

标 准 规 格 书

CP500LEE03

发行 2014年7月28日

承认	机械	控制

川崎重工业株式会社
机器人事业中心

书籍编号：90101-2256DCA

川崎公司保留对未经预先通知而变更、修订或更新本手册的权利。

1. 机器人规格

(1) 本体部规格									
1. 机械型式		CP500L-A							
2. 手臂形式		多关节型							
3. 动作自由度		4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 °	85 °/s					
		手臂前后 (JT2)	+ 95 ° ~ - 46 °	80 °/s					
		手臂上下 (JT3)	+ 15 ° ~ -110 °	80 °/s					
		手腕旋转 (JT4)	+360 ° ~ -360 °	180 °/s					
5. 处理能力		1000次/h							
条件		上下 400 mm、水平 2000 mm							
6. 重复定位精度		±0.5 mm (手腕法兰面)							
7. 最大可搬重量		500 kg							
8. 手腕轴容许负荷		<table><tr><td></td><td>最大负荷扭矩</td><td>负荷惯性力矩*</td></tr><tr><td>JT4</td><td>—</td><td>250 kg・m²</td></tr></table> <p>注* 本表中的值、手腕各轴负荷到容许的最大扭矩时，会显示容许负荷惯性力矩。 关于其他的详细情况，请您到本公司另行咨询。</p>			最大负荷扭矩	负荷惯性力矩*	JT4	—	250 kg・m ²
	最大负荷扭矩	负荷惯性力矩*							
JT4	—	250 kg・m ²							
9. 驱动电动机		同期型无刷电机 (正弦波驱动方式)							
10. 位置检测器		绝对编码器							
11. 作业范围		参照添付图纸							
12. 机械重量		1650 kg (可选配件除外)							
13. 涂装色		Munsell 10GY9/1 等效							
14. 设置方法		地面式							
15. 设置环境		环境温度 0~45 °C、相对湿度 35~85% (无结露现象)							
16. 内藏功能		抓手用空气管 (Φ12×2根)							
		抓手用电磁阀驱动线 (DC24 V×8系统)							
		抓手用传感器电缆 (12系统)							
17. 可选件		机械制动器JT1							
		电磁阀线缆 (8点)							
		传感器电缆 (12点)							
		涂装色 (Munsell)							
		空气3点联件							
18. 其他		关于保修零件、备用件请另行商讨。							

[2] 控制部规格		
1. 控制型式	E03	
2. 构造	全闭型间接冷却方式	
3. 构成以及尺寸	参照添付图	
4. 控制轴数	最大6轴(双轴含标准5轴、选配1轴)	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 动作方式	手动动作模式	各轴独立、基础坐标系、工具坐标系
		固定工具坐标系(选配)
	循环动作模式	各轴插补、直线插补、圆弧插补(选配)
7. 示教方式	简单示教方式或AS语言方式	
8. 记忆容量	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/循环转换开关、紧急停止开关、电源灯	
12. 接口	以太网(100BASE-TX)、USB、RS-232C 各2端口(操作面板1端口、控制盘内部1端口)	
13. 重量	参照添付图	
14. 所需电源	AC200 - AC220 V \pm 10%, 50/60 Hz, 3相 最大12 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 紧急停止开关、示教锁定开关、启动开关	
20. 安全回路	PL e、类别4 (EN ISO13849-1) 注 ¹	
21. 标准选装件		
	通用IO板卡	输入32点/输出32点 NPN(sink)型或PNP(source)型
	快速检查模式	快速检查模式开关
	TP语言	可选择日文、英文、中文
	输入输出信号用连接器	D-SUB 37针(公/母) 付保护罩
	分离线缆	5 m、10 m、15 m
	示教器线缆	5 m、10 m、15 m
	变压器单元	AC400V/460V(样式切换)
22. 其他选装件		
	通用IO追加	输入64点/96点、输出64点/96点 NPN(sink)型或PNP(source)型
	电机制动解除装置	手动制动解除开关
	RS-232C 电缆	1.5 m、3 m
	外部轴控制	追加外部轴放大器以及电缆
	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)
	示教器选装件	短路连接器
	其他	Fieldbus、softwarePLC、模拟输入输出、传送带同期
23. 其他	关于保修零件、备用件请另行商讨。	

