

共享资源 共创未来
SHARE WELL

苏州协纬自动化科技有限公司

SUZHOU SHARE WELL AUTOMATION TECHNOLOGY CO. LTD



联系我们



协纬自动化公众号



视频公众号

www.sharewell.cc

地址: 江苏省苏州市相城区黄镇长平路269号

电话: 0512-66188128

邮箱: info_swat@sharewell.cc



产品手册
PRODUCT MANUAL



- ◀ U ▶ +

+
↑
Z
↓
-

为应用而生



化繁为简
为应用而生

PowerNex



- ← U → +

+
↑
Z
↓
-

- ← $\theta 1$ →

让做自动化像拼积木一样简单

PowerNex（联源）机器人秉承“化繁为简”的理念“为应用而生”，通过自动化技术和经验的完美结合，创造新技术、新应用、新模块，实现“机器人+”的战略，为设备制造商提供最佳方案，切切实实解决了自动化集成的效率、成本、风险等问题。

出色的外形，暗藏的匠心
坚持科技与美学的另类



P series/系列
高速度 高运转

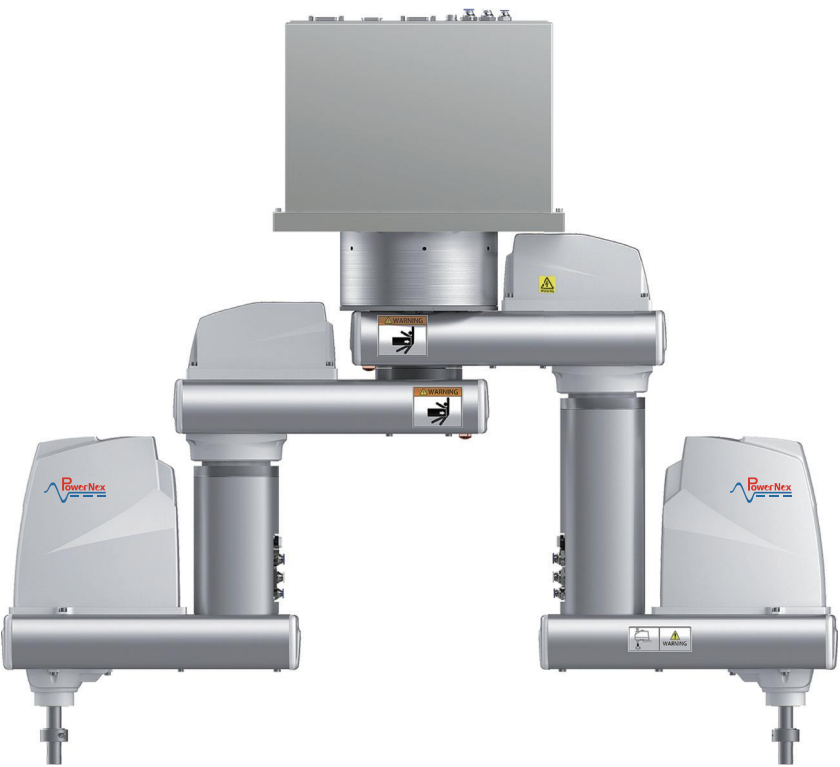
- 负载3kg, 6kg, 10kg, 20kg, 40kg, 60kg, 100kg
- 臂长400-1000mm
- 提供臂长的灵活定制

» P14

E series/系列
360度无盲点工作范围

- 负载4kg-10kg
- 臂长400-550mm
- 提供臂长的灵活定制

» P56



业界
首创

D series/系列
高效率 灵活空间

- 最大负载4kg
- 臂长400mm
- 提供臂长的灵活定制

» P62

R series/系列

360°座装 Scara机器人

- 最大负载6kg
- 臂长500-700mm
- 提供臂长的灵活定制

» P44



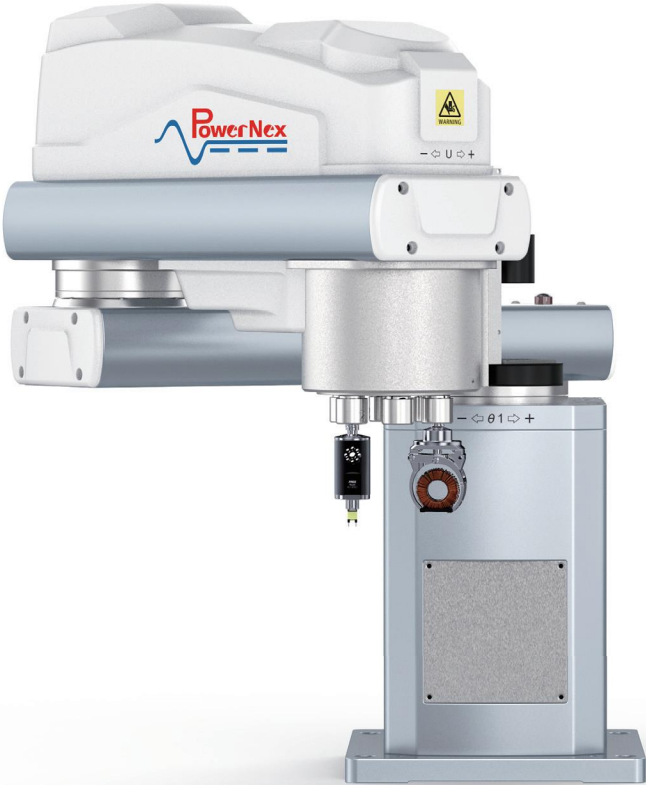
自带末端治具机器人
可根据应用需求，提供定制化服务，让您的机器更具竞争力

CE series/系列

360°吊装 Scara机器人

- 最大负载10kg
- 臂长600-800mm
- 提供臂长的灵活定制

» P64



CP series/系列

座装 Scara机器人

- 最大负载10kg
- 臂长600-800mm
- 提供臂长的灵活定制

» P66

W series / 系列

壁装/吊装 Scara 机器人

- 最大负载6kg
- 臂长500-700mm
- 提供臂长的灵活定制

» P50



S series / 系列

紧凑型6轴机器人

S4-475A

4kg负载，高速度·高精度机器人

- 控制轴数6轴
- 最大负载4kg
- 最大运动范围475mm

» P68



S7-906A

超大负载，实现多种多样的生产需求

- 控制轴数6轴
- 最大负载7kg
- 最大运动范围906mm

» P72



S7-707A

宽广的运动范围，提高生产性能

- 控制轴数6轴
- 最大负载7kg
- 最大运动范围707mm

» P70



S10-1206A

全铸铝机身，同级别产品中重量最轻，速度更快

- 控制轴数6轴
- 最大负载10kg
- 最大运动范围1206mm

» P74



P100

为锂而来 为您降本

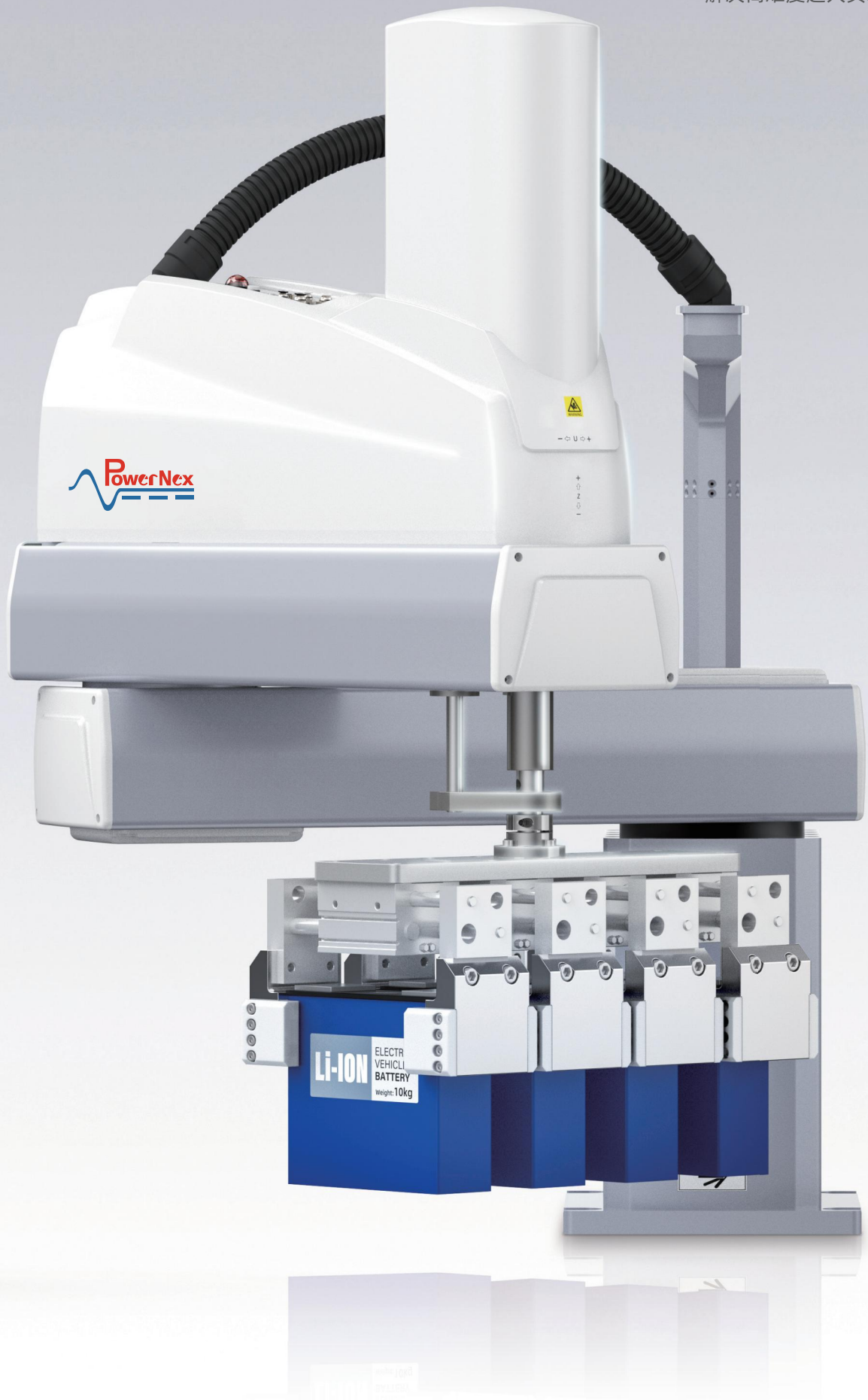
解决高难度超大负载搬运与分拣难题

60kg
额定负载
Payload

100kg
最大负载
Payload



一个为应用而生的机器人品牌



P系列 桌面型安装Scara机器人

“高性价比”水平安装机器人，具有高速度、高精度和稳定可靠的品质，是机器人换人的最佳产品，也是模组&直角坐标机器人的理想替代品。

P3P.14 负载 额定1kg/最大3kg 臂长 400mm 	P6P.16 负载 额定2kg/最大6kg 臂长 500 600 700mm 	P10P.22 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 600 700 800mm 	P20P.28 负载 额定10kg/最大20kg 臂长 800 900 1000mm 	P100P.42 负载 额定60kg/最大100kg 臂长 1200mm 
---	---	---	--	---

R系列 ±360°桌面型安装Scara机器人

R-系列Scara工业机器人可实现±360°的超大工作范围，让机器布局更灵活、更合理，有利于提高设备生产效率。	R6P.44 负载 额定2kg/最大6kg 臂长 500 600 700mm 
--	---

W系列 侧壁/吊顶安装Scara机器人

W-系列可以选择侧壁安装/吊顶安装，让设备更有效利用桌面空间，实现设备的小型化，减小占地空间。	W6P.50 负载 额定2kg/最大6kg 臂长 500 600 700mm 
--	---

E系列 吊顶安装 360°无盲点Scara机器人

E-系列采用吊顶设计和旋转轴臂，可实现360°无盲点工作区域，节省空间的同时，还可缩短循环时间，提高生产效率。	E4P.56 负载 额定1kg/最大4kg 臂长 400 550mm 	E10P.60 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 550mm 
--	---	---

D系列 双臂吊装Scara机器人

D-系列是在E系列的基础上，结合实际应用场景，进行创新研发，实现双臂协同工作，可为设备提升效率、节省空间，优化机构，让设备更紧凑、更小型化。	D4P.62 负载 额定1kg/最大4kg 臂长 400mm 
---	---

CE / CP系列 末端一体化Scara机器人

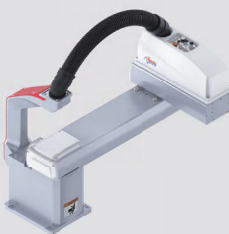
CE/CP-系列是研发工程师对应用场景有着深刻的了解，结合自动化经验和技術，研发出末端夹具一体式的Scara机器人，紧凑型设计，一体化设计，大大提高机械工程师的设计效率，以缩短产品上市时间，同时让您的设备更加有竞争力。

CEP.64 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 600mm 	CP P.66 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 650mm 
--	---

S系列 紧凑型6轴机器人

六轴工业机器人，涵盖了搬运码垛、激光加工、上下料、焊接、切割、打磨抛光、涂胶、装配、贴标等应用领域。	S4-475AP.68 负载 最大4kg 最大运动范围 475mm 	S7-707AP.70 负载 最大7kg 最大运动范围 707mm 	S7-906AP.72 负载 最大7kg 最大运动范围906mm 	S10-1206AP.74 负载 最大10kg 最大运动范围1206mm 
---	---	---	--	--

SP系列 锁螺丝工业机器人

SP3-4000/SP3-4010 P.76 负载 额定1kg/最大3kg 臂长 400mm 	SP6-6010 P.80 负载 额定2kg/最大6kg 臂长 600mm 	SP10-5000/SP10-5010 P.82 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 500mm 	SP10-6000/SP10-6010 P.86 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 600mm 	SP10-7000/SP10-7010 P.90 负载 额定5kg/最大10kg 臂长 700mm 
---	--	--	--	--

锁螺丝工业机器人/ 驱控一体化控制器 / 示教器

SP40-8000/SP40-8020 P.94 负载 额定20kg/最大40kg 臂长 800mm 	SP40-9000/SP40-9020 P.98 负载 额定20kg/最大40kg 臂长 900mm 	P40-1000/SP40-1002 P.102 负载 额定20kg/最大40kg 臂长 1000mm 	MCS P.106 	TFT LED P.108 
---	---	--	---	---



型号 P3-401S

工作范围 臂长400mm Z轴行程150mm

负载 额定1kg/最大3kg

标准循环时间 0.43秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.43S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.01mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6000 mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±132°	±141°	150mm	±360°
电机功耗	400W	100W	100W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	16kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·m² 最大值0.05kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位

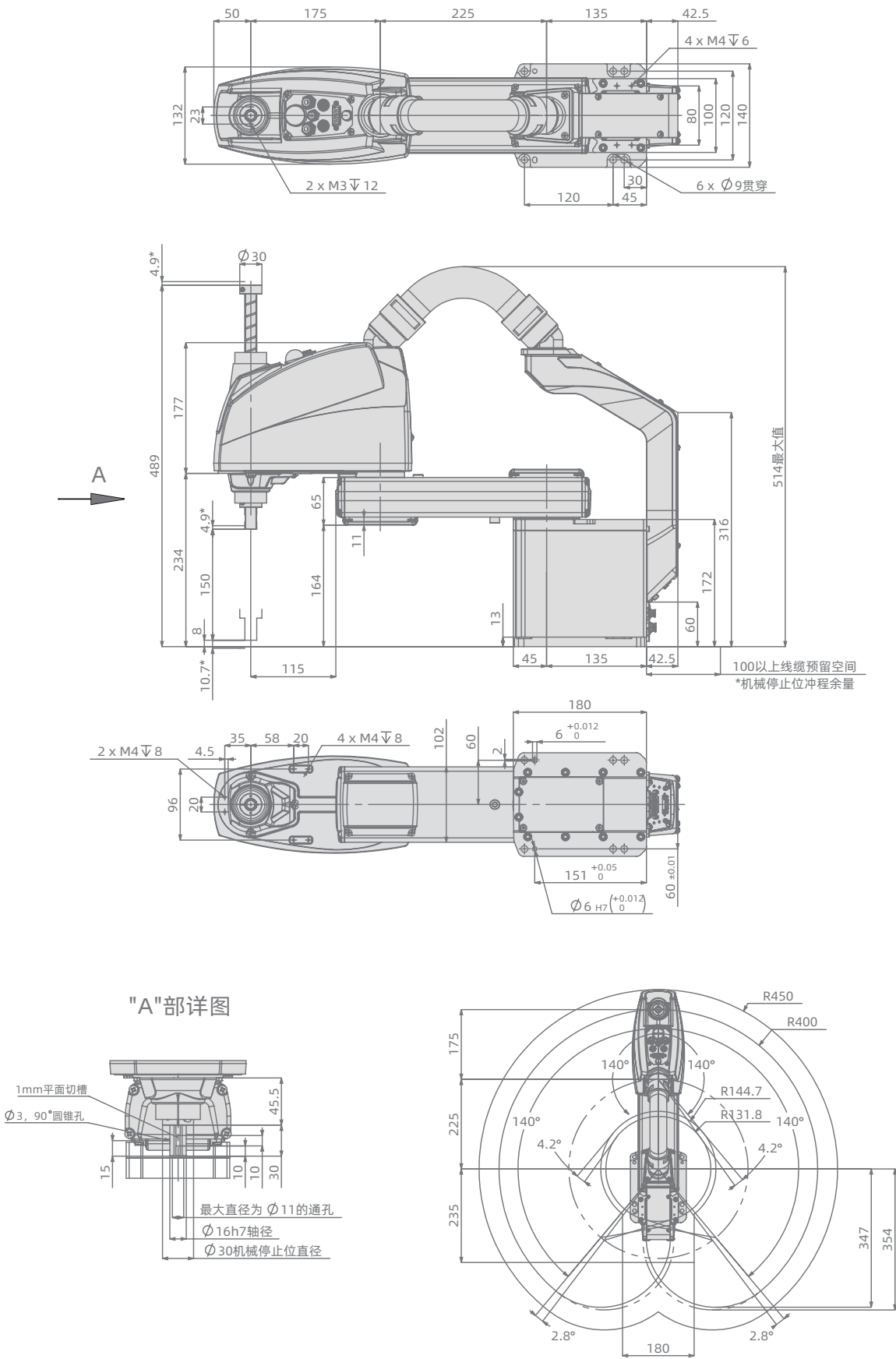
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*1，φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



