

Kawasaki Roboter

Lineup



Für jede Aufgabe das ideale Modell

50 Jahre Erfahrung in Entwicklung und Einsatz von Industrierobotern bilden die Grundlage für unsere weit gefächerte Produktpalette in einem ständig wachsenden Automatisierungsmarkt.

1969 begann bei Kawasaki die Ära der Industrieroboter. Seitdem entwickeln und produzieren wir Roboter auf höchstem technischen Niveau. Dabei bedienen wir branchenübergreifend alle Belange einer modernen und flexiblen Automation – von Reinraum bis Schwerlast.

Unsere intelligenten, ressourcenschonenden Robotersysteme kombinieren ein hohes Maß an Fähigkeiten und Flexibilität. Basierend auf unserer langjährigen Erfahrung und ausgereifter Technologie, können unsere Roboter auch in Ihrem Unternehmen gewinnbringend eingesetzt werden.

Sichern Sie sich ein Stück Zukunft durch die nachhaltige und stabile Qualität unserer Produkte.



■ Roboter für kleine
Traglasten bis 80 kg
R Serie

■ Roboter für
mittlere Traglasten
CX Serie

■ Roboter für mittlere
Traglasten bis 300 kg
Z Serie

■ Roboter für große
Traglasten bis 1,5 t
M Serie

■ Punktschweiß-
roboter
B Serie

■ Lichtbogen-
schweißroboter
RA/BA Serie



■ Lackierroboter,
explosionsgeschützt
K Serie

■ Palettierroboter
RD/TD/MD/CP
Serie

■ Dual-arm SCARA
Roboter
duAro

■ Pick&Place
Roboter
Y Serie

■ Reinraum-
roboter
NT/NTS series

■ Roboter für
Medizintechnik und
Pharmaindustrie
MC/MS Serie

Roboter für kleine Traglasten bis 80 kg

R Serie

Hohe Geschwindigkeit, große Reichweite und extreme Präzision in einem kompakten Funktionsdesign.



RS020N

Roboter für mittlere Traglasten bis 210 kg

CX Serie

Handhabungsspezialist mit hoher Performance.



CX210L

	RS003N	RS005N/005L	RS007N/007L	RS006L/010N	RS015X	RS010L/020N	RS030N/050N/080N
Einsatzmöglichkeit	● ● ● ● ● ●	● ● ● ● ● ● (●) *2			● ● ● ● ● ●	● ● ● ● ● ● (●) *2	● ● ● ● ● ●
Freiheitsgrade			6				
Max. Nutzlast (kg)	3	5	7	6/10	15	10/20	30/50/80
Max. Reichweite (mm)	620	705/903	730/930	1.650/1.450	3.150	1.925/1.725	2.100
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,02	±0,02/±0,03	±0,02/±0,03	±0,03	±0,06	±0,05/±0,04	±0,06
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±160	±180	±180	±180	±180	±180
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+150 - -60	+135 - -80	±135	+145 - -105	+140 - -105	+155 - -105
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+120 - -150	+118 - -172	±155/±157	+150 - -163	+135 - -155	+150 - -163
	Handgelenk schwenken (JT4)	±360	±360	±200	±270	±360	±360
	Handgelenk beugen (JT5)	±135	±145	±125	±145	±145	±145
	Handgelenk drehen (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
Max. Geschwindigkeit (°/s)	Armdrehung (JT1)	360	360/300	470/370	250	180	190
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	250	360/300	380/310	250	180	205
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	225	410/300	520/410	215	200	210
	Handgelenk schwenken (JT4)	540	460	550	365	410	400
	Handgelenk beugen (JT5)	225	460	550	380	360	360
	Handgelenk drehen (JT6)	540	740	1.000	700	610	610
Gewicht (kg)		20	34/35	35/36	150	545	230
Installation			Boden-, Deckenmontage (optional Wandmontage)				
Steuerung			F60	E01/F60	E02	E01	E02

*1 entspricht ISO9283 *2 Modellcode hat sich geändert. Die Ausführung ist außerdem geringfügig anders als im Bild dargestellt.

Einsatzmöglichkeiten: ● Montage ● Verteilung ● Maschinenbedienung ● Materialfluss ● Materialabzug ● Palettierung ● Lichtbogenschweißen

	CX110L	CX165L	CX210L
Einsatzmöglichkeit		● ● ● ●	
Freiheitsgrade		6	
Max. Nutzlast (kg)	110	165	210
Max. Reichweite (mm)	2.699	2.699	2.699
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,06	±0,06	±0,06
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±160	±160
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+80 - -60	+80 - -60
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+95 - -75	+95 - -75
	Handgelenk schwenken (JT4)	±210	±210
	Handgelenk beugen (JT5)	±120	±120
	Handgelenk drehen (JT6)	±360	±360
Max. Geschwindigkeit (°/s)	Armdrehung (JT1)	140	130
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	135	125
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	135	125
	Handgelenk schwenken (JT4)	200	180
	Handgelenk beugen (JT5)	200	180
	Handgelenk drehen (JT6)	300	280
Gewicht (kg)		870	870
Installation		Bodenmontage	
Steuerung		E02	

*1 entspricht ISO9283

Einsatzmöglichkeiten: ● Montage ● Verteilung ● Maschinenbedienung ● Materialfluss ● Materialabzug ● Palettierung ● Lichtbogenschweißen

Roboter für mittlere Traglasten bis 300 kg

Z Serie

Ausgereifter Allrounder
mit großer Modellvarianz.