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。

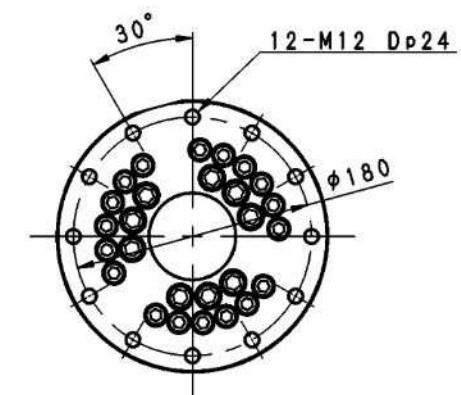
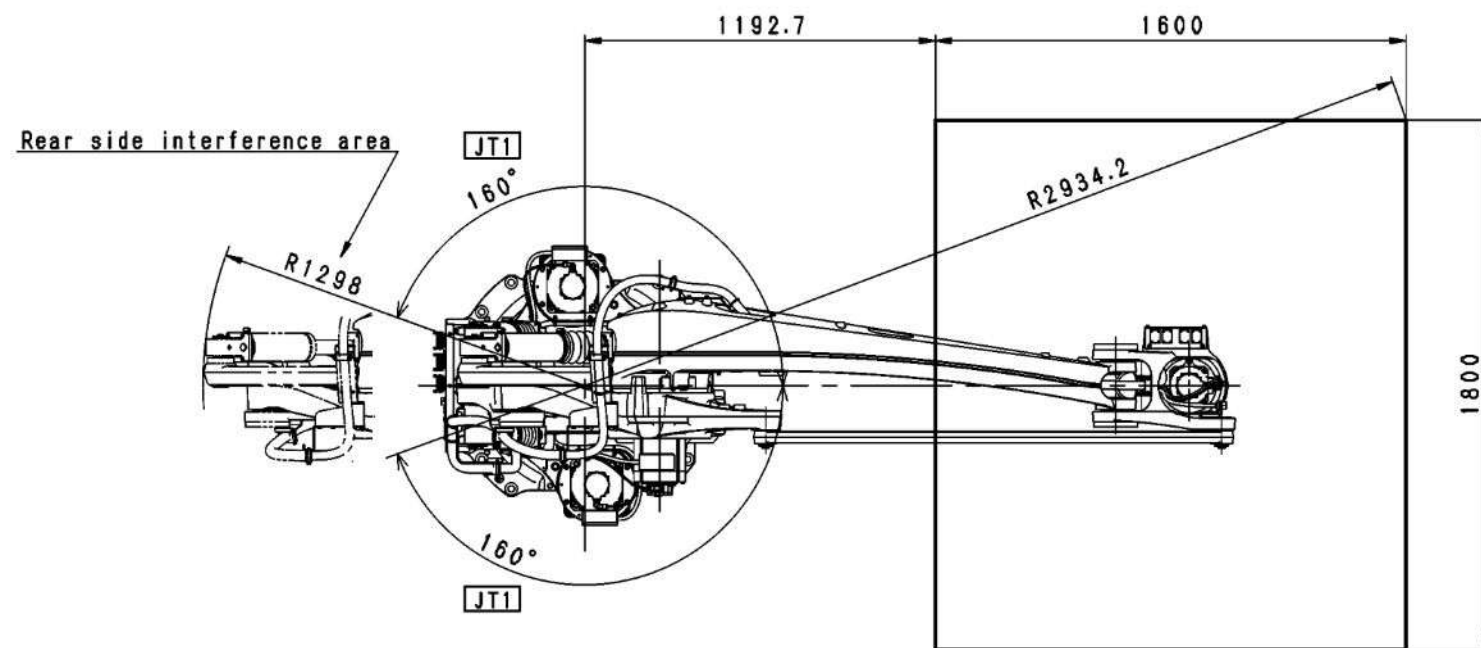
2. 保修期与保修内容

