

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1-14-5
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

西神戸工場 〒651-2239 兵庫県神戸市西区櫛谷町松本234
Tel. 078-915-8247 Fax. 078-915-8239

営業問合せ先

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

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

兵庫 〒650-8680 兵庫県神戸市中央区東川崎町1-1-3
Tel. 078-360-8660 Fax. 078-360-8661

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

福岡 〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1
Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

川崎重工 ロボットディビジョンサイト

<https://robotics.kawasaki.com/>



川崎重工 ロボットディビジョン ブランドサイト XYZ

<https://robotics.kawasaki.com/ja1/xyz/jp/>



Kawasaki Robostage

<https://robotics.kawasaki.com/ja1/robostage/>



サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●ロボットスクール総合案内

Tel. 050-3000-4344

●専用コールセンター

自動車組立	Tel. 050-3000-4332	
塗装	Tel. 050-3000-4333	
一般産機	Tel. 050-3000-4347	Fax. 078-990-3510
クリーン	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	
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。

海外関係会社

アメリカ／イギリス／ドイツ／韓国／中国／台湾／タイ／インド／シンガポール



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。

※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。



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

超大型汎用ロボット

小・中型汎用
3kg~80kg

大型汎用
100kg~300kg

超大型汎用
350kg~1500kg

共存

防爆塗装

シーリング

アーク溶接

パレタイズ

医薬

ピッキング

ウェア搬送

超大型汎用ロボット

川崎重工がこれまでの技術と経験を結集して開発した超大型汎用ロボット。
自動車ボディなどの重量物搬送に対応することができます。
独自の機構を採用し、コンパクトで高い位置決め精度を持ちながら350kgから、
最大1,500kgまでの大きな可搬質量を実現しています。

