

# 标准规格书

BX130XFE02001

201.年\$-月&日

川崎重工株式会社

机器人事业中心

书籍编号：90101-2321DC6

# 1. 机器人规格

| [1] 本体部规格   |  |               |                      |
|---|--|---------------|----------------------|
| 1. 机械型式   | BX130X-B                                   |               |                      |
| 2. 手臂形式   | 多关节型                                       |               |                      |
| 3. 动作自由度  | 6轴(选装 7轴)                                  |               |                      |
| 4. 构成轴规格  | 动作轴  | 最大动作范围        | 最高速度                 |
|   | 手臂旋转 (JT1)                                 | +160° ~ -160° | 105°/s               |
|   | 手臂前后 (JT2)                                 | +76° ~ -60°   | 90°/s                |
|   | 手臂上下 (JT3)                                 | +90° ~ -75°   | 130°/s               |
|   | 手腕旋转 (JT4)                                 | +210° ~ -210° | 200°/s               |
|   | 手腕弯曲 (JT5)                                 | +125° ~ -125° | 160°/s               |
|   | 手腕扭转 (JT6)                                 | +210° ~ -210° | 300°/s               |
| 5. 重复定位精度   | ±0.06 mm (手腕法兰面)                           |               |                      |
| 6. 最大可搬重量   | 130 kg                                     |               |                      |
| 7. 合成最大速度   | 5000 mm/s (手腕法兰面)                          |               |                      |
| 8. 手腕轴容许负荷  |  | 最大负荷扭矩        | 负荷惯性力矩*              |
|   | JT4  | 830 N·m       | 85 kg·m <sup>2</sup> |
|   | JT5  | 830 N·m       | 85 kg·m <sup>2</sup> |
|   | JT6  | 441 N·m       | 45 kg·m <sup>2</sup> |
| 注* 此表中的数值表示在手腕各轴施加最大惯量时的许用惯性力矩。<br>关于其他的详细内容, 请另外垂询我公司。 |  |               |                      |
| 9. 驱动电机   | 同期型无电刷电机                                   |               |                      |
| 10. 作业范围  | 参考添附图纸                                     |               |                      |
| 11. 机械重量  | 970 kg (选装件除外)                             |               |                      |
| 12. 涂 装 色   | Munsell 10GY9/1 等效                         |               |                      |
| 13. 设 置 方 法   | 地面式  |               |                      |
| 14. 设 置 环 境   | 环境温度 0~45 °C、相对湿度 35~85%(无结露现象)            |               |                      |
| 15. 管 线 包   | 工具-手腕法兰面间的线缆长1.2m<br>从标准管线包规格变更的情况, 请另行商讨。 |               |                      |
| 16. 选 装 件   | 制动限位JT1/JT2/JT3                            |               |                      |
|   | 工具-手腕法兰间连接器                                |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
|   |  |               |                      |
| 17. 其 他   | 关于保修零件、备用件请另行商讨。                           |               |                      |

