日商川崎重工業股份有限公司　台北分公司

新竹機器人事務所

新竹市公園路216巷31號3樓
郵遞區號:30069

電話:+886-3-562-0518
傳真:+886-3-562-0582

川崎重工業株式會社
KAWASAKI HEAVY INDUSTRIES, LTD.

www.khi.co.jp/robot/

Tokyo Head Office/Robot Division
World Trade Center Bldg., 4-1, Hamamatsu-cho 2-chome, Minato-ku, Tokyo 105-6116, Japan
Phone: +81-3-3435-6908
Fax: +81-3-3437-9880

Akashi Works/Robot Division
1-1, Kawasaki-cho, Akashi, Hyogo 673-8666, Japan
Phone: +81-78-921-2946
Fax: +81-78-923-6548

川崎重工 機器人事業部網站
https://robotics.kawasaki.com/

川崎重工 機器人事業部品牌網站XYZ
https://robotics.kawasaki.com/ja1/xyz/jp/

Kawasaki Robostage
https://robotics.kawasaki.com/ja1/robostage/

安全注意事項

- 使用Kawasaki Robot(川崎機器人)時，請務必詳讀所有使用說明書及其他隨附書籍等，正確使用。
- 本商品型錄中刊載的產品為一般產業用機器人。要將本產品用於恐因故障或錯誤運作而對人體造成危害的用途時，請務必諮詢本公司的業務窗口。
- 本商品型錄中刊載的照片，拍攝時可能會移除法令法規規定的安全柵欄等確保安全所需的機器、設備等。

明石工廠與西神戶工廠獲得ISO認證。

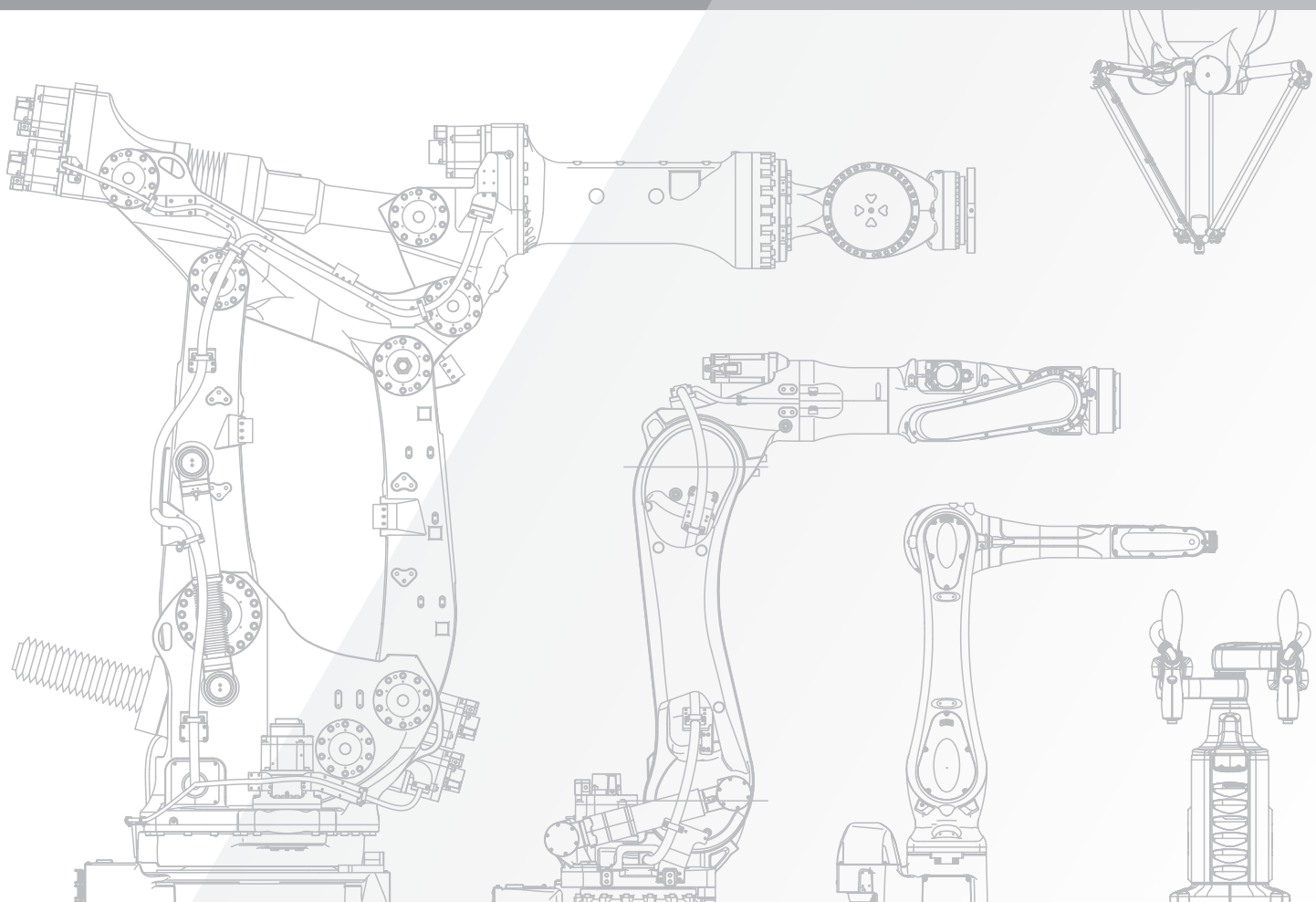
※本商品型錄中刊載的內容，如因改良而修改、變更，將不另行通知。
※本商品型錄中刊載的產品為日本國內使用。如欲於日本國外安裝，將有不同規格，請另行諮詢。
※本商品型錄中刊載的產品，包含屬於「外幣匯兌暨外國貿易法」所規定管制貨物的產品(或技術)。
出口這類產品時，請注意要有基於該法所需的出口許可。