ZX165U

Roboter für hohe Traglasten bis 1.500 kg

M Serie

Kompaktes Schwerlastdesign für ein
maximales Drehmoment in
allen Achsen.



MG15HL

	ZX130S/130L/165U/200S/300S	ZH100U	ZT130S/165U/200S	ZT130Y/165X/165Y
Einsatzmöglichkeit	● ● ● ●	● ● ●	● ● ● ●	
Freiheitsgrade		6		
Max. Nutzlast (kg)	130/130/165/200/300	100	130/165/200	130/165/165
Max. Reichweite (mm)	2.651/2.951/2.651/2.651/2.501	1.634	3.230/3.230/3.230	3.130/2.830/3.130
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,3	±0,3	±0,3	±0,3
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±165	±160	±180
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+75 - -60	+120 - -60	+60 - -75
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+250 - -120	+75 - -90	+165 - -95
	Handgelenk schwenken (JT4)	±360	±360	±360
	Handgelenk beugen (JT5)	+130/+130/+130/+120/+120	±130	+130/+130/+120
	Handgelenk drehen (JT6)	±360	±360	±360
Max. Geschwindigkeit (°/s)	Armdrehung (JT1)	130/110/110/105/100	140	130/105/100
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	130/110/110/110/85	100	130/105/100
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	130/110/115/105/85	100	130/105/90
	Handgelenk schwenken (JT4)	180/140/140/120/90	150	180/135/120
	Handgelenk beugen (JT5)	180/135/155/120/90	150	180/135/115
	Handgelenk drehen (JT6)	280/230/260/200/150	250	280/210/180
				280/260/260
Gewicht (kg)	1.350/1.400/1.350/1.400/1.400	750	1.550/1.550/1.600	1.665/1.650/1.665
Installation	Boden		Wand	
Steuerung	E02			

*1 entspricht ISO9283

Einsatzmöglichkeiten: ● Montage ● Materialfluss ● Palettierung ● Punktorschweißen

	MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N	MG10HL	MG15HL
Einsatzmöglichkeit				● ●			
Freiheitsgrade		6					
Max. Nutzlast (kg)	350	420	500	700	400	1.000	1.500
Max. Reichweite (mm)	3.018	2.778	2.540	2.540	3.503	4.005	4.005
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5	±0,1	±0,1
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±180	±180	±180	±180	±150	±150
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+15 - -135	+90 - -40	+90 - -40
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+20 - -115	+20 - -125	+20 - -130	+20 - -130	+30 - -110	+25 - -110
	Handgelenk schwenken (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	Handgelenk beugen (JT5)	±110	±110	±110	±120	±120	±120
	Handgelenk drehen (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
Max. Geschwindigkeit (°/s)	Armdrehung (JT1)	80	80	80	65	65	65
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	70	70	70	50	70	33,5
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	70	70	70	45	70	37,5
	Handgelenk schwenken (JT4)	80	80	80	50	70	36
	Handgelenk beugen (JT5)	80	80	80	50	70	36
	Handgelenk drehen (JT6)	120	120	120	95	130	80
Gewicht (kg)	2.800	2.800	2.750	2.860	2.600	6.500	6.550
Installation	Boden			Wand		Boden	
Steuerung	E04				E02	E58	

*1: entspricht ISO9283

Einsatzmöglichkeiten: ● Maschinenbedienung ● Materialfluss

Punktschweißroboter

B Serie

Innovatives Roboterkonzept mit innenliegenden Medien im Oberarm - Hollow Wrist



	BX100S	BX100N	BX100L/165L/200L	BX130X/BX200X	BX165N	BX250L/300L	BT165L/BT200L
Einsatzmöglichkeit				●			
Freiheitsgrade				6			
Max. Nutzlast (kg)	100	100	100/165/200	130/200	165	250/300	165/200
Max. Reichweite (mm)	1.634	2.200	2.597	2.991/3.412	2.325	2.812	3.151
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,06	±0,06	±0,06	±0,06/±0,07	±0,06	±0,07	±0,08
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±160	±160	±160	±160/±180	±160	±180
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+120 - -65	+120 - -65	+76 - -60	+76 - -60	+76 - -60	+80 - -130
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+90 - -81	+90 - -77	+90 - -75	+90 - -75/+90 - -110	+90 - -75	+90 - -120
	Handgelenk schwenken (JT4)	±210	±210	±210	±210	±210	±210
	Handgelenk beugen (JT5)	±125	±125	±125	±125	±125	±125
	Handgelenk drehen (JT6)	±210	±210	±210	±210	±210	±210
	Armdrehung (JT1)	135	135	105/120/105	105/125	105	125
Max. Geschwindigkeit (/s)	Armdrehung (JT2)	125	110	130/110/90	90/102	130	120/102
	Armdrehung (JT3)	155	140	130/130/100	130/85	130	100/85
	Handgelenk schwenken (JT4)	200	200	200/170/120	200/105	120	140/105
	Handgelenk beugen (JT5)	160	200	160/170/120	160/120	160	140/110
	Handgelenk drehen (JT6)	300	300	300/280/200	300/200	300	200/180
	Gewicht (kg)	720	740	930	970/1.450	903	1.460
Installation				Boden			Wand
Steuerung				E02			