Scara 工业机器人



工作范围 臂长500mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.39秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
平面坐标		Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

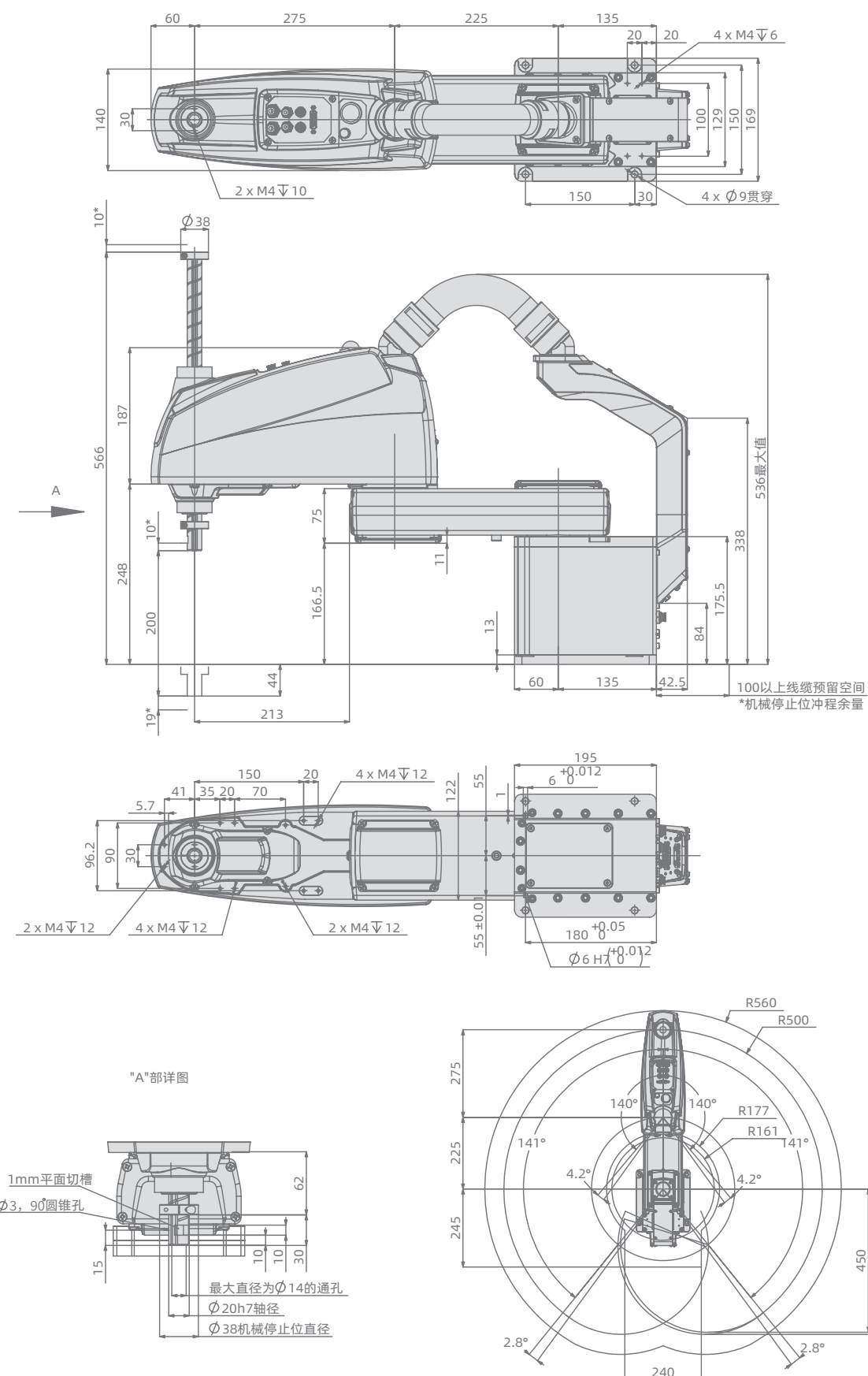
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150 mm/s		1100 mm/s	2000°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	19kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
视觉接口	M12*2（千兆网口）
安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P6series/系列

Scara 工业机器人



型号 P6-602S

工作范围 臂长600mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.4秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800 mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	20kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位 无需原点复位

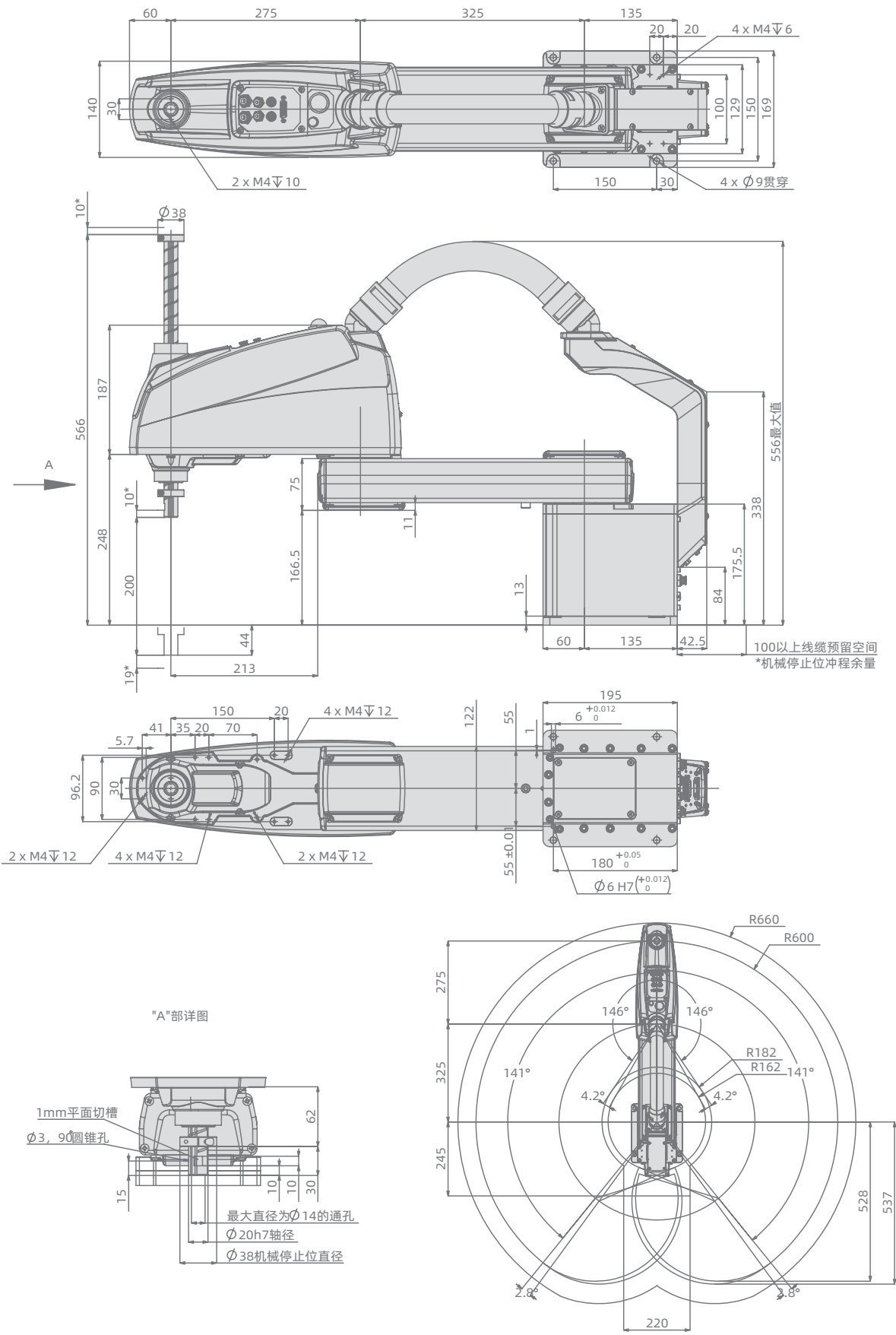
用户电路 26针 (D-Sub接口)

用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$

视觉接口 M12*2 (千兆网口)

安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

产品尺寸与运动范围



型号 P6-702S

工作范围 臂长700mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间

0.42秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm

CIT 0.42S
负载2kg

25 mm

重复定位精度

± 0.02mm ± 0.01mm ± 0.01°

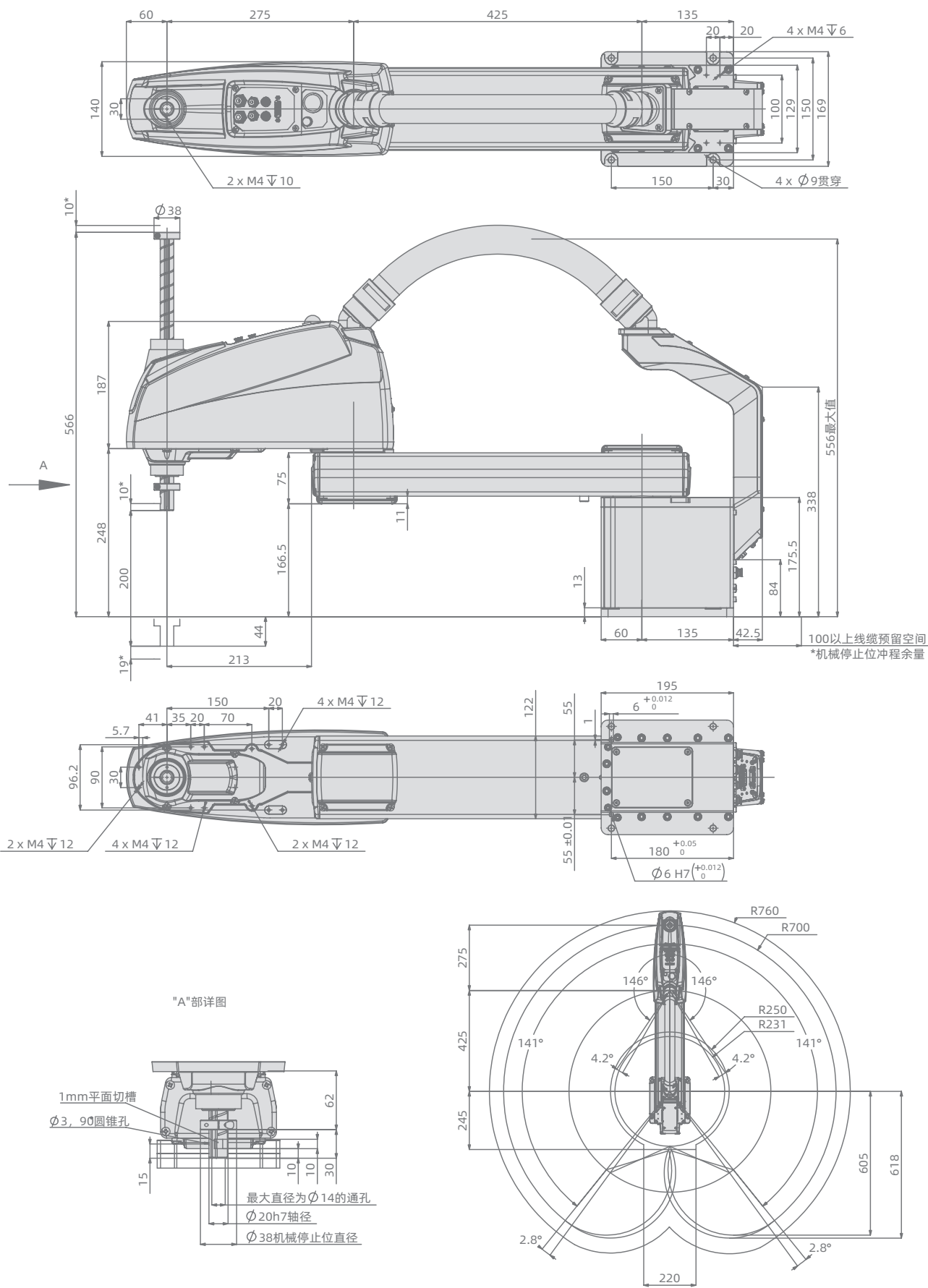
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450 mm/s		1100 mm/s	2000°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	21kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·m² 最大值0.12kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P10 series/系列

Scara 工业机器人



型号 P10-602S / P10-603S

工作范围 臂长600mm Z轴行程200/300mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 0.42秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm

CIT 0.42S
负载2kg

25 mm

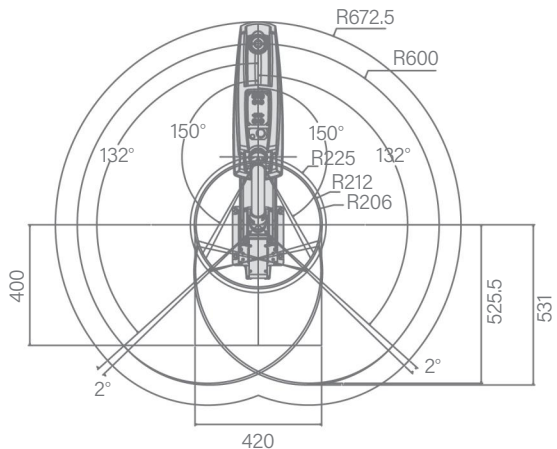
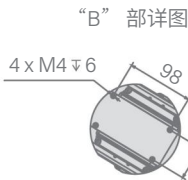
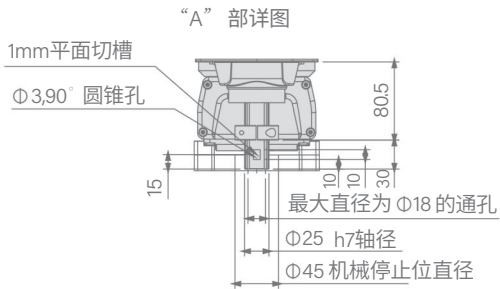
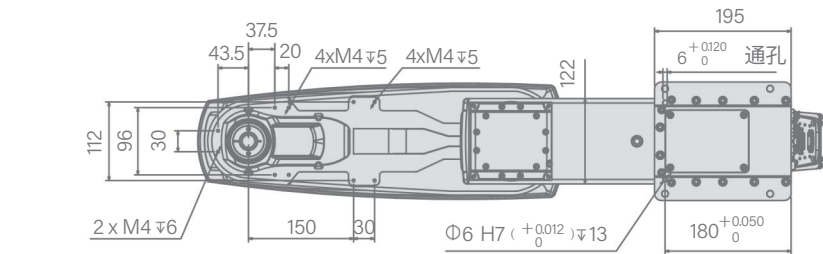
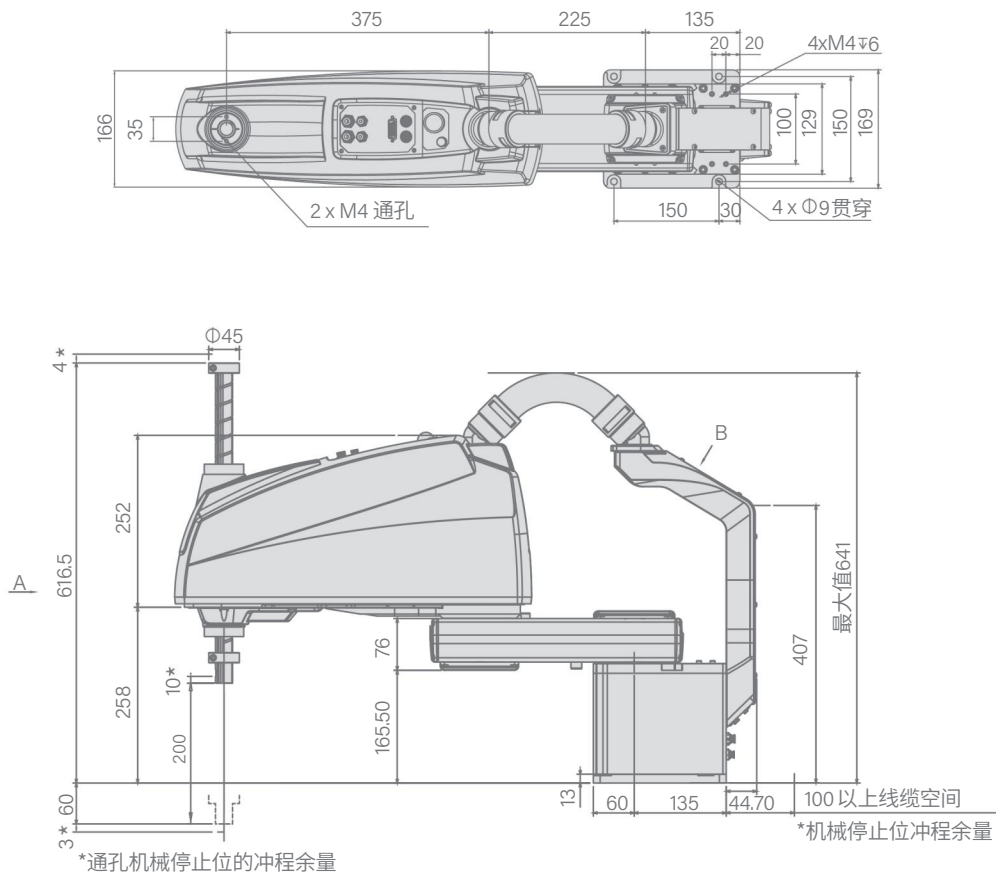
重复定位精度	± 0.025mm	± 0.01mm	± 0.01°
	平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
最大运动速度	9100 mm/s		1098mm/s	1581°/s
最大运动范围	± 132°	± 150°	200mm 300mm	± 360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶 压 力			200N	
本体重量	30kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.02kg·m² 最大值0.3kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P10 series/系列