Cat. No. 3L2110 Sep. '21 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

Kawasaki Robot

系列產品





簡單與友善

讓機器人更貼近工作生活、更加簡便

放眼人類與機器人共存的富裕社會，
期待為所有需要機器人的人們獻上本公司的機器人。

川崎重工身為貼近大眾的綜合機器人製造商，
將會持續不斷挑戰。



中小型通用機器人　可搬運至80kg

RS系列



BX/BT系列



BXP系列



大型通用機器人　可搬運至300kg

ZX系列



超大型通用機器人　可搬運至1,500kg

M系列



協作機器人

duAro系列



防爆塗裝機器人

K系列



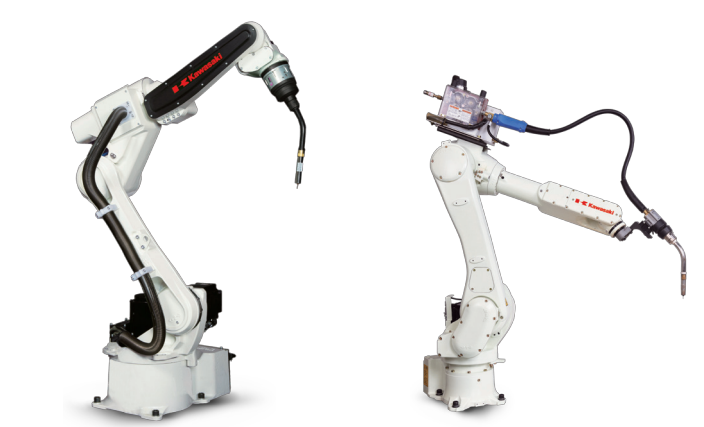
密封機器人

BU系列



目錄

中小型通用機器人	可搬運至80kg	【 RS系列 】	3
大型通用機器人	可搬運至300kg	【 BX / BT系列 】	5
		【BXP系列】	7
		【ZX系列】	8
超大型通用機器人	可搬運至1,500kg	【 M系列 】	9
協作機器人	【 duAro系列 】		10
防爆塗裝機器人	【 K系列 】		11
密封機器人	【 BU系列 】		12
弧焊機器人	【 BA系列 / RA系列 】		13
碼垛機器人	【 CP系列 / RD系列 】		14
醫藥機器人	【 MS系列 / MC系列 】		15
揀選機器人	【 YF系列 】		16
晶圓搬運機器人	【 NTS系列 / TTS系列】		16
控制器			17
軟體			18



