

# Kawasaki Robot

## duAro 2 双臂Scara机器人

### 特征

#### 与人协同作业

通过采用各种功能柔软的表面材料确保安全, 实现人机协同工作。即使在人与机器人发生碰撞的情况下, 亦可以通过碰撞检测功能使机器人停止, 防止事故发生。

#### 将垂直行程(z轴)扩展至550mm

由于垂直行程从150毫米扩展到550毫米, 因此可以实现深箱包装等, 应用范围得到大幅扩展。

#### 最大负载能力提高至3kg

最大负载能力从2kg增加至3kg(双臂6kg), 因此可应用的工作范围得到扩展。

#### 视觉功能使用方便

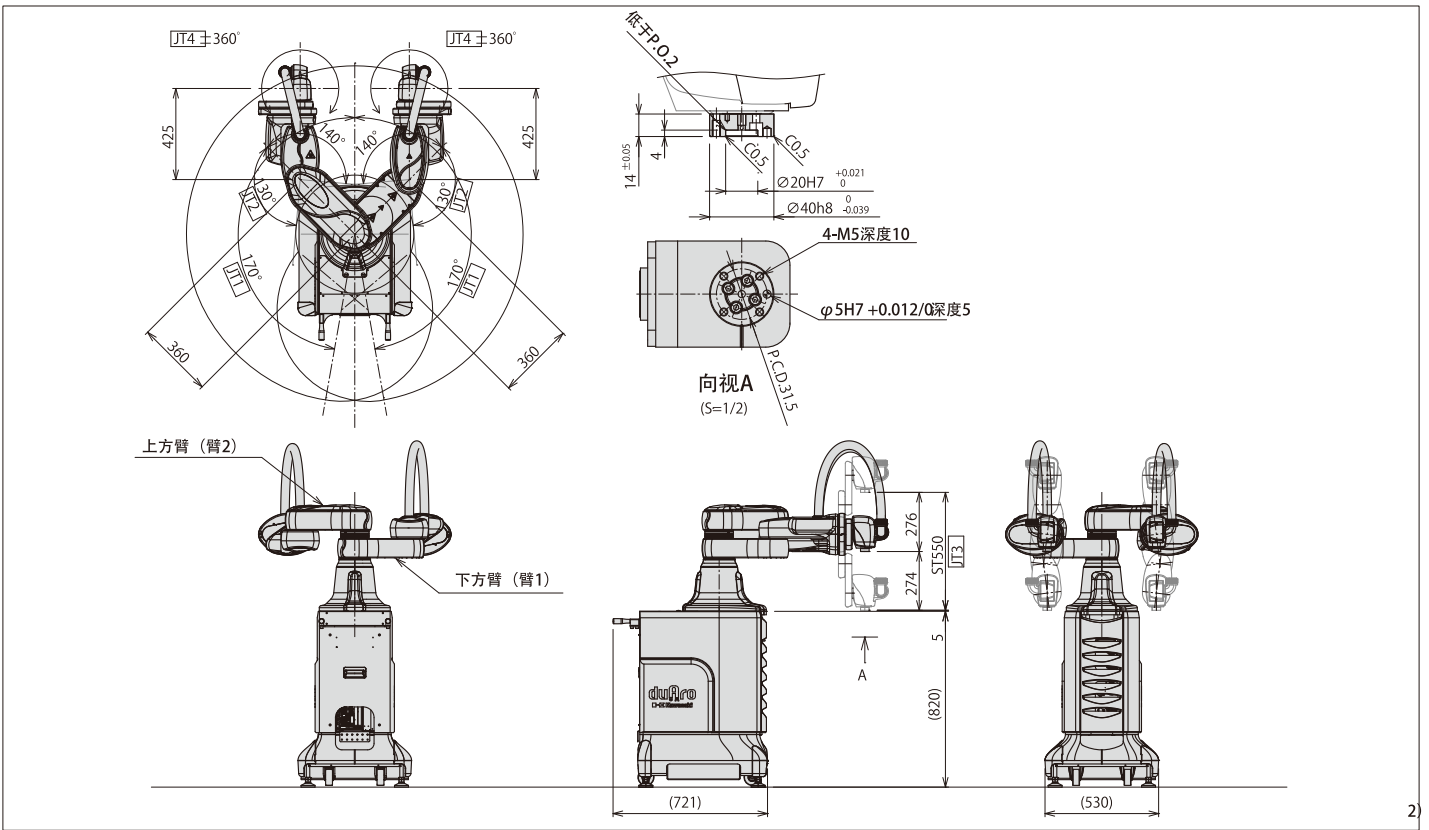
只需添加软件(可选), 您就可以使用视觉传感器, 因此无需准另外准备控制器。

#### 机身与控制器可分离

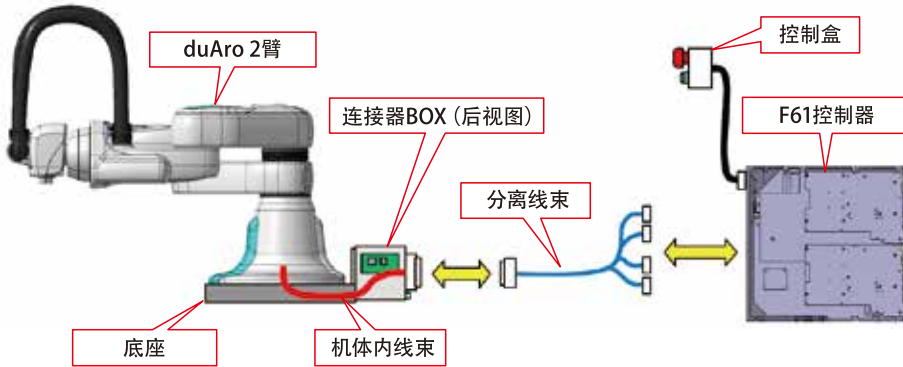
除了机械臂与控制器一体化机型外, 又设计了臂体与控制器可分离的机型, 提高了现场布局的自由度。



## 运动范围和尺寸



## 分离选装设备



## 规格

		duAro 2	
适用用途		组装 传送 涂装	
运送自由度 (轴)		各机械臂4	
最大可搬重量 (kg)		各臂3 (两臂6)	
重复定位精度 (mm)		±0.05	
最大行程	手臂转动 (°)	臂1 (下方臂) -170 - +170 (JT1)	臂2 (上方臂) -140 - +500 (JT1)
	手臂转动 (°)	-130 - +140 (JT2)	-140 - +130 (JT2)
	手臂上下 (mm)	0 - +550 (JT3)	0 - +550 (JT3)
	手腕旋转 (°)	-360 - +360 (JT4)	-360 - +360 (JT4)
	控制轴数 (轴)	最大12 (标准连接8选项4)	
驱动方式	全数字伺服		
运动方式	手动模式	双臂协调运动, 单臂独立运动, [插补模式]各轴, 底座坐标, 工具坐标	
	自动模式	双臂协调运动, 单臂独立运动, [插补模式]各轴插补, 直线插补	
示教方式	直接视角方式, 平板建议示教方式		
内存容量 (MB)	16		