| (2) 控制部规格  |   |                                  |
|------------|---|----------------------------------|
| 1. 控制柜型号   | E02   |                                  |
| 2. 构造      | 全封闭间接冷却方式   |                                  |
| 3. 构成及尺寸   | 参照附图  |                                  |
| 4. 控制的轴数   | 最大9轴（标准7轴，选装2轴）                                       |                                  |
| 5. 驱动方式    | 全数字伺服方式   |                                  |
| 6. 动作方式    | 示教模式  | 各轴独立、基础坐标系、工具坐标系、<br>固定工具坐标系（选件） |
|            | 循环模式  | 各轴/直线、圆弧插补动作（选件）                 |
| 7. 示教方法    | 简易示教或AS语言编程   |                                  |
| 8. 存储器容量   | 8 MB  |                                  |
| 9. 外部操作信号  | 外部紧急停止、外部保持信号等  |                                  |
| 10. IO 插槽数 | 3插槽   |                                  |
| 11. 操作面板   | 示教/再现切换开关、紧急停止开关、电源灯                                  |                                  |
| 12. 接口     | 以太网（100BASE-TX）、USB、RS-232C<br>各2端口（操作面板1端口，控制盘内部1端口） |                                  |
| 13. 重量     | 参照附图  |                                  |
| 14. 电源要求   | AC200 - AC220 V±10%，50/60 Hz，3相<br>最大7.5 kVA          |                                  |
| 15. 接地     | D种接地（机器人专用接地）、漏电电流 最大100 mA                           |                                  |
| 16. 环境温度   | 0~45 °C   |                                  |
| 17. 相对湿度   | 35~85%（无结露现象）   |                                  |
| 18. 涂装色    | Munsell 10GY9/1 等效                                    |                                  |
| 19. 示教器    | 配有5.7英寸TFT彩色液晶触摸屏<br>紧急停止开关、示教锁定开关、使能开关               |                                  |
| 20. 安全回路   | PL e、类别4（EN ISO13849-1） <sup>注1</sup>                 |                                  |
| 21. 标准选装   |   |                                  |
| 通用IO信号     | 输入32点/输出32点、NPN（sink）型或 PNP（source）型                  |                                  |
| TP语言       | 可选择日文、英文、中文   |                                  |
| 输入输出信号连接器  | D-SUB 37针（公/母） 付保护罩                                   |                                  |
| 分离线缆       | 5m、10 m、15 m  |                                  |
| 示教器线缆      | 5m、10 m、15 m  |                                  |
| 变压器单元      | AC380V-415V/ AC440V-480V（规格切换）                        |                                  |
| 22. 其他选装   |   |                                  |
| 通用IO板卡     | 输入64点/96点、输出64点/96点、NPN（sink）型或 PNP（source）型          |                                  |
| 马达制动解除装置   | 手动抱闸解除开关  |                                  |
| RS-232C线缆  | 1.5 m、3 m   |                                  |
| 外部轴控制      | 追加外部轴放大器以及线缆  |                                  |
| 安全功能扩展     | Cubic-S（空间监视功能、轴监视功能、速度监视功能等）                         |                                  |
| 示教器选装      | 短路连接器   |                                  |
| 快速示教检查     | 快速检查模式开关  |                                  |
| 其他         | 现场总线、软件PLC、模拟输入输出、传送带同步板卡                             |                                  |
| 23. 其他     | 有关维护，维修零件请另行商谈。                                       |                                  |

