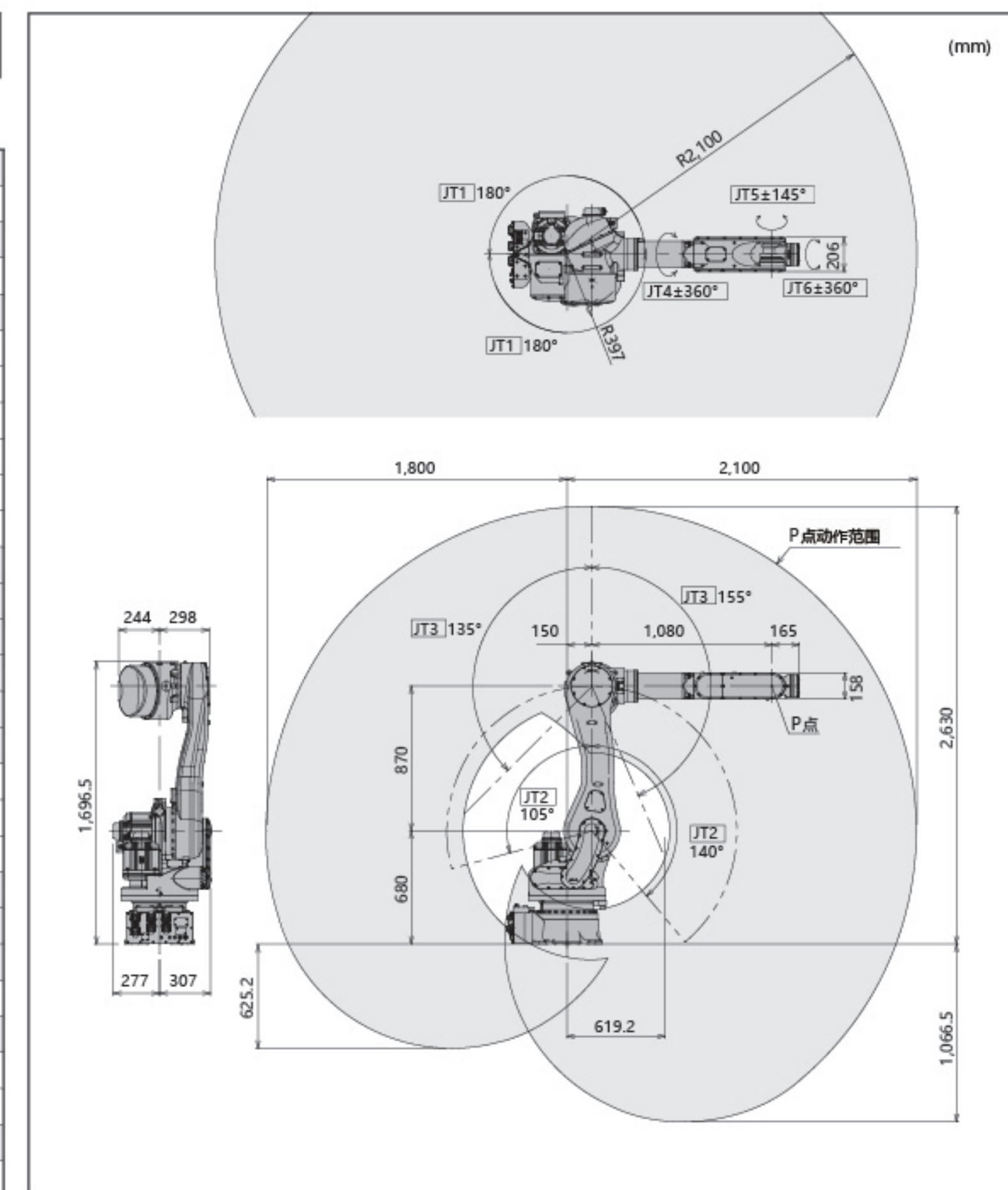


RS030N/RS050N/RS080N

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）		30/50/80
最大臂展（mm）		2,100
重复定位精度*1（mm）		± 0.06
动作范围 （°）	手臂旋转（JT1）	± 180
	手臂前后（JT2）	+140 - -105
	手臂上下（JT3）	+135 - -155
	手腕旋转（JT4）	± 360
	手腕弯曲（JT5）	± 145
	手腕扭转（JT6）	± 360
最大速度 （°/s）	手臂旋转（JT1）	180
	手臂前后（JT2）	180
	手臂上下（JT3）	185/185/160
	手腕旋转（JT4）	260/260/185
	手腕弯曲（JT5）	260/260/165
	手腕扭转（JT6）	360/360/280
允许扭矩 （N·m）	手腕旋转（JT4）	210/210/336
	手腕弯曲（JT5）	210/210/336
	手腕扭转（JT6）	130/130/194
允许惯量 （kg·m ² ）	手腕旋转（JT4）	16.8/28/34
	手腕弯曲（JT5）	16.8/28/34
	手腕扭转（JT6）	6.6/11/13.7
本体重量（kg）		555
安装方式		地面式、吊顶式
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IP65
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283。