*1: Enspricht ISO9283

Einsatzmöglichkeiten: ● Punktschweißen

Lichtbogenschweißroboter

BA/RA Serie

Passend zur Aufgabe – schweißen mit oder ohne Hollow Wrist



	BA006N	BA006L	RA005L	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N
Einsatzmöglichkeit				●			
Freiheitsgrade				6			
Max. Nutzlast (kg)	6	6	5	6	10	10	20
Max. Reichweite (mm)	1.445	2.036	903	1.650	1.450	1.925	1.725
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,04	±0,05	±0,03	±0,03	±0,03	±0,05	±0,04
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±165	±165	±180	±180	±180	±180
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+150 - -90	+150 - -90	+135 - -80	+145 - -105	+145 - -105	+155 - -105
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+90 - -175	+90 - -175	+118 - -172	+150 - -163	+150 - -163	+150 - -163
	Handgelenk schwenken (JT4)	±180	±180	±360	±270	±270	±270
	Handgelenk beugen (JT5)	±135	±135	±145	±145	±145	±145
	Handgelenk drehen (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	Armdrehung (JT1)	240	210	300	250	190	190
Max. Geschwindigkeit (/s)	Armdrehung (JT2)	240	210	300	250	205	205
	Armdrehung (JT3)	220	220	300	215	210	210
	Handgelenk schwenken (JT4)	430	430	460	365	400	400
	Handgelenk beugen (JT5)	430	430	460	380	360	360
	Handgelenk drehen (JT6)	650	650	740	700	610	610
	Gewicht (kg)	150	160	37	150	150	230
Installation					Boden, Decke		
Steuerung		E01/F60	F60	E01/F60		E01	

*1: Enspricht ISO9283

Einsatzmöglichkeiten: ● Lichtbogenschweißen

Lackierroboter

K Serie

Kompakte Lackierzellen, große Lackierstraßen realisiert in ATEX-Spezifikation (explosionsgeschützt).



KJ264

Palettierroboter

Hochleistungs-Palettierlösung
für maximale Leistung und Geschwindigkeit



CP700L

	KF121	KF192/193/194	KF262/263/264	KJ194/264	KJ314
Einsatzmöglichkeit					
Freiheitsgrade		6		6	6/7
Max. Nutzlast (kg)	5	Handgelenk: 12 Arm: 20	Handgelenk: 12 Arm: 20	Handgelenk: 15 Arm: 25	Handgelenk: 15 Arm: 25
Max. Reichweite (mm)	1.240	1.973/1.973/1.978	2.665/2.665/2.668	1.940/2.640	3.100
Positionswiederholgenauigkeit *1 (mm)	±0,2	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±160	±150	±150	±120
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	±90	+110 - -60	+110 - -60	+130 - -80
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	±150	+90 - -80	+90 - -80	+90 - -65
	Handgelenk schwenken (JT4)	±270	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720
	Handgelenk beugen (JT5)	±145	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720
	Handgelenk drehen (JT6)	±360	±360/±410/±410	±360/±410/±410	±410
	Arm pendeln (JT7)	-	-	-	±90
Handgelenktyp	RBR	BBR/3Rø40/3Rø70	BBR/3Rø40/3Rø70	3Rø70	3Rø70
Gewicht (kg)	140	690/720/750	720/740/770	520/530	720
Explosionsschutz	Kombinierte Druck- und Eigensicherheitsausführung (II 2G Ex pxb ib II BT4)		Kombinierte Druck- und Eigensicherheitsausführung (II 2G Ex pxb ib II BT4)		
Installation	Boden, Wand		Boden/Konsole/Wand/Wand	Wand	
Steuerung	E47	E45			

*1: entspricht ISO9283

Einsatzmöglichkeiten: ● Lackieren

	RD080N	ZD130S	ZD250S	CP180L	CP300L	CP500L	CP700L
Einsatzmöglichkeit							●
Freiheitsgrade	5						4
Max. Nutzlast (kg)	80	130	250	180	300	500	700
Max. Reichweite (mm)	2.100	3.255	3.255	3.255	3.255	3.255	3.255
Positionswiederholgenauigkeit *2 (mm)	±0,06	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±180	±180	±180	±160	±160	±160
	Arm ausfahren/zurückziehen(JT2)	+140 - -105	+90 - -50	+90 - -50	+95 - -46	+95 - -46	+95 - -46
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+40 - -205	+15 - -120	+15 - -120	+15 - -110	+15 - -110	+15 - -110
	Handgelenk schwenken(JT4)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	Handgelenk Kompensation (JT5)	±10 *3					
Max. Ge-schwindigkeit (°/s)	Armdrehung (JT1)	180	135	95	140 *4/130	115 *5/100	85
	Arm ausfahren/zurückziehen(JT2)	180	110	90	125 *4/120	100 *5/90	80
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	175	130	95	130 *4/125	100 *5/90	80
	Handgelenk schwenken(JT4)	360	400	190	400 *4/330	250 *5/220	180
Arbeitsbereich (mm)	Weite	1.100	1.800	1.800	1.800	1.800	1.800
	Tiefe	1.100	1.600	1.600	1.600	1.600	1.600
	Höhe	2.062,3	2.200	2.200	2.200	2.200	2.200
Palettierleistung *1(Zyklen/h)	900	1.500	1.400	2.050 *4/1.800	1.700 *5/1.500	1.000	900
Gewicht (kg)	540	1.350	1.350	1.600	1.600	1.650	1.650
Steuerung	E03	E43		E03			

*1: Bewegungsmuster (400mm vertical, 2.000mm horizontal, 400mm vertikal) *2: entspricht ISO9283 *3: Arbeitswinkel bei JT5 ± 10 Grad senkrecht zum Boden.

