

川崎重工業株式会社

ロボットディビジョン

東京本社
〒105-8315 東京都港区海岸1丁目14-5
Tel. 03-3435-2501 Fax. 03-3437-9880

明石工場
〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1
Tel. 078-921-2946 Fax. 078-923-6548
<https://robotics.kawasaki.com/>

営業問合せ先

東京営業所
〒135-0091 東京都港区台場2丁目3-1
Tel. 03-6457-1928 Fax. 03-6457-1971

中部営業所
〒480-1115 愛知県長久手市菖蒲池105
Tel. 0561-63-6800 Fax. 0561-63-6808

関西営業所
〒650-8680 神戸市中央区東川崎町1丁目1-3
Tel. 078-360-8660 Fax. 078-360-8661

広島営業所
〒732-0802 広島県広島市南区大州1-4-4
Tel. 082-286-1711 Fax. 082-286-1007

九州サービスセンター
〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1
Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●スクール総合案内
Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立ロボットサービス Tel. 050-3000-4332 Fax. 0561-63-6808
塗装ロボットサービス Tel. 050-3000-4333 Fax. 0561-63-6808
一般産業ロボットサービス Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510
クリーンロボットサービス Tel. 078-921-1259 Fax. 079-621-1042
部品・修理 Tel. 078-990-1595 Fax. 078-990-1596

●サービスセンター

東 北[岩 手] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0197-36-9602
関 東[栃 木] Tel. 050-3000-4347 Fax. 0284-73-4313
南関東[神奈川] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0466-87-3507
名古屋[愛 知] Tel. 050-3000-4333 Fax. 0561-63-6808
豊 橋[愛 知] Tel. 050-3000-4332 Fax. 0532-38-8862
明 石[兵 庫] Tel. 078-921-1259 Fax. 078-921-1042
関 西[兵 庫] Tel. 050-3000-4347 Fax. 078-990-3510
広 島[広 島] Tel. 050-3000-4332 Fax. 082-286-1007
九 州[福 岡] Tel. 050-3000-4332 Fax. 092-940-2311

※平日の昼間(8:30~17:30)は各地域「サービスセンター」までご連絡ください。
※平日の夜間(17:30~8:30)および土曜日と祝日の昼間(8:30~17:30)は下記「24時間ヘルプデスク」までご連絡ください。

24時間ヘルプデスク TEL. 078-990-3550

※土曜日と祝日の夜間(17:30~8:30)、日曜日と特別休業日(夏季・冬季休業日)は全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

海外現地法人

アメリカ/イギリス/ドイツ/韓国/中国/台湾/タイ/インド

※このカタログに記載の内容は、改良のため、予告なく改訂・変更することがあります。
※このカタログに記載の製品は、日本国内向けです。海外設置の場合は、仕様が異なりますので、別途ご相談ください。
※このカタログに記載の製品には、「外国為替及び外国貿易法」で定められた規制貨物に該当する製品(または技術)が含まれています。該当製品を輸出する際には、同法に基づく輸出許可等が必要ですのでご注意ください。

