

标 准 规 格 书

C P 5 0 0 L E E 0 3

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 border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <th></th><th>最 大 负 荷 扭 矩</th><th>负 荷 惯 性 力 矩*</th></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 配 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)
7. 示 教 方 式	循环动作模式 各轴插补、直线插补、圆弧插补(选配)
	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±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。

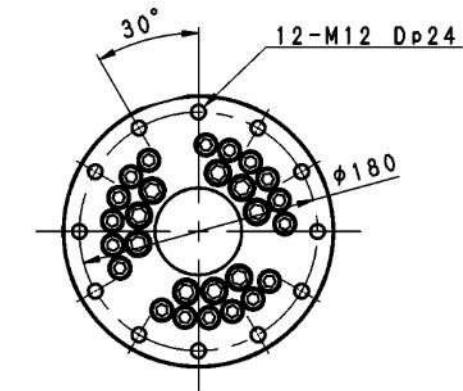
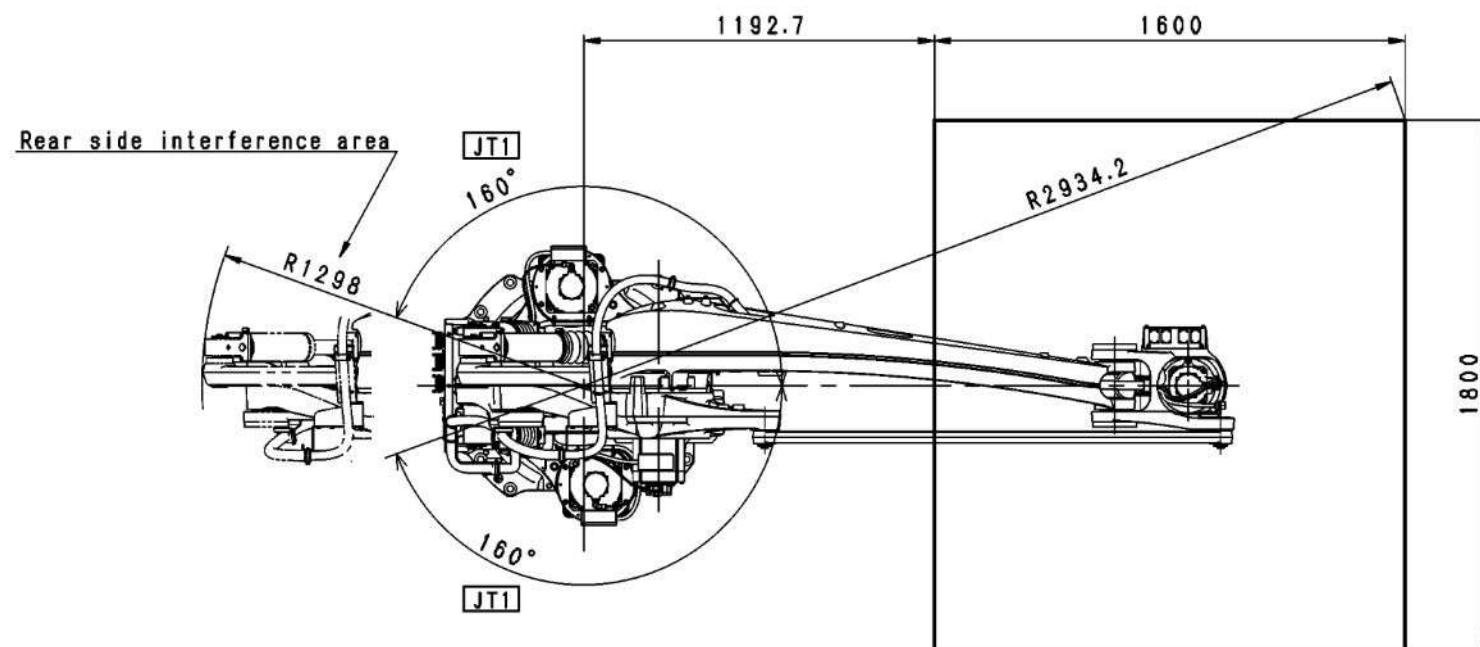
2. 保修期与保修内容