I/O信号	通用输入 (点)	16 (最大80)	
	通用输出 (点)	16 (最大80)	
电源规格	AC200-230V ± 10%、50/60Hz ± 2%、单相、最大2.0kVA <sup>*1</sup> D类接地 (机器人专用接地), 漏电最大10mA		
主体重量 (kg)	一体型: 200, 分离型: 100		
安装方式	落地式		
设置环境	周围温度 (°C)	5 - 40 <sup>*2</sup>	
	相对湿度 (%)	35 ~ 85 (无结霜) <sup>*2</sup>	

\* 1: 接通电源并启动伺服时, 会产生超出稳定电流几倍到十几倍的瞬时浪涌电流。由于这种浪涌电流可能会导致电源电压下降, 因此请选择具有足够瞬时负载电流容量的电源。

\* 2: 如果在该范围之外, 请另行咨询我司。

## 使用场景



成品出厂前包装



检查贴好的电路板

## 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信环西路19号泰达服务外包产业园6号楼1/2F  
邮编: 300457  
电话: 022-59831888 传真: 022-59831889  
网址: <http://robotics.kawasaki.com.cn/cn/>

### 上海分公司

上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼729室  
邮编: 200051 电话: 021-22183066

### 广州分公司

广州市番禺区石基镇市莲路罗家村段62号永隆产业园1楼  
邮编: 511400

电话: 020-34818537 传真: 020-34818539

### 昆山机器人中心

江苏省昆山市周市镇金茂路1255号A1

邮编: 215313 电话: 0512-57936256

### 川崎 (重庆) 机器人工程有限公司

重庆市北碚区水土镇云汉大道117号云计算中心F北区202、203、204室  
邮编: 400000

电话: 023-63173088 传真: 023-63173088

Cat.No.CH1919 Apr.' 19 ©