*4: Bei einer Nutzlast von bis zu 130 kg *5: Bei einer Nutzlast von bis zu 250 kg Einsatzmöglichkeiten: ● Palletieren

Doppel-Arm SCARA Roboter

duAro

Kollaborierender und platzsparender
Einsatz in bestehendem Arbeitsumfeld.



WD002N

duAro 1													
Einsatzmöglichkeiten	● ● ● ●												
Freiheitsgrad	4 Achsen (je Arm)												
Max. Nutzlast (kg)	2 (je Arm)												
Wiederholgenauigkeit (mm)	±0,05												
Bewegungsbereich (°)	<table border="1"> <tr> <td>Armdrehung (JT1)</td><td>-170 - +170</td><td>-140 - +500</td></tr> <tr> <td>Armdrehung (JT2)</td><td>-140 - +140</td><td>-140 - +140</td></tr> <tr> <td>Armdrehung (JT3)</td><td>0 - +150*¹</td><td>0 - +150*¹</td></tr> <tr> <td>Handgelenk Drehung (JT4)</td><td>-360 - +360*¹</td><td>-360 - +360*¹</td></tr> </table>	Armdrehung (JT1)	-170 - +170	-140 - +500	Armdrehung (JT2)	-140 - +140	-140 - +140	Armdrehung (JT3)	0 - +150* ¹	0 - +150* ¹	Handgelenk Drehung (JT4)	-360 - +360* ¹	-360 - +360* ¹
Armdrehung (JT1)	-170 - +170	-140 - +500											
Armdrehung (JT2)	-140 - +140	-140 - +140											
Armdrehung (JT3)	0 - +150* ¹	0 - +150* ¹											
Handgelenk Drehung (JT4)	-360 - +360* ¹	-360 - +360* ¹											
Gewicht (kg)	200												
Installation	Boden												
Steuerung	D61												

*1: Die Spezifikationen können sich, je nach Ausstattung oder Ausführung/Umbau, ändern
Einsatzmöglichkeiten: ● Bestückung ● Materialhandhabung ● Maschinenbestückung ● Verteilen

Reinraumroboter

NT/NS Serie

Horizontal arbeitende Reinraumroboter
für die Halbleiterindustrie



NT520

Pick & Place Roboter

Y Serie

Roboter für schnelle Verpackungs- und Sortierprozesse von Lebensmittel bis Pharmazeutika.



YF003N

		YF002N	YF003N
Einsatzmöglichkeiten		● ●	
Bauart		Ausführung mit Parallelgelenk	
Max. Nutzlast (kg)		2	3
Freiheitsgrad	Standard	4	
	Option	-	5
Bewegungsbereich (mm)		ø600 x H200* ³	ø1,300 x H500* ⁴
Zykluszeit * ¹ (Nutzlast)	0,3 s (0,5 kg) 0,36 s (2 kg)	0,27 s (1 kg) 0,45 s (3 kg)	
Positionswiederholgenauigkeit * ² (mm)	± 0,04	± 0,1	
Winkelgenauigkeit (°)		± 0,1	
Gewicht (kg)		60	145
Installation		Decke	
Umgebungsverhältnisse	Umgebungstemperatur (°C)	0 - 40	0 - 45
	Relative Luftfeuchtigkeit (%)	35 - 85 (tau-, frostfrei)	
Schutzgrad	Standard	IP 65	
	Option	-	IP 67
Steuerung		E91	

*1: Bewegungsmuster (25mm vertikal, 305mm horizontal, 25mm vertikal)

*2: Entspricht ISO9283

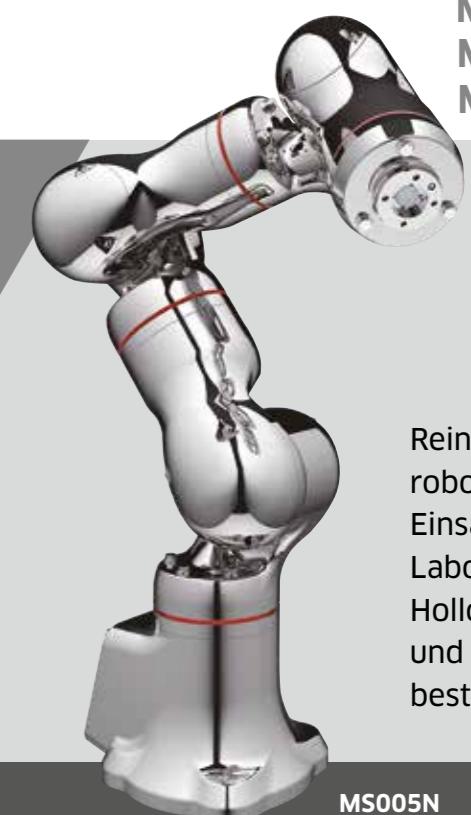
*3: Arbeitsbereich verjüngt sich ab H=150

*4: Arbeitsbereich verjüngt sich ab H=300

Einsatzmöglichkeiten: ● Montage ● Materialfluss

Roboter für die Medizintechnik und Pharma Industrie

MC004N
MS005N
MC004V



Reinraum-
roboter zum
Einsatz im
Laborbetrieb.
Hollow Wrist
und VHP-
beständig.