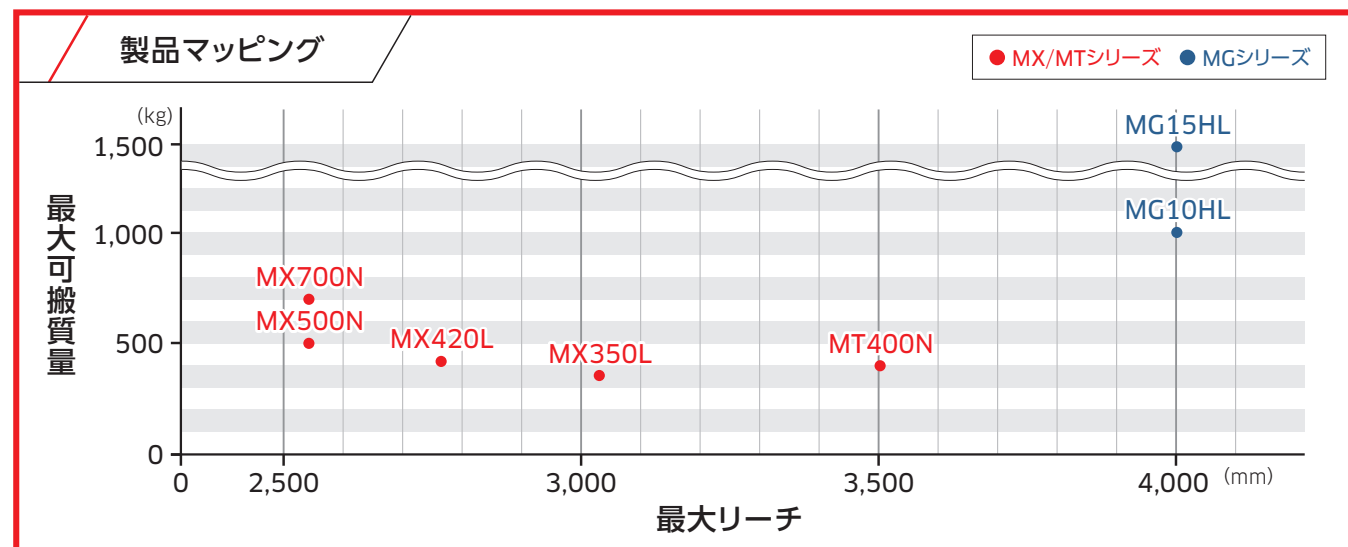
MX/MTシリーズ

JT3 (腕上下) に独自のリンク機構を採用することで、
コンパクトなボディーかつ700kgまでの高可搬質量をカバー。

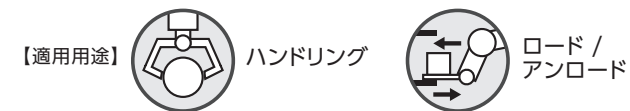


MGシリーズ

JT3 (腕上下) に独自のハイブリッドリンク機構、ボールねじ、
大型モータ2個を採用することで、カウンターウェイトのない
スリムなボディーで広い動作範囲と高剛性を実現。
最大1500kgの可搬質量と高い位置決め精度を実現し、重量
物搬送に最適。



MX/MT/MG シリーズ



特長

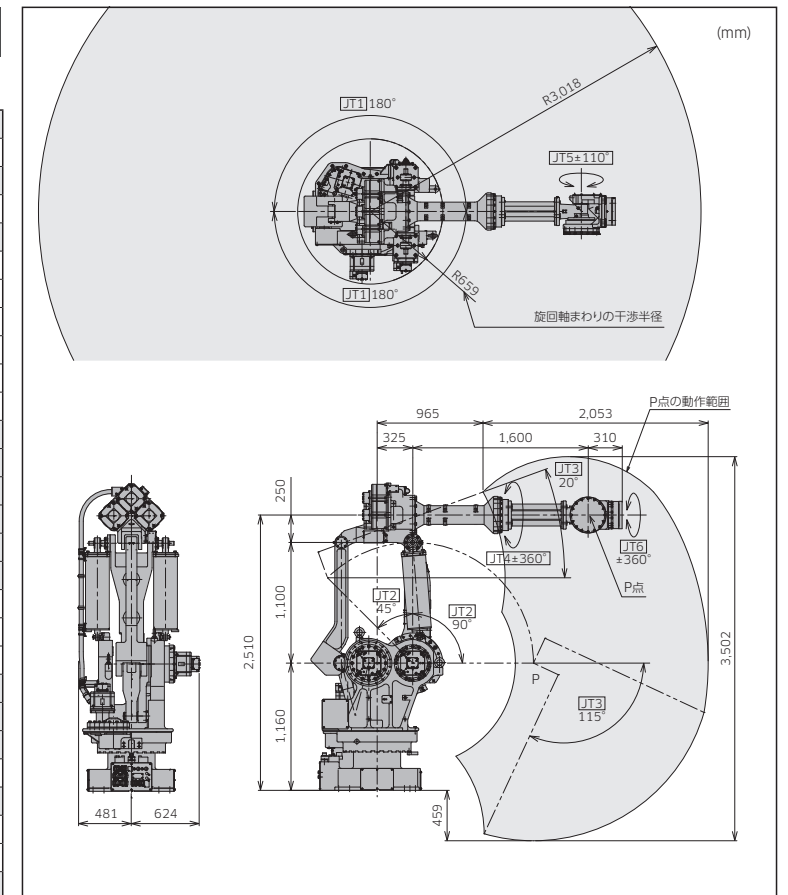
- 最大1,500kgの可搬質量で大型鋳造品などの搬送に対応
- 高い繰り返し位置精度によるダイナミックかつ繊細な動作
- カウンターウェイトのないスリムなボディで広い動作範囲と高剛性を実現 (MG10HL/MG15HL)