(1) 保修期

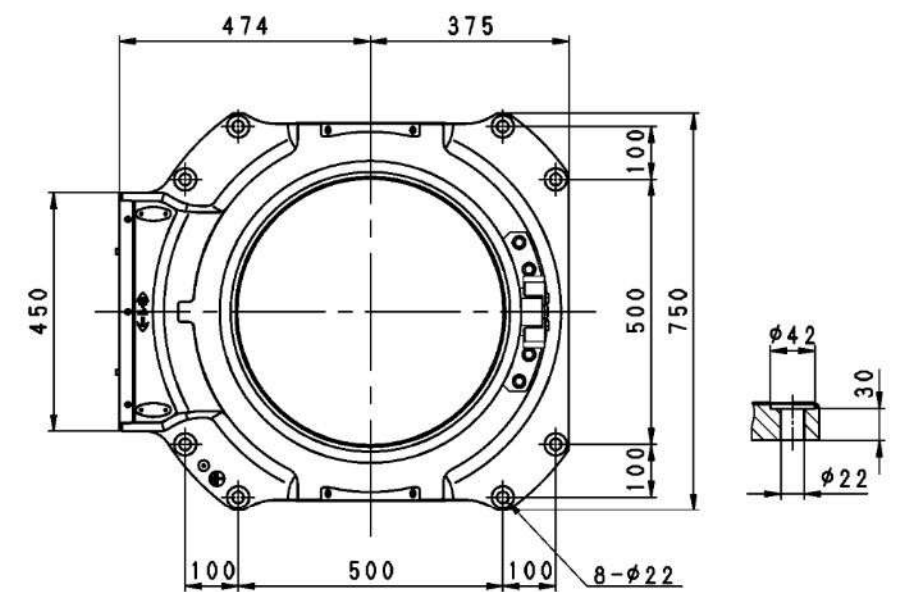
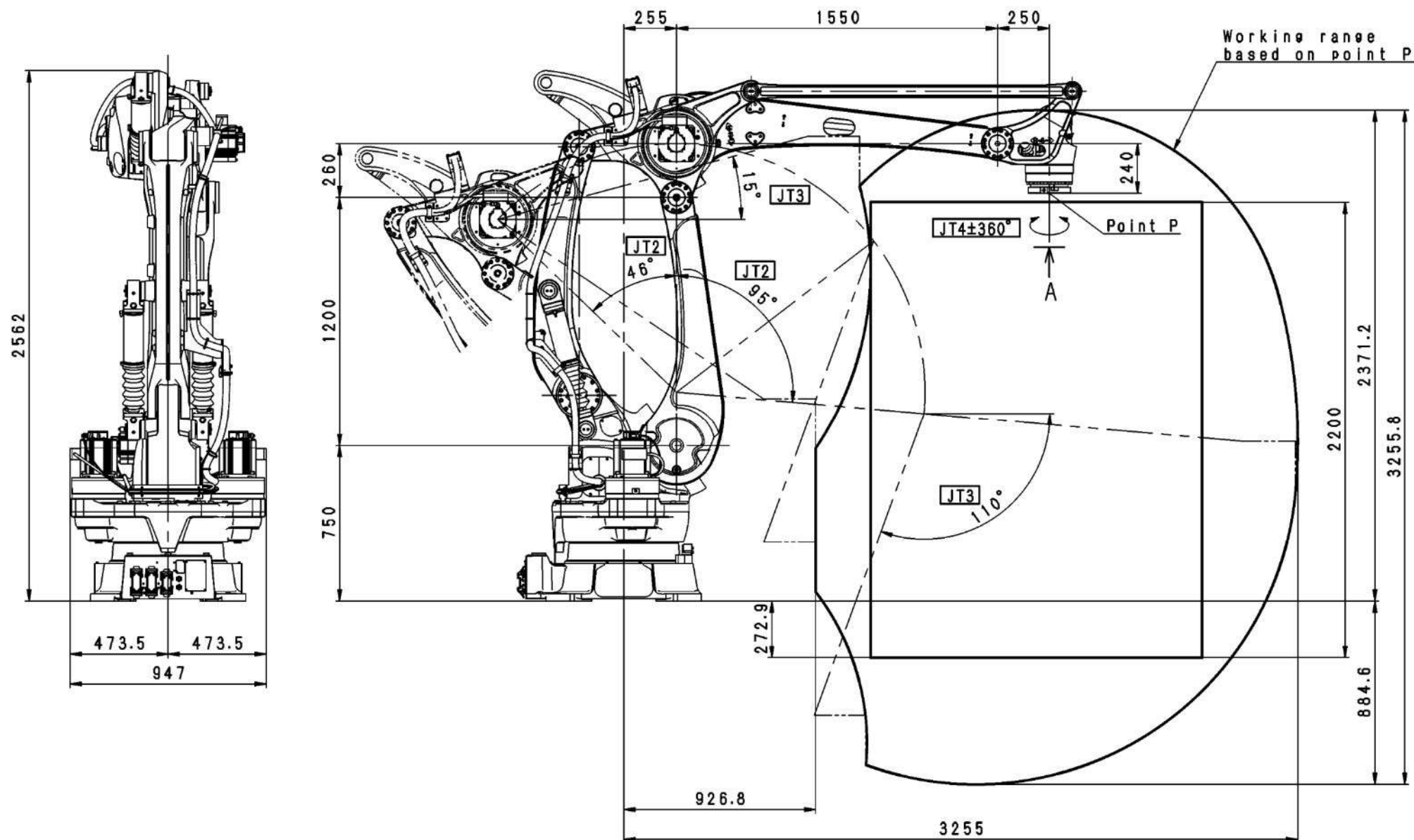
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