		MC004N/004V	MS005N
Freiheitsgrade		6	7
Max. Nutzlast (kg)		4	5
Max. Reichweite (mm)		505,8	660
Positionswiederholgenauigkeit * ¹ (mm)		±0,05	±0,1
Bewegungsbereich (°)	Armdrehung (JT1)	±180	±180
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	+135 - 95	+135 - 90
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	+60 - 155	±120
	Handgelenk schwenken (JT4)	±270	±180
	Handgelenk beugen (JT5)	±120	±115
	Handgelenk drehen (JT6)	±270	±180
	Armdrehung (JT7)	-	±180
Max. speed (°/s)	Armdrehung (JT1)	200	130
	Arm ausfahren/zurückziehen (JT2)	180	130
	Arm nach oben/nach unten (JT3)	225	215
	Handgelenk schwenken (JT4)	700	300
	Handgelenk beugen (JT5)	500	300
	Handgelenk beugen (JT5)	350	480
	Armdrehung (JT7)	-	215
Gewicht (kg)		25	50
Installation		Boden, Decke	Boden, Decke
Steuerung		F60	

*1: Entspricht ISO9283

Steuerung

Leistungsstarke Steuerung im funktionalen Design. Maximale CPU-Kapazität für optimale Bahnsteuerung und schnelle Programmverarbeitung.



	F60	E91	E01/02/03/04		E40/42/43/44	E45/47	E58	D60/61
Merkmale	Einzigartige und leistungsstarke Kompaktsteuerung für kleine Roboter mit integrierter Energierückführungsfunktion und Cubic-S Sicherheitsmodul (Option). Die Controllergröße ermöglicht den Einbau in ein 19 Zoll Gehäuse.	Leistungsstarke Kompaktsteuerung für kleine Roboter (Y Serie, RS10L und RS20N) – vielfältig erweiterbar.	Leistungsstarke Kompaktsteuerung für mittelgroße und Schwerlast-Roboter – vielfältig erweiterbar. Im Einsatz mit Palettirobotern mit integrierter Stromrückspeisung (Hybridfunktion).		Standardsteuerung mit großem Gehäuse – vielfach erweiterbar und unkompliziert zu warten.	Standardsteuerung mit großem Gehäuse in explosionsgeschützter Ausführung (ATEX-Spezifikation) für den Einsatz im Lackierbereich.	Der E58 Controller unterstützt Roboter für übergroße Traglasten (MG Serie). Als Universalcontroller ist er mit zahlreichen Stromspannungen weltweit kompatibel.	Kompaktsteuerung in Kombination mit Reinraumrobotern in der Halbleitertechnik. Bis zu 12 Achsen (D61) können so gesteuert werden. Spezifikation gemäß SEMI- und CEVorschriften.
Antriebssystem	Volldigitales Servosystem	Volldigitales Servosystem	Volldigitales Servosystem		Volldigitales Servosystem	Volldigitales Servosystem	Volldigitales Servosystem	Volldigitales Servosystem
Programmierung	Block und AS-Sprache	Block und AS-Sprache	Block und AS-Sprache		Block und AS-Sprache	Block und AS-Sprache	Block und AS-Sprache	
Handbediengerät	Handbediengerät mit Farb-LCD	Handbediengerät mit Farb-LCD	Handbediengerät mit Farb-LCD		Handbediengerät mit Farb-LCD	Explosionsgeschütztes Handbediengerät mit Farb-LCD	Handbediengerät mit Farb-LCD	Kleines Handbediengerät
Speicherkapazität (MB)	16	8	8		8	8	8	4
Eingangs-/Ausgangs-/signale	Externe Bedienung Eingang (Kanäle) Ausgang (Kanäle)	Not-Halt, Teach Repeat usw. 16 (max. 144) 16 (max. 144)	Not-Halt, Teach Repeat usw. 32 (max. 96) 32 (max. 96)	Not-Halt, Teach Repeat usw. 32 (max. 96) 32 (max. 96)		Not-Halt, Teach Repeat usw. 32 (max. 128) 32 (max. 128)	Not-Halt, Teach Repeat usw. 32 (max. 128) 32 (max. 128)	Not-Halt, Teach Repeat usw. 32 (max. 128) 8/8 (max. 16)
Bauweise	Offene Bauweise mit direktem Kühlsystem * ³	Offene Bauweise mit direktem Kühlungssystem (Option: Geschlossene Bauweise)* ¹	Geschlossene Bauweise mit indirektem Kühlungssystem		Geschlossene Bauweise mit indirektem Kühlungssystem	Geschlossene Bauweise mit indirektem Kühlungssystem	Geschlossene Bauweise mit indirektem Kühlungssystem	Offene Bauweise mit direktem Kühlungssystem
Gewicht (kg)	8,3	40	40/40/45/40		145/180/195/180 * ²	170	215	14/20