Scara 工业机器人



型号 P10-702S / P10-703S

工作范围 臂长700mm Z轴行程200/300mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 0.49秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.49S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9800 mm/s		1098 mm/s	1580°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm 300mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶 压 力			200N	
本体重量	31kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.02kg·m² 最大值0.3kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位

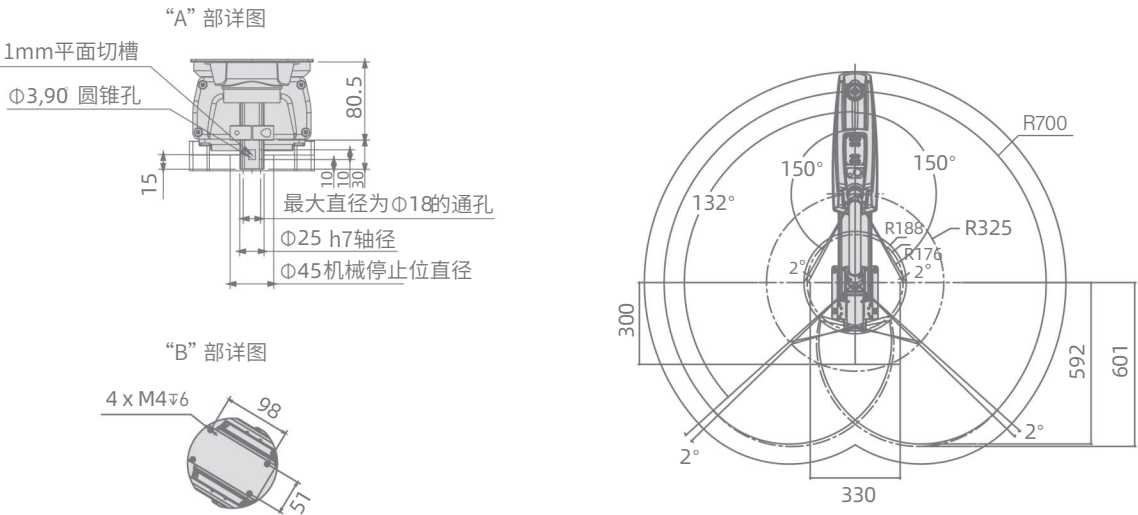
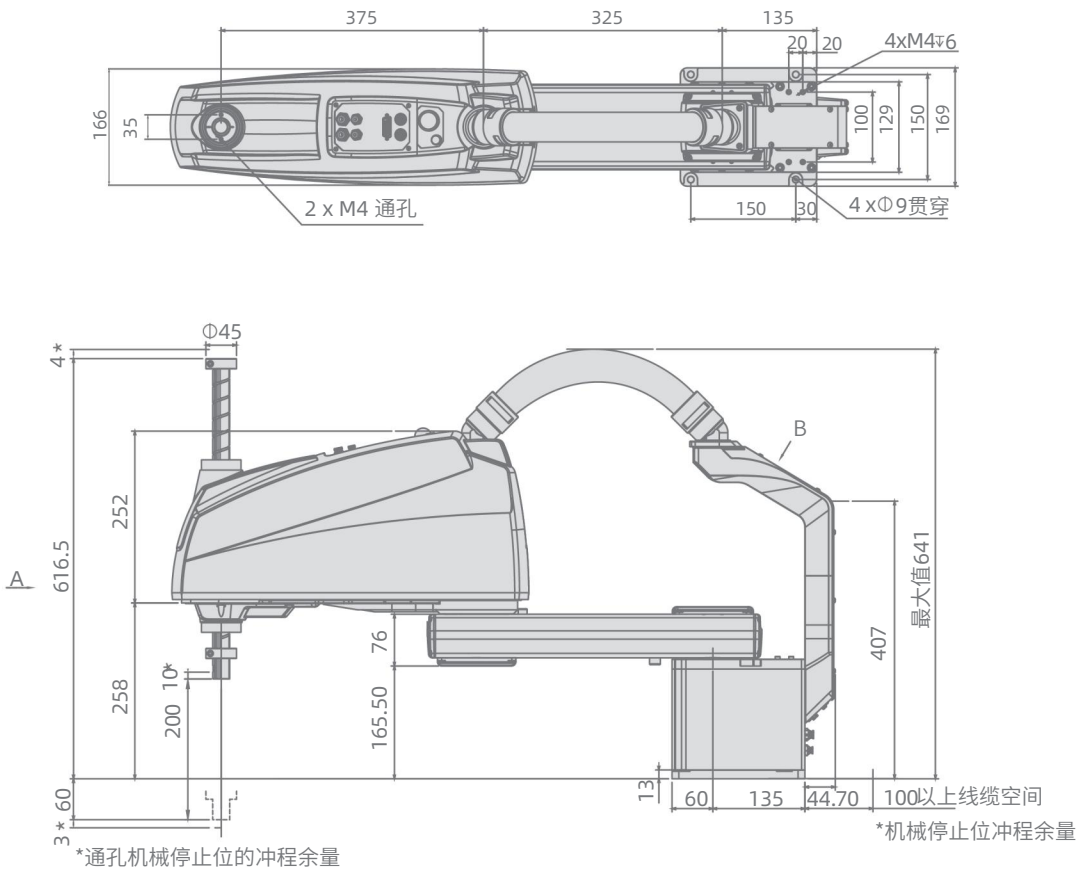
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P10 series/系列

Scara 工业机器人

型号 P10-802S / P10-803S

工作范围 臂长800mm Z轴行程200/300mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 0.49秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.49S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
最大运动速度	10600 mm/s		1098 mm/s	1581°/s
最大运动范围	±132°	±152°	200mm 300mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶 压 力			200N	
本体重量	32kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.02kg·m² 最大值0.3kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位

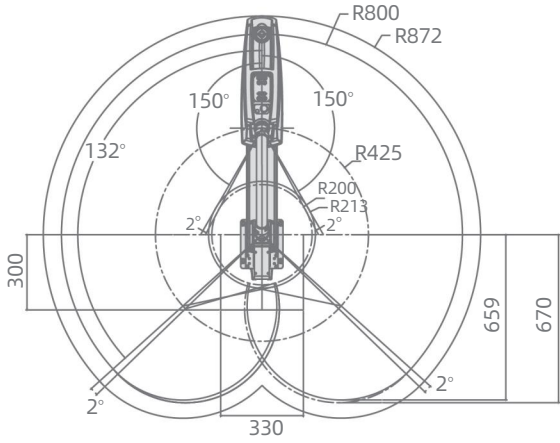
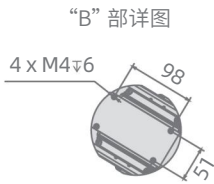
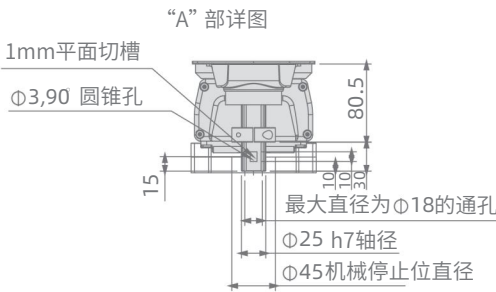
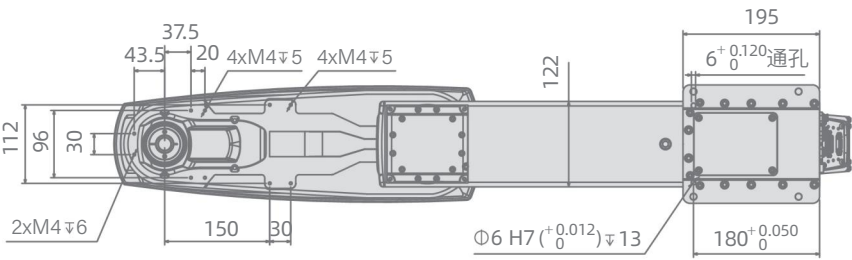
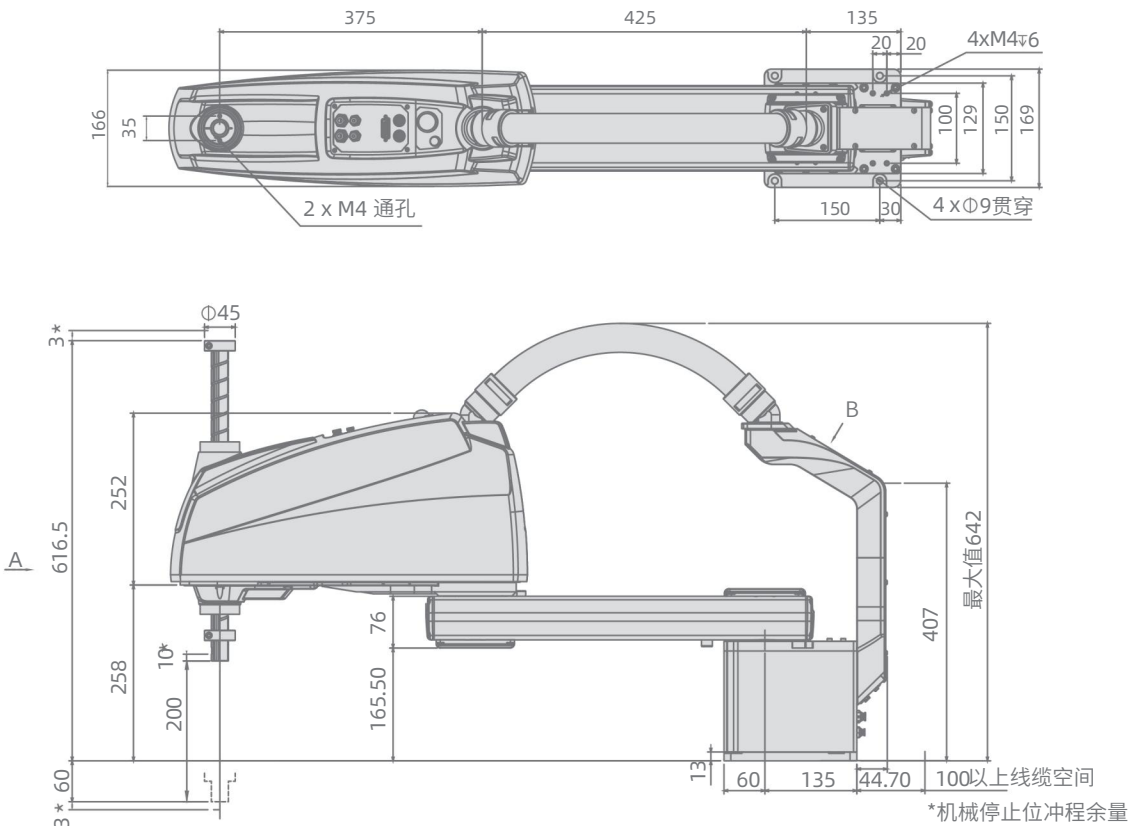
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P20 series/系列

Scara 工业机器人



型号 P20-804S

工作范围 臂长800mm Z轴行程420mm

负载 额定10kg/最大20kg

标准循环时间 0.41秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.41S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9485 mm/s		2020 mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420 mm	±360°
电机功耗	1000 W	750 W	400 W	400 W
顶 压 力			250 N	
本体重量	49 kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位

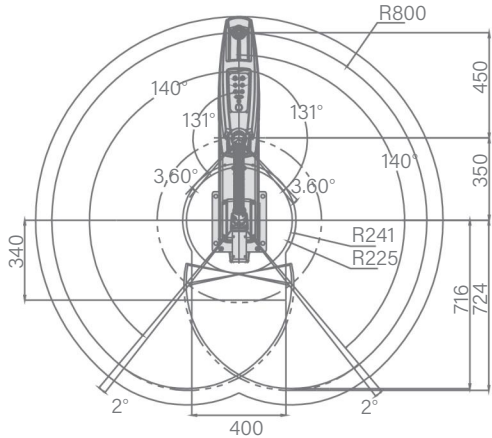
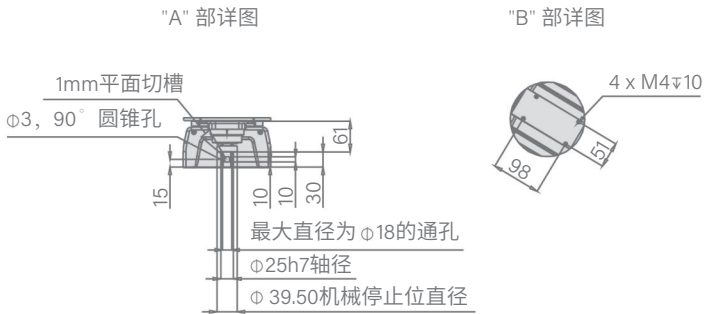
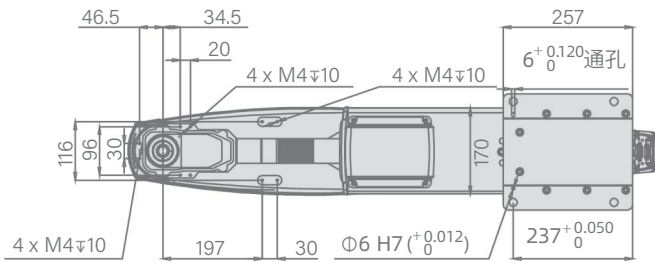
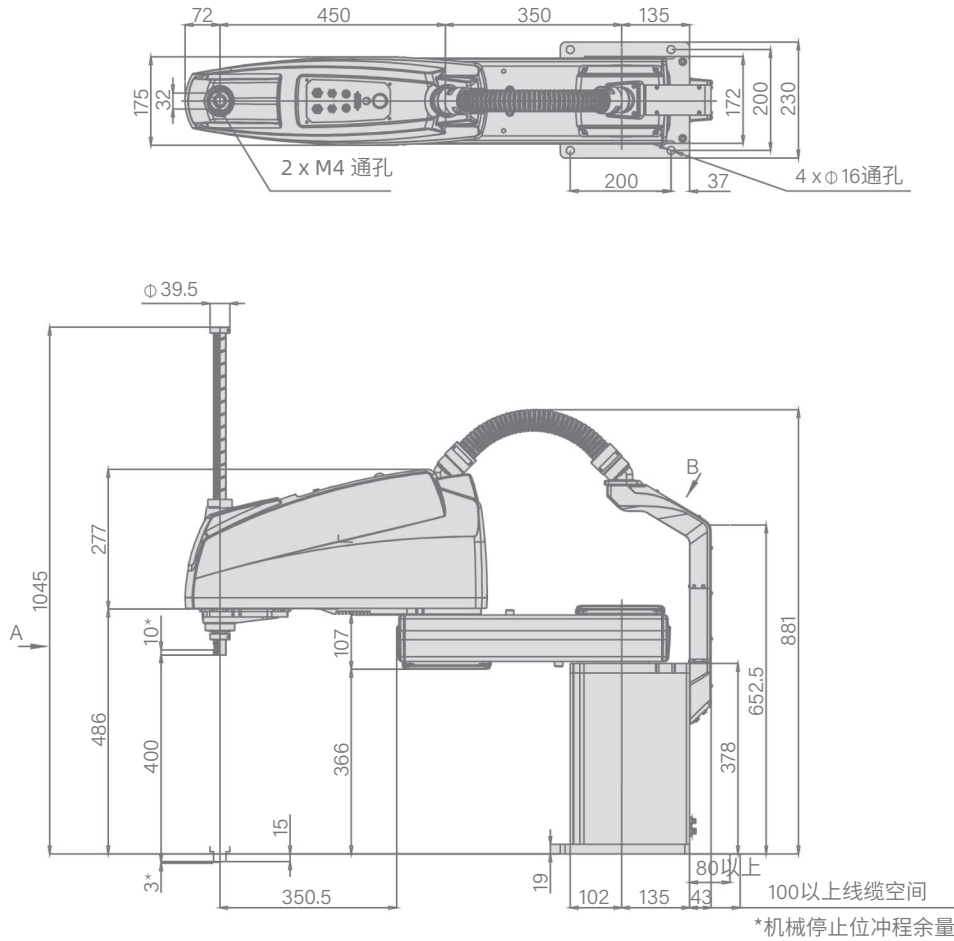
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2

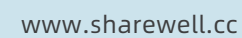
视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



