

标准规格书

MX700NFE04

2015年04月27日

川崎重工业株式会社
机器人事业中心

图纸号码：90101-2348DCA

本规格书的内容将会随着产品的更新而有所变动。

1. 机器人规格

(1) 本体部规格			
1. 机 器 型 号	MX700N-D		
2. 手 臂 型 式	多关节型		
3. 动 作 自 由 度	6轴（选装件 7轴）		
4. 构 成 轴 规 格	动作轴	最大动作范围	最 高 速 度
	手臂旋转（JT1）	+180 ° ~ -180 °	65 °/s
	手臂前后（JT2）	+ 90 ° ~ - 45 °	50 °/s
	手臂上下（JT3）	+ 20 ° ~ -130 °	45 °/s
	手腕旋转（JT4）	+360 ° ~ -360 °	50 °/s
	手腕弯曲（JT5）	+110 ° ~ -110 °	50 °/s
	手腕扭转（JT6）	+360 ° ~ -360 °	95 °/s
	手臂走行（一）	2000mm（标准）	1000mm/s
5. 重 复 定 位 精 度	±0.5 mm（手腕法兰面）		
6. 最 大 负 载 能 力	700 kg		
7. 最 大 直 线 插 补 速 度	2000 mm/s		
8. 手 腕 轴 负 载 能 力			
		最大负荷扭矩	惯性力矩*
	JT4	5488 N·m	600 kg·m ²
	JT5	5488 N·m	600 kg·m ²
	JT6	2744 N·m	388 kg·m ²
注* 本表中的值、手腕各轴负荷到容许的最大扭矩时，会显示容许负荷惯性力矩。 关于其他的详细情况，请您到本公司另行咨询。			
9. 驱 动 电 机	同期型无电刷电机		
10. 作 业 范 围	参照附件图		
11. 机 器 质 量	2860 kg（不含选装件）		
12. 喷 涂 颜 色	Munsell 10GY9/1 等效		
13. 安 装 方 法	地面式		
14. 内 置 配 管	气管（φ12×2）		
	抓手用阀门驱动线（DC24 V×7系统）		
15. 安 装 环 境	环境温度 0~45 °C，相对湿度 35~85%（无结露）		
16. 选 装 件			
	涂装色	涂装色（Munsell ）	
	机械挡块	JT1/JT2/JT3	
	限位挡块	JT1/JT2/JT3	
	电磁阀	双电磁阀×2，双电磁阀×3	
	选装线缆	C0型、H0型（NPN）、H0型（PNP）、E0型（NPN）、E0型（PNP）	
	伺服ON指示灯	UL对应	
	搬运治具	叉车孔	
17. 其 他	关于维修及备用零件等相关问题，请另行咨询。		

[2]控制部规格		
1. 控制型式	E04	
2. 构造	全闭型间接冷却方式	
3. 构成以及尺寸	参照添付图	
4. 控制轴数	最大8轴(含标准6轴、选配2轴)	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 动作方式	手动动作模式	各轴独立、基础坐标系、工具坐标系
		固定工具坐标系(选配)
	循环动作模式	各轴插补、直线插补、圆弧插补(选配)
7. 示教方式	简单示教方式或AS语言方式	
8. 存储容量	8 MB	
9. 外部操作信号	外部紧急停止、外部保持信号等	
10. IO 插槽数	3插槽	
11. 操作面板	示教/循环转换开关、紧急停止开关、电源灯	
12. 接口	以太网(100BASE-TX)、USB、RS-232C 各2端口(操作面板1端口、控制盘内部1端口)	
13. 重量	参照添付图	
14. 所需电源	AC200 - AC220 V $\pm$ 10%, 50/60 Hz, 3相 最大12 kVA	
15. 接地	D种接地(机器人专用接地)、漏电电流最大100 mA	
16. 环境温度	0~45 °C	
17. 相对湿度	35~85%(无结露现象)	
18. 涂装色	Munsell 10GY9/1 等效	
19. 示教器	配有5.7英寸TFT彩色液晶触摸屏 紧急停止开关、示教锁定开关、启动开关	
20. 安全回路	PL e、类别4 (EN ISO13849-1) 注 ¹	
21. 标准选装件		
	通用IO板卡	输入32点/输出32点 NPN(sink)型或PNP(source)型
	TP语言	可选择日文、英文、中文
	输入输出信号用连接器	D-SUB 37针(公/母) 付保护罩
	分离线缆	5 m、10 m、15 m
	示教器线缆	5 m、10 m、15 m
	变压器单元	AC380-415V/AC440-480V(样式切换)
22. 其他选装件		
	通用IO追加	输入64点/96点、输出64点/96点 NPN(sink)型或PNP(source)型
	电机制动解除装置	手动制动解除开关
	RS-232C电缆	1.5 m、3 m
	外部轴控制	追加外部轴放大器以及电缆
	安全功能扩展	Cubic-S(空间监视功能、轴监视功能、速度监视功能等)
	示教器选装件	短路连接器
	其他	Fieldbus、softwearPLC、模拟输入输出、传送带同步
23. 其他	关于保修零件、备用件请另行咨询。	

