

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

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

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/>



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
ISO認証を取得しています。

※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

パレタイズロボット

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

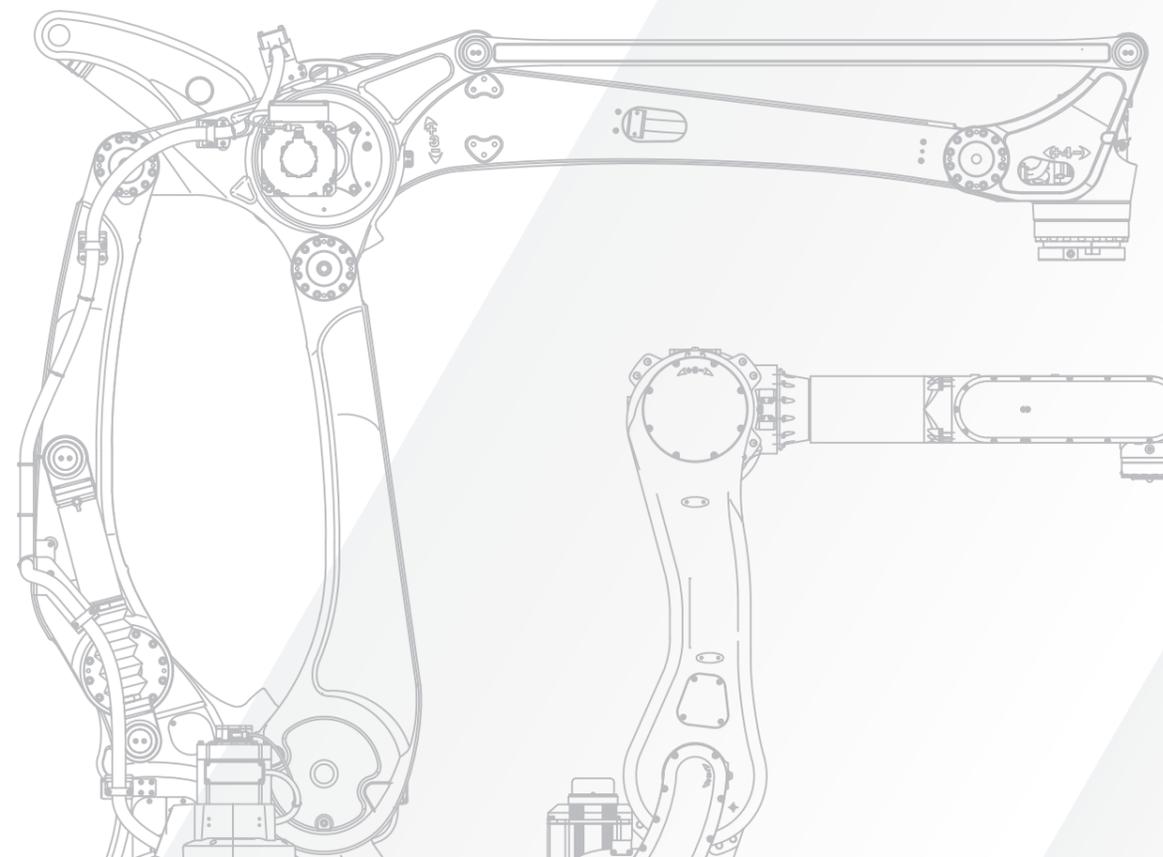
アーク溶接

パレタイズ

医薬

ピッキング

ウエハ搬送



パレタイズロボット

川崎重工の高速パレタイズロボットは80kgから700kgの可搬質量をカバーし、物流業界や工場内物流の労働力不足と生産性向上に貢献します。

CPシリーズ

CPシリーズの4機種は180kgから700kgの幅広い可搬質量をカバー。高速パレタイズを実現し、様々な産業分野の物流作業を効率化。



CP180L/300L

CP500L

CP700L

RDシリーズ

ダンボール箱のパレタイズに最適な80kg可搬。コンパクトなアームで、狭い場所でも設置が容易。



RD080N

CP/RDシリーズ



特長