Scara 工业机器人



工作范围 臂长900mm Z轴行程420mm

负载 额定10kg/最大20kg

标准循环时间 0.44秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



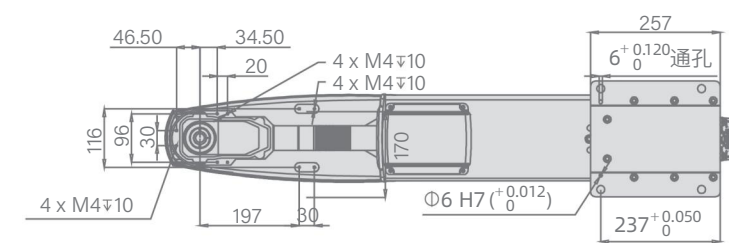
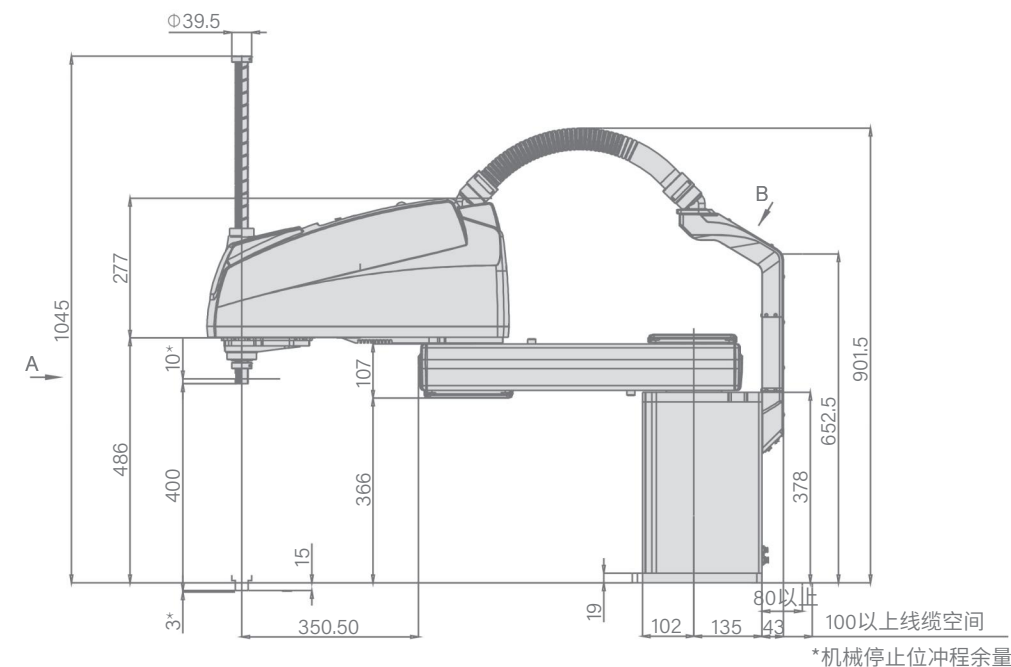
重复定位精度	$\pm 0.025\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
平面坐标		Z轴坐标	旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	10244 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	52kg（不含线缆）			

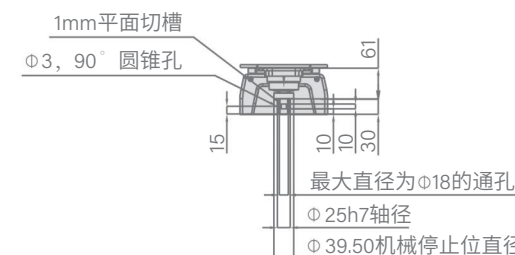
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.45\text{kg}\cdot\text{m}^2$

原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
视觉接口	M12*2（千兆网口）
安装环境	标准型/防尘型（定制品）

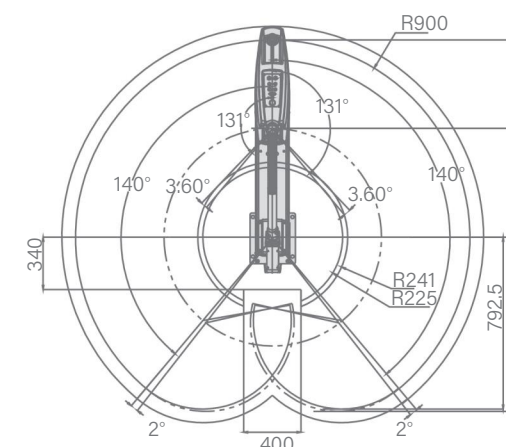
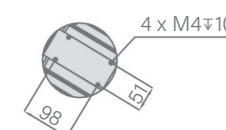
Technical drawing of the front view of the 1000mm long, 230mm high, and 175mm wide 'E' series hydraulic cylinder. The drawing shows the cylinder body with a 450mm stroke, a 135mm mounting bracket, and a 72mm head. It features 2x M4 through holes on the head and 4x Ø16 through holes on the mounting bracket. Dimensions are given in mm.



"A" 部详图



"B" 部详图



P20 series/系列

Scara 工业机器人



型号 P20-1004S

工作范围 臂长1000mm Z轴行程420mm

负载 额定10kg/最大20kg

标准循环时间 0.46秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.46S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

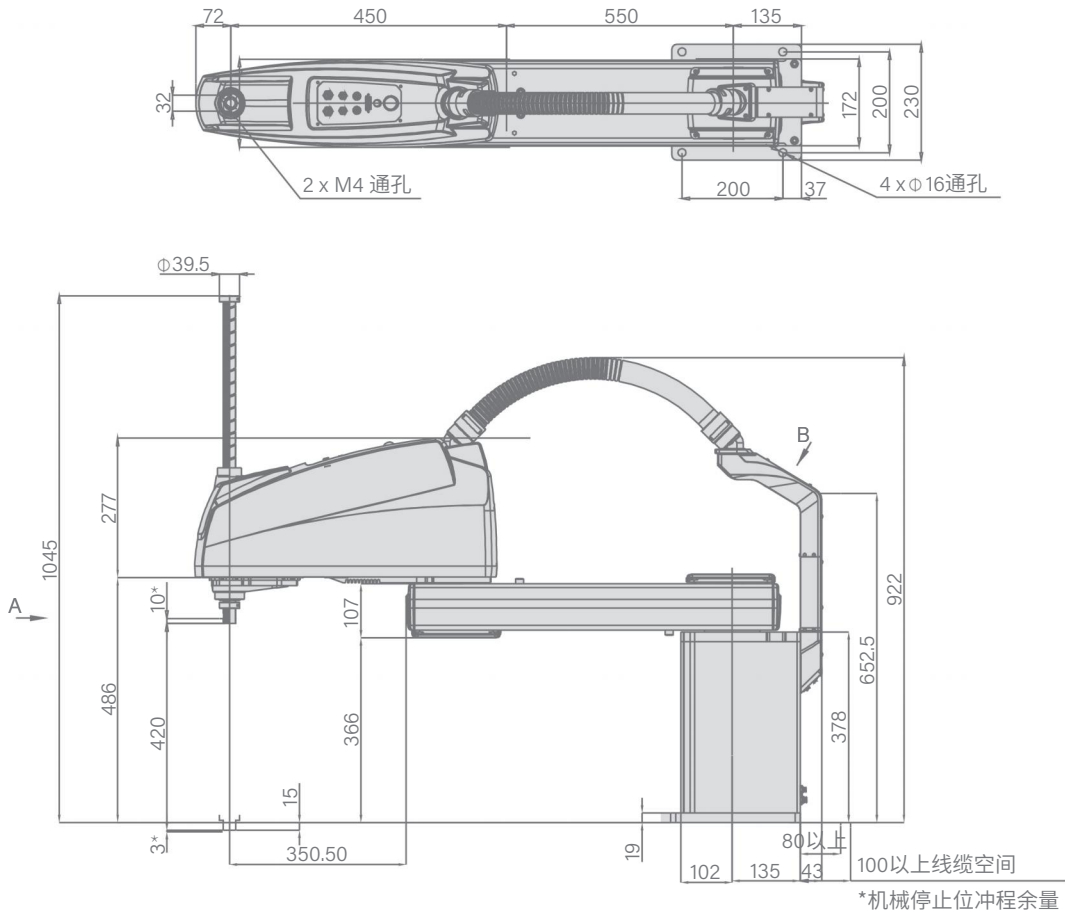
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	11003 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	55kg（不含线缆）			

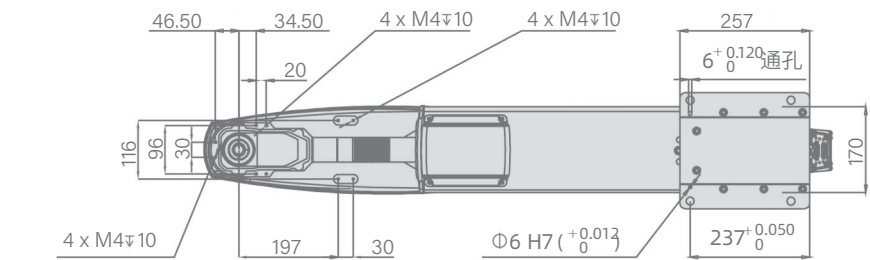
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

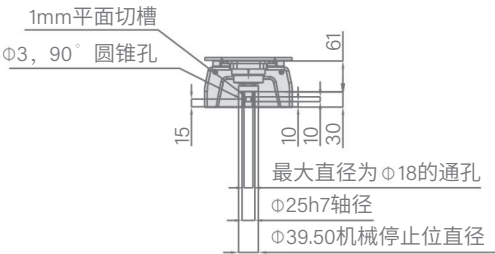
产品尺寸与运动范围



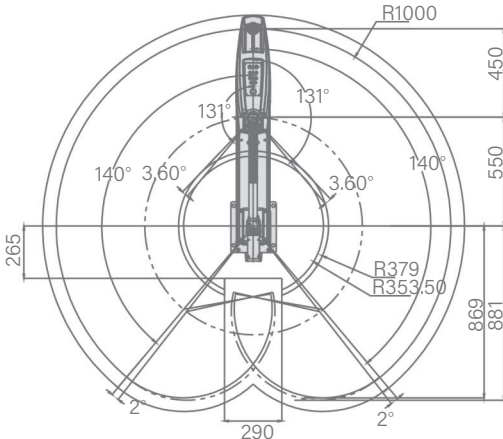
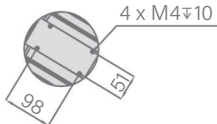
*机械停止位冲程余量



"A" 部详图



"B" 部详图



P40 series/系列

Scara 工业机器人

型号 P40-804S

工作范围 臂长800mm Z轴行程420mm

负载 额定20kg/最大40kg

标准循环时间 0.43秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.43S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

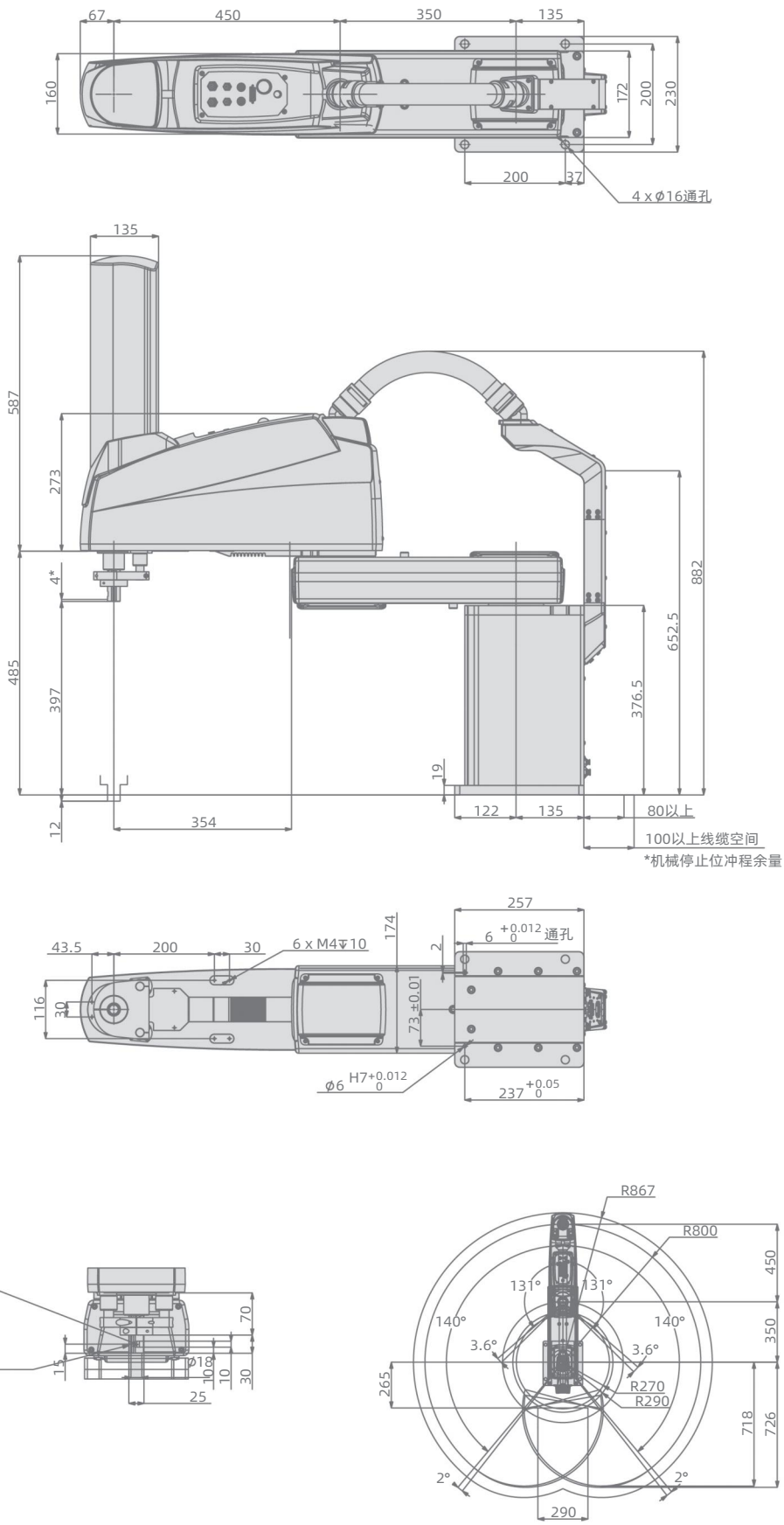
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	8271 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	49kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P40 series/系列

Scara 工业机器人

型号 P40-904S

工作范围 臂长900mm Z轴行程420mm

负载 额定20kg/最大40kg

标准循环时间 0.46秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.46S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

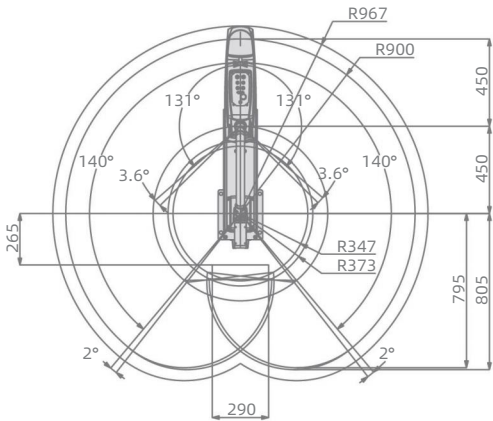
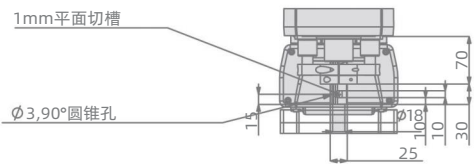
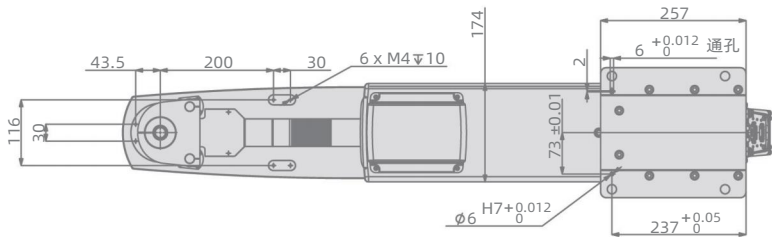
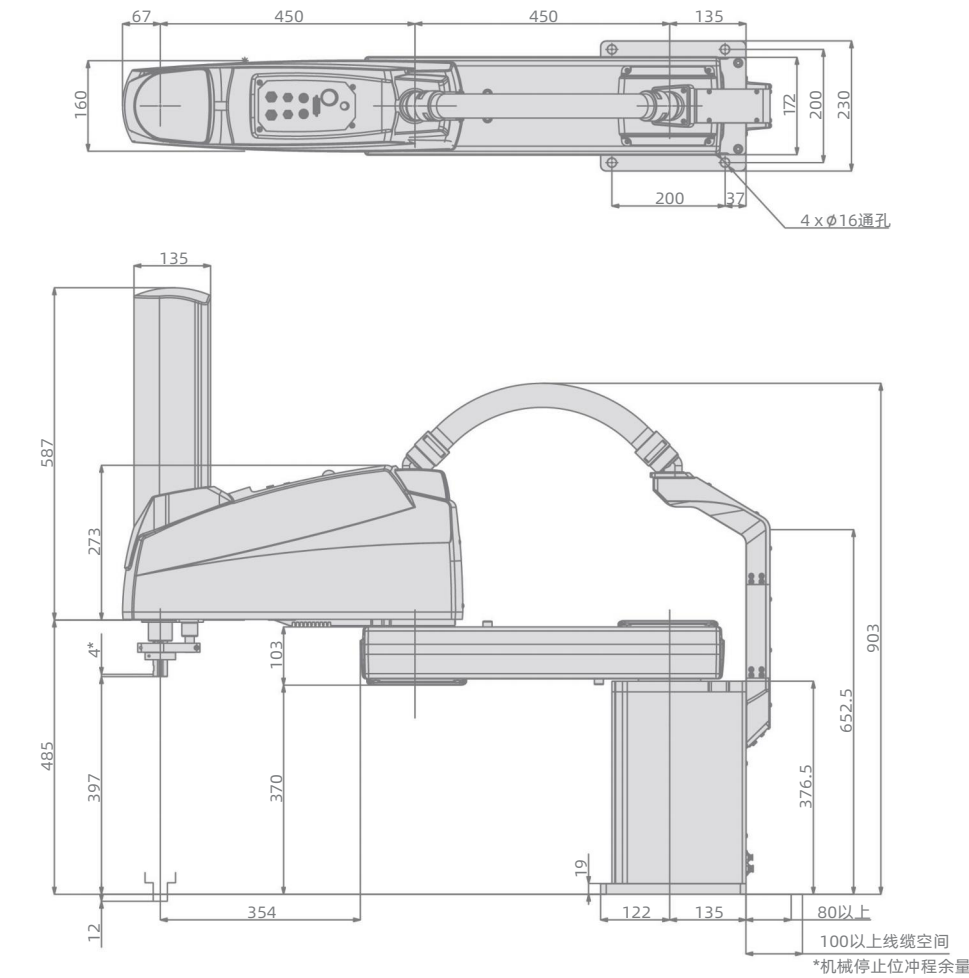
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	8878 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P40 series/系列