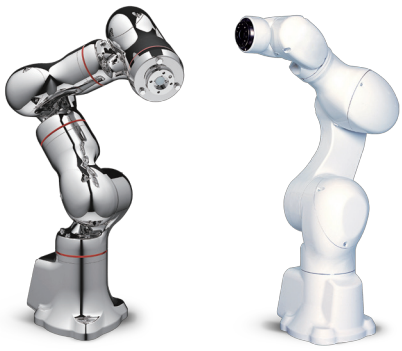
弧焊機器人

BA系列　RA系列



碼垛機器人

CP系列　RD系列



醫藥機器人

MS系列　MC系列



揀選機器人

YF系列



晶圓搬運機器人

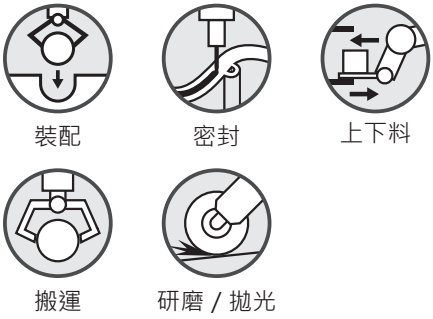
NTS系列　TTS系列

RS系列

中小型通用機器人　可搬運至 80kg

- 有適用於廣泛作業的系列產品
- 頂尖的運作速度
- 緊密而寬廣的運作範圍

【適用用途】





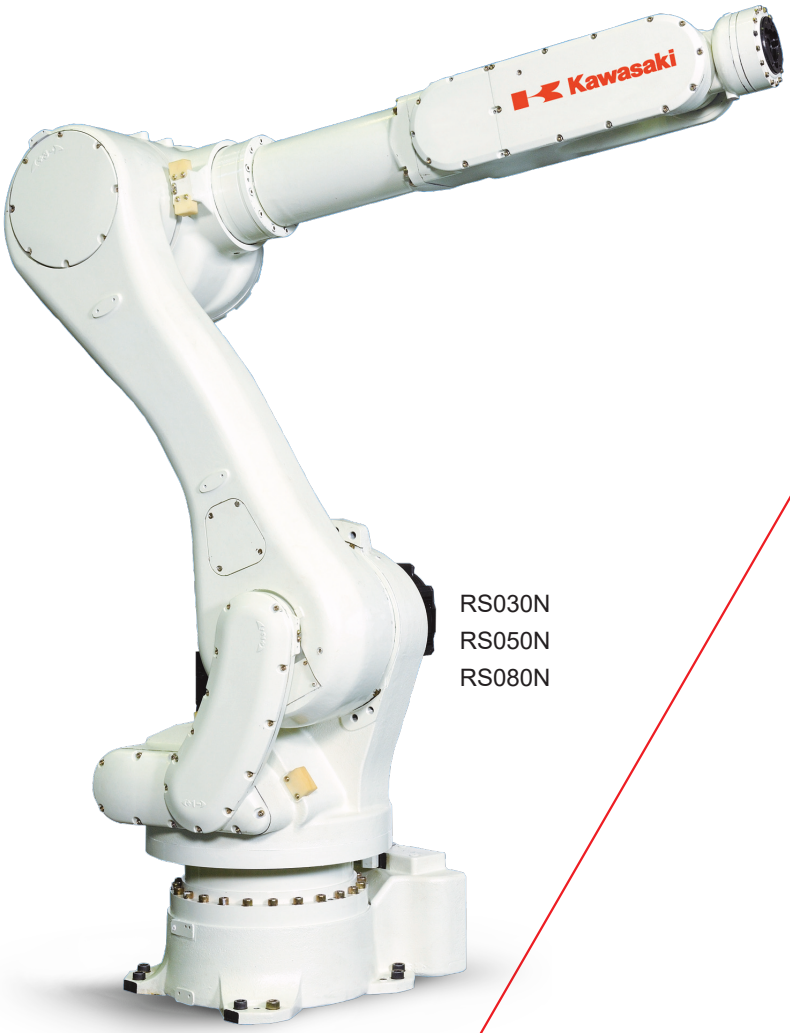
RS007N

		RS系列					
		RS003N	RS005N	RS005L	RS006L	RS007N	RS007L
動作自由度（軸）		6					
有效負載重量（kg）		3	5		**6**	7	
最大臂長範圍（mm）		620	705	903	**1,650**	730	930
位置重複精度*1（mm）		±0.02		±0.03		±0.02	±0.03
動作範圍（°度）	手臂旋轉（JT1）	±160	±180				
	手臂前後（JT2）	+150 - −60	+135 - −80		**+145 - −105**	±135	
	手臂上下（JT3）	+120 - −150	+118 - −172		**+150 - −163**	±155	±157
	手臂旋轉（JT4）	±360			**±270**	±200	
	手臂彎曲（JT5）	±135	±145			±125	
	手臂扭轉（JT6）	±360					
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉（JT1）	360		300	**250**	470	370
	手臂前後（JT2）	250	360	300	**250**	380	310
	手臂上下（JT3）	225	410	300	**215**	520	410
	手臂旋轉（JT4）	540	460		**365**	550	
	手臂彎曲（JT5）	225	460		**380**	550	
	手臂扭轉（JT6）	540	740		**700**	1,000	
本體重量（kg）		20	34	37	**150**	35	36
安裝方式		放置於地板 / 懸吊於天花板					
防護等級		相當於IP54	手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP65				
適用控制器 / 電源容量		F60/2.0kVA					

*1：遵循ISO9283



RS013N



RS030N
RS050N
RS080N

RS系列							
	RS010L	RS013N	RS015X	RS020N	RS030N	RS050N	RS080N
	6						
	10	13	15	20	30	50	80
	1,925	1,460	3,150	1,725	2,100		
	±0.05	±0.03	±0.06	±0.04	±0.06		
	±180						
	+155 - −105	+138 - −105	+140 - −105	+155 - −105	+140 - −105		
	+150 - −163	+135 - −159	+135 - −155	+150 - −163	+135 - −155		
	±270	±200	±360	±270	±360		
	±145	±125	±145				
	±360						
	190	265	180	190	180		
	205	250	180	205	180		
	210	265	200	210	185		160
	400	475	410	400	260		185
	360	475	360		260		165
	610	730	610		360		280
	230	170	545	230	555		
	放置於地板 / 懸吊於天花板						
	手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP65	相當於IP67	手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP65				
	F01/5.6kVA	F60/2.0kVA	F02/7.5kVA	F01/5.6kVA	F02/7.5kVA		

BX/BT 系列

大型通用機器人　可搬運至 300kg

- 內建配線管
- 可高密度安裝的細長手臂設計

【適用用途】



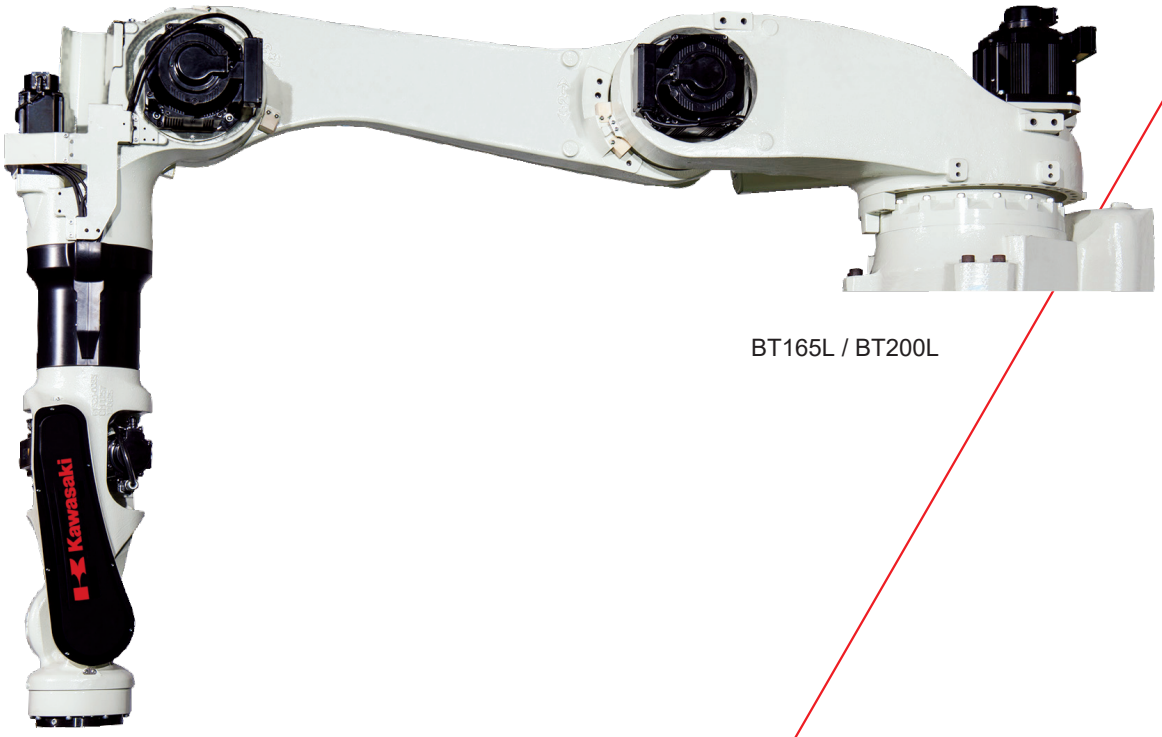
裝配　搬運　點焊



BX100N

		BX/BT系列		
		BX100N	BX165N	BX165L
動作自由度（軸）		6		
有效負載重量（kg）		100	165	
最大臂長範圍（mm）		2,200	2,325	2,597
位置重複精度*1（mm）		±0.06		
動作範圍（°度）	手臂旋轉　（JT1）	±160		
	手臂前後　（JT2）	+120 - −65	+76 - −60	
	手臂上下　（JT3）	+90 - −77	+90 - −75	
	手臂旋轉　（JT4）	±210		
	手臂彎曲　（JT5）	±125		
	手臂扭轉　（JT6）	±210		
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉　（JT1）	135	105	120
	手臂前後　（JT2）	110	130	110
	手臂上下　（JT3）	140	130	
	手臂旋轉　（JT4）	200	120	170
	手臂彎曲　（JT5）	200	160	170
	手臂扭轉　（JT6）	300		280
本體重量（kg）		740	875	890
安裝方式		放置於地板		
防護等級		手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP54		
適用控制器 / 電源容量		F02/7.5kVA		