(1) 保修期

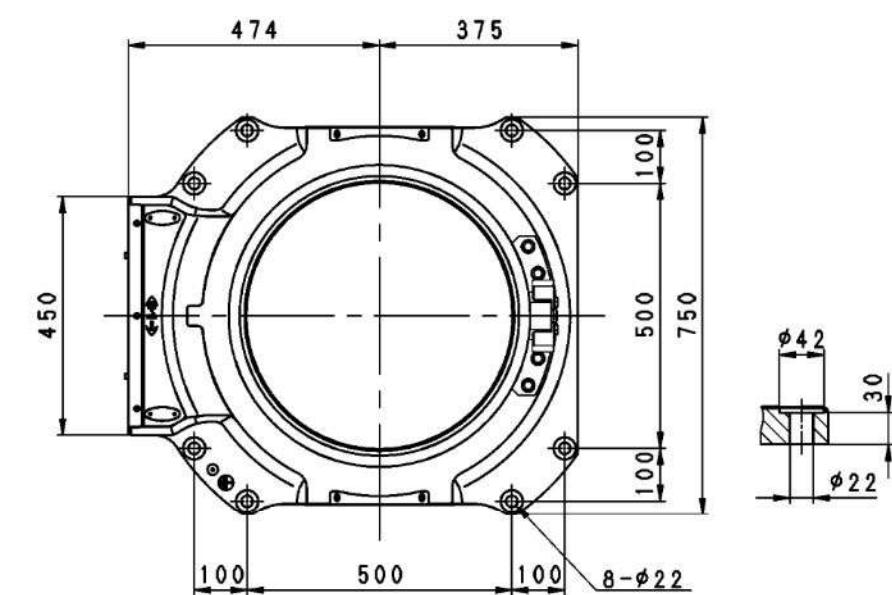
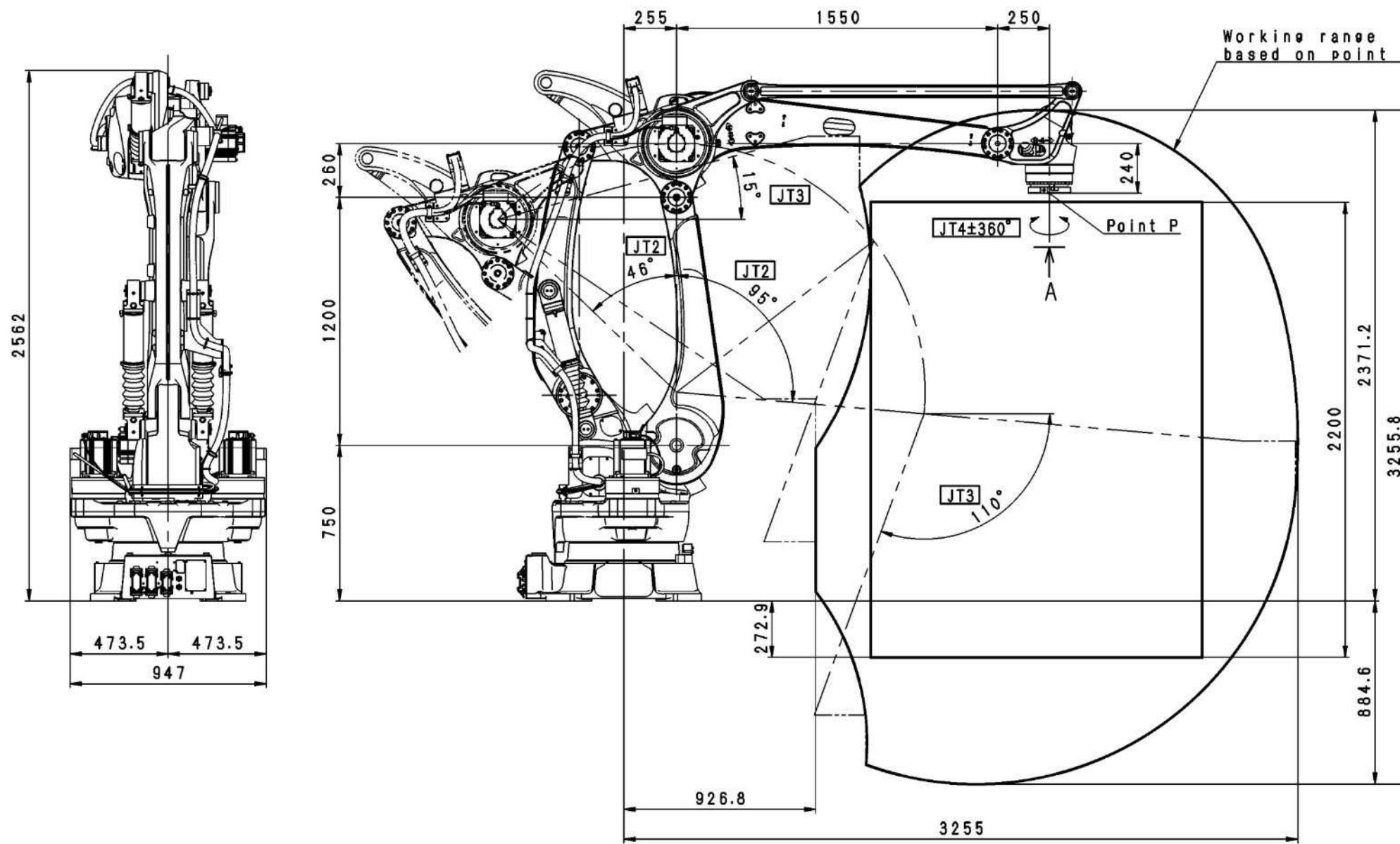
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(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，雷击等其他天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