注1 性能水平（PL）以及类别根据安全系统全体构成决定。  
本控制柜的安全回路可以最大适用到PL e、类别4的系统。

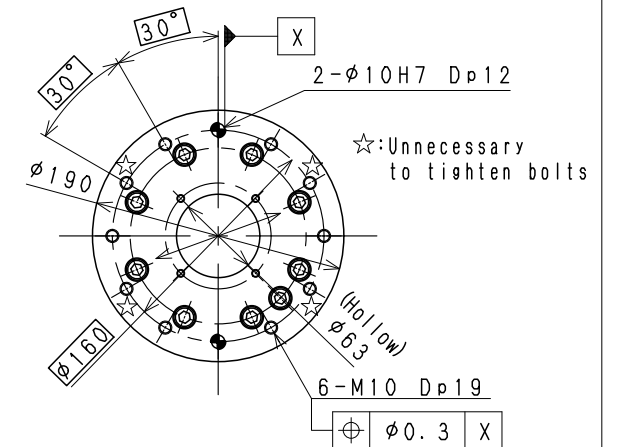
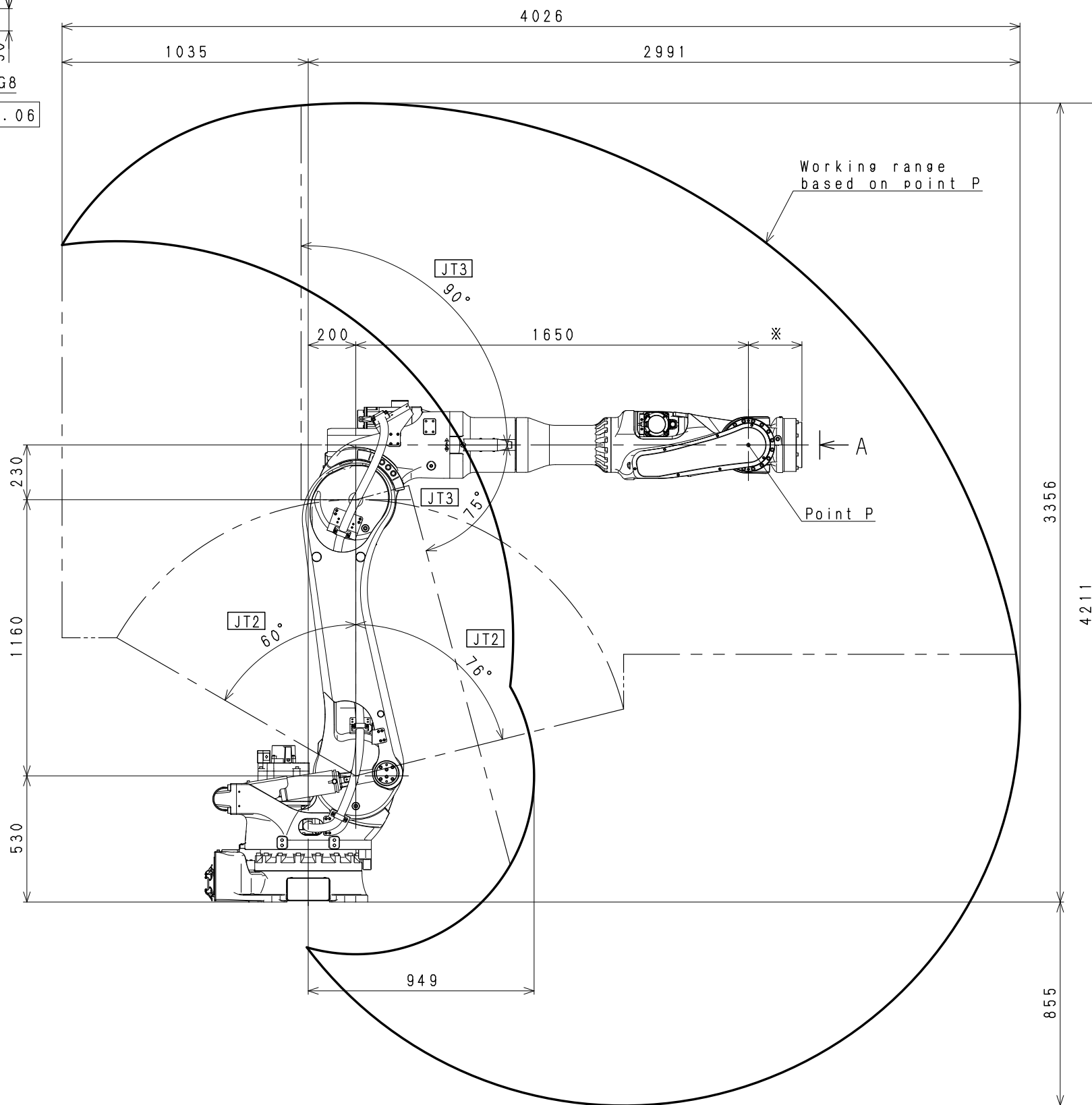
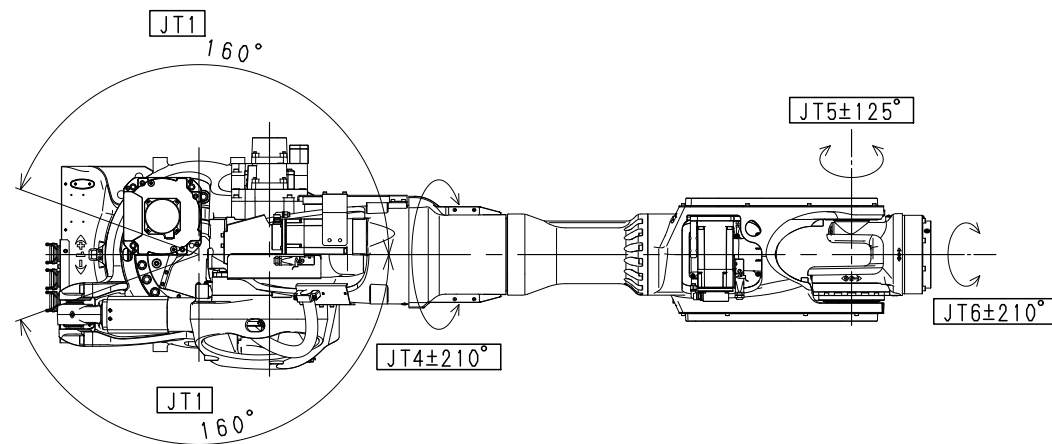
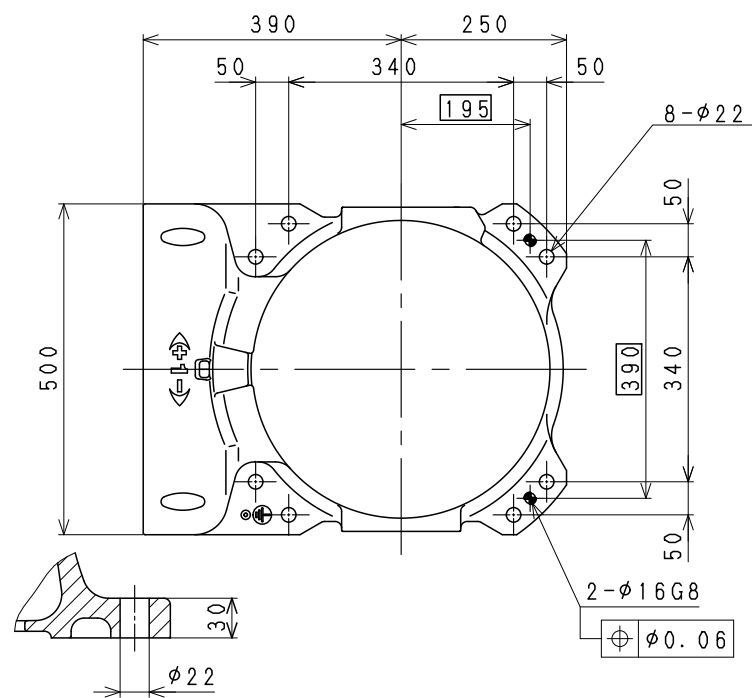
## 2. 保修期及保修内容