注1 性能水平(PL)以及类别根据安全系统全体构成决定。
本控制柜的安全回路可以最大适用到PL e、类别4的系统。

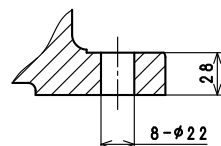
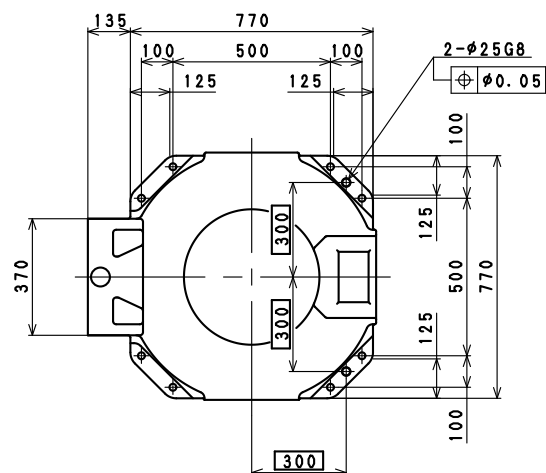
2. 保修期与保修内容

(1) 保修期

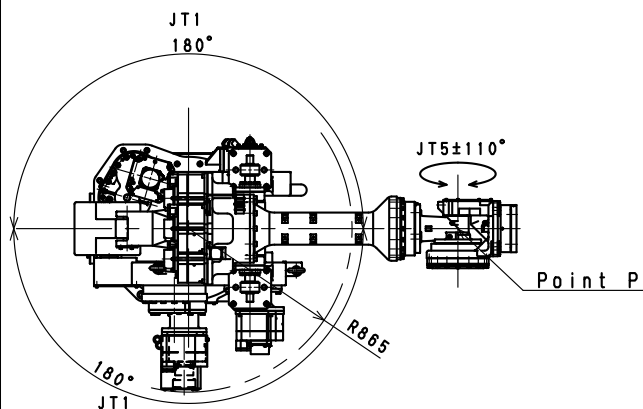
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