- 1) 保修期内，凡属于本机正品部件发生的故障，经本公司认定后，无偿对本机进行修理
另外，上述保修的适用范围只限于本公司出售的产品，不包括其它一切产品。
- 2) 在保修期间内，如遇以下情况，不属于无偿保修范围。
 - ① 由于没有遵照[说明书]所述注意事项而引起的故障。
 - ② 由于贵公司自行修理，改造，移动或是使用者操作上的问题所引起的故障。
 - ③ 没有按照[说明书]的规定进行检查，调整，维护而引起的故障。
 - ④ 没有使用本公司指定的产品，润滑油而引起的故障。
 - ⑤ 说明书上标明的消耗品的消耗，由于消耗所引起的故障以及更换费用。
 - ⑥ 火灾，地震，水灾，雷击等其他自然灾害或不正当使用以及由第三者原因所造成认为
 - ⑦ 因本公司实施范围外的运送以及施工等所引起的故障。
 - ⑧ 不属于性能上的问题的响声，震动，漏油，喷涂面褪色，铁锈以及外观上的轻微损伤。
(根据规格的内容，另行协商)
- 3) 此保修仅限于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，租借以及转移到国外的情况下，另行协商。



VIEW A

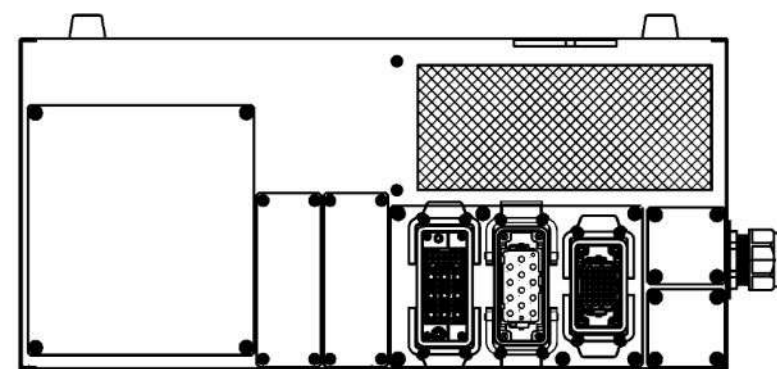


Installation Dimensions

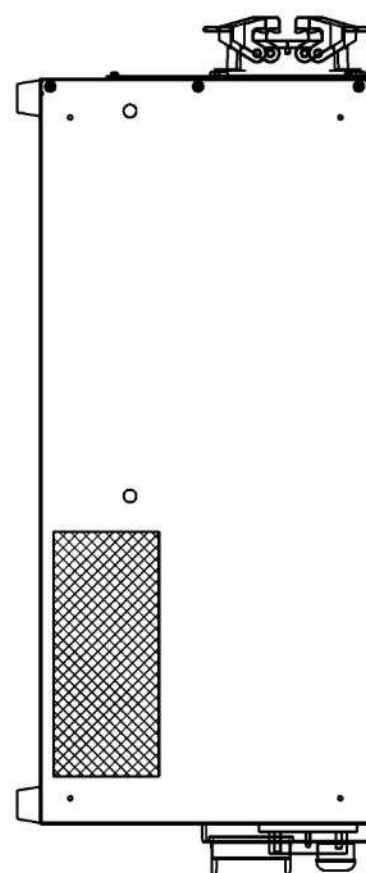
CP500L-A
WORKING RANGE

E03 CONTROLLER

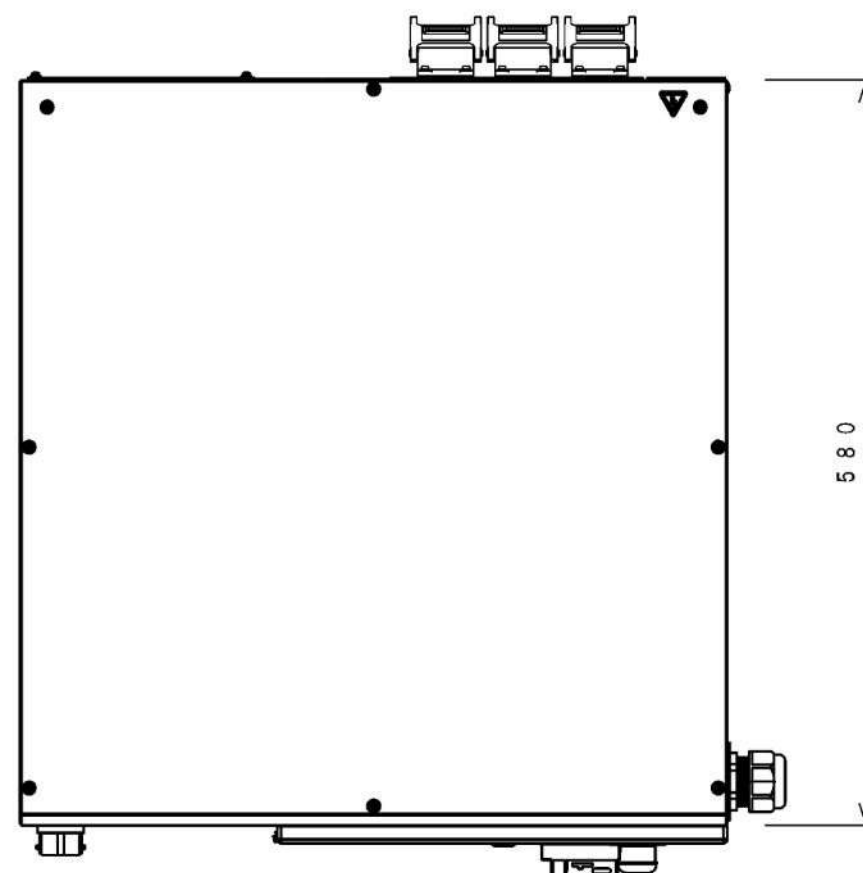
MASS : 45 Kg



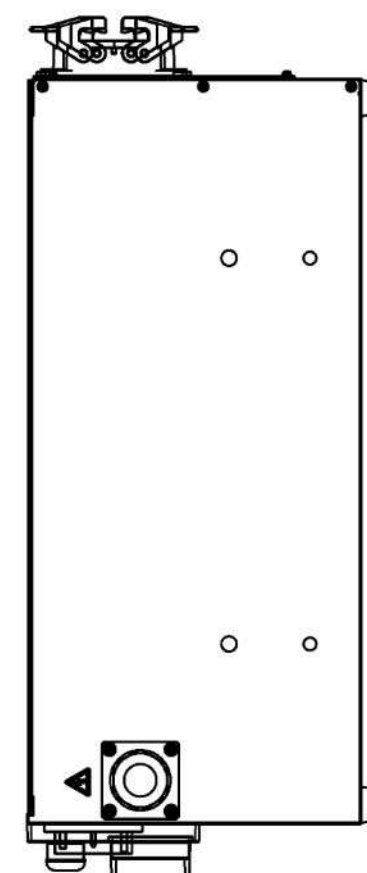