*1：遵循ISO9283



BT165L / BT200L

BX/BT系列					
	BX200X	BX250L	BX300L	BT165L	BT200L
	6				
	200	250	300	165	200
	3,412	2,812		3,151	
	±0.07			±0.08	
	±180			±160	
	+76 - −60			+80 - −130	
	+90 - −110	+90 - −120		+90 - −75	
	±210				
	±125				
	±210				
	125			120	105
	102	120	102	110	85
	85	100	85	130	100
	105	140	105	170	120
	120	140	110	170	120
	200		180	280	200
	1,450	1,460		1,100	
	放置於地板			放在架上	
	手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP54				
	F02/7.5kVA				



BXP110L

BXP系列

大型通用機器人　可搬運至 300kg

- 內建配線管
- 比BX系列更輕巧
- 配備F系列控制器，以全新控制技術讓作業更加快速

【適用用途】



裝配　搬運　點焊

		BXP系列			
		BXP110S	BXP110L	BXP135X	BXP210L
動作自由度（軸）		6			
有效負載重量（kg）		110		135	210
最大臂長範圍（mm）		1,634	2,597	2,991	2,597
位置重複精度*1（mm）		±0.06			
動作範圍（°度）	手臂旋轉 （JT1）	±160			
	手臂前後 （JT2）	+120 - −65	+76 - −60		
	手臂上下 （JT3）	+90 - −81	+90 - −75		
	手臂旋轉 （JT4）	±210			
	手臂彎曲 （JT5）	±125			
	手臂扭轉 （JT6）	±210			
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉 （JT1）	140			
	手臂前後 （JT2）	130		105	
	手臂上下 （JT3）	170	135	140	115
	手臂旋轉 （JT4）	220			140
	手臂彎曲 （JT5）	185	200	200	135
	手臂扭轉 （JT6）	300			240
本體重量（kg）		700	870	880	870
安裝方式		放置於地板			
防護等級		手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP54			
適用控制器 / 電源容量		F02/7.5kVA			

*1：遵循ISO9283

ZX系列

大型通用機器人　可搬運至 300kg

- 擁有廣泛運用於各種業界與應用上的實績
- 手臂部位無馬達，可在更嚴峻的環境下操作使用
- 全方位360°大迴旋範圍

【適用用途】


裝配


搬運


點焊



ZX165U

		ZX系列				
		ZX130S	ZX130L	ZX165U	ZX200S	ZX300S
動作自由度（軸）		6				
有效負載重量（kg）		130		165	200	300
最大臂長範圍（mm）		2,651	2,951	2,651		2,501
位置重複精度*1（mm）		±0.3				
動作範圍（°度）	手臂旋轉（JT1）	±180				
	手臂前後（JT2）	+75 - −60				
	手臂上下（JT3）	+250 - −120				
	手臂旋轉（JT4）	±360				
	手臂彎曲（JT5）	±130				
	手臂扭轉（JT6）	±360				
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉（JT1）	130	110		105	100
	手臂前後（JT2）	130	110			85
	手臂上下（JT3）	130	110	115	105	85
	手臂旋轉（JT4）	180	140		120	90
	手臂彎曲（JT5）	180	135	155	120	90
	手臂扭轉（JT6）	280	230	260	200	150
本體重量（kg）		1,350	1,400	1,350	1,400	
安裝方式		放置於地板				
適用控制器 / 電源容量		E02/7.5kVA				

*1：遵循ISO9283

超大型通用機器人　可搬運至1,500kg



MG15HL

M系列

超大型通用機器人　可搬運至 1,500kg

- 有效負載重量達1,500kg，可處理大型鑄造品等的搬運
- 由於位置重複精確度高，可進行動態而細膩的運作
- 以無配重的細長機身，實現大動作範圍與高剛性(MG10HL/MG15HL)

【適用用途】



搬運



上下料

		M系列						
		MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N	MG10HL	MG15HL
動作自由度（軸）		6						
有效負載重量（kg）		350	420	500	700	400	1,000	1,500
最大臂長範圍（mm）		3,018	2,778	2,540		3,503	4,005	
位置重複精度*1（mm）		±0.1				±0.5	±0.1	
動作範圍（°度）	手臂旋轉（JT1）	±180					±150	
	手臂前後（JT2）	+90 - −45				+15 - −135	+90 - −40	
	手臂上下（JT3）	+20 - −115	+20 - −125	+20 - −130		+106 - −30	+30 - −110	+30 - −110*2
	手臂旋轉（JT4）	±360						
	手臂彎曲（JT5）	±110				±120		
	手臂扭轉（JT6）	±360						
最大速度（°度/sec秒）	手臂迴旋（JT1）	80			65	80	65	
	手臂前後（JT2）	70			50	70	33.5	
	手臂上下（JT3）	70			45	70	37.5	
	手臂旋轉（JT4）	80			50	70	65	36
	手臂彎曲（JT5）	80			50	70	65	36
	手臂扭轉（JT6）	120			95	130	80	
本體重量（kg）		2,800		2,750	2,860	2,600	6,500	6,550
安裝方式		放置於地板				放在架上	放置於地板	
適用控制器 / 電源容量		F04/12kVA				F02/7.5kVA	E58/15kVA	