Kawasaki Robot

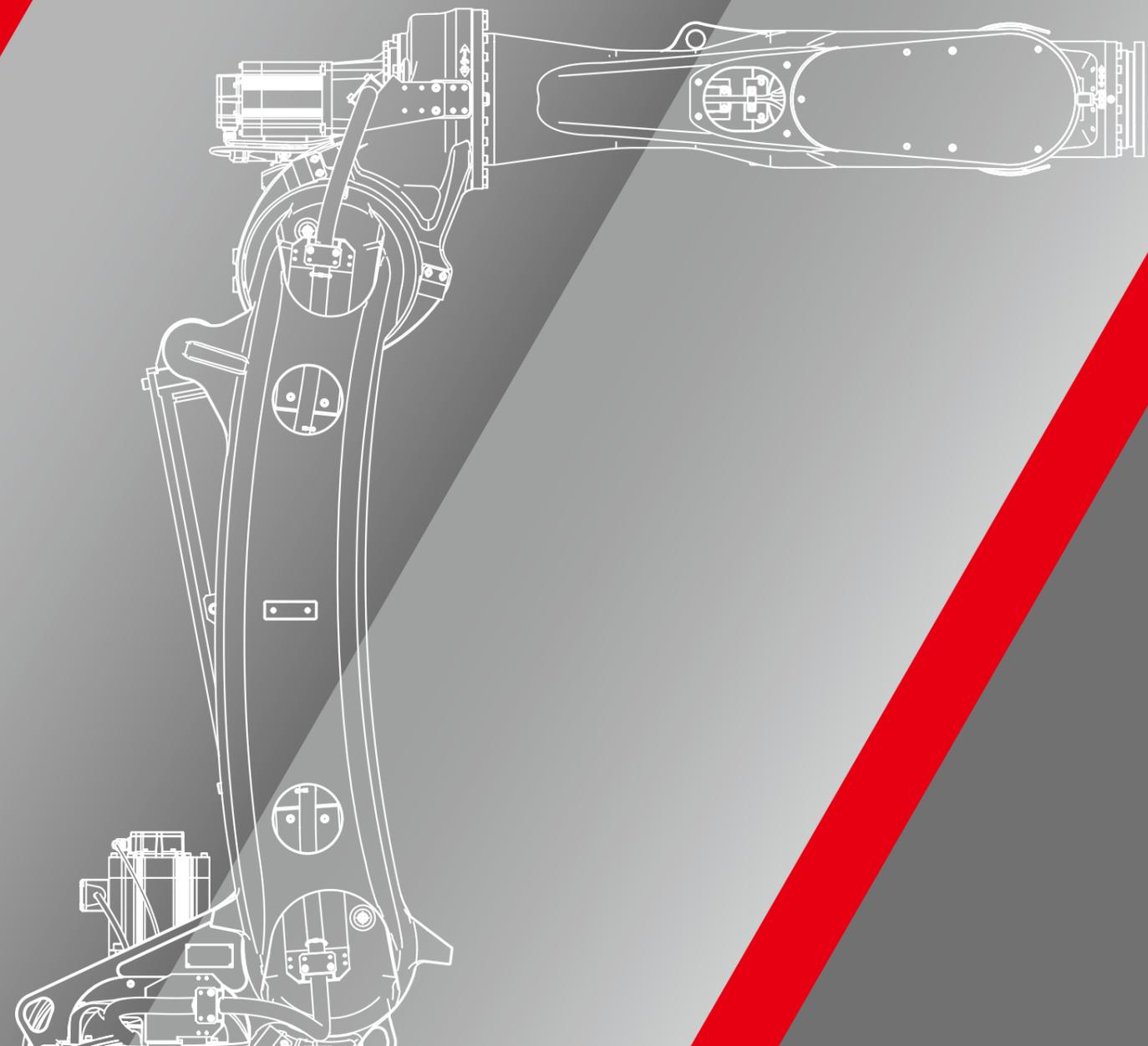
! 安全上の注意

- Kawasaki Robotのご使用に際しては、必ず取扱説明書、その他付属図書などをすべて熟読し、正しくご使用いただくようお願いいたします。
- このカタログに記載の製品は、一般産業用ロボットです。本製品の故障や誤動作により、人体に危害を及ぼす恐れがある用途にご使用される場合は、必ず当社営業窓口にご相談ください。
- このカタログに記載している写真は、安全柵など法令法規で定められた安全性のための機器、装置などを取り除いて撮影している場合があります。



明石工場及び西神戸工場でISO認証を取得しています。

Kawasaki Robot CXシリーズ 大型汎用ロボット



カワサキの最新テクノロジーが さらに進化した高速動作と 広い動作範囲を実現しました。

アームは徹底した軽量化と余裕のある中空構造、コントローラは新型のユニバーサルコントローラを採用しています。CXシリーズはハンドリング作業からスポット溶接まで多目的な用途に対応した大型汎用ロボットです。



特長

高速動作

アームの軽量化、最新防振制御、最高速重視のセッティングにより、高速動作を可能にしました。特にハンドリング適用などの比較的ストロークが長い動作で、サイクルタイムの短縮を実現します。

ケーブル・ホース内蔵

アームベース部と上部アームを中空構造とし、ケーブル・ホース類の内蔵を可能としました。大きな中空径を持ち、ケーブル・ホース類の後付けやメンテナンス作業が容易です。

設置自由度の向上

小さな設置面積と余裕のあるリーチにより、容易なロボット配置が可能になりました。

仕様

		CX110L	CX165L	CX210L
型式		垂直多関節		
自由度(軸)		6		
最大可搬質量(kg)		110	165	210
最大リーチ(mm)		2,699	2,699	2,699
位置繰り返し精度(mm) *1		±0.06	±0.06	±0.06
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160	±160	±160
	腕前後 (JT2)	+80 - -60	+80 - -60	+80 - -60
	腕上下 (JT3)	+95 - -75	+95 - -75	+95 - -75
	手首回転 (JT4)	±210	±210	±210
	手首曲げ (JT5)	±120	±120	±120
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	140	130	125
	腕前後 (JT2)	135	125	115
	腕上下 (JT3)	135	125	115
	手首回転 (JT4)	200	180	155
	手首曲げ (JT5)	200	180	160
	手首捻り (JT6)	300	280	220
許容モーメント(N·m)	手首回転 (JT4)	830	952	1,370
	手首曲げ (JT5)	830	952	1,370
	手首捻り (JT6)	441	550	700
許容慣性モーメント(kg·m ²)	手首回転 (JT4)	85	99	199.8
	手首曲げ (JT5)	85	99	199.8
	手首捻り (JT6)	45	49.5	154.9
本体質量(kg)		870	870	870
設置方法		床置き		
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45		
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)		
対応コントローラ/所要電源 *2		E02/7.5kVA		