F60

特征

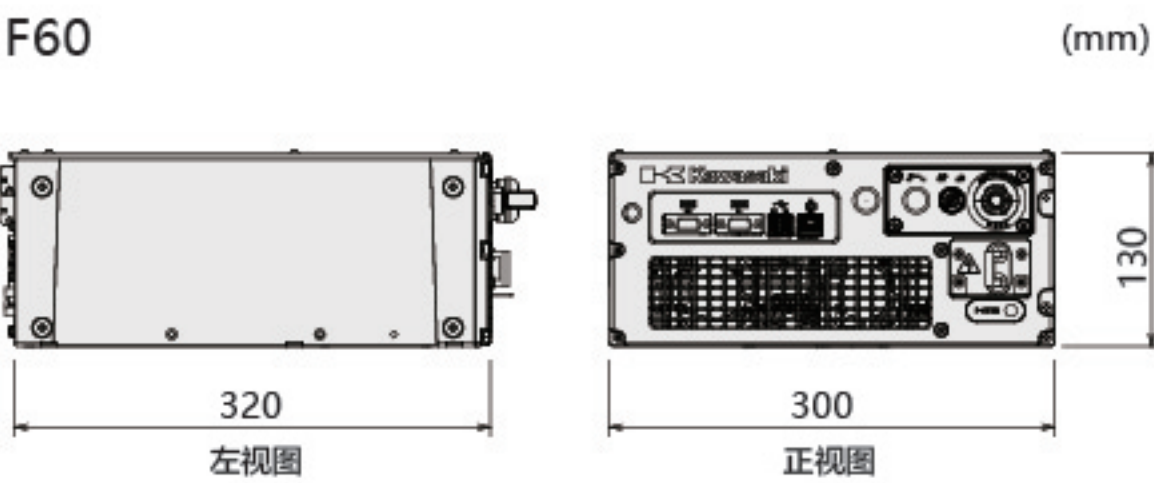
- 大幅小型化，可实现在19英寸机架上的收纳、堆叠
- 通过利用机器人动作时产生的再生能源和降低控制电路的消耗功率，为节能减排做出贡献



