

! 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, 在本产品介绍中的很多照片中, 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, Phone:+81-3-3435-6908
Minato-ku, Tokyo 105-6116, Japan 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。



Kawasaki Robot

Kawasaki Robot K 系列

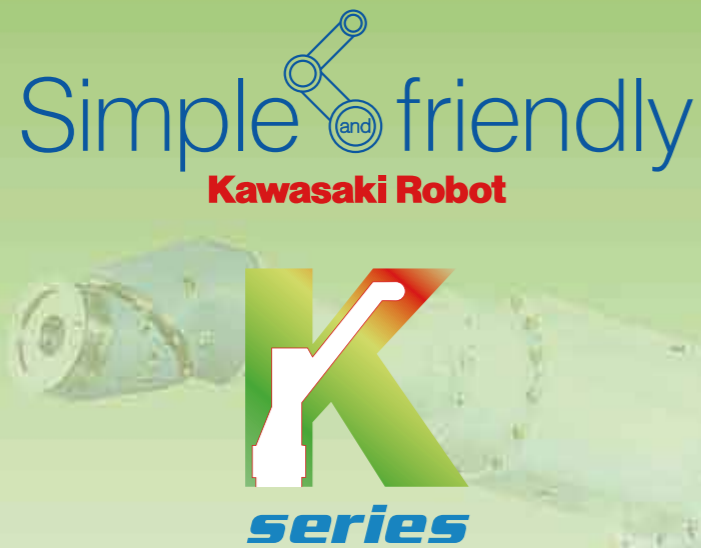
防爆规格喷涂机器人及喷涂成套单元

Kseries

日本和亚洲版



一种可用满足您喷涂应用的 最佳选择



机械手

K系列机器人是基于我们“简单而友好”的概念，开发出来的防爆喷涂机器人。这种机器人可覆盖大尺寸和小尺寸的各种喷涂应用。它的集成管道系统为防尘和防脏提供了最大程度的防护。