MX350L

標準仕様

構造		垂直多関節
自由度 (軸)		6
最大可搬質量 (kg)		350
最大リーチ (mm)		3,018
位置繰り返し精度*1 (mm)		±0.1
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+90 - -45
	腕上下 (JT3)	+20 - -115
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±110
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	80
	腕前後 (JT2)	70
	腕上下 (JT3)	70
	手首回転 (JT4)	80
	手首曲げ (JT5)	80
	手首捻り (JT6)	120
許容モーメント (N・m)	手首回転 (JT4)	2,740
	手首曲げ (JT5)	2,740
	手首捻り (JT6)	1,960
許容慣性モーメント (kg・m ²)	手首回転 (JT4)	400
	手首曲げ (JT5)	400
	手首捻り (JT6)	259
本体質量 (kg)		2,800
設置方式		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/電源容量		F04/12kVA

*1: ISO9283に準拠しています。

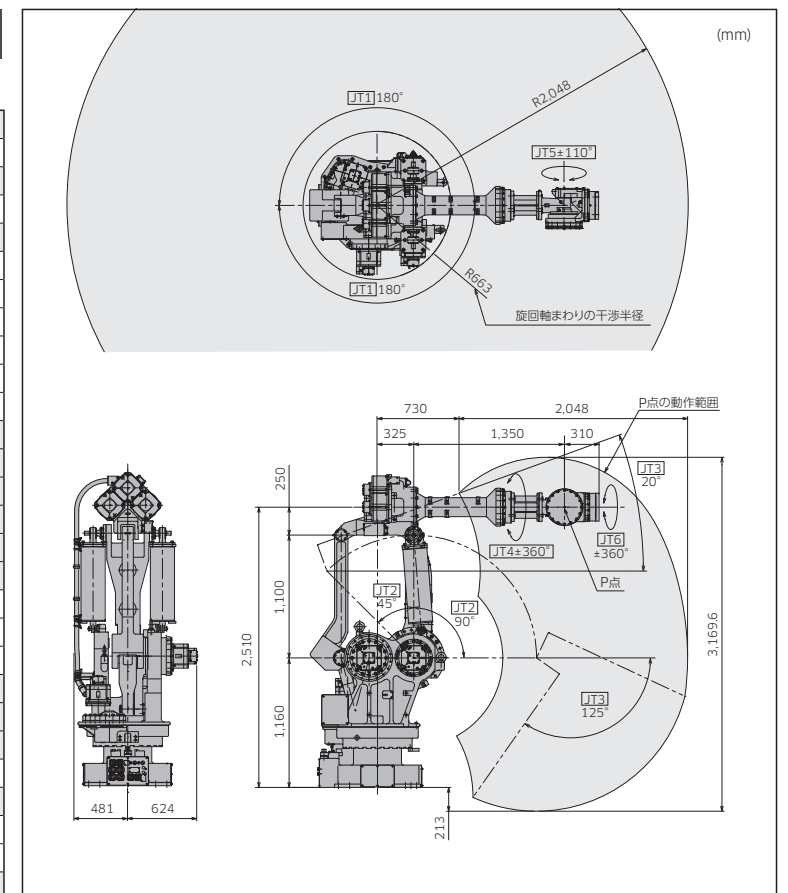


MX420L

標準仕様

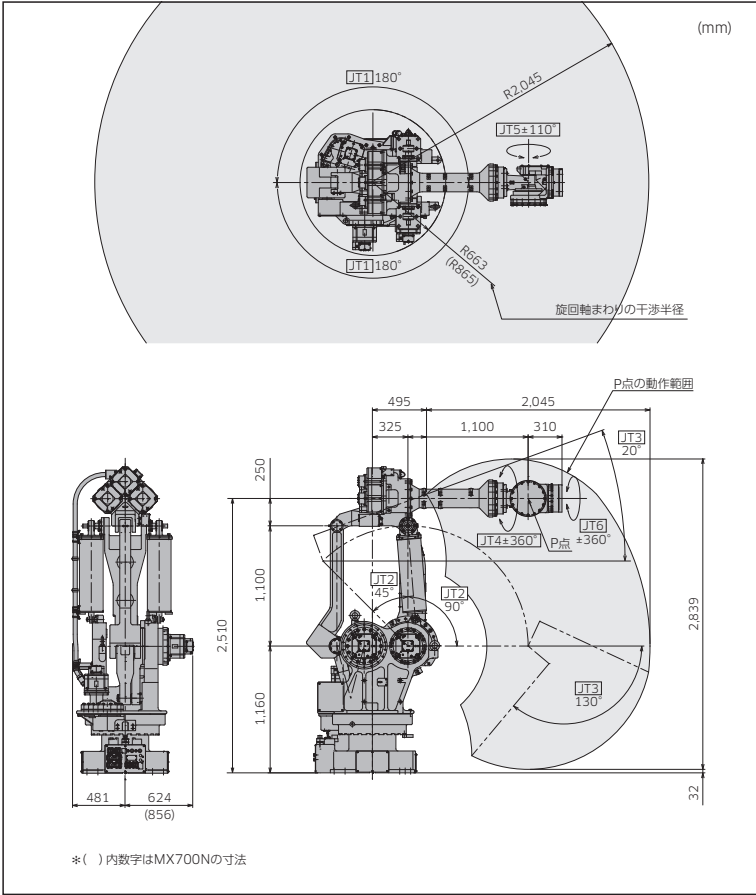
構造		垂直多関節
自由度 (軸)		6
最大可搬質量 (kg)		420
最大リーチ (mm)		2,778
位置繰り返し精度*1 (mm)		±0.1
動作範囲 (°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+90 - -45
	腕上下 (JT3)	+20 - -125
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±110
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	80