*1: ISO9283に準拠しています。

*2: 負荷条件や動作パターンにより異なります。

Eシリーズ

お客さまの声から生まれた、かつてないハイクオリティ&コンパクトボディ。
実績と経験により培われた技術が生んだ高いポテンシャルが、快適な操作性と
想像以上のハイパフォーマンスを発揮します。



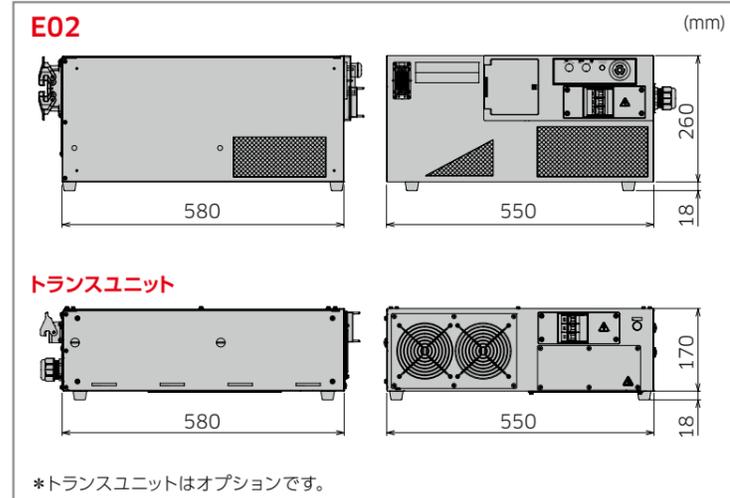
E02

*トランスユニットはオプションです。

ティーチペンダント



外観と寸法



特長

驚くほどコンパクト

設置面積を小さくすることにより、高密度配置を可能としました。従来コントローラと比べて、体積も大幅に小さくなりました。縦置き設置、段積み設置などが可能となり、コントローラの設置スペースを縮小できます。

快適な操作系

従来操作系を熟成し、更に使いやすい操作系を完成しました。ティーチペンダントから、モータ電源の投入やサイクルスタートを実行でき、より便利になりました。各種モニタでは、2種類の情報を組み合わせて表示が行なえます。(位置情報と信号情報など)

豊富な機能

ハンドリングをはじめ、数多くの適用に対応しています。適用に合わせた充実のオプション群を組み合わせれば、自由自在にシステムアップが可能です。標準搭載のロボット言語「AS言語」を使用すれば、高度な動作制御、シーケンス制御も可能です。

最新技術を採用

高速CPUの採用により、より緻密な軌跡制御、より高速なプログラム実行、より快適なセーブ/ロードなどを実現しました。メモリ容量の拡大により、記憶できるプログラム容量を大幅に増やせます。外部記憶デバイスとして、USBメモリが使用可能です。

メンテナンス性が向上

ユニット化、省配線化のコンセプトはそのままに、コンパクトでありながら高いメンテナンス性を実現したコントローラに仕上がりました。自己診断を行なうDIAG機能や、従来のハードウェア不良だけでなく、適用別のエラーにも対応した保全支援機能、遠隔診断を実現するWebサーバなどメンテナンス機能の充実を図りました。

高い拡張性

追加アンプを搭載することにより、最大で3軸までの外部軸に対応できます。周辺機器制御として、数多くのフィールドバスに対応しており、ティーチペンダントからのプログラム編集可能なソフトウェアシーケンサ機能(KLogic)、ユーザカスタマイズ可能なインターフェースパネルと組み合わせることにより、高度なシステムが簡単に構築できます。

仕様

	標準	オプション	
	E02		
寸法(mm)	W550×D580×H278	トランスユニット単体:W580×D580×H178	
構造	密閉型 間接冷却方式	—	
制御軸数(軸)	7	最大9	
メモリ容量(MB)	8	—	
I/O信号	外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など	
	汎用入力(点)	32	最大96
	汎用出力(点)	32	最大96
ケーブル長	分離ハーネス(m)	ロボット、コントローラ間ハーネス 5	10、15
	ティーチペンダント(m)	ティーチペンダント用ハーネス 5	10、15
質量(kg)	40	トランスユニット単体:45	
電源仕様	AC200-220V ±10%、50/60Hz、3Φ	*トランスユニット使用時 AC380-415V ±10%](切換可)、50/60Hz、3Φ AC440-480V ±10%]	
	D種接地(ロボット専用接地)、漏れ電流最大100mA	—	
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45	—
	相対湿度(%)	35 - 85 (結露なきこと)	—
ティーチペンダント	タッチパネル付きTFTカラー液晶表示、 非常停止スイッチ、ティーチロックスイッチ、イネーブルスイッチ	—	
外部記憶装置	—	USBメモリ	
外部インターフェース	USB、イーサネット(100BASE-TX)、RS-232C	—	
対応ロボット	CX110L、CX165L、CX210L	—	

システム構成図