汽车保险杠喷涂生产线



汽车车体喷涂生产线

照片提供：马自达公司的三湿喷涂系统的罩光喷涂工程



摩托车树脂零部件的喷涂

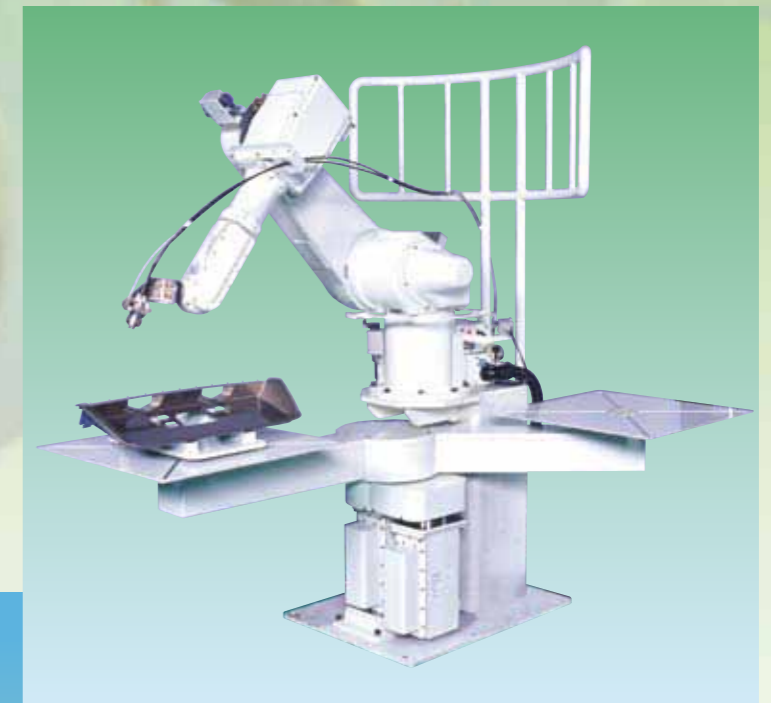


火车车头喷涂生产线

我们的机器人“成套机组” 可以使您立即开始生产

成套机组

如果喷涂应用需要一个快速的响应，川崎重工“成套机组”已时刻准备满足您的需要。此成套机组结构紧凑，可以容易地安装在有限空间中，并且可以立即开始进行喷涂运行。

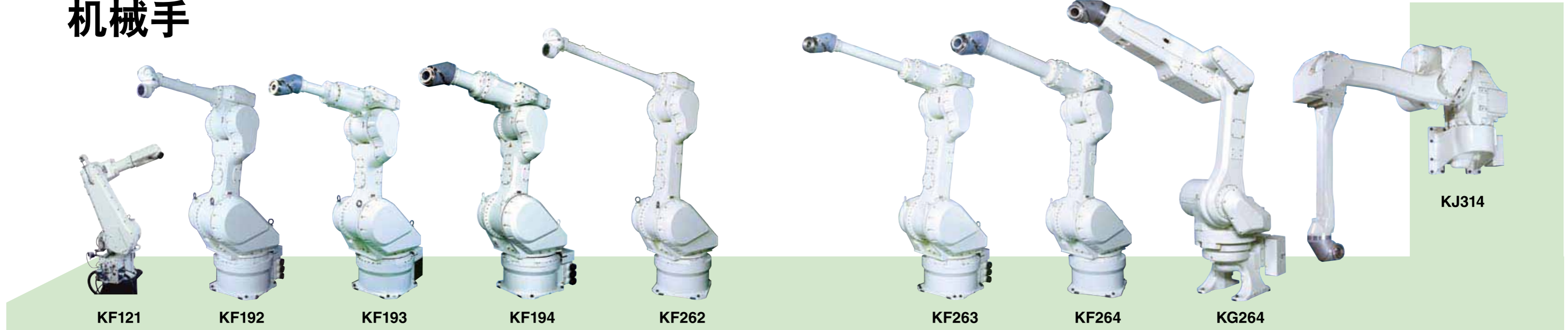


龙卷风伺服机组+KF121



伺服穿梭机组+KF193

机械手



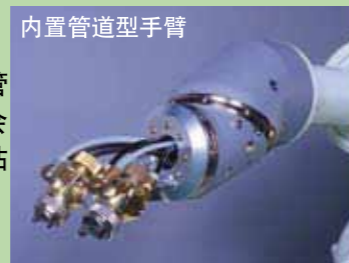
●特点

1 多选择的机器人

从应用于小工件的KF121到可用于汽车底盘内外的KG264, 川崎可提供四种基本型号的机器人。可全面满足各种应用和安装方式。

2 内置管道型手臂

作为标准配置, 全部的手臂都准备了内置管道。内置管道将管道粘着薄雾和飞沫的机会降到最低, 同时也最大程度地降低了灰尘粘到工件上的可能性。这些内置管道有40mm和70mm两种直径。



3 增强的周边装置

控制面板的提供, 大大增强了系构筑的方便性, 也为机器人走行单元, 工件传送单元以及旋转单元提供了接口。

4 十分丰富的喷涂经验

川崎将积聚了30年喷涂机器人的经验, 集中应用于机器人上, 可以满足您各种需要。K系列使用了这些经验, 并配备了前所未有的更多高级功能, 生产出性能最为强大的机器人。