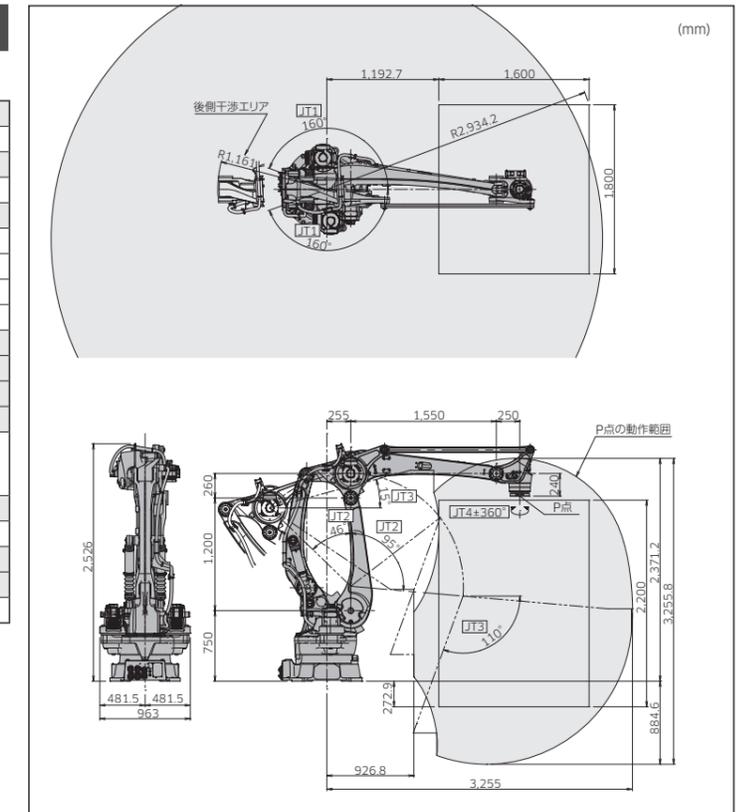
- 幅広い重量の搬送物に対応可能なラインアップ
- 往復移動の高速化で効率的なパレタイズシステムを実現
- 安全で省スペースなロボットシステムを実現する、ロボット動作の監視安全機能(オプション)

CP180L/300L

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	4	
最大可搬質量(kg)	180/300	
最大リーチ(mm)	3,255	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.5	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160
	腕前後 (JT2)	+95 - -46
	腕上下 (JT3)	+15 - -110
	手首回転 (JT4)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	130/100
	腕前後 (JT2)	125/90
	腕上下 (JT3)	125/90
	手首回転 (JT4)	330/220
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	85/140
本体質量(kg)	1,600	
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	F03/12kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。