Scara 工业机器人



型号 P40-1004S

工作范围 臂长1000mm Z轴行程420mm

负载 额定20kg/最大40kg

标准循环时间 0.49秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.49S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9485 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	55kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位

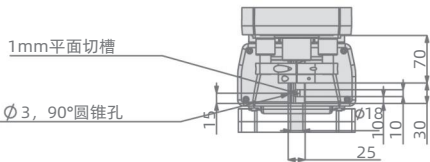
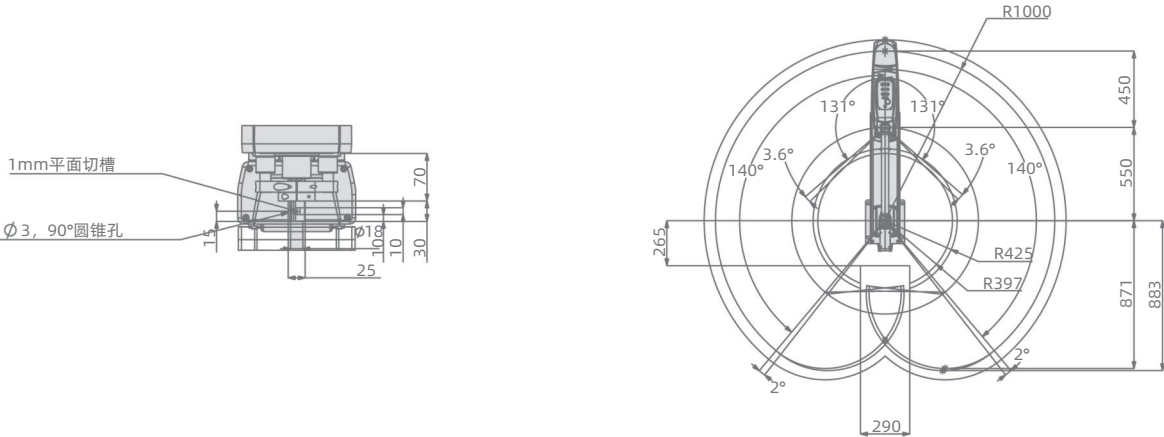
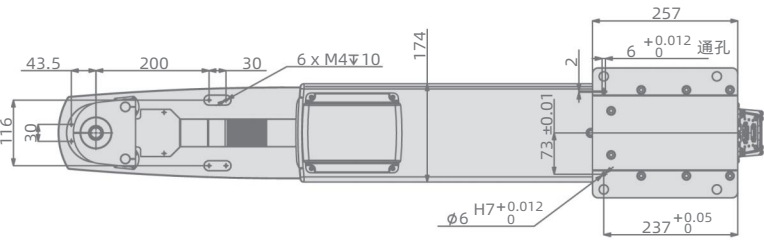
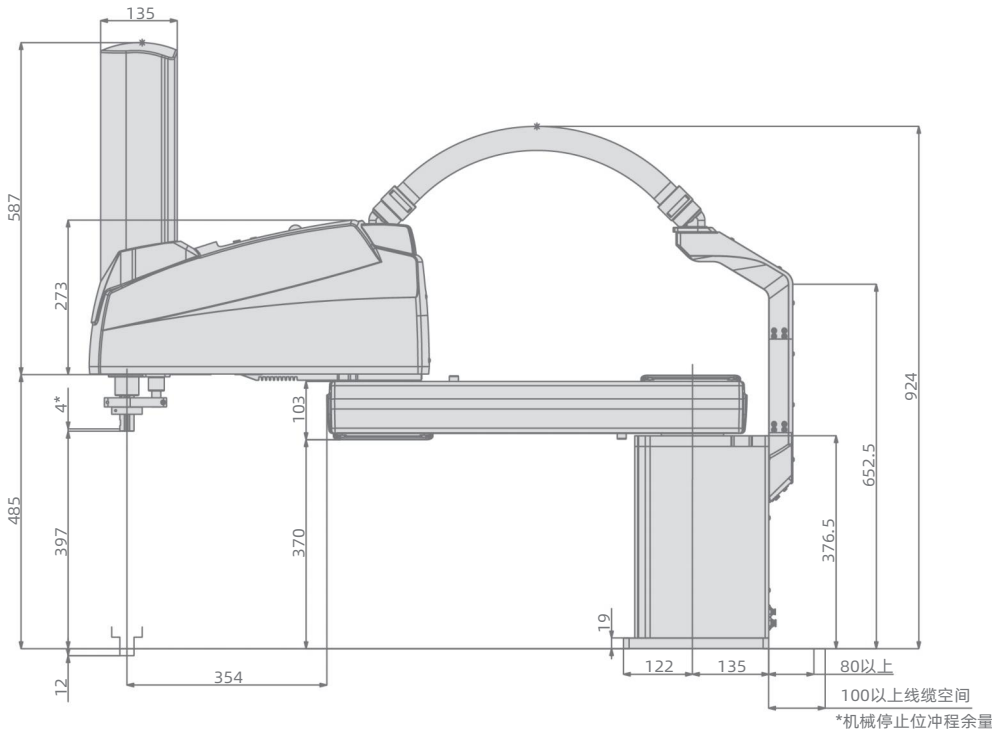
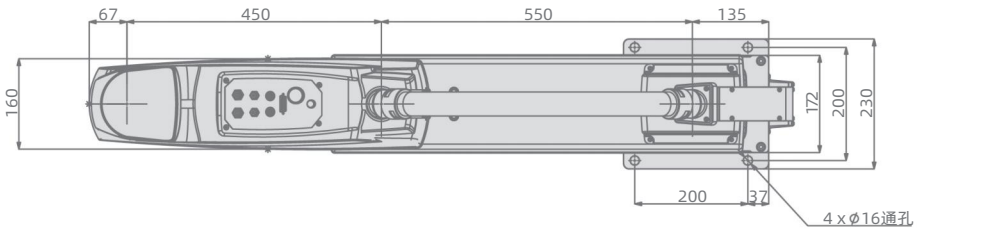
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



P60 series/系列

Scara 工业机器人

型号 P60-1204S

工作范围 臂长1200mm Z轴行程400mm

负载 额定60kg/最大100kg

标准循环时间 0.63秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



重复定位精度 ±0.05mm 平面坐标 ±0.02mm Z轴坐标 ±0.005° 旋转角度

各轴参数

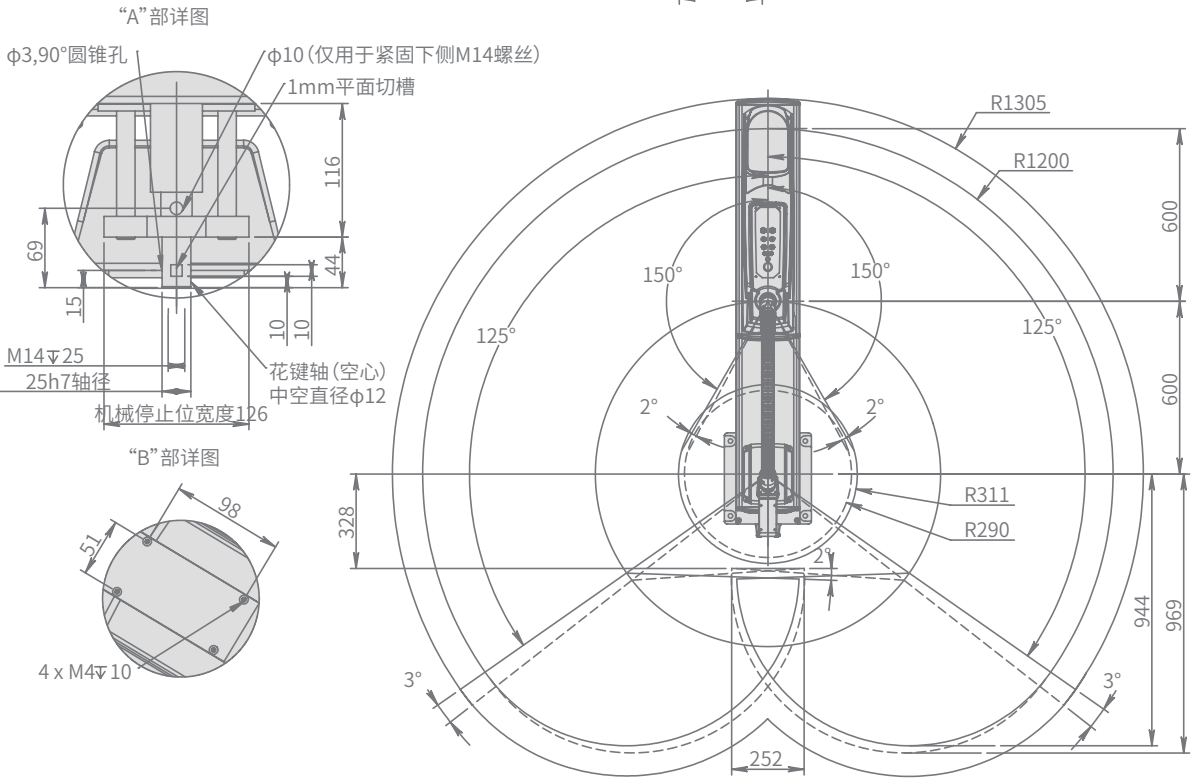
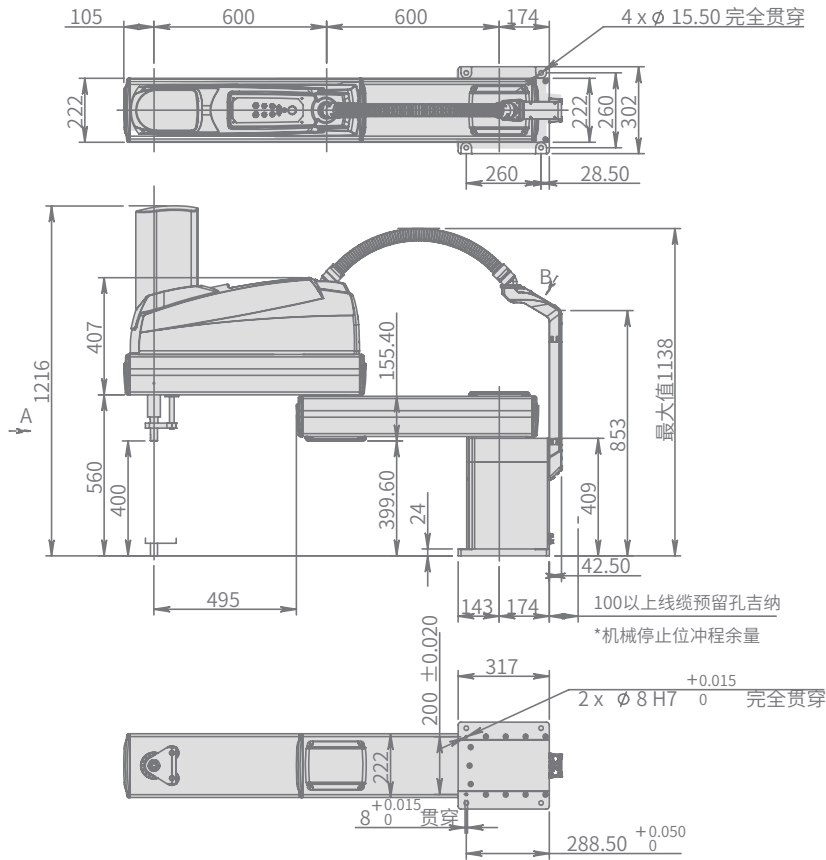
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7400 mm/s		750 mm/s	600°/s
最大运动范围	±125°	±150°	400mm	±180°
电机功耗	2000W	1000W	750W	750W
本体重量	124kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 2.45kgm²

电气参数

原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

产品尺寸与运动范围



P100 series/系列

Scara 工业机器人



型号 P100-1204S

工作范围 臂长1200mm Z轴行程400mm

负载 额定60kg/最大100kg

标准循环时间 0.63秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.63S
负载5kg
25 mm

重复定位精度 ±0.05mm ±0.02mm ±0.005°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7400 mm/s		750 mm/s	600°/s
最大运动范围	±125°	±150°	400mm	±180°
电机功耗	2000W	1000W	750W	750W
本体重量	124kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 2.45kgm²

电气参数

原点复位 无需原点复位

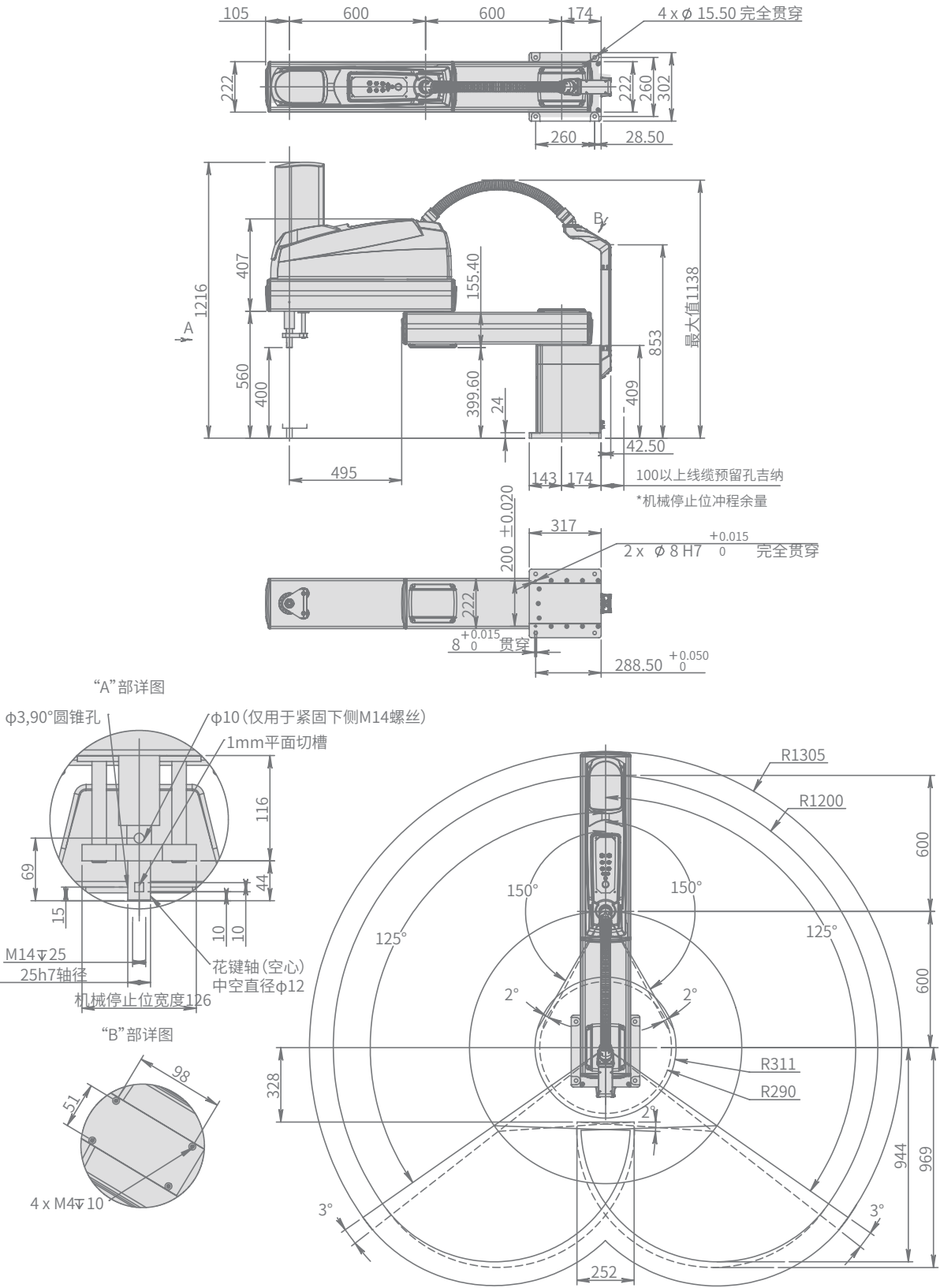
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2，φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围





型号 R6-502S

工作范围 臂长500mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.39秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.39S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.02mm ± 0.01mm ± 0.01°