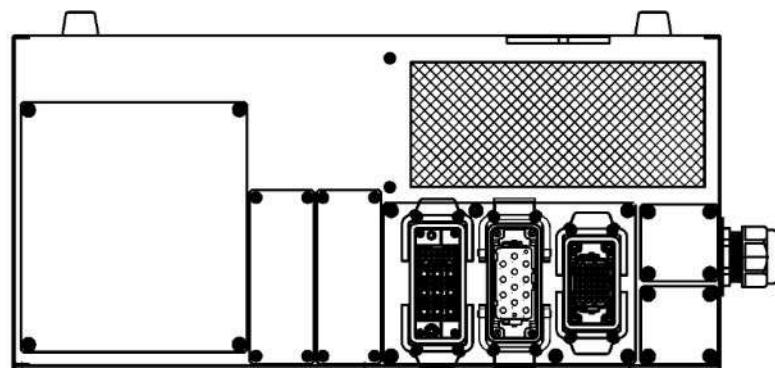


Installation Dimensions

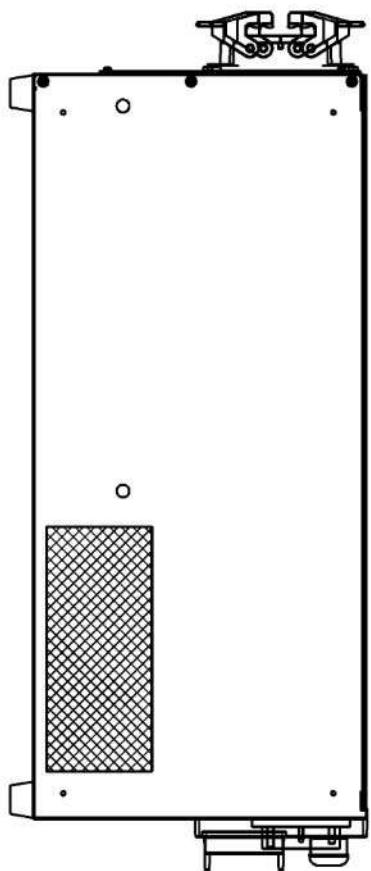
CP500L-A
WORKING RANGE

E 03 C O N T R O L L E R

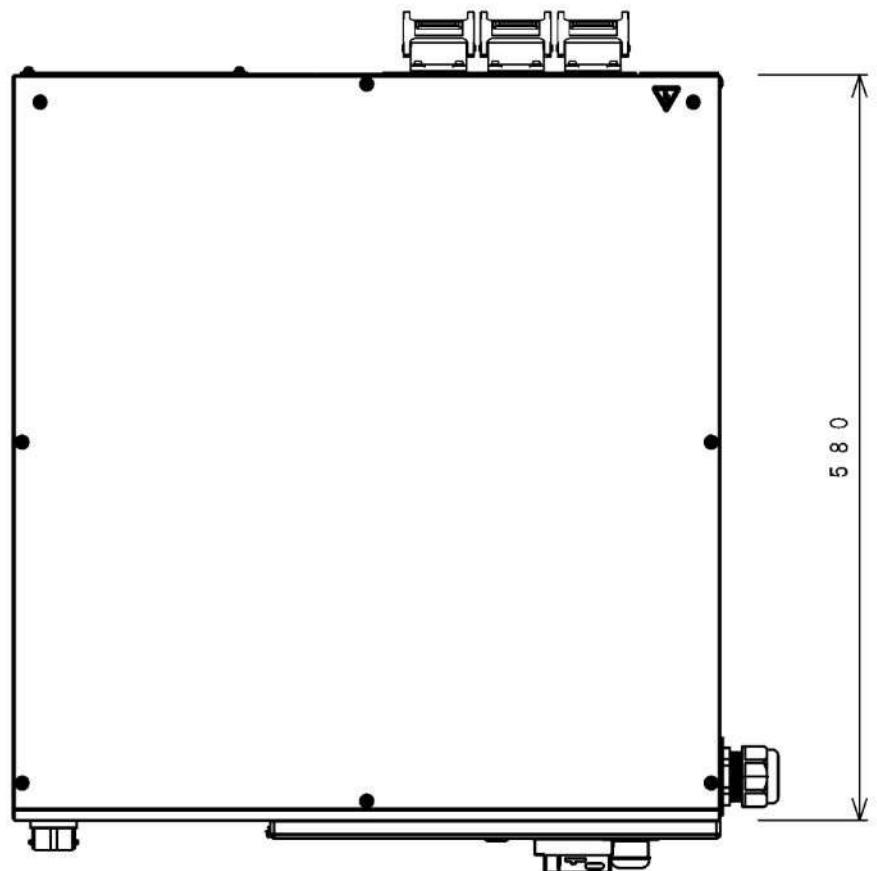