### (1) 保修期

- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置等系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

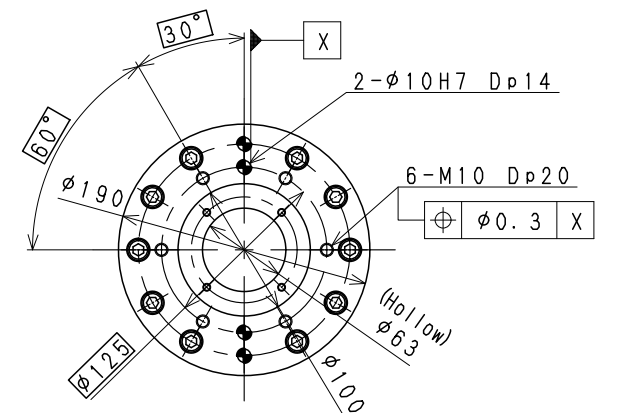
### (2) 保修内容

- 1) 在保修期内，如果是我公司的原因造成的构成本机的零件发生问题，在我公司认可的情况下，提供无偿修理服务。  
另外，上述保修的适应范围仅限我公司交付的制品，除此之外不负任何责任。
- 2) 即使在保修期内，对下列情况也不适用无偿修理服务。
  - ① 没有按「说明书」记载的注意事项操作而发生的故障。
  - ② 由贵公司进行的修理，改造，移动或使用者的不当操作而引发的故障。
  - ③ 因未满足「说明书」的点检，调整，维修要求而发生的故障。
  - ④ 没有使用纯正零件或我公司指定的零件及润滑油而发生的故障。
  - ⑤ 「说明书」上记载的消耗品的消耗及此消耗引起的故障和更换费用。
  - ⑥ 因火灾，地震，水灾，闪电或不适当的使用，亦或第三者的加害，偷盗等发生的故障
  - ⑦ 我公司施行范围外的运输及施工而导致的故障。
  - ⑧ 声响，振动，渗油，褪色，生锈及外观上的轻微瑕疵等并非性能上问题的。  
(根据规格的内容，另行签订合同。)
- 3) 此保修只适用于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，贷与，转移至其他国家的情况，另行签订合同。