	腕前後 (JT2)	70
	腕上下 (JT3)	70
	手首回転 (JT4)	80
	手首曲げ (JT5)	80
	手首捻り (JT6)	120
許容モーメント (N・m)	手首回転 (JT4)	3,290
	手首曲げ (JT5)	3,290
	手首捻り (JT6)	1,960
許容慣性モーメント (kg・m ²)	手首回転 (JT4)	400
	手首曲げ (JT5)	400
	手首捻り (JT6)	259
本体質量 (kg)		2,800
設置方式		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/電源容量		F04/12kVA

*1: ISO9283に準拠しています。



MX500N/MX700N		
標準仕様		
構造	垂直多関節	
自由度(軸)	6	
最大可搬質量(kg)	500/700	
最大リーチ(mm)	2,540	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.1	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+90 - -45
	腕上下 (JT3)	+20 - -130
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±110
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	80/65
	腕前後 (JT2)	70/50
	腕上下 (JT3)	70/45
	手首回転 (JT4)	80/50
	手首曲げ (JT5)	80/50
	手首捻り (JT6)	120/95
許容モーメント(N・m)	手首回転 (JT4)	3,920/5,488
	手首曲げ (JT5)	3,920/5,488
	手首捻り (JT6)	1,960/2,744
許容慣性モーメント(kg・m ²)	手首回転 (JT4)	400/600
	手首曲げ (JT5)	400/600
	手首捻り (JT6)	259/388
本体質量(kg)	2,750/2,860	
設置方式	床置き	
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量	F04/12kVA	