REAR VIEW



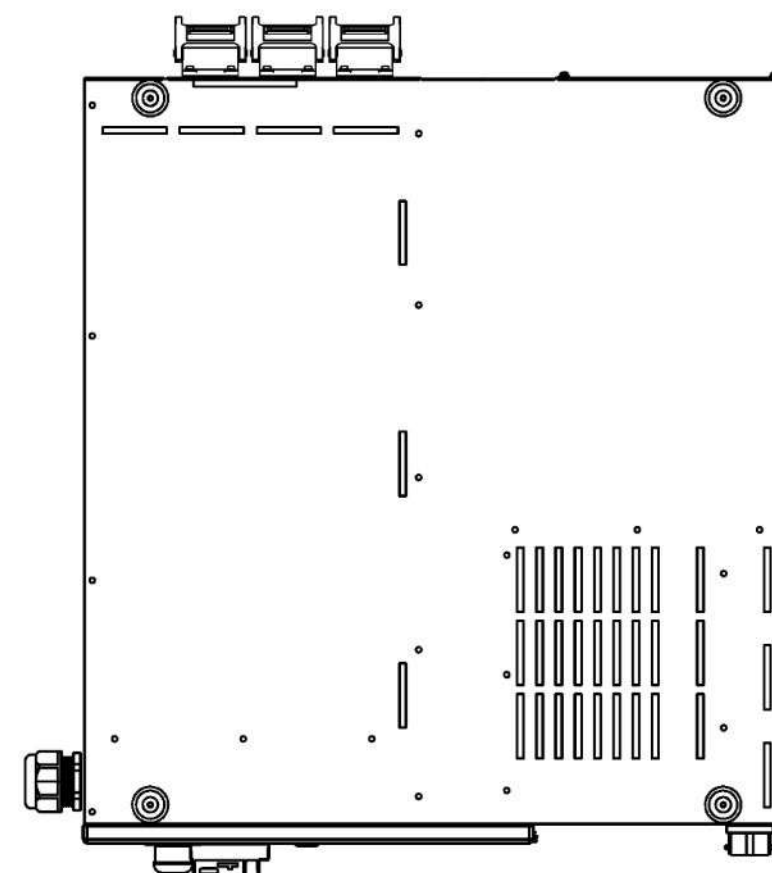
SIDE VIEW



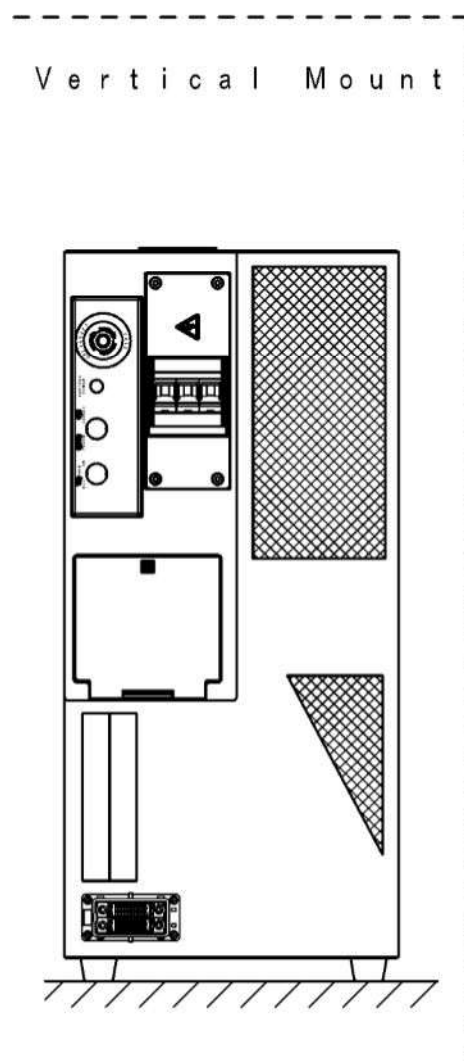
TOP VIEW



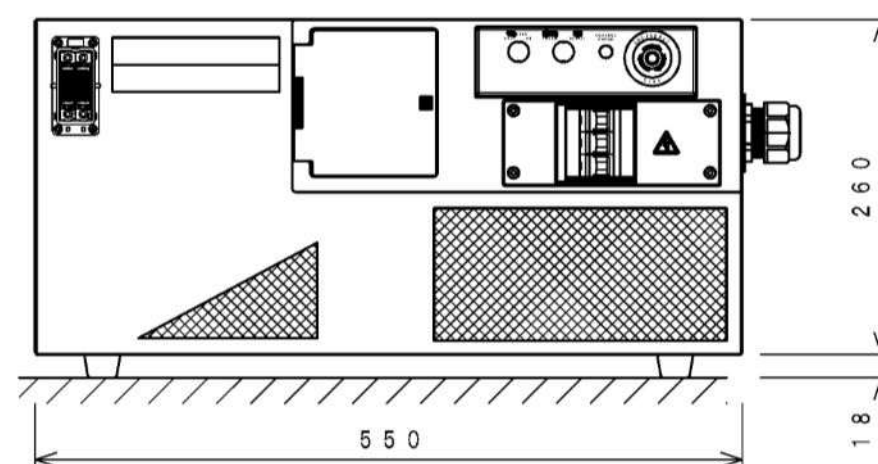
SIDE VIEW



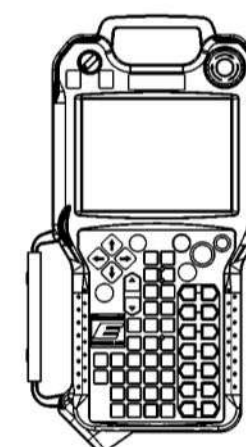
BOTTOM VIEW



Vertical Mount



FRONT VIEW



工博士网: www.gongboshi.com
官 网: www.gongboshi.org
邮 箱: service@gongboshi.com
电 话: 021-31666777