STANDARD FLANGE

※ Dimension:225

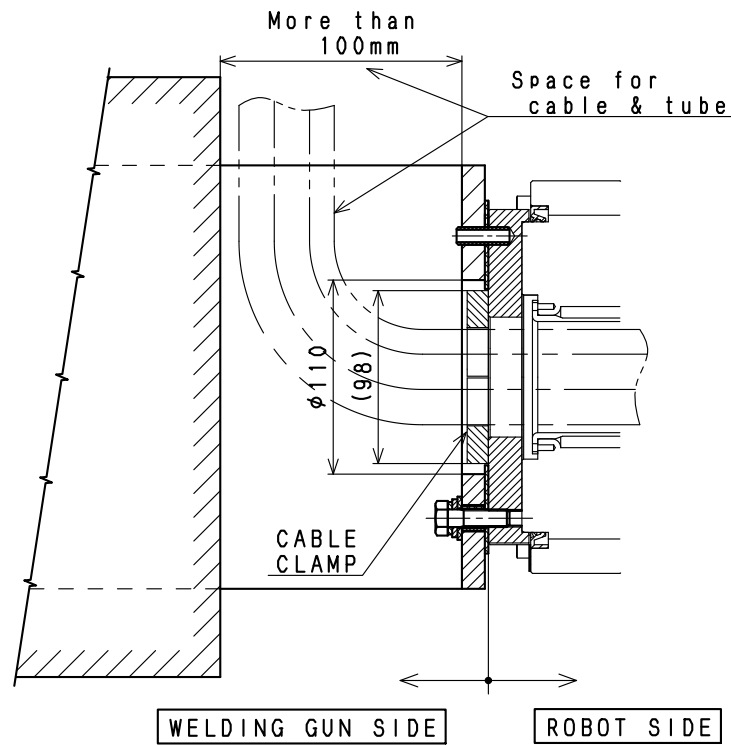


OPTION FLANGE

※ Dimension:245

VIEW A

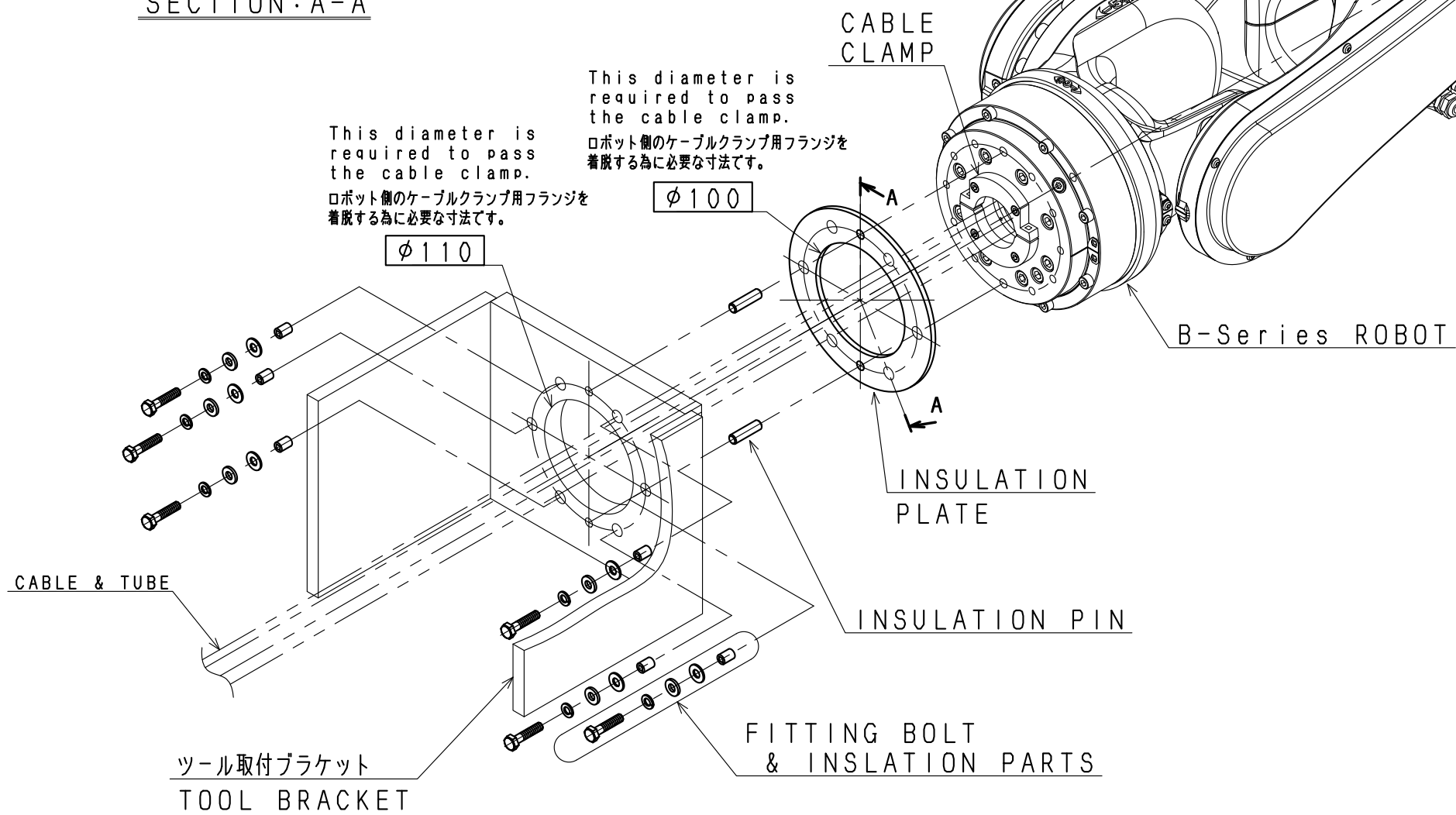
BX130X  
WORKING RANGE



SECTION: A-A

NULL POSITION OF THE ROBOT

ロボット標準姿勢



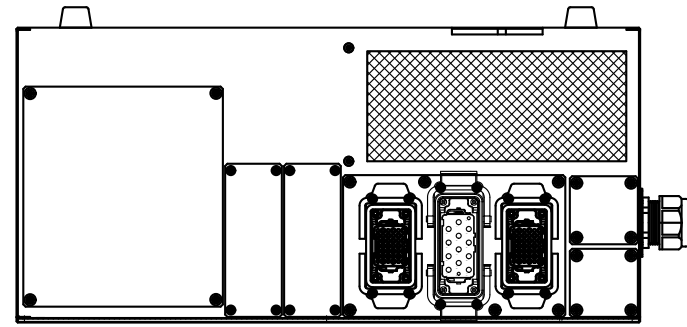
注記  
1. 本図は、一例としてロボット手首へのツールの取付要領を示します。

NOTES  
1. This figure shows as an example how to install a tool to the robot wrist.

