安全注意事项

- 使用Kawasaki robot时，请务必熟读操作手册和其他相关资料，正确、安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人。如果用户希望将机器人进行特殊应用，而这种特殊应用对人体或设备可能会有危害时，请和我们联络。我们将尽力帮助你。
- 请注意，在本产品介绍的很多照片中，并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置，在实际应用中必须配备。

川崎重工業株式会社

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

川崎机器人(天津)有限公司

天津总公司
天津经济技术开发区相安路16-3号
邮编：300457
网址：http://www.kawasakirobot.cn
电话:022-59831888
传真:022-59831889

上海分公司
上海市长宁区长宁路1027号多媒体产业园兆丰大厦1304室 邮编:200335
电话:021-33538027
传真:021-33537121

广州分公司
广州番禺区市桥光明北路233号汇强大厦406室
邮编：511400
电话:020-34818537
传真:020-34818539

※ 本产品目录介绍的产品中，包含有“外国汇兑及外国贸易法”规定限制的产品（或技术）。在出口这些产品时，可能需要该法规定的出口许可证等，请予以注意。

Cat. No. 3L2832 Sep.'11 Ⓜ

Kawasaki Robot

Kawasaki Robot BX 系列

Simple and friendly



点焊机械手

BX series

用先进的工艺
致力于点焊机器人效率化的实现。

BX系列是在点焊领域的日趋成熟的技术基础之上，
将优越的性能进一步发展进化而成的点悍用机器人。

特　点

1. 高速度点焊

通过手臂轻量化设计，采用高输出/高转数和最新防震技术，缩短了点焊工作中占据大量时间的短距离动作。并且，由于伺服焊枪的枪体轴动作时序的进一步优化，使得循环时间实现了大幅缩减。

2.内置线缆、软管

上部手臂和手腕的中心做中空设计，使得从机器人基座部分到手腕前端的点焊用线缆、软管可以内置。因此，在离线示教和机器人设置完成后，就无需考虑线缆和软管是否会与相邻机器人和周边装置发生碰撞干涉。离线以及现场的示教作业效率得到了大幅提高。

3.设置自由度高度

与旧款机器人相比，设置面积和自身外形尺寸都有大幅度缩减，加上线缆、软管的内置化设计，使得此款机器人可以进行高密度设置。

Simple and friendly
Kawasaki Robot

BX series



BX100N　　BX200L

●规 格

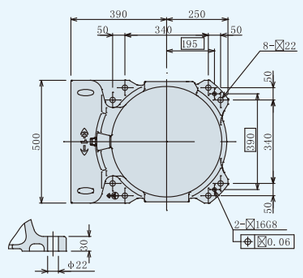
型号		BX100N	BX200L
手臂类型		垂直多关节	
自由度		6轴	
最大负载能力		100	200
最大行程	臂旋转 (JT1)	±160	±160
	臂前后 (JT2)	+120 ~ −65	+76 ~ −60
	臂上下 (JT3)	+90 ~ −77	+90 ~ −75
	腕旋转 (JT4)	±210	±210
	腕弯曲 (JT5)	±125	±125
	腕扭转 (JT6)	±210	±210
最大速度	臂旋转 (JT1)	135	105
	臂前后 (JT2)	110	90
	臂上下 (JT3)	140	100
	腕旋转 (JT4)	200	120
	腕弯曲 (JT5)	200	120
	腕扭转 (JT6)	300	200
惯量（N.m）	腕旋转 (JT4)	588.4	1,334
	腕弯曲 (JT5)	588.4	1,334
	腕扭转 (JT6)	294.2	588
惯性力矩（kgf.m^2）	腕旋转 (JT4)	60	199.8
	腕弯曲 (JT5)	60	199.8
	腕扭转 (JT6)	30	154.9
重复定位精度（mm）※1		±0.2	±0.2
最大覆盖范围（mm）		2,200	2,597
本体重量		740	930
喷涂颜色		Munsell 10GY9/1等效	Munsell 10GY9/1等效
安装方式		地面	
安装环境	周边温度	0~45° C	
	相对湿度	35~85%（无结露）	
	震动	0.5G以下	
	其他	确保无易燃火、易腐蚀的燃气、液体等；确保无通电的噪音源	
电源容量（kVA）※2		5	7.5
IP值（保护构造等级）		手腕：IP67 基轴：IP65	
对应的控制器		E22	