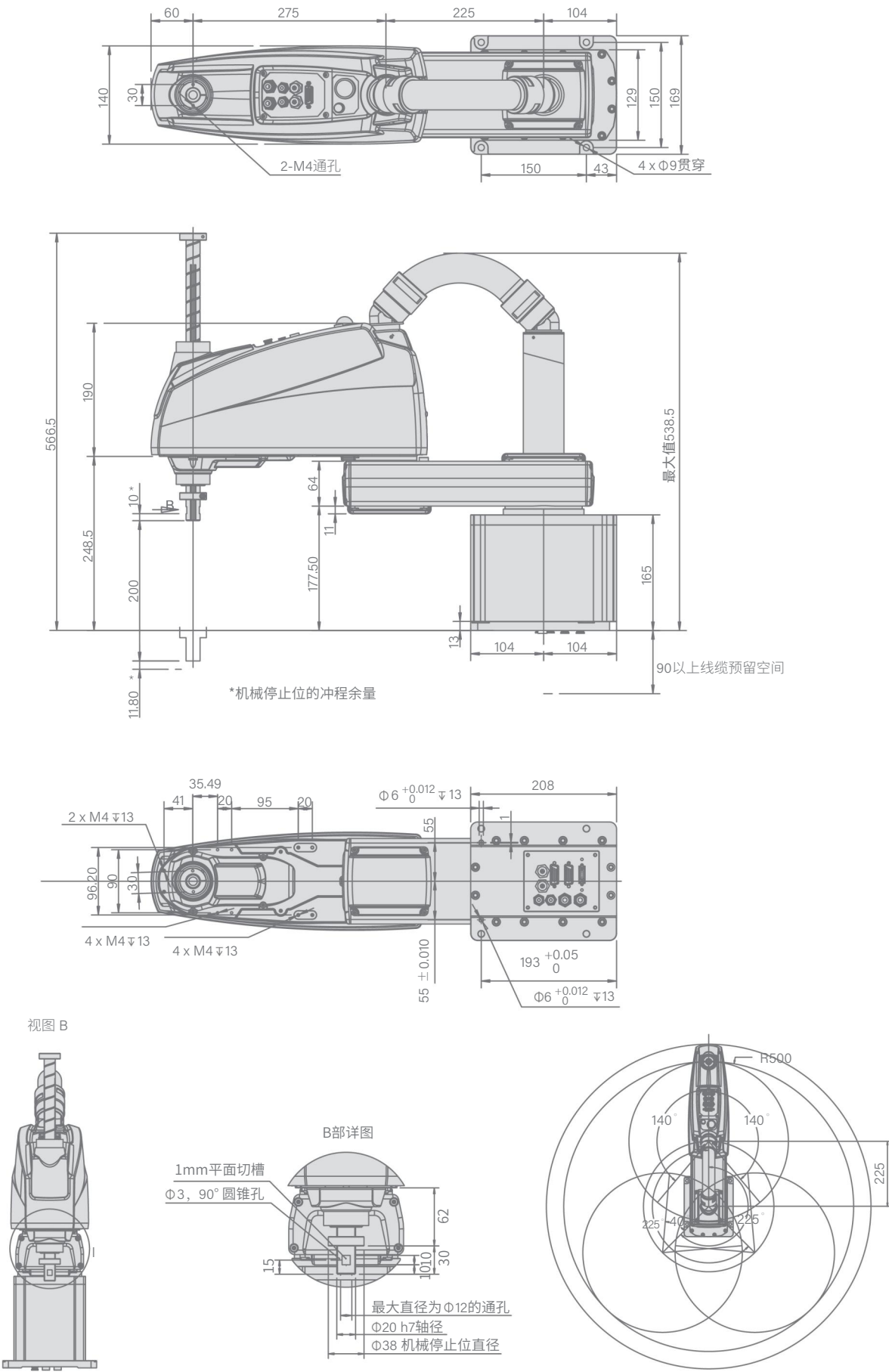
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150 mm/s		1100 mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	19kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·m² 最大值0.12kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



型号 R6-602S

工作范围 臂长600mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.4秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 270^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	20kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位 无需原点复位

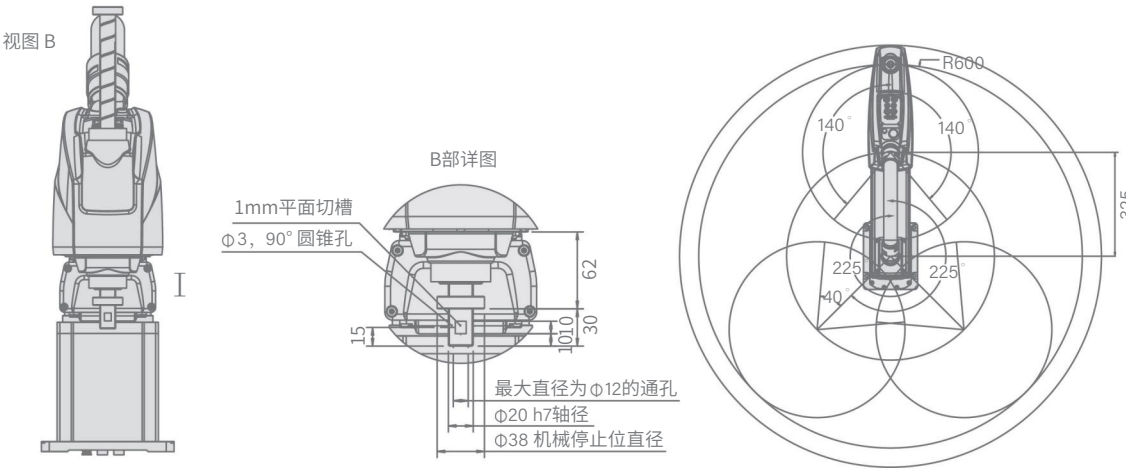
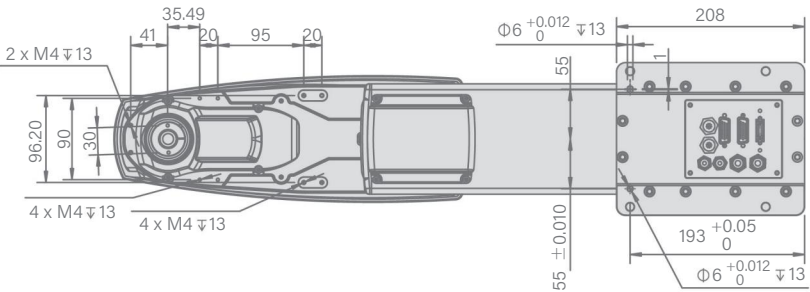
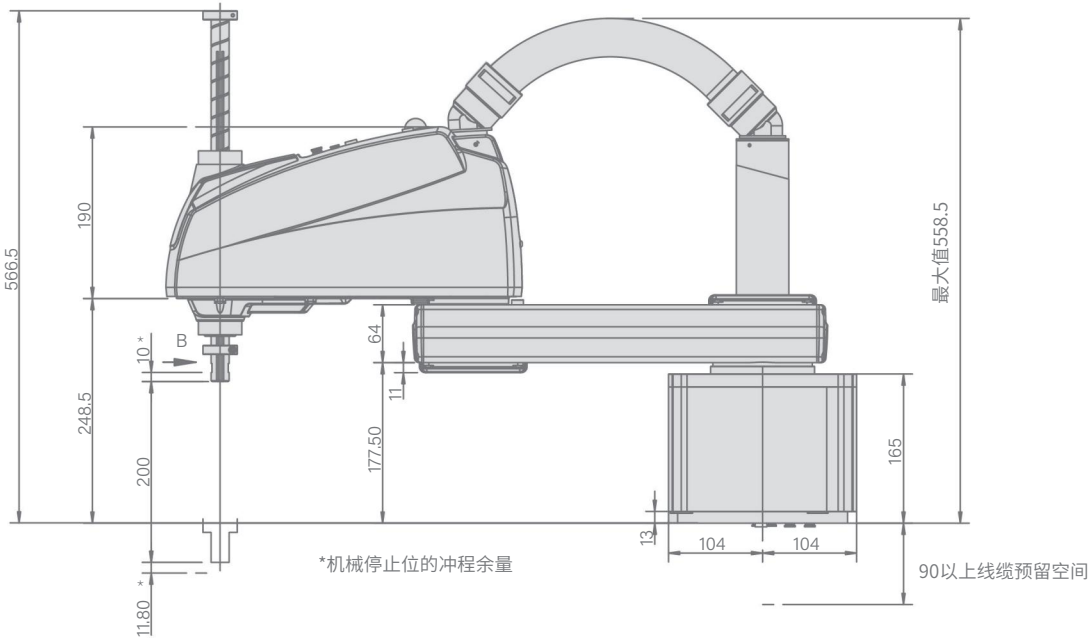
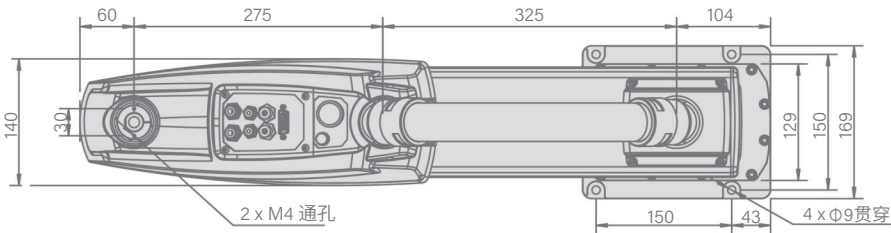
用户电路 26针 (D-Sub接口)

用户气路 $\phi 4\text{mm}\times 2$, $\phi 6\text{mm}\times 2$

视觉接口 M12*2 (千兆网口)

安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

产品尺寸与运动范围



R6 series/系列

Scara 工业机器人

型号 R6-702S

工作范围 臂长700mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.42秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.42S
负载2kg

25 mm

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

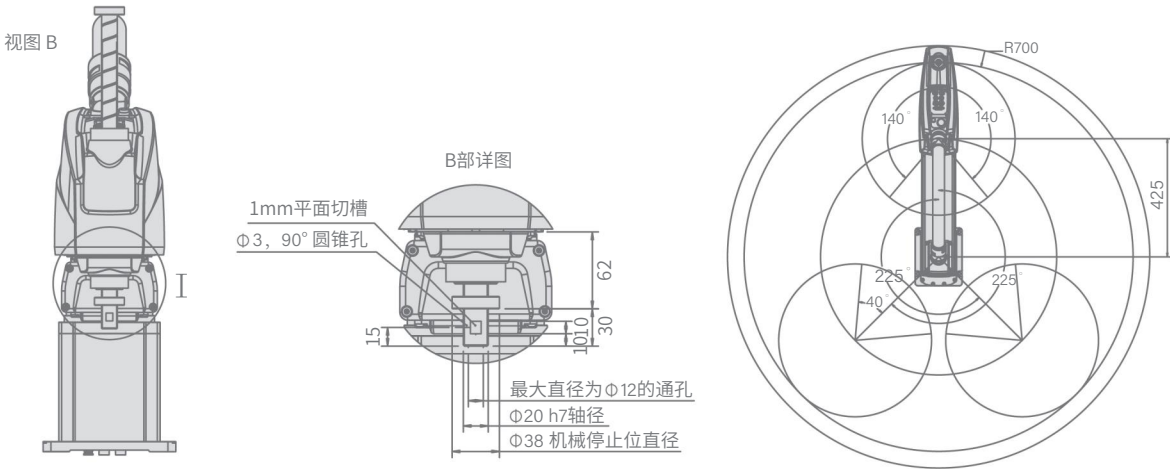
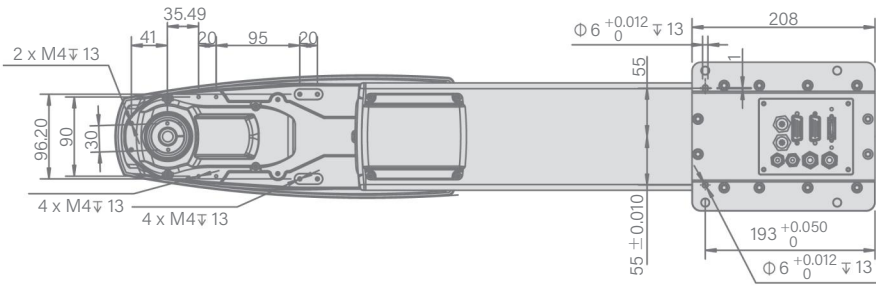
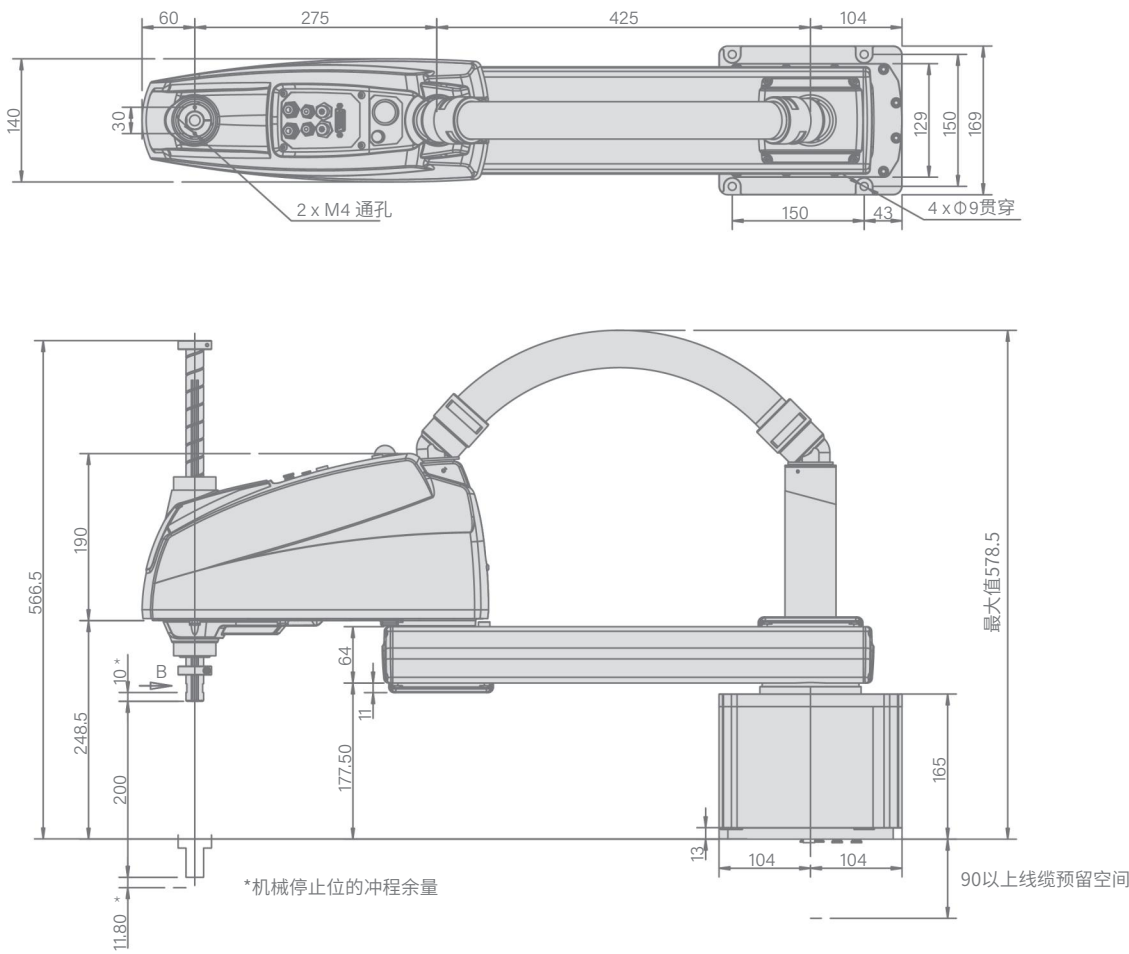
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 270^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	21kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针 (D-Sub接口)
	用户气路	$\phi 4\text{mm}\times 2$, $\phi 6\text{mm}\times 2$
	视觉接口	M12*2 (千兆网口)
	安装环境	标准型/防尘型 (定制品)

产品尺寸与运动范围



型号 W6-502S

工作范围 臂长500mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.39秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm

CIT 0.39S
负载2kg

25 mm

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150 mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 117.2^\circ$	$\pm 140^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	19kg（不含高座、线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位 无需原点复位