M A S S : 4 5 K g



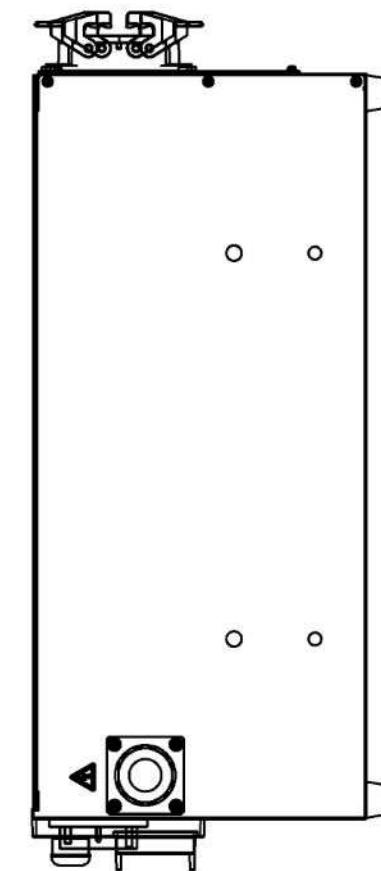
R E A R V I E W



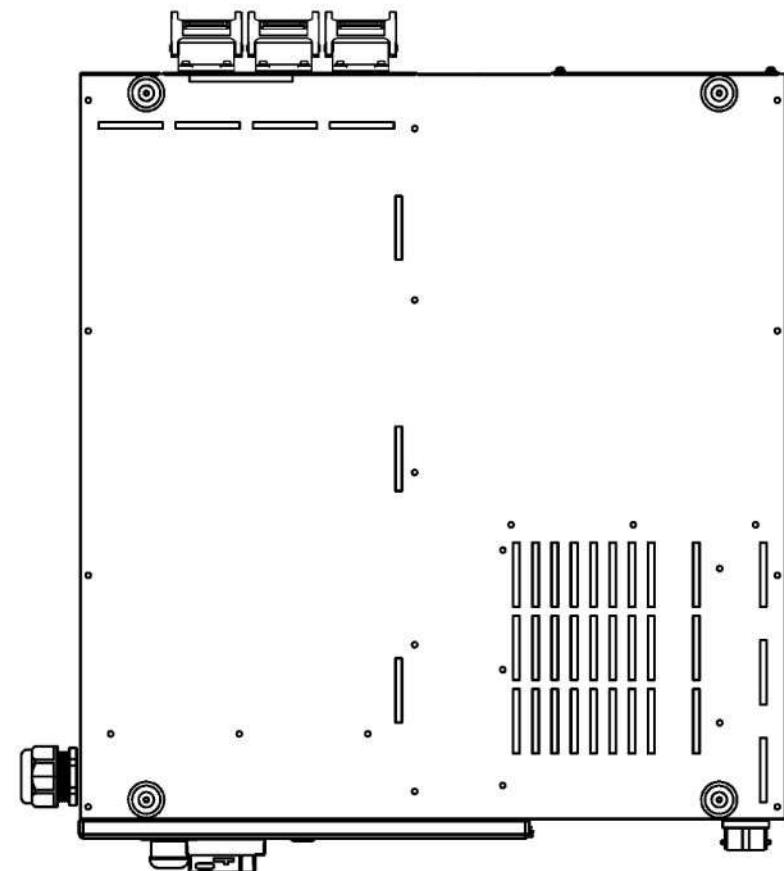
V e r t i c a l M o u n t



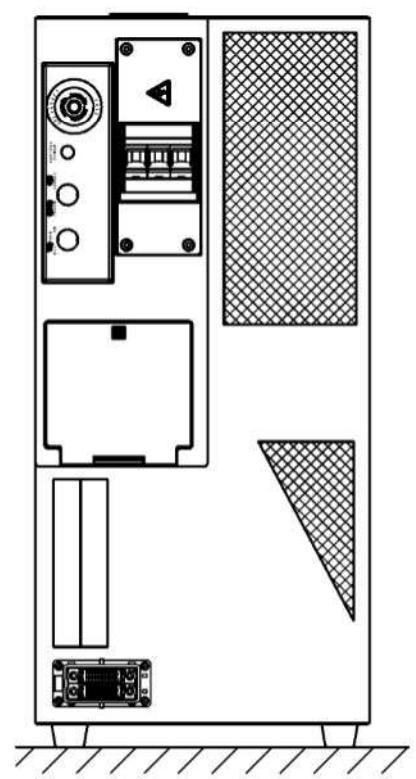
T O P V I E W



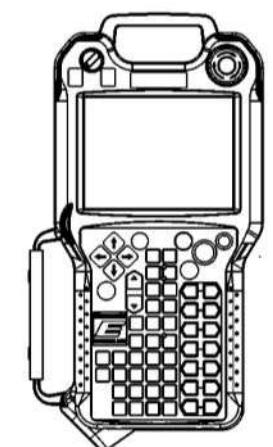
S I D E V I E W



B O T T O M V I E W



F R O N T V I E W



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