*1：遵循ISO9283
*2：依據負載重量與負載力矩有不同的最大動作範圍。

duAro 系列

協作機器人

- 無需安全柵欄*的省空間安裝
- 使用兩隻手臂，可與人有相同的作業效率
- 輕鬆使用平板與直覺教導進行教導

*：請客戶在實行安全風險評估後使用。



duAro1



duAro2

【適用用途】



装配　搬運　上下料　密封　研磨 / 拋光

		duAro系列			
		duAro1		duAro2	
動作自由度（軸）		各手臂4			
有效負載重量（kg）		各手臂2（兩手臂合計4）		各手臂3（兩手臂合計6）	
最大臂長範圍（mm）		760		785	
位置重複精度（mm）		±0.05			
動作範圍		手臂1（下手臂）	手臂2（上手臂）	手臂1（下手臂）	手臂2（上手臂）
	手臂旋轉（°度）	±170（JT1）	–140 - +500（JT1）	±170（JT1）	–140 - +500（JT1）
		±140（JT2）		–130 - +140（JT2）	–140 - +130（JT2）
	手臂上下移動*1（mm）	0 - +150（JT3）		0 - +550（JT3）	
	手臂旋轉*1（°度）	±360（JT4）			
本體重量（kg）		約210		約220	
安裝方式		放置於地板			
適用控制器 / 電源容量		F61/2.0kVA			

*1：如由客戶自行轉換，規格將會有所不同。

K系列



防爆塗裝機器人

- 有各式各樣的系列產品，可處理小型零件到汽車車體等廣泛的塗裝對象
- 於手臂內建軟管，可防止灰塵、髒汙造成塗裝物件的瑕疵（僅3R規格）
- 具共同的塗裝套組系統，可縮短引進時間（選用配備）

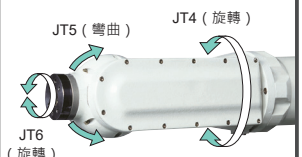
【適用用途】



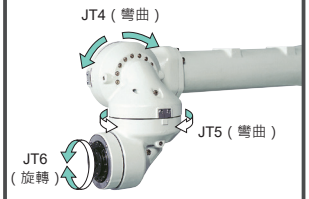
塗裝

【手臂變化方式】

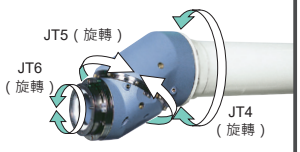
RBR KF121



BBR KF192 / KF262



3R KF193 / KF194 / KF263 / KF264 / KJ125 / KJ155 / KJ194 / KJ244 / KJ264 / KJ314



		K系列								
		KF121	KF192	KF193	KF194	KF262	KF263	KF264	KJ125	KJ155
動作自由度（軸）		6								
有效負載重量（kg）		5	手臂部位：12 上臂部位：20						手臂部位：8 上臂部位：5	
最大臂長範圍（mm）		1,240	1,973		1,978	2,665		2,668	1,299	1,545
位置重複精度*1（mm）		±0.2	±0.5						±0.15	
動作範圍（°度）	手臂旋轉（JT1）	±160/±60（吊掛於牆上）	±150				±150（放置於地板）/ ±60（吊掛於牆上）		±160	
	手臂前後（JT2）	±90	+110 - −60						+130 - −80	
	手臂上下（JT3）	±150	+90 - −80						+90 - −75	
	手臂旋轉（JT4）	±270	±360	±720		±360	±720			
	手臂彎曲（JT5）	±145	±360	±720		±360	±720			
	手臂扭轉（JT6）	±360	±360	±410		±360	±410			
	迴旋（JT7）	-								
塗裝速度（m/s）		-	1.2						1.5	
本體重量（kg）		140	690	720	750	720	740	770	190	195
安裝方式		放置於地板、吊掛於牆上、懸吊於天花板*2	放置於地板、吊掛於牆上							
電源容量*3（kVA）		1.5	5						3	
適用控制器	北美	E37	-						E35	
	歐洲	E47	E45							
	日本、亞洲	E27	E25							

*1：遵循ISO9283
*2：於美國、加拿大販售之產品，僅能放置於地板或吊掛於牆上。
*3：依負載重量與運作模式而異。



BU015X

BU系列

密封機器人

- 內建配線管
- 左右對稱的手臂設計，可減輕鏡像運作時的干擾
- 以7軸構造與長伸展距離，大幅增加可塗封的範圍(BU015X)

【適用用途】



密封

K系列				
	KJ194 (地板 / 架子 / 牆壁)	KJ244 (地板 / 架子 / 牆壁)	KJ264 (地板 / 架子 / 牆壁)	KJ314
	6			7
	手臂部位：15　上臂部位：25			
	1,940	2,490	2,640	3,100
	±0.5			
	±120/±120/+30 - −120			±120
	+130 - −80			
	+90 - −65			
	±720			
	±720			
	±410			
	-			±90
	1.5			
	530/520/520	540/530/530	540/530/530	720
	放置於地板、放置於架上、吊掛於牆上			吊掛於牆上
	5			
	E35			
	E45			
	E25			

		BU系列	
		BU015N	BU015X
動作自由度 (軸)		6	7
有效負載重量 (kg)		15	
最大臂長範圍 (mm)		1,550	2,887.5
位置重複精度*1 (mm)		±0.04	±0.06
動作範圍 (°度)	手臂旋轉 (JT1)	±180	
	手臂前後 (JT2)	+140 - −105	
	手臂上下 (JT3)	+155 - −120	+30 - −170
	手臂旋轉 (JT4)	±210	
	手臂彎曲1(JT7)	-	+110 - −130
	手臂彎曲2(JT5)	±120	
	手臂扭轉 (JT6)	±360	
最大速度 (°/s)	手臂旋轉 (JT1)	250	200
	手臂前後 (JT2)	250	200
	手臂上下 (JT3)	215	200
	手臂旋轉 (JT4)	280	290
	手臂彎曲1(JT7)	-	170
	手臂彎曲2(JT5)	280	
	手臂扭轉 (JT6)	360	
本體重量 (kg)		160	590
安裝方式		放置於地板	
適用控制器 / 電源容量*2		E51/5.6kVA	E52/10kVA