※1:以IS09283为基准。
※2:因负载重量及动作方式而不同。

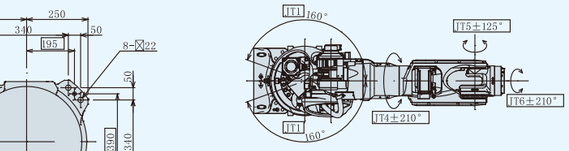


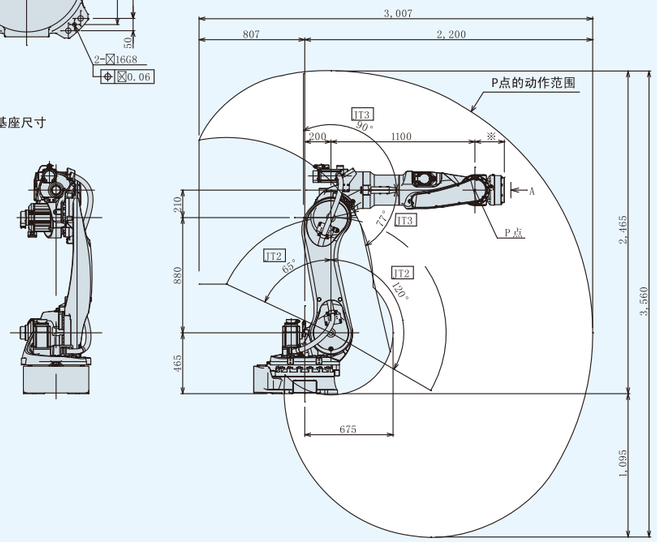
●工作范围和尺寸

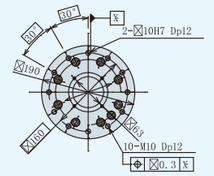
BX100N



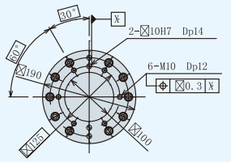
基座尺寸







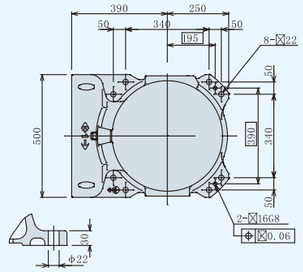
标准规格
※Dimension 225



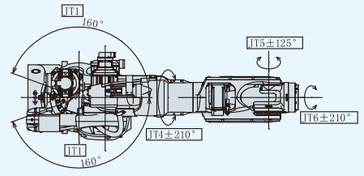
选件
※Dimension 245

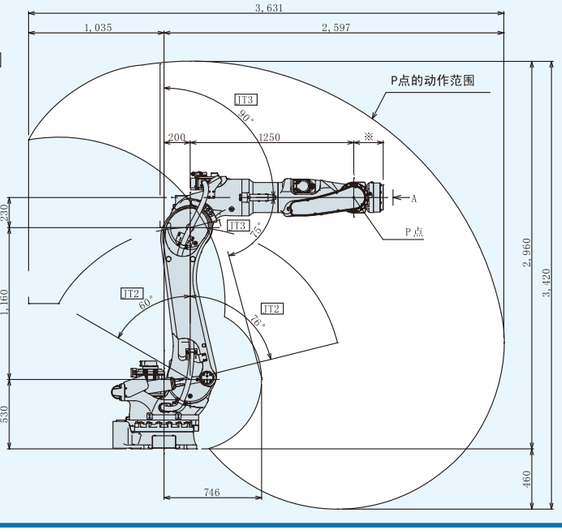
视图 A

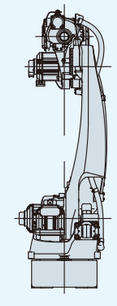
BX200L

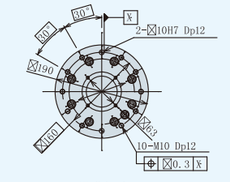


基座尺寸

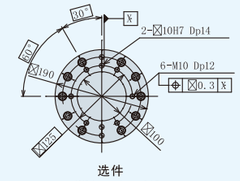








标准规格
※Dimension 225



选件
※Dimension 245

视图 A

CONTROLLER

控制柜

E22

根据客户的需要，我们研发出前所未有的高质量、外形紧凑的E控制柜。
此款控制柜是基于以往出色的业绩与丰富的经验技术进行的研发，具有高性能和便捷的操作性。



●特　点

1.外型紧凑

由于安装面积的缩小，实现了高密度设置。与以往的控制柜相比，体积也得到了缩小。

2.便捷的操作性

以往操作系统的日趋成熟，得以研发出更加便于操作的控制柜。由于可以通过示教器实施电机电源启动及周期开始等操作，使用更加便利。各种监控信号能够通过2种信息的组合进行表示》（位置信息和信号信息等）