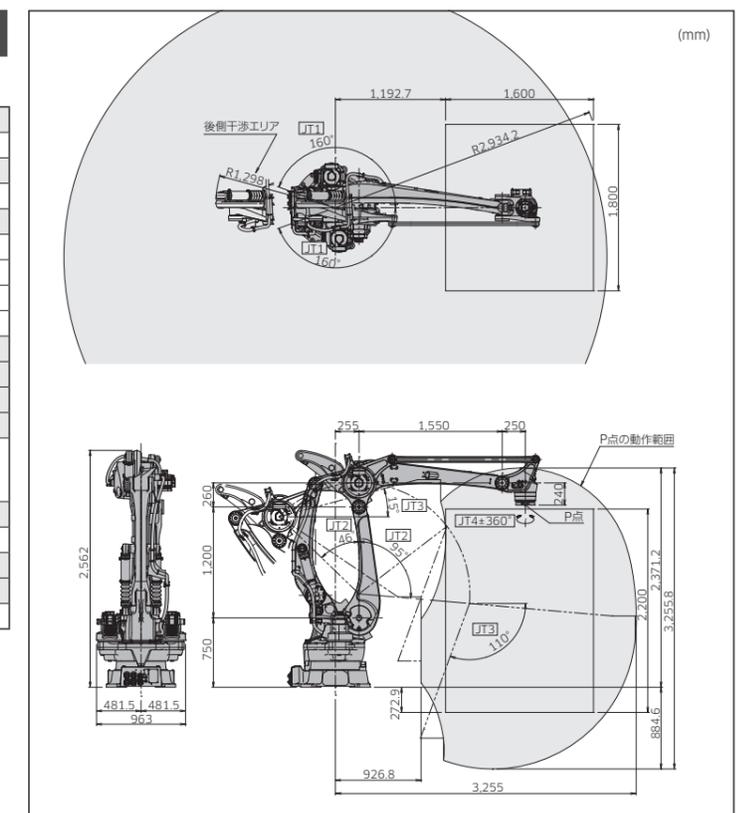


CP500L

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	4	
最大可搬質量(kg)	500	
最大リーチ(mm)	3,255	
位置繰り返し精度*1(mm)	±0.5	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160
	腕前後 (JT2)	+95 - -46
	腕上下 (JT3)	+15 - -110
	手首回転 (JT4)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	85
	腕前後 (JT2)	80
	腕上下 (JT3)	80
	手首回転 (JT4)	180
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	250
本体質量(kg)	1,650	
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	F03/12kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。



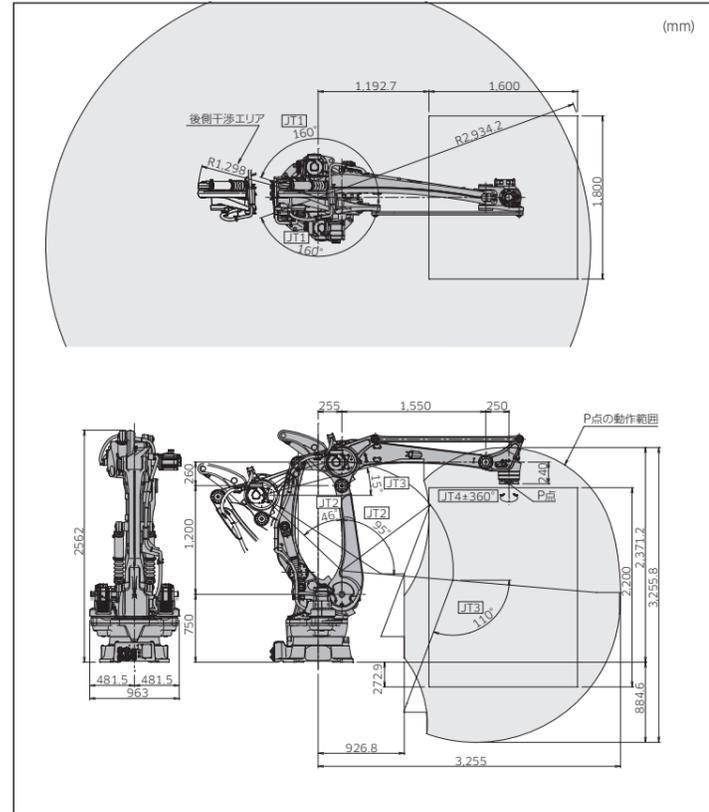
F03

CP700L

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	4	
最大可搬質量(kg)	700	
最大リーチ(mm)	3,255	
位置繰り返し精度*(mm)	±0.5	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±160
	腕前後 (JT2)	+95 - -46
	腕上下 (JT3)	+15 - -110
	手首回転 (JT4)	±360
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	75
	腕前後 (JT2)	65
	腕上下 (JT3)	65
	手首回転 (JT4)	170
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	500
本体質量(kg)	1,650	
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	F03/12kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。