*1：遵循ISO9283

BA系列

弧焊機器人

- 內建焊接電纜線
- 以一條電纜線連接焊接機與機器人

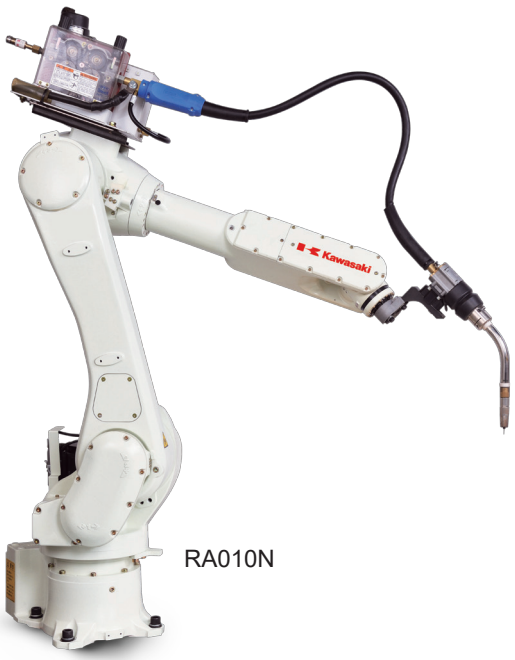
【適用用途】



弧焊



BA006N



RA010N

RA系列

弧焊機器人

- 有可適用廣泛零件尺寸的系列產品
- 以一條電纜線連接焊接機與機器人

【適用用途】



弧焊

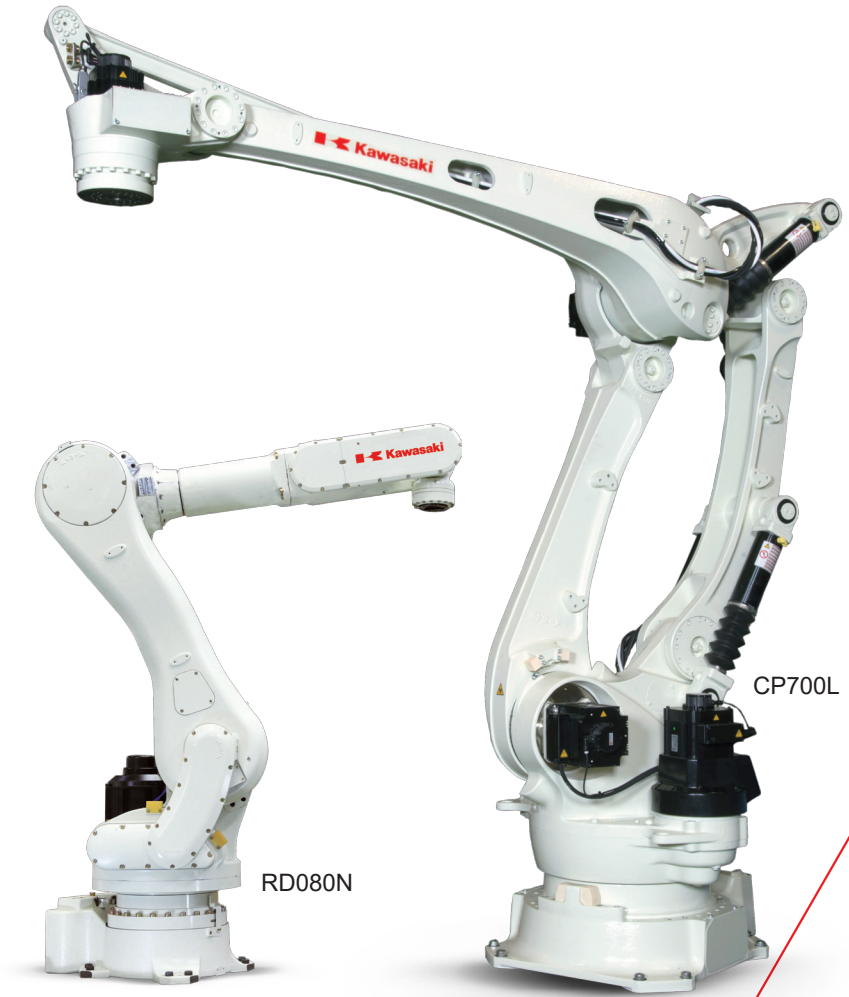
		BA系列		RA系列				
		BA006N	BA006L	RA005L	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N
動作自由度（軸）		6		6				
有效負載重量（kg）		6		5	6	10		20
最大臂長範圍（mm）		1,445	2,036	903	1,650	1,450	1,925	1,725
位置重複精度*1（mm）		±0.06	±0.08	±0.03			±0.05	±0.04
動作範圍（°度）	手臂旋轉（JT1）	±165		±180				
	手臂前後（JT2）	+150 - −90		+135 - −80	+145 - −105		+155 - −105	
	手臂上下（JT3）	+90 - −175		+118 - −172	+150 - −163			
	手臂旋轉（JT4）	±180		±360	±270			
	手臂彎曲（JT5）	±135		±145				
	手臂扭轉（JT6）	±360		±360				
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉（JT1）	240	210	300	250		190	
	手臂前後（JT2）	240	210	300	250		205	
	手臂上下（JT3）	220		300	215		210	
	手臂旋轉（JT4）	430		460	365		400	
	手臂彎曲（JT5）	430		460	380		360	
	手臂扭轉（JT6）	650		740	700		610	
本體重量（kg）		150	160	37	150		230	
安裝方式		放置於地板 / 懸吊於天花板		放置於地板 / 懸吊於天花板				
適用控制器 / 電源容量		F60/2.0kVA、E01/5.6kVA		F60/2.0kVA	F60/2.0kVA、E01/5.6kVA		E01/5.6kVA	

