

		NTS10	NTS20	TTS10	TTS20	
机器人	机器人 单手臂	● ^{*2}	-	● ^{*2}	-	
	机器人 双手臂	-	● ^{*2}	-	● ^{*2}	
	Z轴 (470mm)	●	●	-	-	
	Z轴 (740mm)	-	-	●	●	
	抓手规格 ^{*1}	边缘	○	○	○	○
		真空	○	○	○	○
	映射传感器	○	○	○	○	
校准器	校准器	○	○	○	○	
控制器	D60控制柜	●	●	●	●	
	示教治具	○ ^{*3}	○ ^{*3}	○ ^{*3}	○ ^{*3}	
	分离电缆 (1m、2m、2.5m、3m、3.5m、4m、4.5m、5m)	● ^{*4}	● ^{*4}	● ^{*4}	● ^{*4}	
软件	标准动作软件	●	●	●	●	
	KMTerm	●	●	●	●	
	KUtility Lite	●	●	●	●	
	KRET	○	○	○	○	
	KR3D	○	○	○	○	
	KUtility	○	○	○	○	
手册	安装说明书	●	●	●	●	
	通信Command说明书	●	●	●	●	
	综合打包软件 (K-Fast) 导入流程书	●	●	●	●	
教育	示教、保养、常见问题	○	○	○	○	

●: 标配 ○: 选配 -: 不可选
 *1: 标配不含抓手。
 *2: 机器人需选择边缘型和真空型的其中一种。
 *3: 选择示教器时需选择操作盒。
 *4: 分离电缆请选择1m-5m的长度。
 详细详情请咨询各地区销售



官网二维码



微站二维码

川崎重工业株式会社

机器人事业部
 东京总部
 〒105-8315 东京都港区海岸1丁目14-5
 Tel: 03-3435-2501 Fax: 03-3437-9880
 明石工厂
 〒673-8666 兵库县明石市川崎町1-1
 Tel: 078-921-2946 Fax: 078-923-6548
<http://robotics.kawasaki.com>

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/cn1/>

上海分公司

上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼733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



安全注意事项

- 使用Kawasaki Robot时, 请务必熟读操作手册和其他相关资料, 正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人, 如果用户希望将机器人进行特殊应用, 而这种特殊应用对人体或设备可能会有危害时, 请和我们联系我们将尽力帮助您。
- 请注意, 在本产品介绍中的很多照片中, 并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置, 在实际应用中必须配备。



明石工厂和西神户工厂已取得ISO认证

本产品目录介绍的产品中, 包含有“外国会对及外国贸易法”规定限制的产品(或技术)。在出口这些产品时, 可能需要该法规定的出口许可证等, 请予以注意。

Kawasaki Robot

洁净机器人 NTS·TTS系列



水平多关节式 NTS系列

特征

- 仅使用一台机器人，且无需行走设备，即可支持从2FOUP到3FOUP的EFEM。
- 高精度和平稳运动。通过川崎独有的驱动装置实现了高精度和高刚性的操作。
- 符合SEMI-F47标准。
- 符合SEMI-S2标准。充分考虑环境和安全性。

标准规格

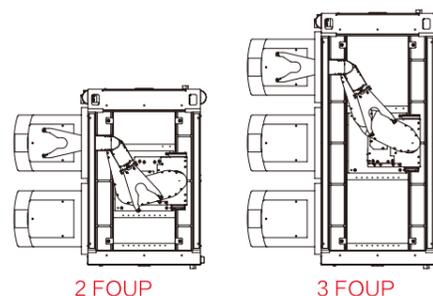
型式	NTS10	NTS20
基本构造	水平多关节式	
动作自由度 (轴)	4	5
动作范围	θ 1轴 (旋转·JT2) (°)	340
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	470
	θ 2轴 (旋转·JT4) (°)	340
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	340
	H2轴 (旋转·JT7) (°)	-
最大臂展 (mm)	1,066	
重复定位精度 (mm)	±0.1(晶片中心)	
洁净度* 1	ISO 1级	

* 1: 于我司洁净室中检测



布局案例

NTS、TTS系列无需行走装置即可应用于2~3FOUP的EFEM应用。(2FOUP、3FOUP可使用于同一手臂)



水平多关节式 TTS系列

特征

- 原样保留了可支持了3FOUP的NTS系列的特征。
- 上下轴采用川崎独有的伸缩式结构，可向最低位置和最高位置搬运。
- 符合SEMI-F47标准。
- 符合SEMI-S2标准。充分考虑环境和安全性。

标准规格

型号	TTS10	TTS20
基本构造	伸缩式水平多关节式	
动作自由度 (轴)	4	5
动作范围	θ 1轴 (旋转·JT2) (°)	340
	Z轴 (上下·JT3) (mm)	740
	θ 2轴 (旋转·JT4) (°)	340
	H1轴 (旋转·JT6) (°)	340
	H2轴 (旋转·JT7) (°)	-
最大臂展 (mm)	1,066	
重复定位精度 (mm)	±0.1(晶片中心)	
洁净度* 1	ISO 1级	

* 1: 根据我司洁净室中检测。



软件

标准动作软件

可以进行半导体晶片搬运的特定动作及机器人操作状态的确认。

KM Term

控制器连接后可以设定参数/显示信息/跟踪数据

KSUtility Lite

可以Host PC进行机器人的操作

选装软件

通过使用选装软件，即可实现在用户电脑上进行节拍模拟讨论。

KRET

可轻松在装置内进行布局和动作路径的设计。

KSUtility

可轻松从HOST操作机器人

KR3D

可轻松在线下进行机器人的动作确认。

* 各软件详情请阅读使用说明书。



抓手 (选配)



边缘夹持器



真空抓手

校准器 (选配)

特征

- 高速校准 (校准仅需2.5秒)



* 具体规格请咨询各地区销售

控制器

特征

- 小巧、轻便。
- 标配Ethernet通信，可实现高速通信。
- 支持灵活的软件处理。



D60控制器

* 具体规格请咨询各地区销售