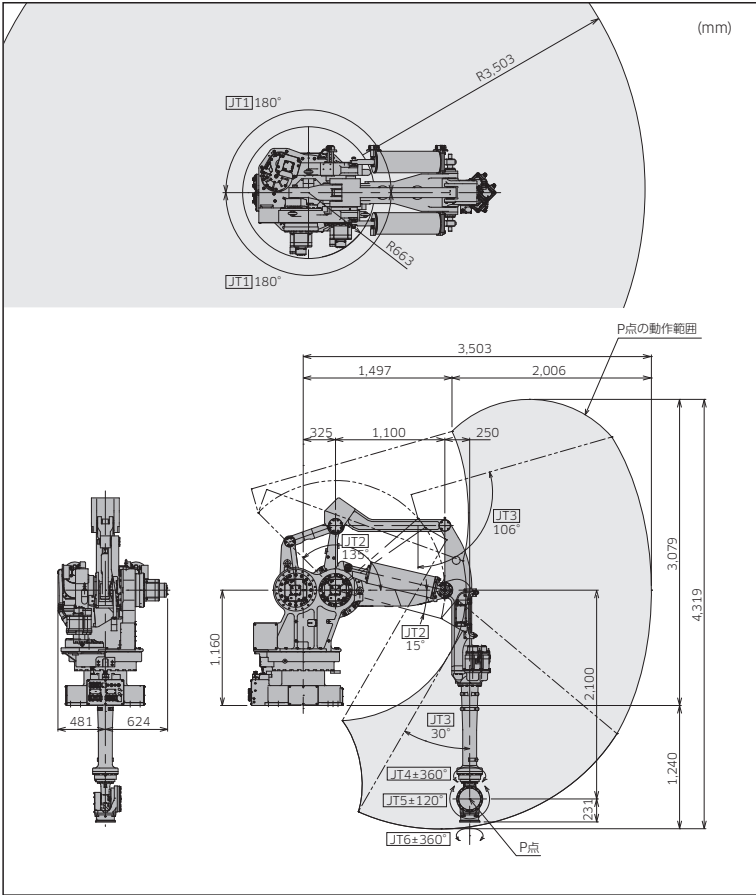
*1: ISO9283に準拠しています。



* () 内数字はMX700Nの寸法

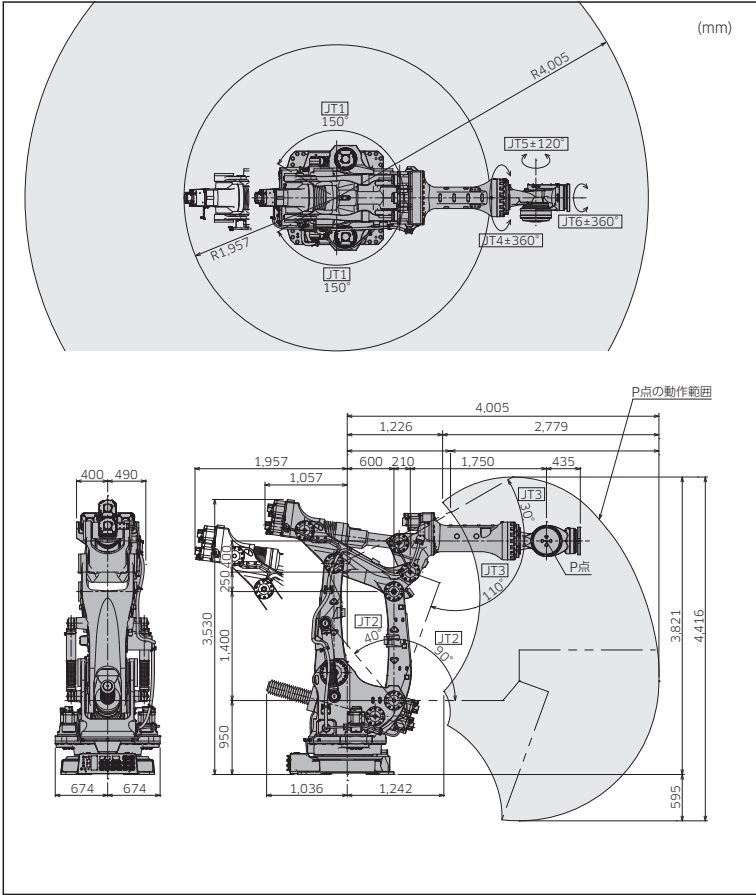
MT400N		
標準仕様		
構造	垂直多関節	
自由度(軸)	6	
最大可搬質量(kg)	400	
最大リーチ(mm)	3,503	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.5	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+15 - -135
	腕上下 (JT3)	+106 - -30
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±120
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	80
	腕前後 (JT2)	70
	腕上下 (JT3)	70
	手首回転 (JT4)	70
	手首曲げ (JT5)	70
	手首捻り (JT6)	130
許容モーメント(N・m)	手首回転 (JT4)	2,150
	手首曲げ (JT5)	2,150
	手首捻り (JT6)	980
許容慣性モーメント(kg・m ²)	手首回転 (JT4)	200
	手首曲げ (JT5)	200
	手首捻り (JT6)	147
本体質量(kg)	2,600	
設置方式	棚置き	
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量	F02/7.5kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。