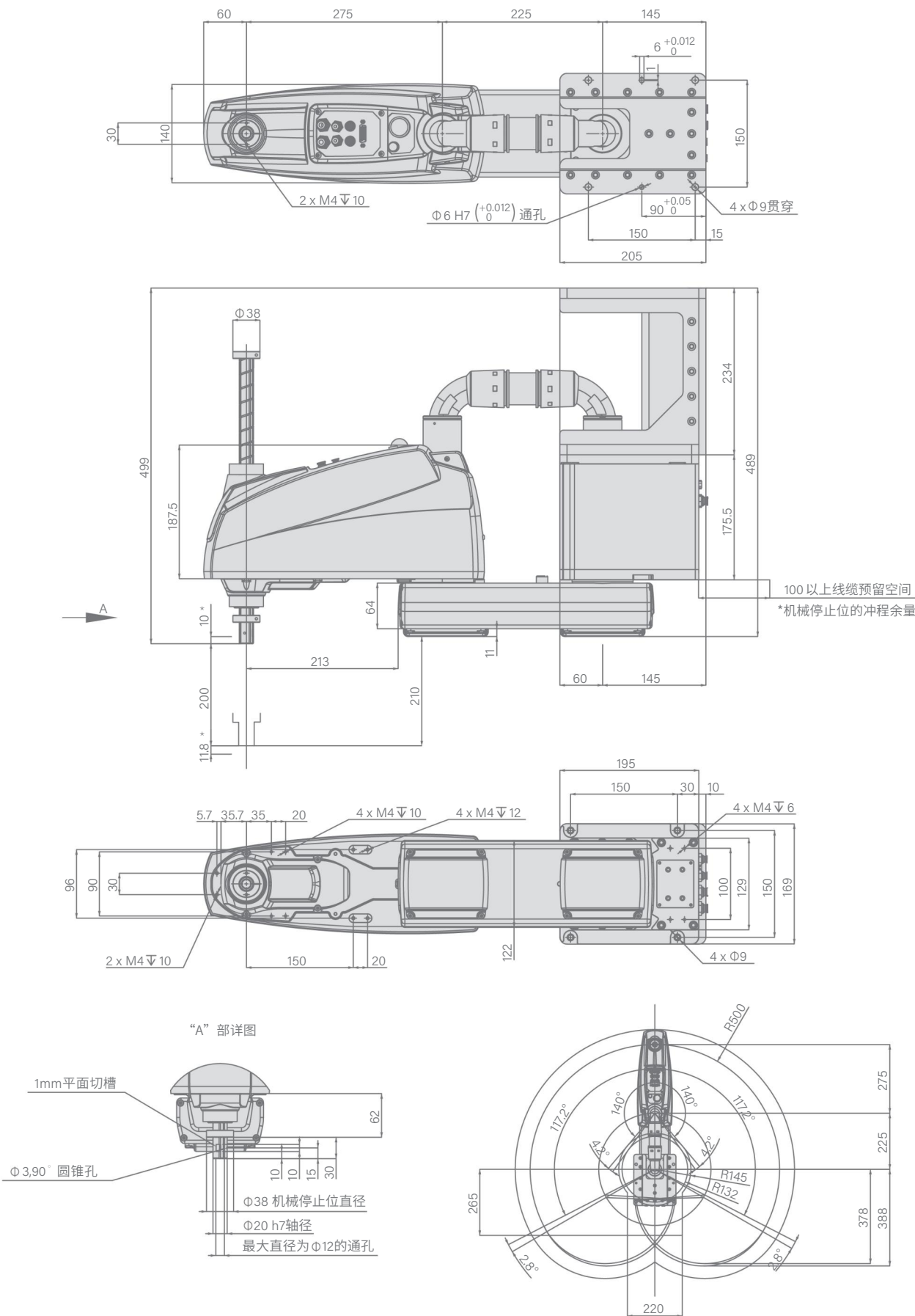
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 $\phi 4\text{mm}*2$, $\phi 6\text{mm}*2$

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



型号 W6-602S

工作范围 臂长600mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.4秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm
CIT 0.4S
负载2kg

25 mm

重复定位精度 ± 0.02mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±117.2°	±140°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	20kg（不含高座、线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·m² 最大值0.12kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位

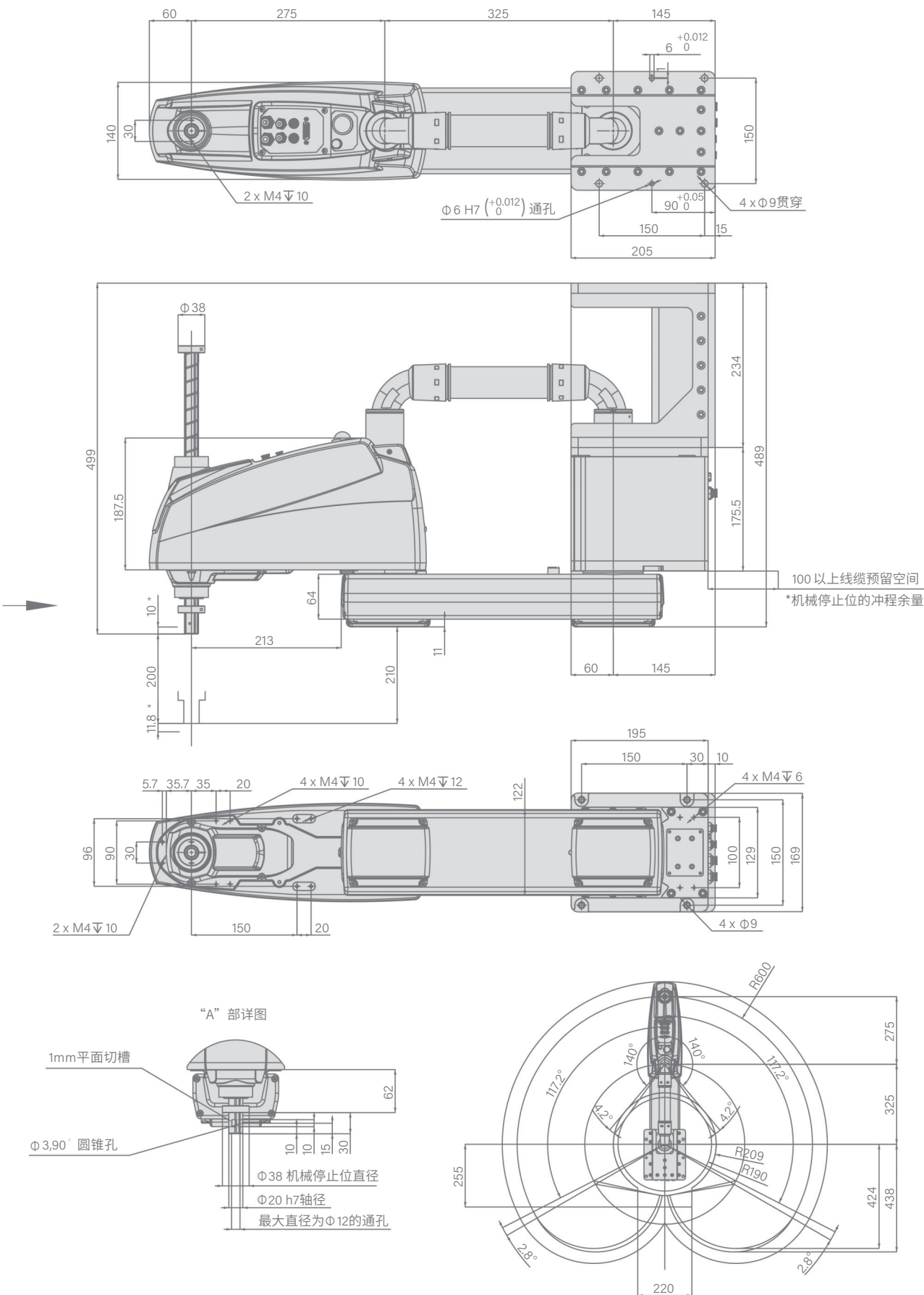
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



型号 W6-702S

工作范围 臂长700mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.42秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm

CIT 0.4S
负载2kg

25 mm

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 117.2^\circ$	$\pm 140^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	21kg（不含高座、线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位 无需原点复位

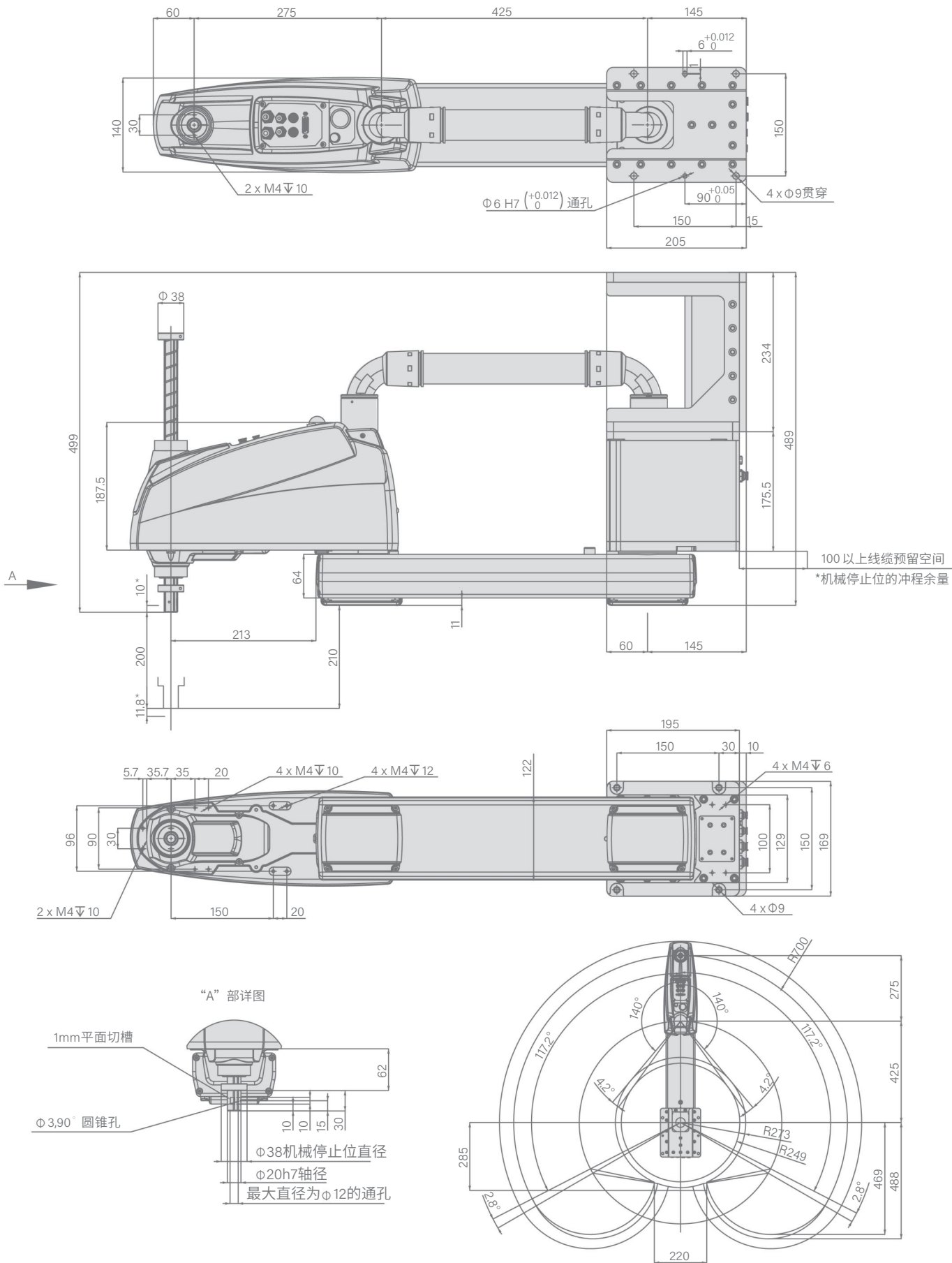
用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$

视觉接口 M12*2（千兆网口）

安装环境 标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



E4 series/系列

Scara 工业机器人



型号 E4-401S

工作范围 臂长400mm Z轴行程130mm

负载 额定1kg/最大4kg

标准循环时间 0.33秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm

CIT 0.33S
负载2kg

25 mm

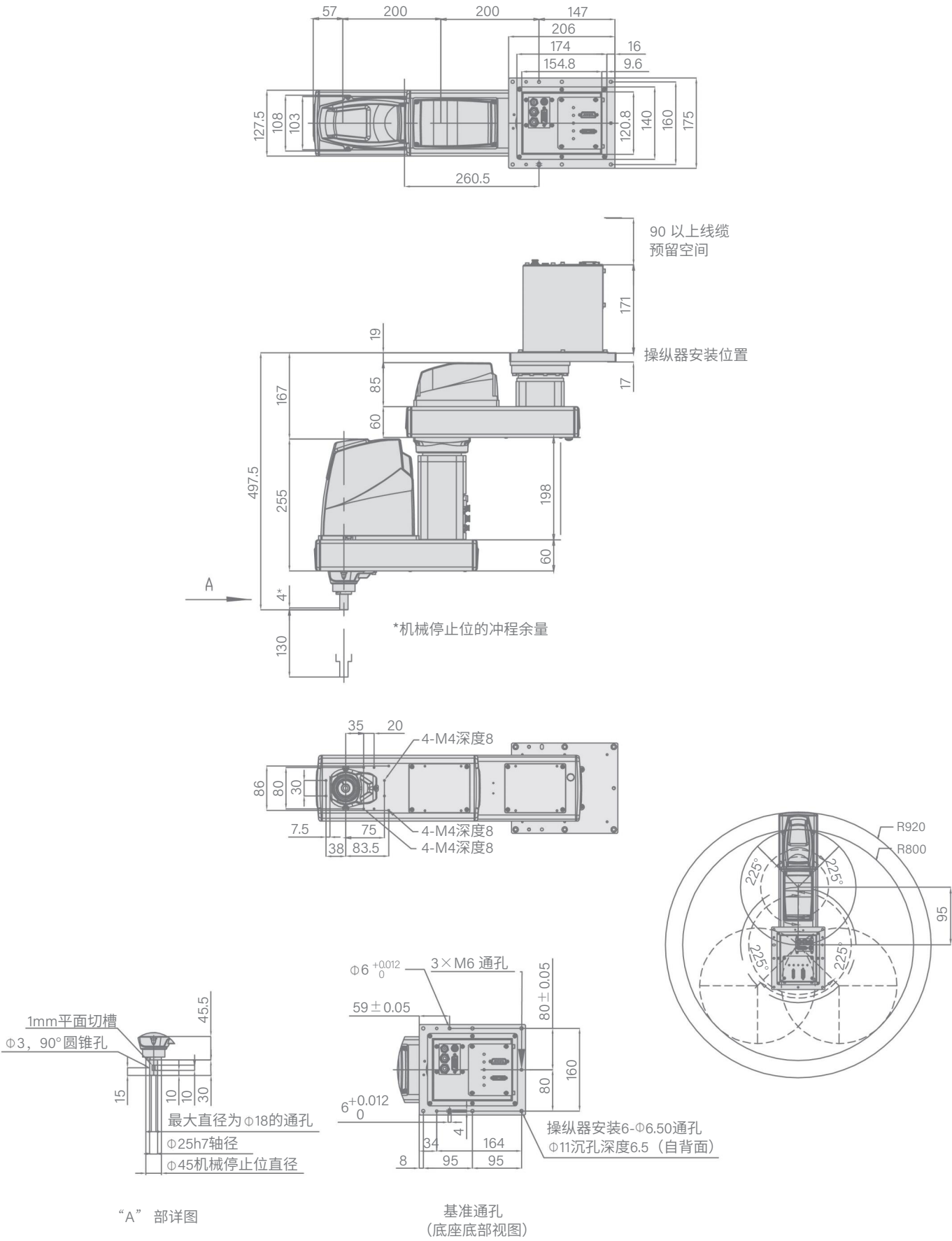
重复定位精度 ± 0.01mm ± 0.01mm ± 0.01°
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6237mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W	400W	100W	100W
顶 压 力			150N	
本体重量	20kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·m² 最大值0.05kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	15针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*1, φ6mm*2
	视觉接口	—
	安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围



E4 series/系列

Scara 工业机器人

型号 E4-551S

工作范围 臂长550mm Z轴行程130mm

负载 额定1kg/最大4kg

标准循环时间 0.38秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



重复定位精度 ± 0.015mm ± 0.01mm ± 0.01°
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

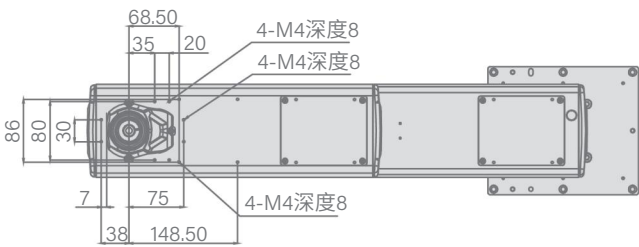
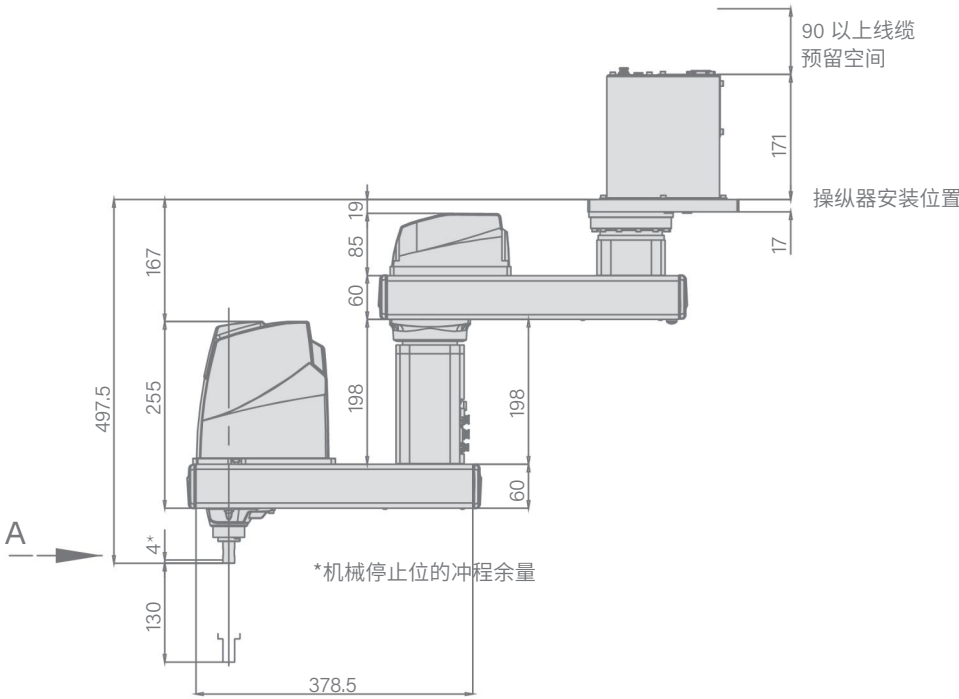
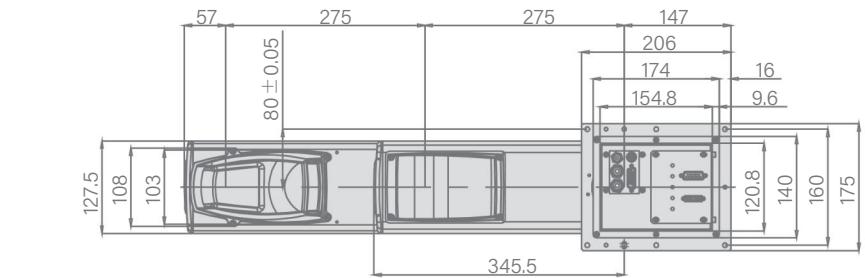
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7400mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W	400W	100W	100W
顶压力			150N	
本体重量	22kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·m² 最大值0.05kg·m²