5 客户支持

我们的专业团队, 从初始规划阶段一直到设备启动, 全程参与。此服务对新应用喷涂系统的用户非常有利。

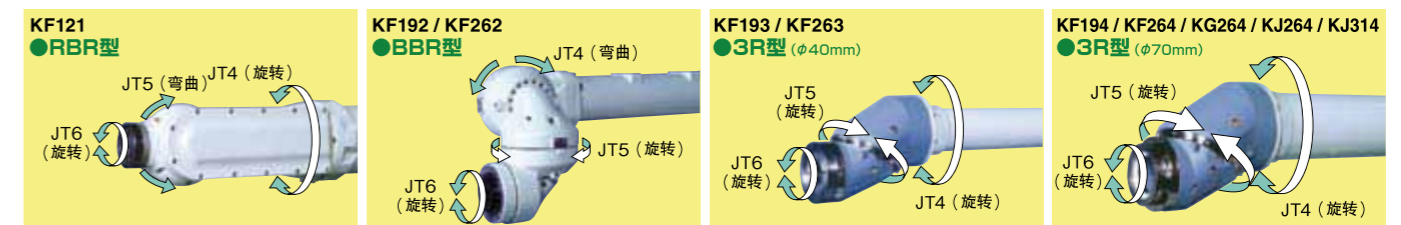
●规格

※海外设置的情况, 由于规格不同, 请另外咨询。

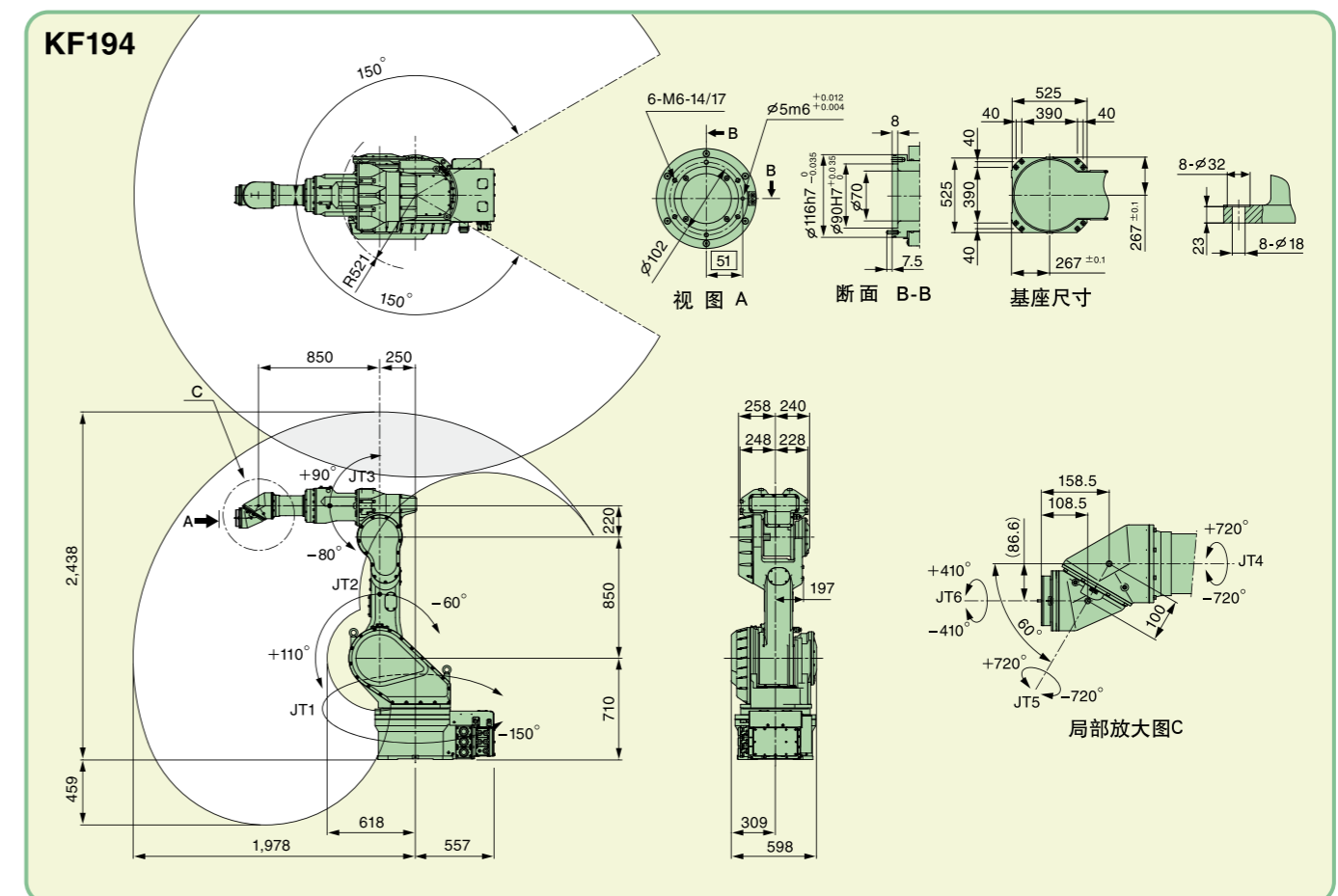
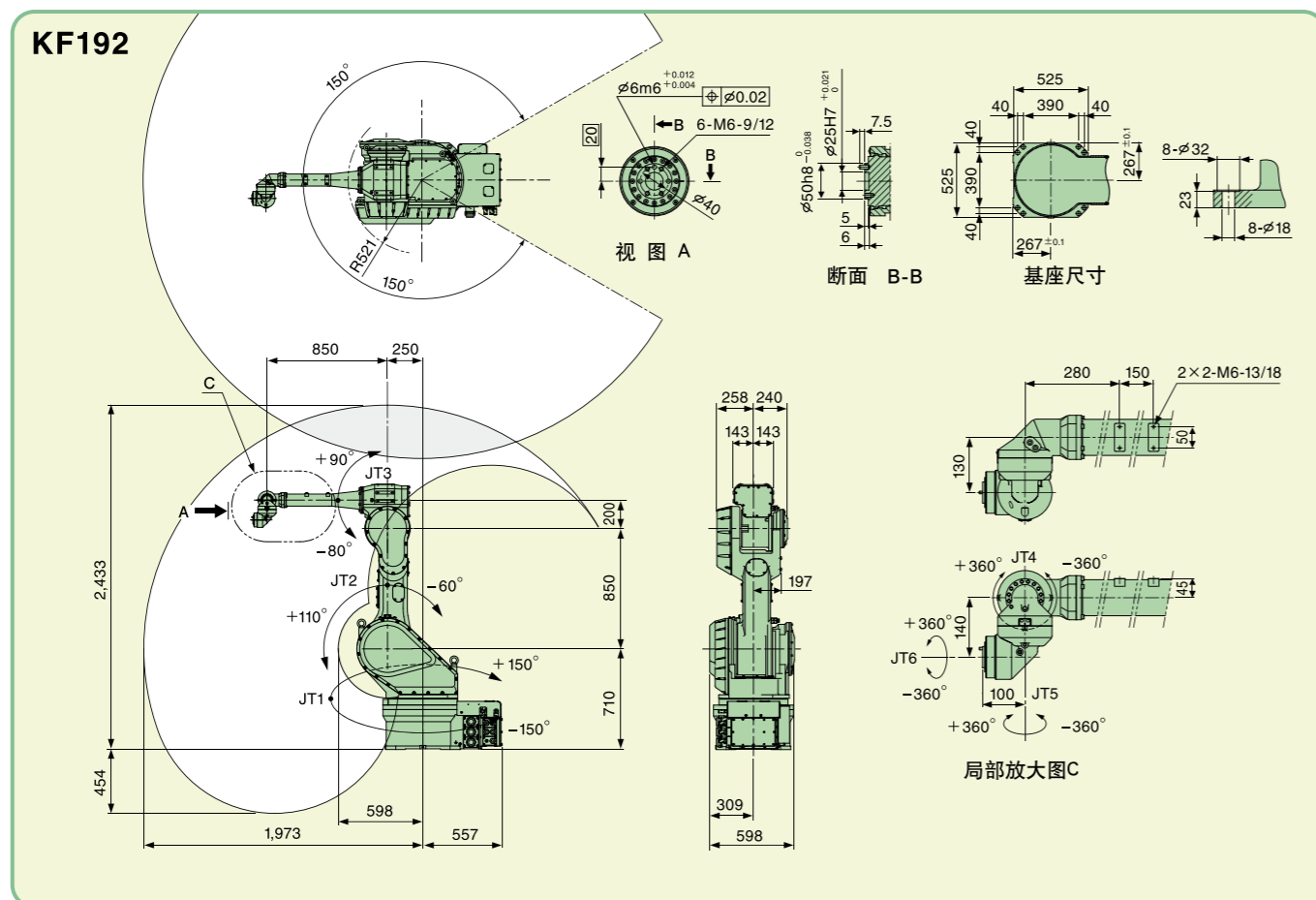
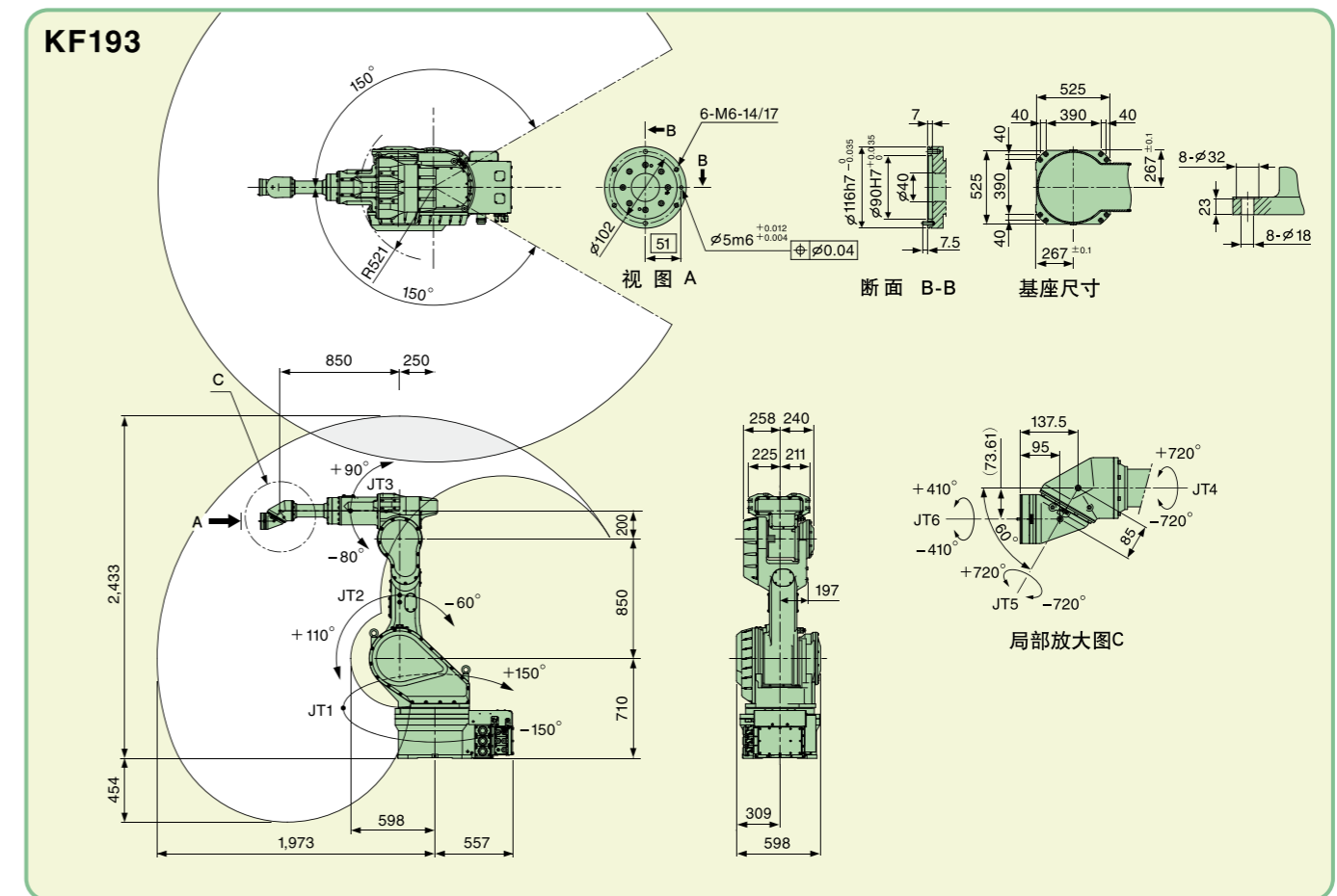
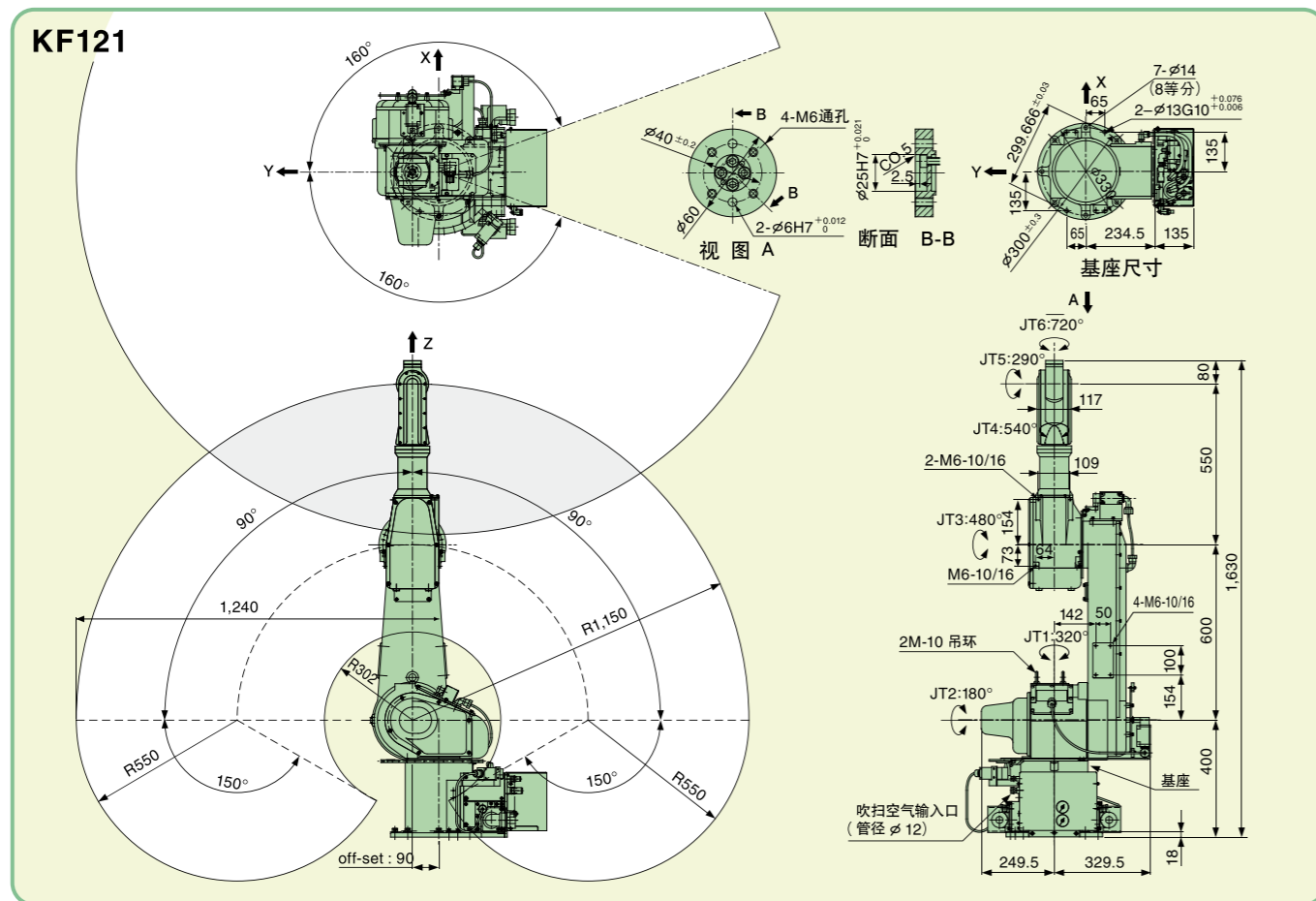
| 型号 | KF121 | KF192 | KF193 | KF194 | KF262 | KF263 | KF264 | KG264 | KJ264 (床) | KJ264 (棚) | KJ264 (壁) | KJ314 |
|----------|---|-------------|----------------|----------------|----------|----------