MG10HL		
標準仕様		
構造	垂直多関節	
自由度(軸)	6	
最大可搬質量(kg)	1,000	
最大リーチ(mm)	4,005	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.1	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±150
	腕前後 (JT2)	+90 - -40
	腕上下 (JT3)	+30 - -110
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±120
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	65
	腕前後 (JT2)	33.5
	腕上下 (JT3)	37.5
	手首回転 (JT4)	65
	手首曲げ (JT5)	65
	手首捻り (JT6)	80
許容モーメント(N・m)	手首回転 (JT4)	8,800
	手首曲げ (JT5)	8,800
	手首捻り (JT6)	4,410
許容慣性モーメント(kg・m ²)	手首回転 (JT4)	1,800
	手首曲げ (JT5)	1,800
	手首捻り (JT6)	1,200
本体質量(kg)	6,500	
設置方式	床置き	
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量	E58/15kVA	

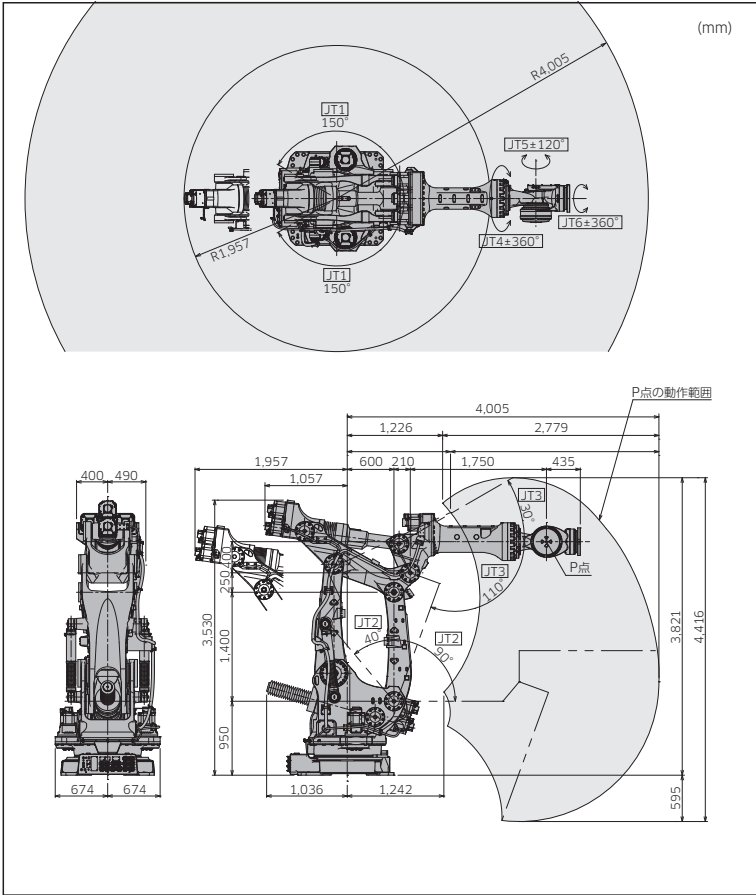
*1: ISO9283に準拠しています。



MG15HL		
標準仕様		
構造	垂直多関節	
自由度(軸)	6	
最大可搬質量(kg)	1,500	
最大リーチ(mm)	4,005	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.1	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±150
	腕前後 (JT2)	+90 - -40
	腕上下 (JT3)	+30 - -110*2
	手首回転 (JT4)	±360
	手首曲げ (JT5)	±120
	手首捻り (JT6)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	65
	腕前後 (JT2)	33.5
	腕上下 (JT3)	37.5
	手首回転 (JT4)	36
	手首曲げ (JT5)	36
	手首捻り (JT6)	80