*1：遵循ISO9283

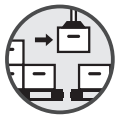
CP系列
RD系列

碼垛機器人

- 有可適用於廣泛搬運重量的系列產品
- 快速來回移動，實現高效率的碼垛堆積系統
- 實現安全省空間的機器人系統，具有監看機器人運作的安全功能（選購配備）



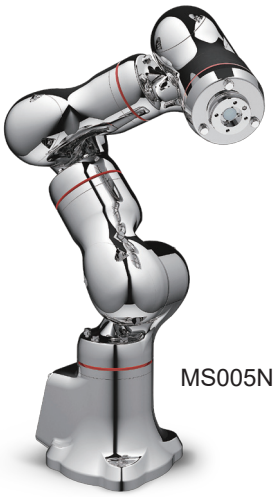
【適用用途】



碼垛

		CP系列				RD系列
		CP180L	CP300L	CP500L	CP700L	RD080N
動作自由度（軸）		4				5
有效負載重量（kg）		180	300	500	700	80
最大臂長範圍（mm）		3,255				2,100
位置重複精度*1（mm）		±0.5				±0.07
動作範圍（°度）	手臂旋轉（JT1）	±160				±180
	手臂前後（JT2）	+95 - −46				+140 - −105
	手臂上下（JT3）	+15 - −110				+40 - −205
	手臂旋轉（JT4）	±360				±360
	手臂校正（JT5）	-				±10*2
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉（JT1）	130	100	85	75	180
	手臂前後（JT2）	125	90	80	65	180
	手臂上下（JT3）	125	90	80	65	175
	手臂旋轉（JT4）	330	220	180	170	360
本體重量（kg）		1,600		1,650		540
安裝方式		放置於地板				放置於地板
適用控制器 / 電源容量		F03/12kVA				F03/12kVA

*1：遵循ISO9283
*2：JT5的運作角度，於垂直向下時是±10°。



MS005N



MC004N

MS系列

醫藥機器人

- 整體不鏽鋼構造，可適用於VHP殺菌處理
- 使用符合FDA（美國食品藥物管理局）規定的零件
- 無真空配管，實現ISO等級5（Fed等級100）的潔淨度
- 採用7軸構造，可於狹小空間靈活運作

【適用用途】



醫藥

MC系列

醫藥機器人

- 內建配線管
- 無真空配管，實現ISO等級5（Fed等級100）的潔淨度
- 採用特殊密封材質，可適用於VHP殺菌處理（MC004V）

【適用用途】



醫藥

		MS系列	MC系列
		MS005N	MC004N/MC004V
動作自由度（軸）		7	6
有效負載重量（kg）		5	4
最大臂長範圍（mm）		660	505.8
位置重複精度*1（mm）		±0.1	±0.05
動作範圍（°度）	手臂旋轉　（JT1）	±180	±180
	手臂前後　（JT2）	+135 - −90	+135 - −95
	手臂上下　（JT3）	+120	+60 - −155
	手臂旋轉　（JT4）	±180	±270
	手臂彎曲　（JT5）	±115	±120
	手臂扭轉　（JT6）	±180	±270
	手臂扭轉　（JT7）	±180	-
最大速度（°度/sec秒）	手臂旋轉　（JT1）	130	200
	手臂前後　（JT2）	130	180
	手臂上下　（JT3）	215	225
	手臂旋轉　（JT4）	300	700
	手臂彎曲　（JT5）	300	500
	手臂扭轉　（JT6）	480	350
	手臂旋轉　（JT7）	215	-
本體重量（kg）		50	25
安裝方式		放置於地板 / 懸吊於天花板	放置於地板 / 懸吊於天花板
防護等級		相當於IP69K	手臂：相當於IP67　基軸：相當於IP65
適用控制器 / 電源容量		F60/2.0kVA	F60/2.0kVA

*1：遵循ISO9283 *2：使用內建配管、配線時，必須密封凸緣部位。



YF003N



NTS20



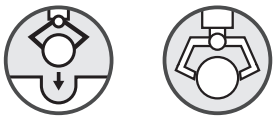
TTS20

YF系列

揀選機器人

- 以精巧的2kg、大動作範圍的3kg兩種可搬運類型，適用廣泛業界的揀選作業
- 有廣泛的系列產品，像是可以酸性或鹼性洗潔劑清洗，或是可使用食品機械用的潤滑脂、油等規格

【適用用途】



裝配　搬運

NTS系列

晶圓搬運機器人

- 適用從2FOUP（晶圓製程盒）至3 FOUP的EFEM（晶圓移載模組）
- 透過獨特的驅動機構，實現高精確度的動作
- 適合SEMI-F47、SEMI-S2

【適用用途】



晶圓搬運

TTS系列

晶圓搬運機器人

- 上下軸採用伸縮結構，實現更大的上下動作範圍
- 適合SEMI-F47、SEMI-S2

【適用用途】



晶圓搬運

	YF系列	
	YF002N	YF003N
動作自由度（軸）	4	
有效負載重量（kg）	2	3
位置重複精度*1（mm）	±0.04	±0.1
動作範圍（mm）	φ600 × H200	φ1,300 × H500
週期時間*2（負載重量）	0.3s（0.5kg） 0.36s（2kg）	0.27s（1kg） 0.45s（3kg）
本體重量（kg）	60	145
安裝方式	懸吊於天花板	
防護等級	相當於IP65	
適用控制器 / 電源容量	F01/5.6kVA	

*1：遵循ISO9283
*2：運作模式（上升25～水平移動305～下降25mm的來回運動）時。

		NTS系列		TTS系列	
		NTS10	NTS20	TTS10	TTS20
動作自由度（軸）		4	5	4	5
最大臂長範圍（mm）		1,066		1,066	
位置重複精度*1（mm）		±0.1（晶圓中心）		±0.1（晶圓中心）	
動作範圍	θ1軸（旋轉/JT2）（°度）	340		340	
	Z軸（上下/JT3）（mm）	470		740	
	θ2軸（旋轉/JT4）（°度）	340		340	
	H1軸（旋轉/JT6）（°度）	340		340	
	H2軸（旋轉/JT7）（°度）	-	340	-	340
安裝方式		放置於地板		放置於地板	
適用控制器 / 電源容量		D60/1.0kVA		D60/1.0kVA	