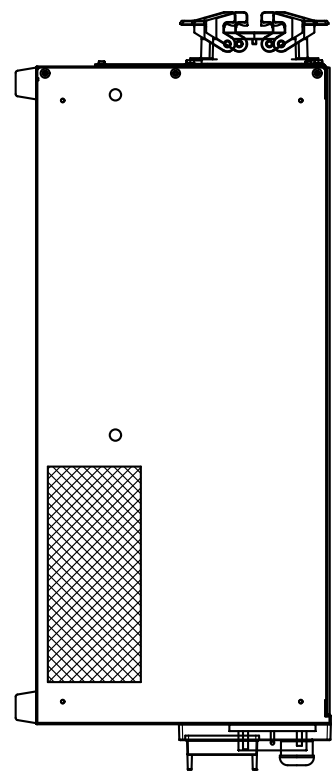
B-Series ROBOT  
TOOL INSTALLATION PROCEDURE  
(ツール取付要領図)

E 0 2   C O N T R O L L E R

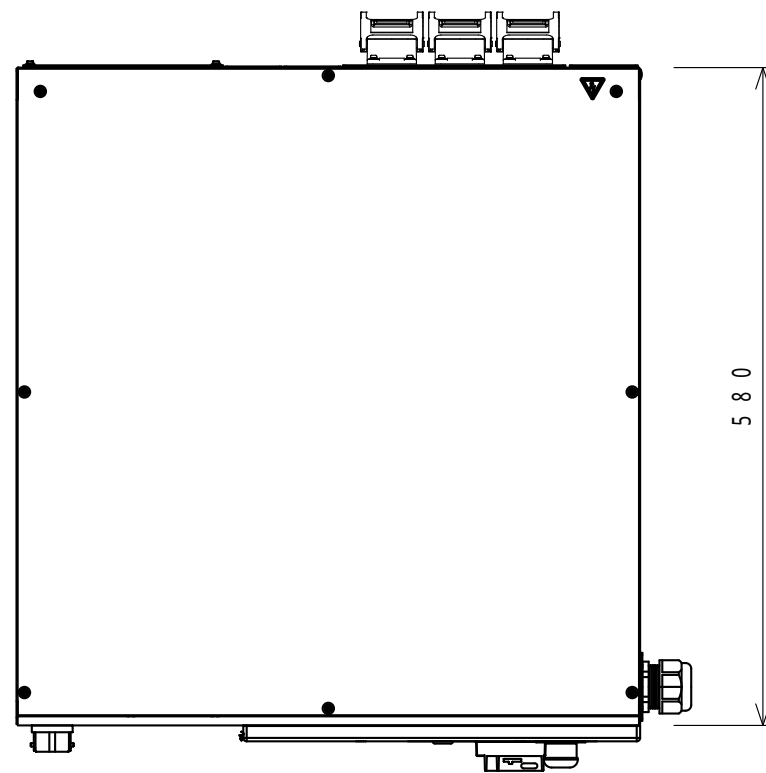
M A S S : 4 0 K g



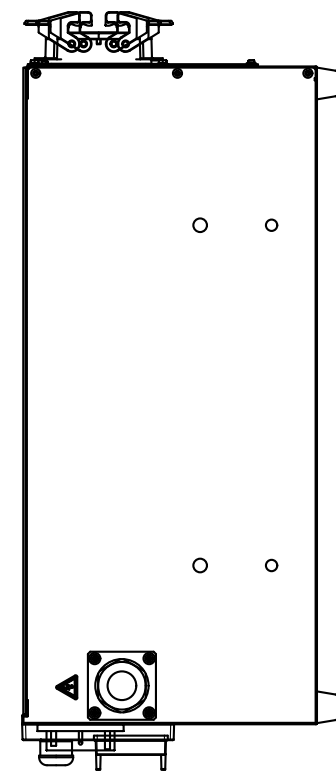
R E A R   V I E W



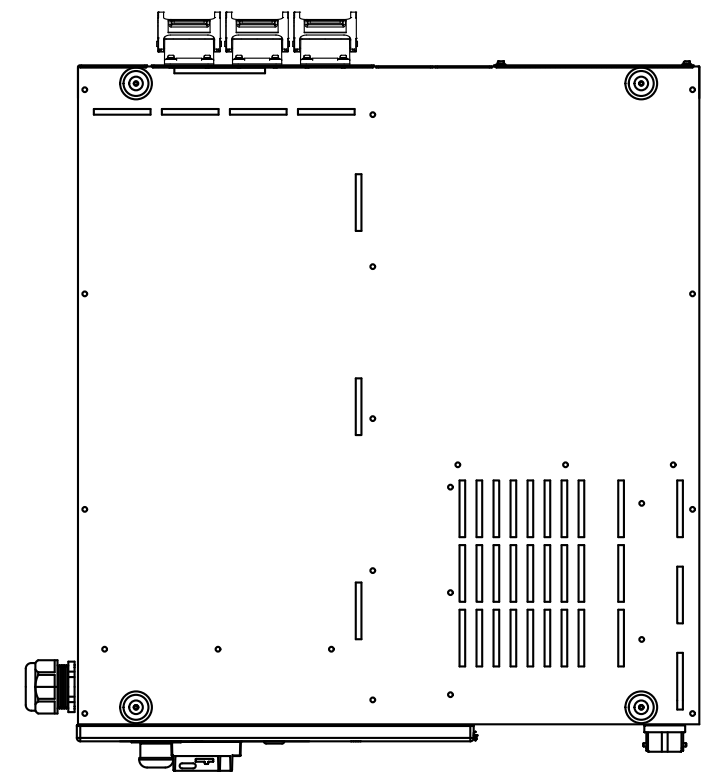
S I D E   V I E W



T O P   V I E W

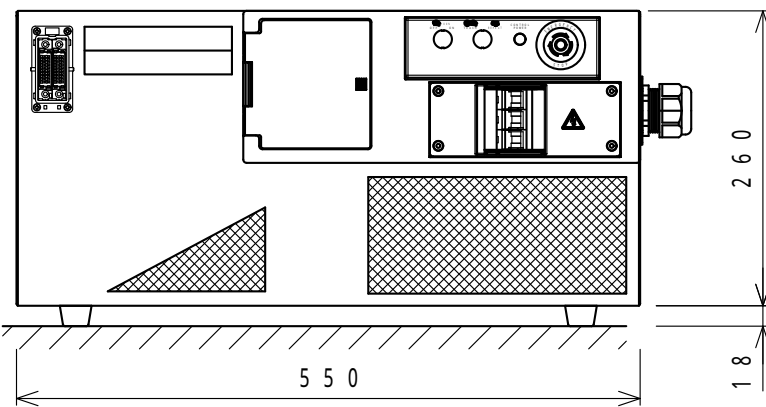