3.丰富的功能

以搬运为主，可适用于多种功能的控制。只要配以合适的选件面板就可实现自由的系统升级。标准配套的机器人语言为“AS语言”的话，高精度的作业操作和序列操作都可以实现。

4.采用最新技术

通过采用最新的CPU，实现了精密的轨迹控制，高速的程序运行以及快捷的程序保存和装载。扩大了内存容量，大幅度的增加了记忆程序的容量。能够使用USB作为标准的外部存储设备。

5.提高维护性

在单元化、省配线化观念的基础上，实现了既小型化又具有高维护性的控制柜。不仅仅是提供实施自我诊断DIAG功能和原来的硬件不良的功能，并且提供了WEB服务器，根据应用领域的不同所出现的错误信息，提供支援、远程诊断的功能。提高了维护性能。

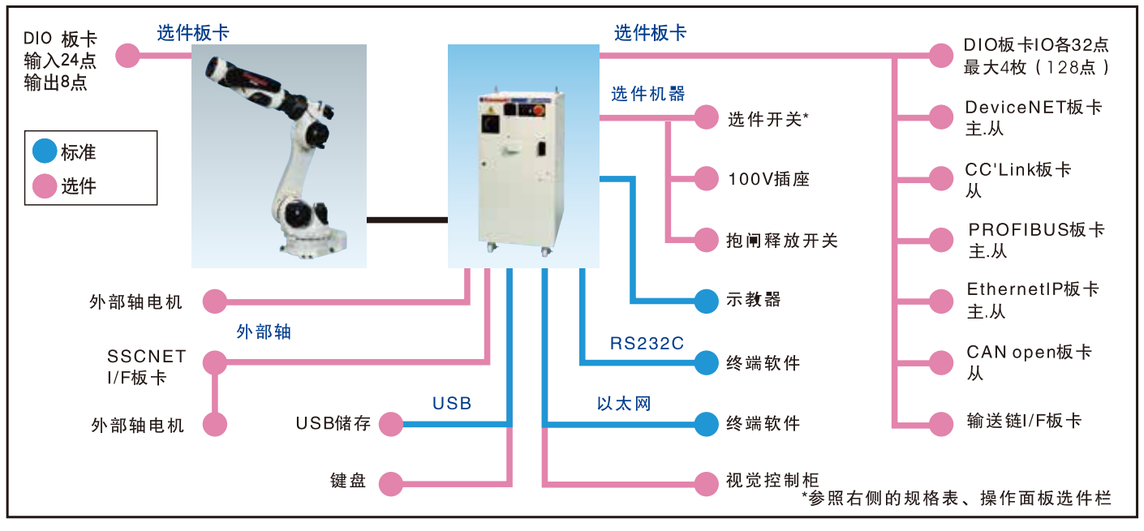
6.高扩展性

通过追加装载放大器后，可对应最多2轴的外部轴。另外，通过增设盘的追加，对最多16轴的外部轴的控制也得到了实现。为了对应周边机器控制的多条现场总线，配备了能够通过示教器进行程序编集的软件PLC功能（KLogic），和可用户自定义的接口面板，实现了高性能系统的简易构筑。

●规 格

		标　准	选　件
型号		E22	
尺寸		W450×D550×H950	
结构		独立全封闭间接冷却系统	
控制轴数		标准6轴	最大16轴、盘内增设最大至8轴、9轴以上的话为外部增设
驱动方式		全数字伺服系统	
动作方式	手动模式	各轴独立、基本坐标系、工具坐标系	固定工具坐标系
	再现模式	各轴插补、直线插补、圆弧插补	
示教方式		简单操作示教AS语言编程	
存储器容量		8MB（相当于80000步）	
出入信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等	
	通用输入	32点	最大128点
	通用输出	32点	最大128点
操作面板		紧急停止开关、示教/重复开关、控制电源灯等（循环开始、电机启动、保持运行、出错、出错清除在示教器上操作）	循环开始开关、电机启动开关、保持运行开关、出错信号灯、出错清除开关
线缆长度	示教器	示教器电缆 5m	10m、15m
	机器人←→控制柜	分离电缆 5m	10m、15m
重量		95Kg	
电源规格		AC200–220V ±10%、50/60Hz、3Φ	
		D种接地（机器人专用接地，最大漏电流100mA	
安装环境		周边温度：0–45° C、相对湿度35–85%（无结露）	
颜色		Munsell 10GY9/1等效	
示教器		带有可触面板的TFT彩色液晶显示、紧急停止开关、示教锁定开关、安全开关	
外部存储器			USB存储卡
外部接口		USB、以太网（100BASE–TX）、RS232C	

●系统构成图



●示教器



●外观尺寸