*1: Geschlossene Bauweise mit indirektem Kühlungssystem bei E91 *2: für MX Serie *3: Geschlossene Bauweise mit indirektem Kühlungssystem bei F60

Handbediengerät

Handbediengerät mit Farb-LCD

Handbediengerät als Bestandteil der Steuerung: kompaktes Gehäuse bei minimalem Gewicht (unter 900 Gramm), volle Funktionskontrolle über den Roboter. Ergonomisches Tastenfeld, brillantes Display. Gleichzeitige Anzeige verschiedener Informationsfenster möglich (z.B. Positionsdaten und Signalinformationen). Bedienerspezifische Funktions-Displays können appliziert werden.



Explosionsgeschütztes Handbediengerät mit Farb-LCD

Explosionsgeschützte Ausführung (Detailbeschreibung siehe links)



So individuell und zuverlässig wie unsere Roboter: Unser Service



Das Kawasaki Robotics Serviceprogramm

- Um die maximale Verfügbarkeit Ihrer Roboter und Anlagen zu gewährleisten, sind unsere Experten rund um die Uhr erreichbar – über unsere technische Hotline und natürlich vor Ort.
- Unsere Kunden profitieren von unserem internationalen Netzwerk, branchenübergreifender Expertise und exzellentem Service.
- Durch schnelle Fehleranalysen und vorausschauende Wartung helfen wir, Ausfallzeiten zu vermeiden.



Neben Sicht- und Funktionskontrollen, Reinigung sowie Fett- und Batteriewchsel überprüfen wir auch:

- Fettprüfung auf Metallpartikel
- Die Bremskraft der Servomotoren
- Nach jeder Wartung wird ein detailliertes Protokoll erstellt.
- Im Störungsfall bieten unsere Servicetechniker eine schnelle Analyse, um Ausfallzeiten so planbar und gering wie möglich zu halten, sowie eine schnelle und kompetente Unterstützung bei der Auswahl der richtigen Ersatzteile.

CS24-Unterstützung

Kawasaki Robotics bietet zahlreiche Möglichkeiten für einen umfassenden technischen Support – mit oder ohne Wartungsvertrag.

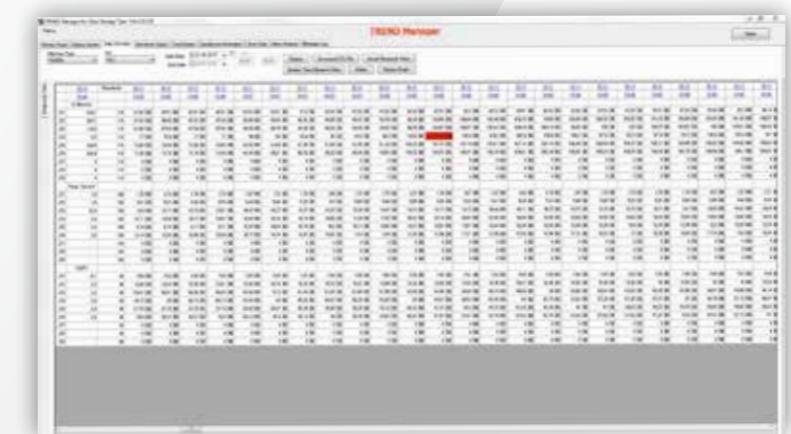
- Unser 24/7 Telefon-Support
- Maßgeschneidelter Service für jeden Kunden – rund um die Uhr: Sie können unsere geschulten Servicetechniker über eine individuelle Hotline-Nummer jederzeit erreichen.
- Ersatzteilservice
- Support vor Ort



Maximale Planbarkeit:

Der Kawasaki TREND Manager

Der einzigartige Kawasaki TREND Manager analysiert automatisch und kontinuierlich alle Statusdaten jedes Roboters. So kann unser Diagnosetool Inspektionen, Verschleißerscheinungen und Probleme frühzeitig vorhersagen.



Die Vorteile des TREND Managers auf einen Blick:

- Maximale Verfügbarkeit von Robotern und Systemen
- Agile Wartungsunterstützung
- Übersichtliche Visualisierung
- Lokale Echtzeit-Aufzeichnung zahlreicher Parameter
- Verbesserung der Lebensdauer durch Belastungstests und Programmoptimierung
- Automatische Motorstromüberwachung