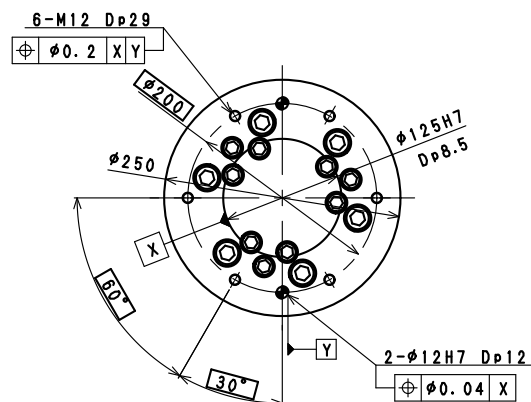
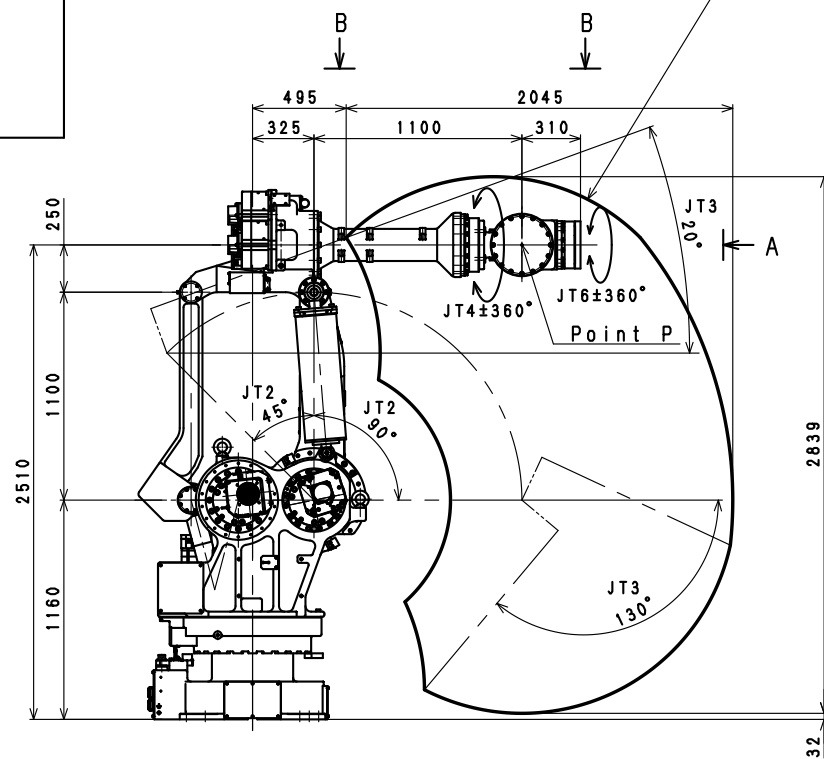
- 1) 保修期内，凡属于本机正品部件发生的故障，经本公司认定后，无偿对本机进行修理
另外，上述保修的适用范围只限于本公司出售的产品，不包括其它一切产品。
- 2) 在保修期间内，如遇以下情况，不属于无偿保修范围。
 - ① 由于没有遵照[说明书]所述注意事项而引起的故障。
 - ② 由于贵公司自行修理，改造，移动或是使用者操作上的问题所引起的故障。
 - ③ 没有按照[说明书]的规定进行检查，调整，维护而引起的故障。
 - ④ 没有使用本公司指定的产品，润滑油而引起的故障。
 - ⑤ 说明书上标明的消耗品的消耗，由于消耗所引起的故障以及更换费用。
 - ⑥ 火灾，地震，水灾，雷击等其他天然灾害或不正当使用以及由第三者原因所造成认为
 - ⑦ 因本公司实施范围外的运送以及施工等所引起的故障。
 - ⑧ 不属于性能上的问题的响声，震动，漏油，喷涂面褪色，铁锈以及外观上的轻微损伤。
(根据规格的内容，另行协商)
- 3) 此保修仅限于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，租借以及转移到国外的情况下，另行协商。