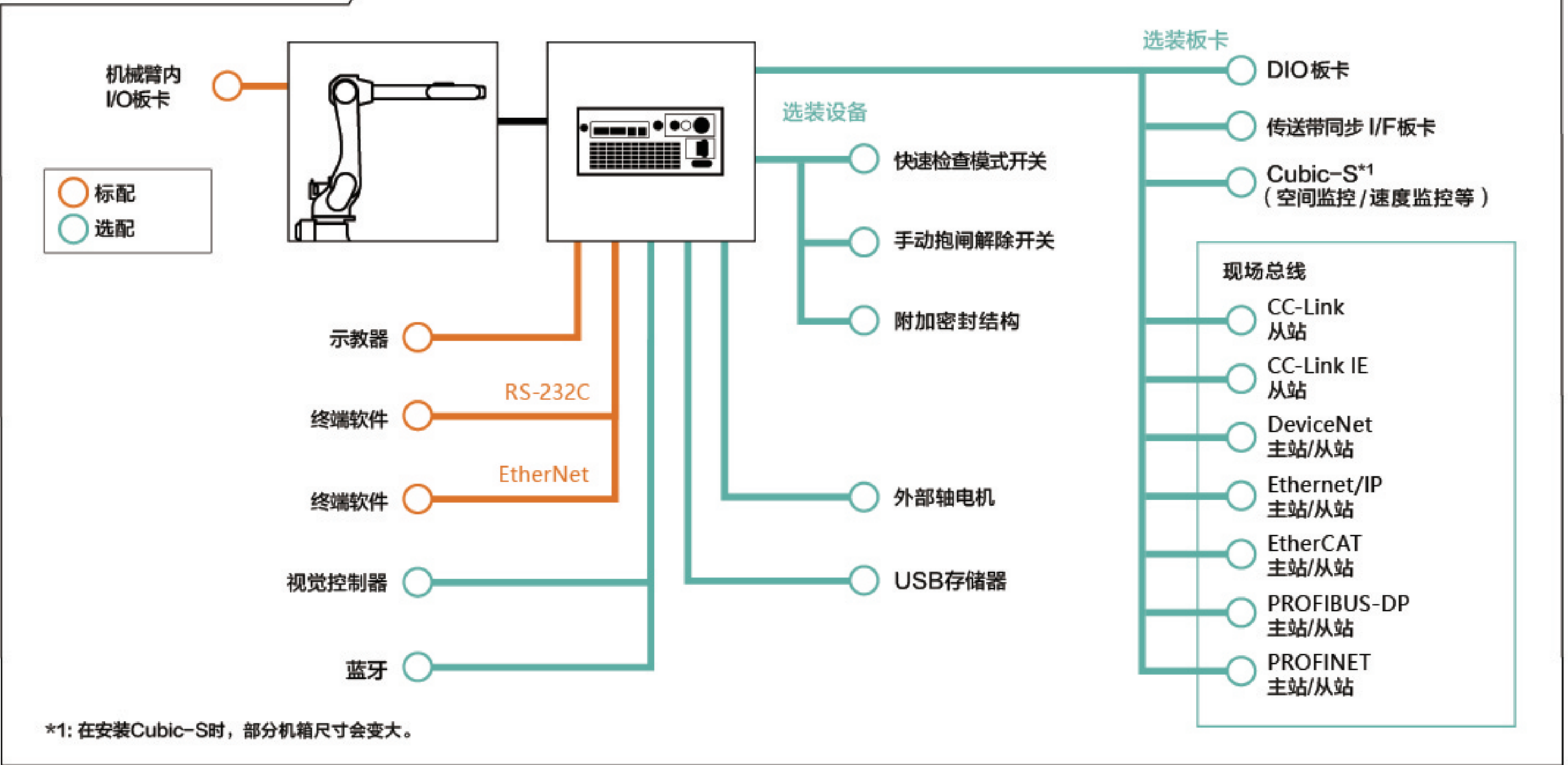
标准规格

尺寸 (mm)	W300×D320×H130
结构	开放式 直接冷却式(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 (m) 5
重量 (kg)	8.3
电源	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	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



E01/E02

特征

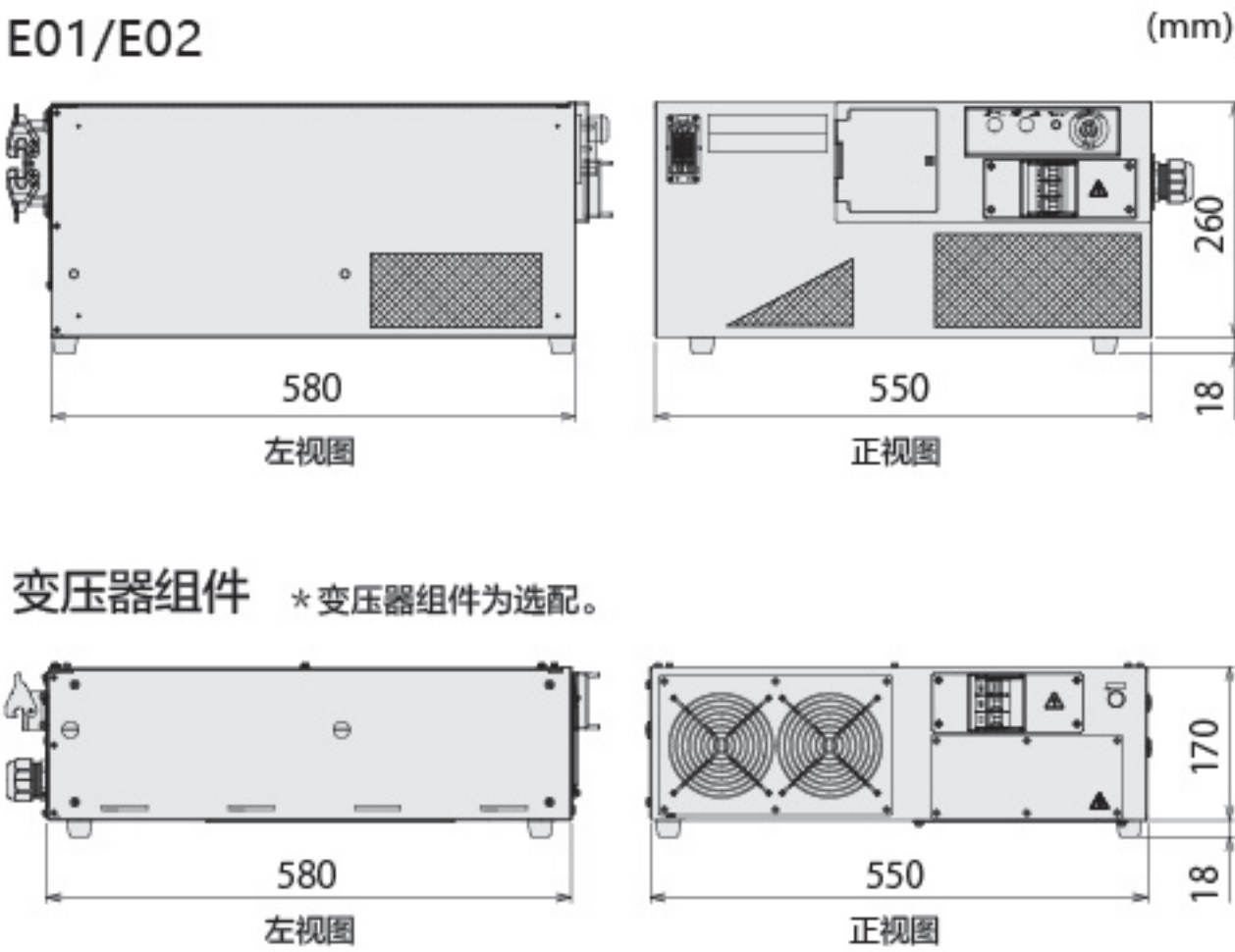
- 世界通用型控制柜
- 比以往的控制柜更小，性能更高



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