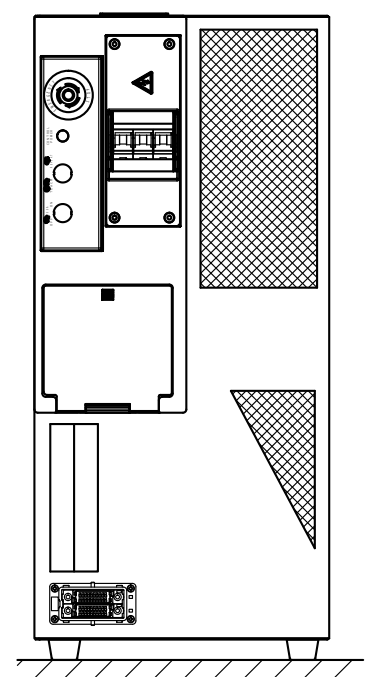


S I D E   V I E W

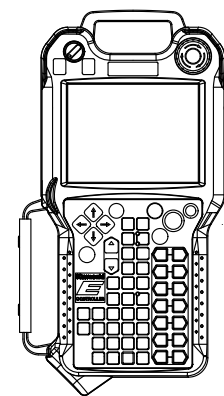


B O T T O M   V I E W

Vertical Mount



F R O N T   V I E W



工博士网: [www.gongboshi.com](http://www.gongboshi.com)  
官 网: [www.gongboshi.org](http://www.gongboshi.org)  
邮 箱: [service@gongboshi.com](mailto:service@gongboshi.com)  
电 话: 021-31666777