------|----------------|-------------|---------------------------------------|------------|-----------|-------|
| 动作自由度 | 6轴 | | | | | | | | | | | 7轴 |
| 手腕类型 | RBR | BBR | 3R ϕ 40*5 | 3R ϕ 70*5 | BBR | 3R ϕ 40*5 | 3R ϕ 70*5 | | | | | |
| 运转性能 | JT1:(旋转) | ±160 | | | ±150 | | | ±120 | | +30~-120*4 | | ±120 |
| | JT2:(下部手臂) | ±90 | | | +110~-60 | | | +120~-60 | | +130~-80 | | |
| | JT3:(上部手臂) | +150 | | | +90~-80 | | | | | +90~-65 | | |
| | JT4 | ±270 | ±360 | ±720 | ±360 | ±720 | | | | | | |
| | JT5 | ±145 | ±360 | ±720 | ±360 | ±720 | | | | | | |
| | JT6 | ±360 | ±360 | ±410 | ±360 | ±410 | | | | | | |
| | JT7 | — | | | | | | | | | | |
| 最大直线补偿速度 | 1.5 | 2.0 | | | | | | 1.5 | | | | |
| 重复精度 | ±0.2 | ±0.5 | | | | | | | | | | |
| 最大覆盖范围 | 1,240 | 1,973 | 1,978 | 2,665 | 2,668 | 2,665 | 2,640 | 3,100 | | | | |
| 最大负载能力 | 5 | 手腕:12 手臂:20 | | | | | | 手腕:20 手臂:30 | 手腕:15 手臂:25 | | | |
| 惯量 | JT4 | 7.8 | 33.3 | 33.2 | 35.3 | 33.3 | 33.2 | 35.4 | 79.9 | 56.2 | | |