*1：遵循ISO9283

控制器

F控制器

■ 可於全球共同使用的通用控制器
■ 比通用E控制器更加小型，性能與擴充性大幅進化的最新控制器



F60

	尺寸（mm）	重量（kg）	防護等級
F60	W300×D320×H130	8.3	相當於IP20

■ 藉由大幅度的小型化，使其可收存、堆疊至19吋的機櫃。
■ 循環利用機器人運作時所產生的再生能源，降低控制迴路的耗電量，從而減少耗電量，為節能減碳做出貢獻。



F01/02/03/04

	尺寸（mm）	重量（kg）	防護等級
F01	W420×D530×H278	20	相當於IP54
F02	W420×D530×H278	25	相當於IP54
F03	W420×D530×H278	30	相當於IP54
F04	W420×D530×H278	25	相當於IP54



E01/02/03/04

E控制器

■ 全球皆可使用的通用控制器
■ 比以往的控制器小且性能更強

	尺寸（mm）	重量（kg）	防護等級
E01	W550×D580×H278	40	相當於IP54
E02	W550×D580×H278	40	相當於IP54
E03	W550×D580×H278	45	相當於IP54
E04	W550×D580×H278	40	相當於IP54

防爆E控制器

■ 因接觸地面的面積小，可高密度安裝。
■ 透過額外增設的放大器，可外加處理工件搬運設備或齒輪幫浦等，最大3軸的外部軸



E 25

	尺寸（mm）	重量（kg）
E25（日本、亞洲）	W500×D550×H1,400	120
E35（美洲）	W500×D550×H1,400	170
E45（歐洲）	W500×D550×H1,400	170

標準

AS 語言

機器人程式編寫語言

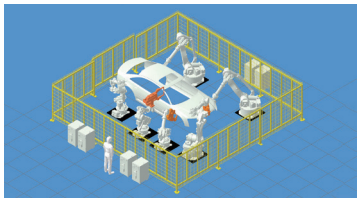
川崎獨立開發的AS語言，是具有監看指令、程式命令以及函數等的多功能機器人語言。
所有的機器人皆配備可輕易達成精密運作控制或序列控制的AS語言。

選用配備

Kawasaki Robot Solutions K-ROSET

離線、程式編寫、工具

運用機器設備或作業目標物件的3D模型，無需毋須停止現場作業，
即可在電腦上進行機器人的程式設計或運作模擬。
藉由事先進行離線驗證，減輕顧慮引進機器人系統時的風險。



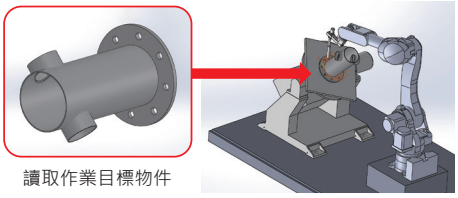
可同時驗證多個機器人的運作

選用配備

KCONG

機器人自動教導軟體

由作業目標物件的3D CAD數據自動產生機器人的運作程式，
減少引進機器人相關的程式編寫成本。
即便不具機器人操作或程式編寫技術，也可處理多種類的
少量生產。



讀取作業目標物件

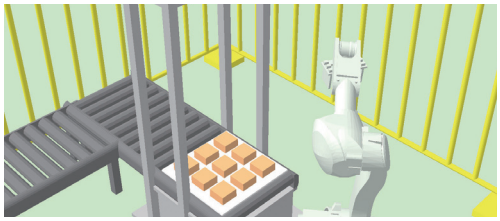
自動產生運作程式並進行運作驗證

選用配備

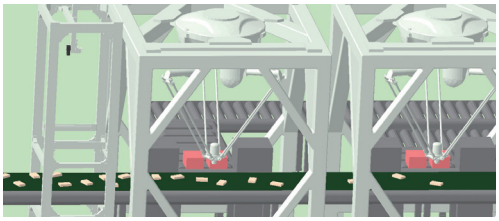
Kawasaki Robot Solutions K-VFinder

2維監看系統

可辨別如電路板上開口位置等形狀規則的物件或食材等不規則形狀的物件。
作業時毋須定位用的複雜機構，即可正確掌握目標物件的位置。



藉由固定或手持照相機，校正目標物件的抓取位置。



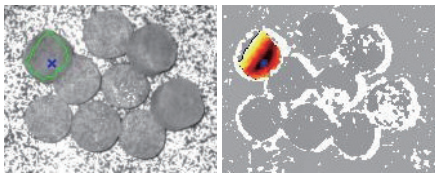
與輸送帶同步，檢測出移動中目標物件的現在位置。

選用配備

Kawasaki Robot Solutions K-VStereo

3維監看系統

即使是在任意堆放不規則形狀物件的狀態下，也能辨別出
作業目標物件。
紙箱等的裝卸程序，毋須事先登錄作業目標物件的資料，
即可自動辨識目標物件。



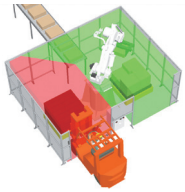
可辨別任意堆放的目標物件

選用配備

Cubic-S
Supervise Safety Smart

機器人運作監看安全功能

藉由限制機器人的可移動範圍及監看速度、力道、碰撞等，確保作業
者的安全。
藉由事先限制可移動範圍，有助於更加節省空間地引進安全的機器人
系統。
獲得ISO10218-1、ISO13849-1（PLd / 安全類別3）、及IEC61508
(SIL2) 認證。



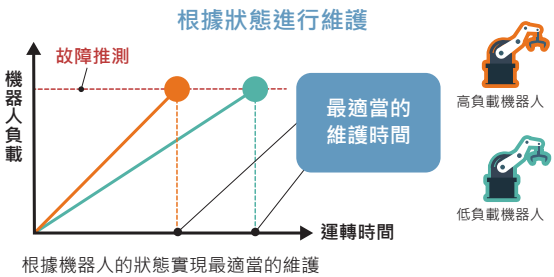
配合作業者的行動範圍
限制可移動範圍

選用配備

カワサキロボット安心ライフサイクルサポート
K-COMMIT

運用最先進技術的全方位服務套組

全面支援機器人設備，最佳化生命週期成本，
提供客戶安全安心的生產運轉。
透過隨時監看狀況，量化傾向管理數據，
進行故障預測與預測性保養。
「K-COMMIT 川崎機器人安心生命週期支援」，
以無停機為目標不斷精進。



根據機器人的狀態實現最適當的維護