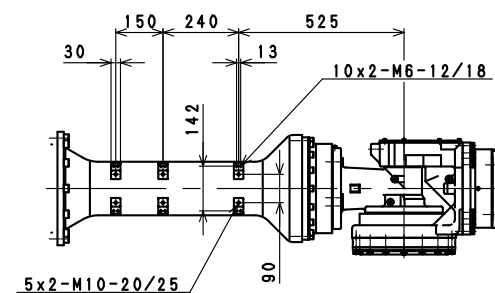
Installation Dimensions



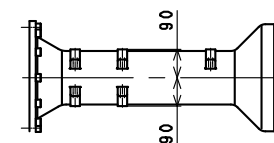
Working range based on point P



View A



View B-B

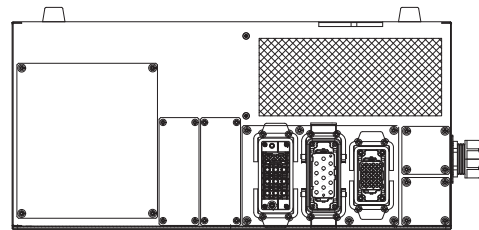


View C-C

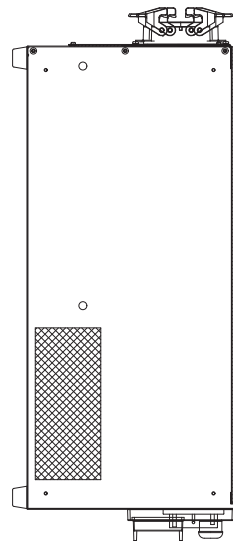
MX700N
WORKING RANGE

E 0 4 C O N T R O L L E R

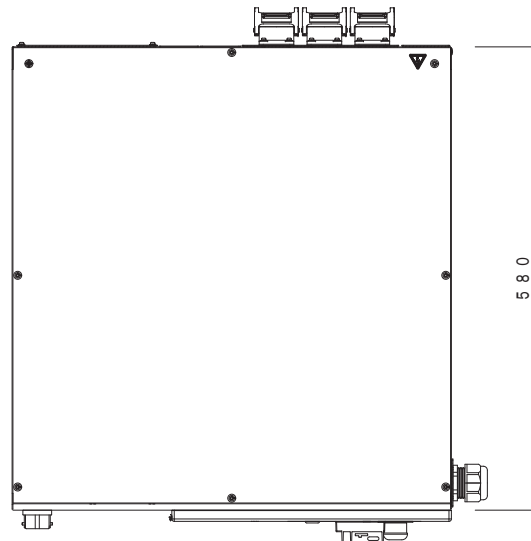
MASS : 4 0 K g



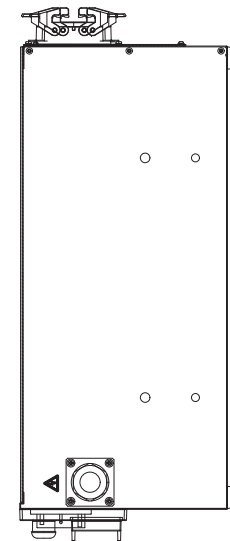
REAR VIEW



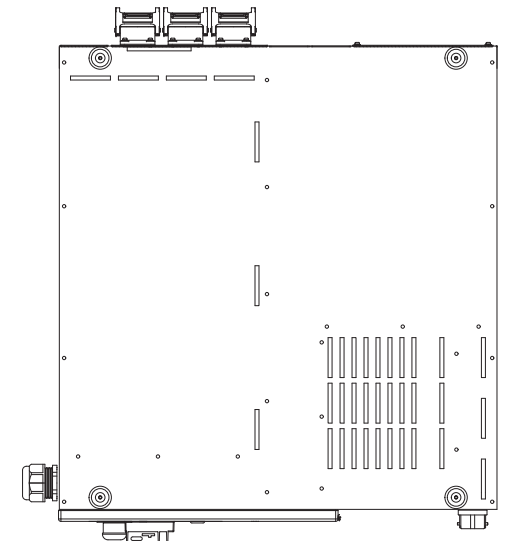
SIDE VIEW



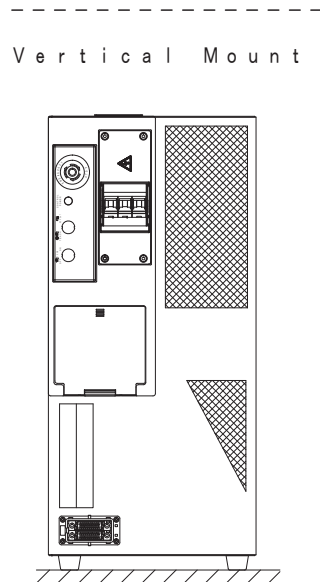
TOP VIEW



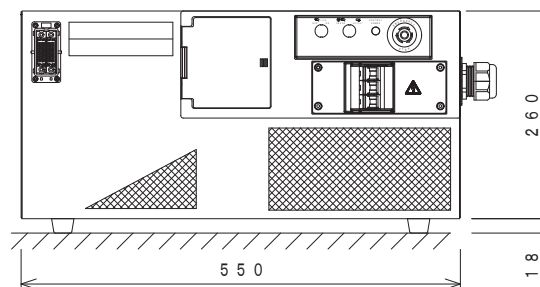
SIDE VIEW



BOTTOM VIEW



Vertical Mount



FRONT VIEW