| | JT5 | 7.8 | 28.8 | 26.7 | 27.7 | 28.8 | 26.7 | 27.7 | 61.3 | 43.4 | | |
| | JT6 | 2.9 | 7.9 | 7.9 | 7.9 | 7.9 | 7.9 | 7.9 | 15.6 | 22.0 | | |
| 惯性力矩 | JT4 | 0.17 | 1.28 | 1.27 | 1.44 | 1.28 | 1.27 | 1.45 | 3.33 | 2.19 | | |
| | JT5 | 0.17 | 0.96 | 0.82 | 0.89 | 0.96 | 0.82 | 0.89 | 1.95 | 1.31 | | |
| | JT6 | 0.06 | 0.11 | 0.11 | 0.10 | 0.11 | 0.11 | 0.11 | 0.12 | 0.33 | | |
| 本体质量 | 140 | 690 | 720 | 750 | 720 | 740 | 770 | 795 | 540 | 530 | 720 | |
| 设置形态 | 床置·壁挂 | | | | | | | | 床置 | 棚置 | 壁挂 | |
| 防爆等级 | 内部压力防爆和本质安全防爆相结合 (Expib II BT4 / Exib II BT4) | | | | | | | | 内部压力防爆和本质安全防爆相结合 (I2G4 / Exib II BT4) | | | |
| 周围环境温度范围 | 0~40 | | | | | | | | | | | |
| 本体颜色 | Munsell 10GY9/1等效 | | | | | | | | | | | |
| 电源容量 | 1.5 | | | | | | | 5 | | | | |

*1: 以ISO09283为标准。
 *2: RBR手腕为JT1中心到JT5中心的距离。
 BBR手腕为从顶部手臂中心线到JT4回转轴的交点的距离。
 6轴机器人的3R手腕为从JT1中心到JT4和JT5之间轴交点的距离。
 7轴机的3R手腕为从JT7中心到JT4和JT5之间轴交点的距离。
 *3: 与负荷重量、工作模式等不同。
 *4: JT1的动作范围根据安装面的不同产生变化。
 *5: 可以内置管道。

●各式各样的手腕



●工作范围和尺寸



●工作范围和尺寸