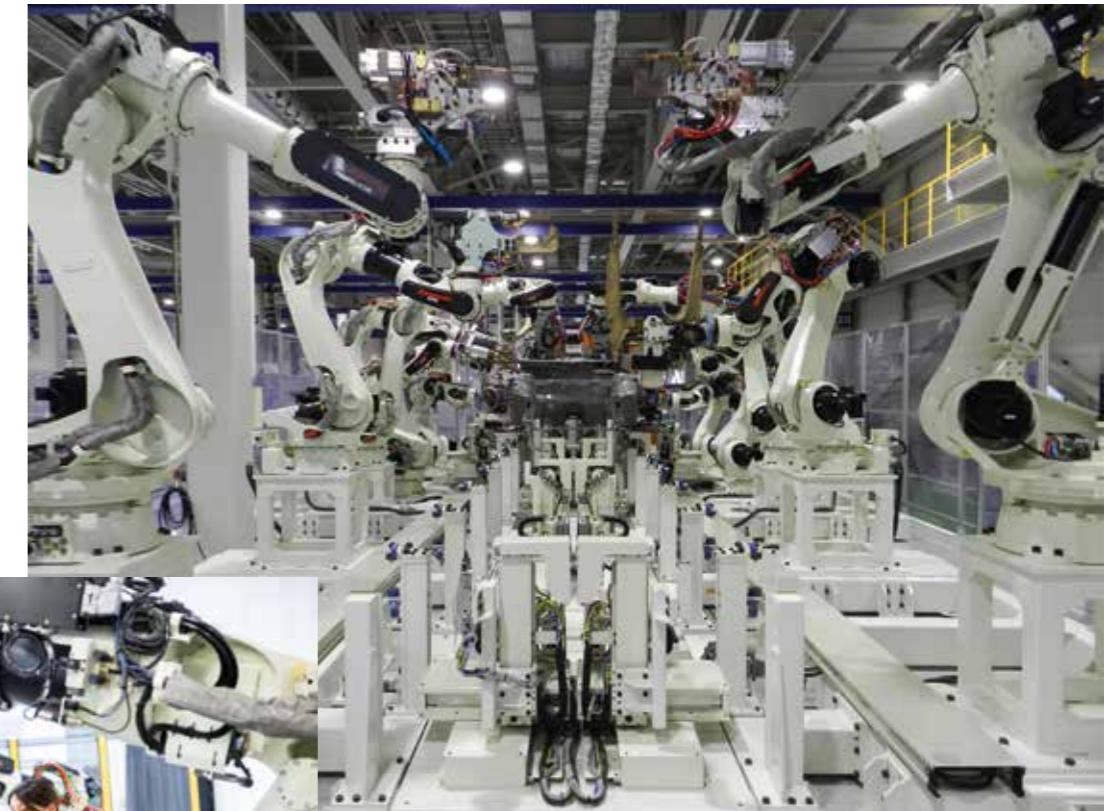
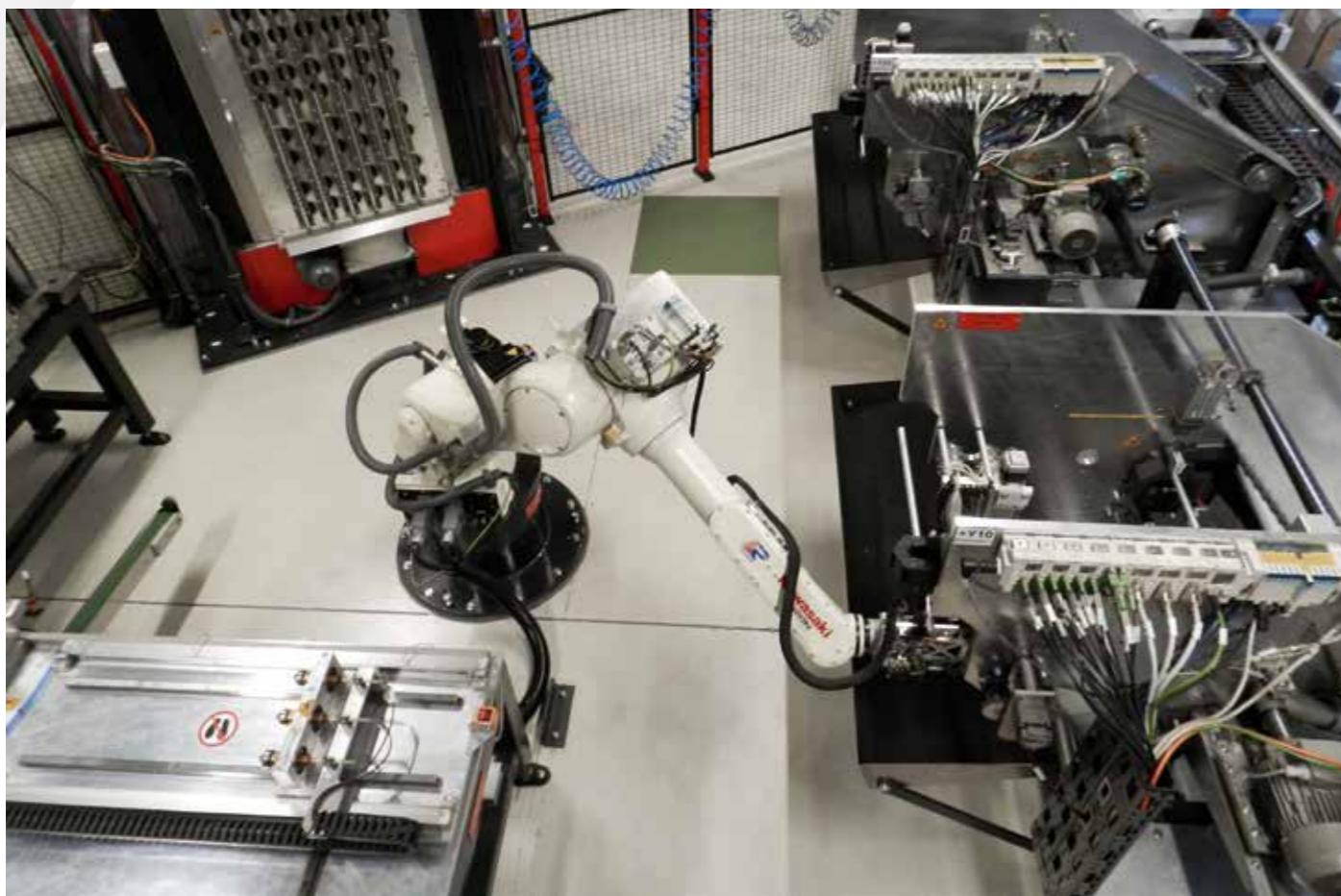
Die richtige Software für Ihre Roboter: Original Tools von Kawasaki Robotics