許容モーメント(N・m)	手首回転 (JT4)	15,000
	手首曲げ (JT5)	15,000
	手首捻り (JT6)	4,410
許容慣性モーメント(kg・m ²)	手首回転 (JT4)	2,250
	手首曲げ (JT5)	2,250
	手首捻り (JT6)	1,200
本体質量(kg)	6,550	
設置方式	床置き	
設置環境	周囲温度(℃)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)
対応コントローラ/電源容量	E58/15kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。

*2: 負荷質量、負荷トルクによって最大動作範囲が異なります。



F02/F04

特長

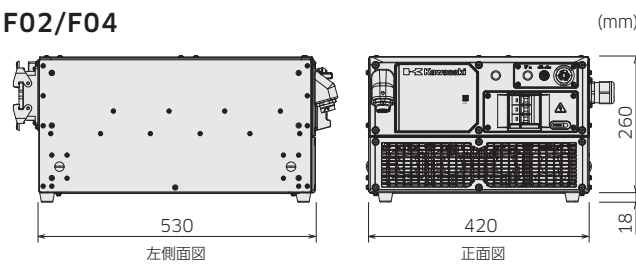
- ユニバーサルEコントローラをさらに小型化し、性能や拡張性を大きく進化させた最新コントローラ
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ（一次電源電圧・安全規格が異なる地域においてはオプションのトランスユニットが必要です）

標準仕様

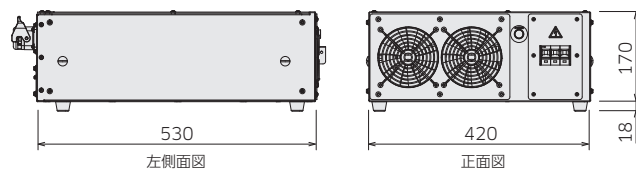
		F02	F04
寸法 (mm)		W420×D530×H278	
構造		全閉型 間接冷却方式	
制御軸数 (軸)		7	6
メモリ容量 (MB)		16	
I/O信号	外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など	
	汎用入力 (点)	32	
	汎用出力 (点)	32	
ケーブル長	分離ハーネス (m)	5	
	ティーチペンダント (m)	5	
質量 (kg)		25	
電源仕様	AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ		
	AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ		
設置環境	最大7.5kVA	最大12kVA	
	最大12kVA		
設置環境	周囲温度 (°C)	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	
操作パネル		非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替スイッチ	