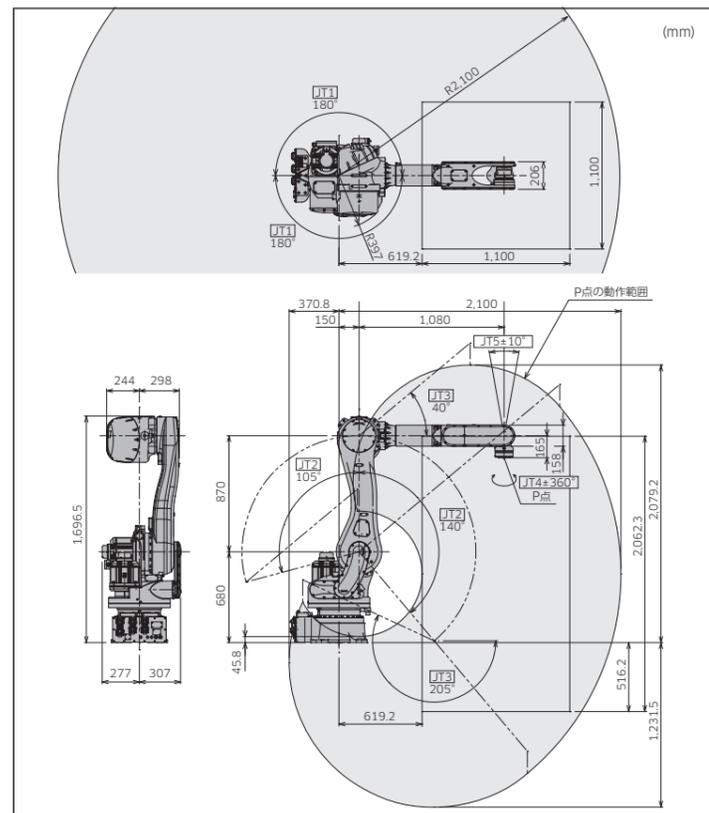
RD080N

標準仕様

構造	垂直多関節	
自由度(軸)	5	
最大可搬質量(kg)	80	
最大リーチ(mm)	2,100	
位置繰り返し精度*(mm)	±0.07	
動作範囲(°)	腕旋回 (JT1)	±180
	腕前後 (JT2)	+140 - -105
	腕上下 (JT3)	+40 - -205
	手首回転 (JT4)	±360
	手首補正 (JT5)	±10 ²
最大速度(°/s)	腕旋回 (JT1)	180
	腕前後 (JT2)	180
	腕上下 (JT3)	175
	手首回転 (JT4)	360
許容慣性モーメント(kg・m)	手首回転 (JT4)	13.7
本体質量(kg)	540	
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	F03/12kVA	

*1: ISO9283に準拠しています。

*2: JT5の動作角度は鉛直方向に対して±10°以下。



特長

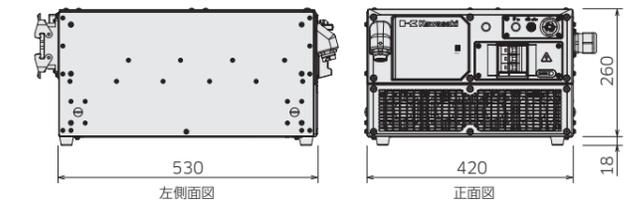
- ユニバーサルEコントローラをさらに小型化し、性能や拡張性を大きく進化させた最新コントローラ
- 世界中で共通して使用可能なユニバーサルコントローラ(一次電源電圧・安全規格が異なる地域においてはオプションのトランスユニットが必要です)

標準仕様

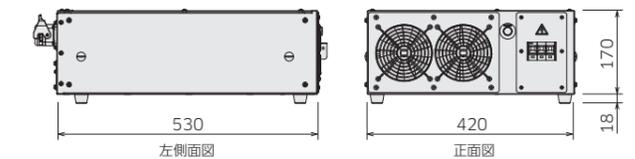
寸法(mm)	W420×D530×H278	
構造	全閉型 間接冷却方式	
制御軸数(軸)	5	
メモリ容量(MB)	16	
I/O信号	外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など
	汎用入力(点)	32
	汎用出力(点)	32
ケーブル長	分離ハーネス(m)	5
	ティーチペンダント(m)	5
質量(kg)	30	
電源仕様	AC200V - AC220V ±10%、50/60Hz、3Φ	最大12kVA
	AC200V - AC230V ±10%、50/60Hz、1Φ	
設置環境	周囲温度(°C)	0 - 45
	相対湿度(%)	35 - 85(結露なきこと)
ティーチペンダント	タッチパ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

F03



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