K-ROSET - das Kawasaki Simulationstool

K-Roset ermöglicht einfache 3D-Simulationen und Offline-Programmierung von Kawasaki Robotern – und sorgt so für maximale Planungssicherheit für Ihre Automation. Das Tool greift direkt auf die kinematischen Modelle und Controllersoftware der Kawasaki Roboter zu: So lassen sich verschiedenste Anwendungen und Anlagen nicht nur bequem simulieren, sondern 1:1 in die Praxis übertragen.

CUBIC-S - Intelligente Sicherheit für Ihre Automation

Das Kawasaki Sicherheitsmodul Cubic-S bietet eine Vielzahl von Sicherheitsoptionen. Unter anderem ermöglicht es vorab eine individuelle Definition und genaue Begrenzung des verfügbaren Arbeitsraums. Extrem platzsparende Applikationszellen sind so problemlos realisierbar. Der Roboter kann die vorgegebenen Arbeitsbereichsgrenzen zu keinem Zeitpunkt überschreiten. So ist die Sicherheit der Mitarbeiter und Anlage zu jedem Zeitpunkt gewährleistet – ohne zusätzliche Sicherheitstechnik.



K-IDE

K-IDE bietet ein intuitives Programmierinterface für Kawasaki Roboter und ermöglicht so die präzise und bedarfsgerechte Entwicklung von Programmen für zahlreiche Applikationen und Anlagen. Der einfach zu bedienende Editor, die übersichtliche Projektverwaltung, die automatische Synchronisierung zwischen Software und Roboter sowie viele weitere Funktionen machen K-IDE zum perfekten Tool für die Programmierung.

K-VFinder/K-VAssist

K-VFinder und K-VAssist sind flexibel einsetzbare Visionsystem für zahlreiche Applikationen. Beide Tools ermöglichen die einfache Anbindung von Kameras an Kawasaki Roboter. So ist Ihr Roboter in der Lage, ohne aufwendige Programmierung eigenständig Teile zu finden, nachzuverfolgen und zu bearbeiten. Die Effektivität und Flexibilität in der Automatisierung werden damit erheblich gesteigert.

Kawasaki Robotics bietet zahlreiche weitere Robotics Tools an – u.a. zum Palettieren und viele andere Applikationen. Sprechen Sie uns an!

Kawasaki Robotics

EMEA-Zentrale, Vertrieb und Service

Kawasaki Robotics GmbH

www.kawasakirobot.de
Im Taubental 32, 41468 Neuss, Germany
Tel.: +49-2131-3426-0 Fax: +49-2131-3426-22

Lokale Niederlassung

Kawasaki Robotics (UK) Ltd.

www.kawasakirobot.co.uk
Unit 4 Easter Court, Europa Boulevard, Westbrook Warrington
Cheshire, WA5 7ZB, United Kingdom
Tel.: +44-1925-71-3000 Fax: +44-1925-71-3001

Kawasaki Heavy Industries Russia LLC (KHI- Moscow)

<http://robotics.kawasaki.com>
Office 1206, entrance 3, 12 Krasnopresnenskaya emb.,
Moscow, Russian Federation 123610
Tel.: +7-495-258-2115 Fax:+7-495-258-2116

Kawasaki Heavy Industries Middle East FZE (KHI-ME)

<http://robotics.kawasaki.com>
Dubai Airport Free Zone, Bldg. W6, Block-A,
Office No. 709, PO BOX 54878, Dubai UAE
Tel.: +971-(0)4-214-6730 Fax:+971-(0)4-214-6729

SICHERHEITS- UND VORSICHTSMASSNAHMEN

- Das mit dem Betrieb und der Wartung Ihres Systems befasste Personal – einschließlich des Personals von Kawasaki – ist gehalten, jederzeit sämtliche Sicherheitsvorschriften streng zu befolgen und die Handbücher und alle sich auf die Anlage beziehenden Sicherheitsdokumente sorgfältig durchzulesen.
- Bei den in diesem Katalog beschriebenen Produkten handelt es sich um Standard-Industrieroboter. Bei spezifischen Anwendungen oder bei auftretenden Problemen beraten wir gerne hinsichtlich Installation und Sicherheit. Wir helfen Ihnen gerne.



ISO-Zertifizierung in Akashi Works.