外観と寸法

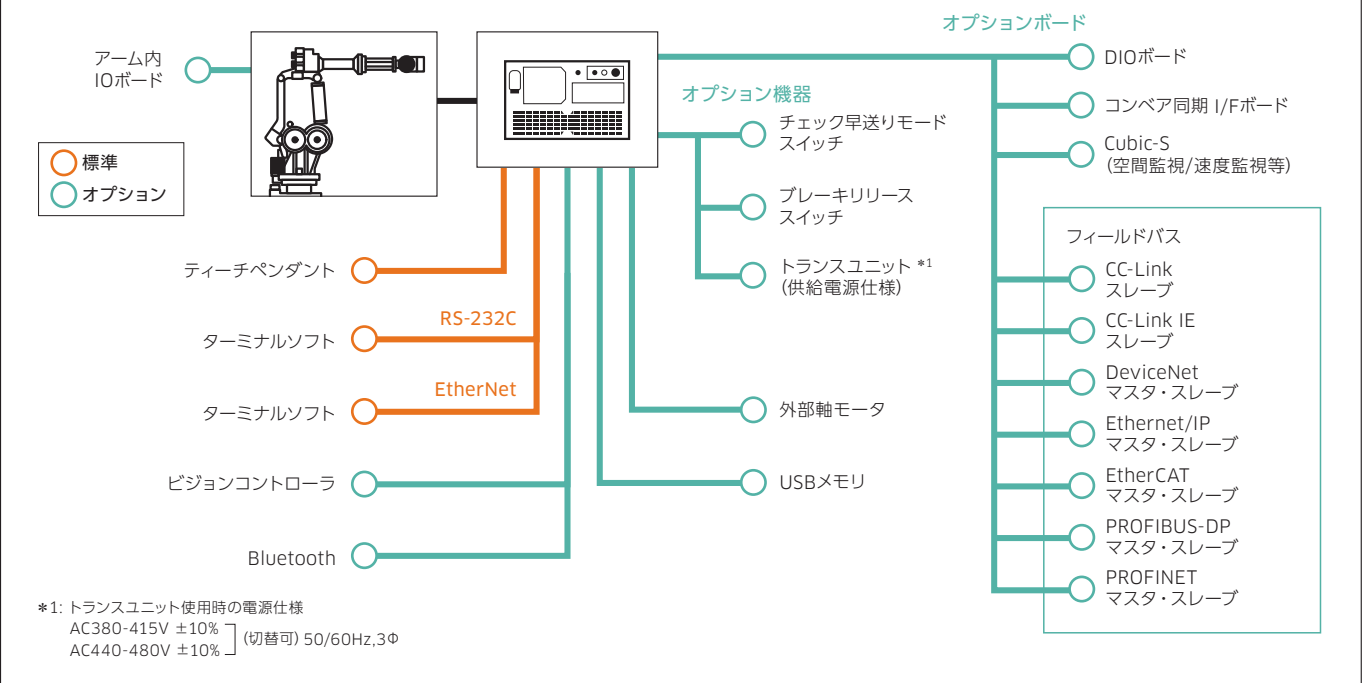
F02/F04



トランスユニット *トランスユニットはオプションです。



システム構成図



E58

特長

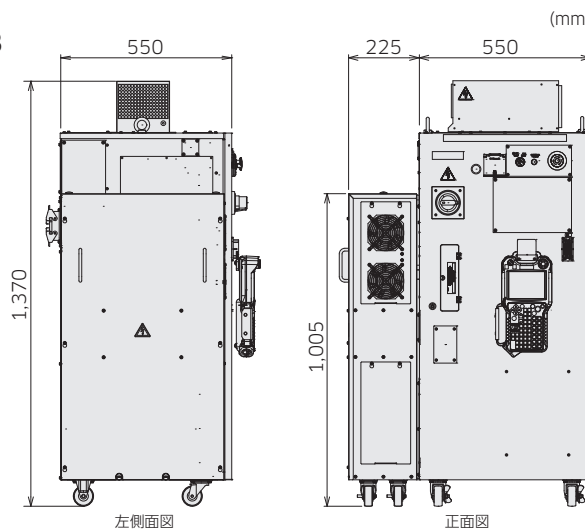
- 超大型汎用ロボットMGシリーズに対応したコントローラ
- 各国の一次電源電圧に対応し、全世界で統一仕様

標準仕様

寸法 (mm)	W775×D550×H1,370	
構造	密閉型 間接冷却方式	
制御軸数 (軸)	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
	汎用出力 (点)	32
ケーブル長	分離ハーネス (m)	5
	ティーチペンダント (m)	5
質量 (kg)	165	
電源仕様	日本	AC200 - AC220V ± 10%、50/60Hz、3Φ
	欧州・アジア	AC380 - AC415V ± 10%、50/60Hz、3Φ
	北米	AC440 - AC480V ± 10%、60Hz、3Φ
設置環境	最大15kVA	
	0 - 45	
設置環境	周囲温度 (°C)	35 - 85 (結露なきこと)
	相対湿度 (%)	
ティーチペンダント	タッチパネル付きカラー液晶表示、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	
操作パネル	非常停止スイッチ、ティーチ/リピート切替えスイッチ	

外観と寸法

E58



システム構成図