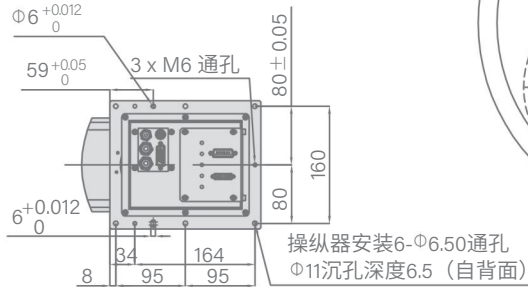
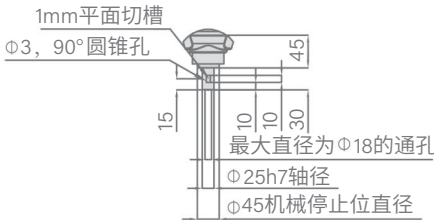
电气参数

原点复位 无需原点复位
用户电路 15针（D-Sub接口）
用户气路 φ4mm*1，φ6mm*2
视觉接口 —
安装环境 标准型/防尘型（定制品）

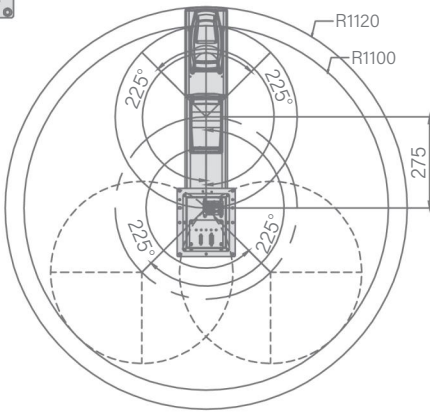
产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



基准通孔
（底座底部视图）



E10series/系列

Scara 工业机器人

型号 E10-551S

工作范围 臂长550mm Z轴行程100mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 0.42秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



重复定位精度 ± 0.025mm 平面坐标
± 0.01mm Z轴坐标
± 0.01° 旋转角度

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7500mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	100mm	±720°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	40kg（不含线缆）			

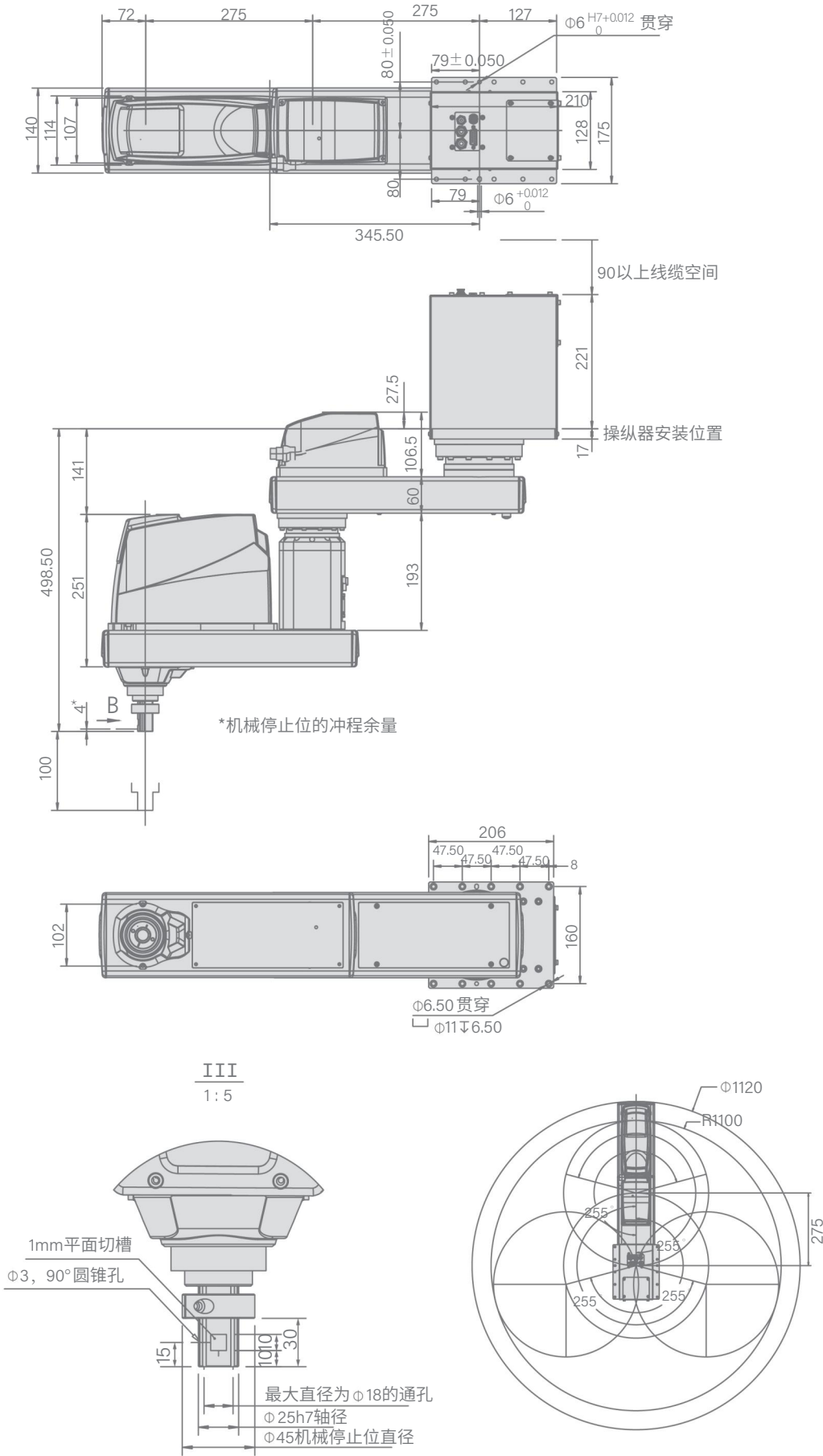
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.02kg·m² 最大值0.3kg·m²

电气参数

原点复位 无需原点复位
用户电路 15针（D-Sub接口）
用户气路 φ4mm*1，φ6mm*2
视觉接口 —
安装环境 标准型/防尘型（定制品）



产品尺寸与运动范围



Scara 工业机器人



工作范围 臂长400mm Z轴行程130mm

负载 额定1kg/最大4kg

标准循环时间 0.33秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

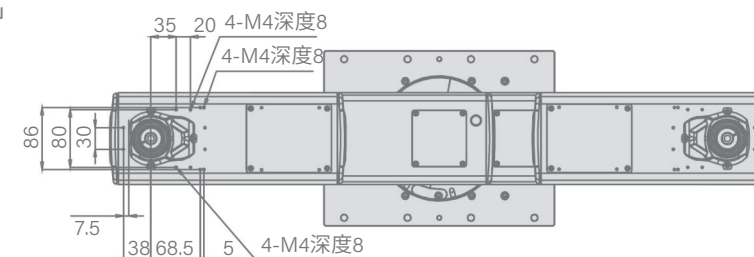
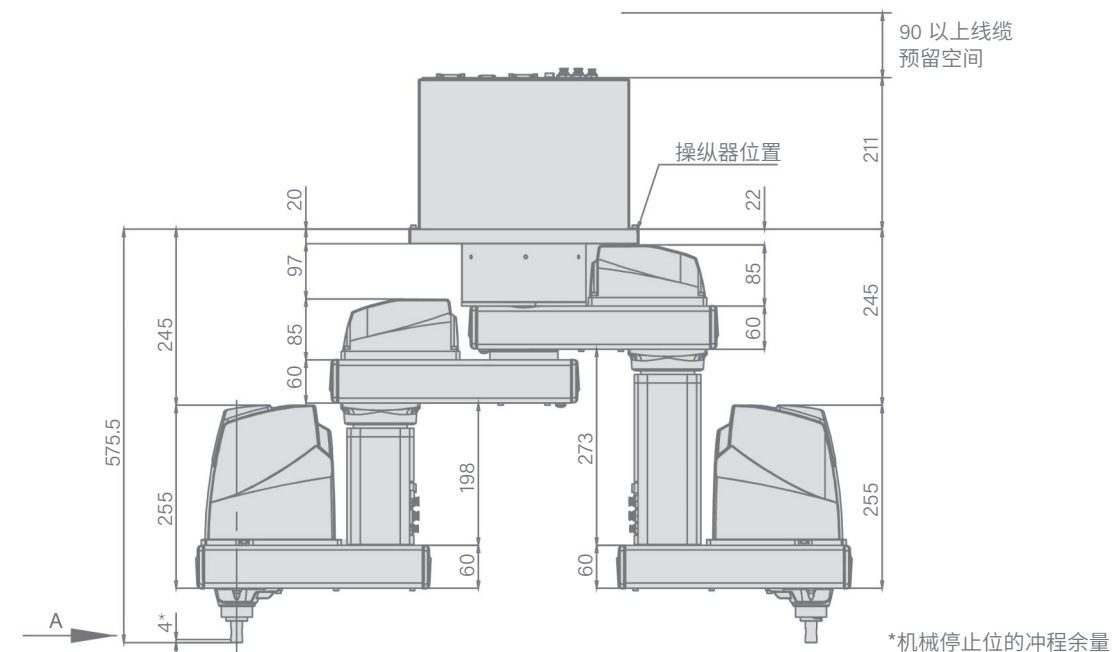


重复定位精度	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
	平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

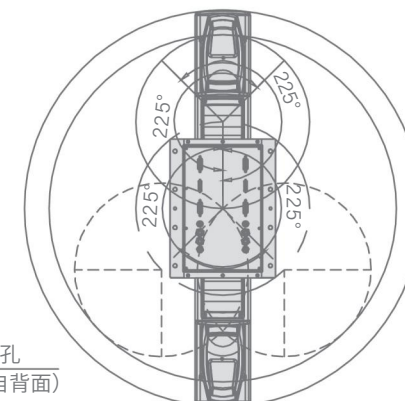
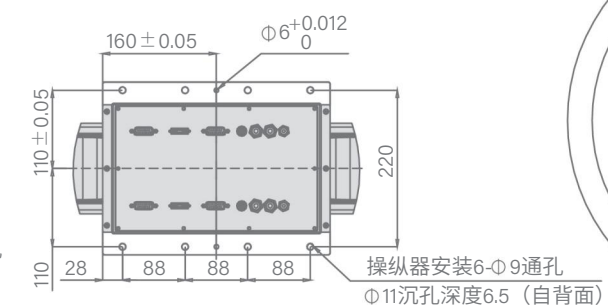
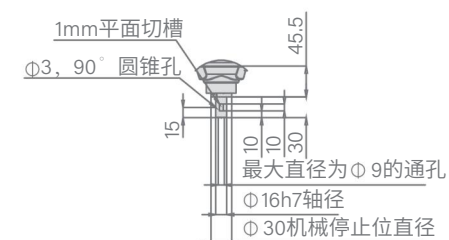
轴号 内容	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6237mm/s	6237mm/s	1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W\750W	400W	100W	100W
顶 压 力			150N	
本体重量	50kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.005\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$

原点复位	无需原点复位
用户电路	15针（D-Sub接口）
用户气路	φ4mm*1, φ6mm*2
视觉接口	—
安装环境	标准型/防尘型（定制品）



"A" 部详图





型号 CE-600S

工作范围 臂长600mm Z轴行程40mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 0.6秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

300 mm

CIT 0.6S
负载2kg

25 mm

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

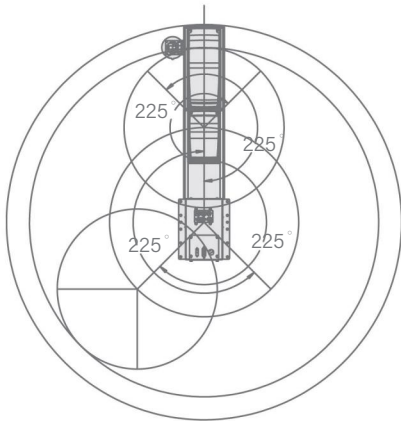
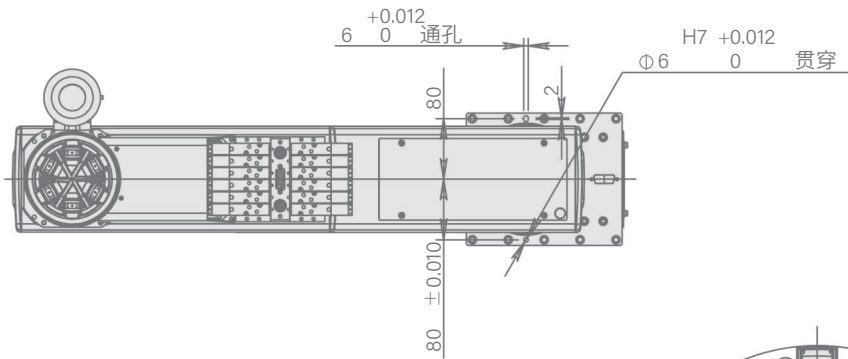
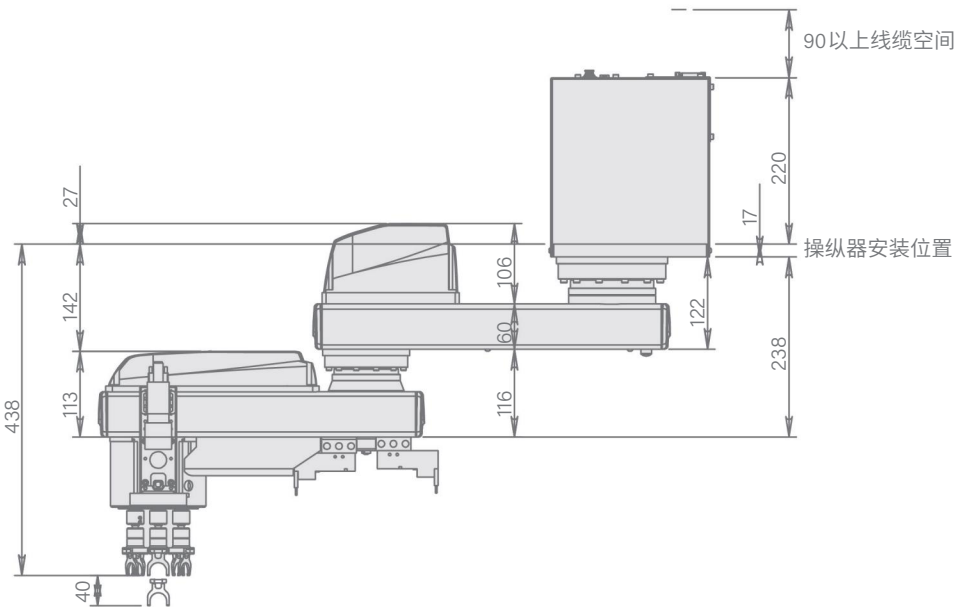
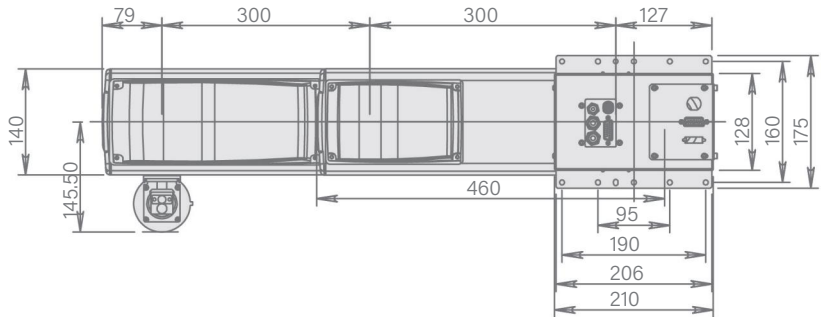
轴号 内容	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7033mm/s	3082mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	40mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	100W	100W
顶压力	—	—	—	—
本体重量	47kg（不含线缆）			

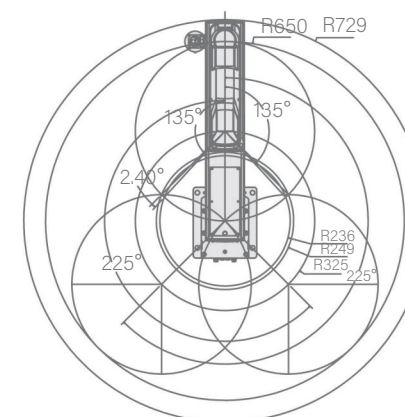
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.005\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位	无需原点复位
用户电路	26+16（最多），配合6工作头（21）
用户气路	$\phi 6\text{mm}\times 2$
视觉接口	2
安装环境	标准型/防尘型（定制品）

产品尺寸与运动范围







6轴 工业机器人

型号 S4-475A

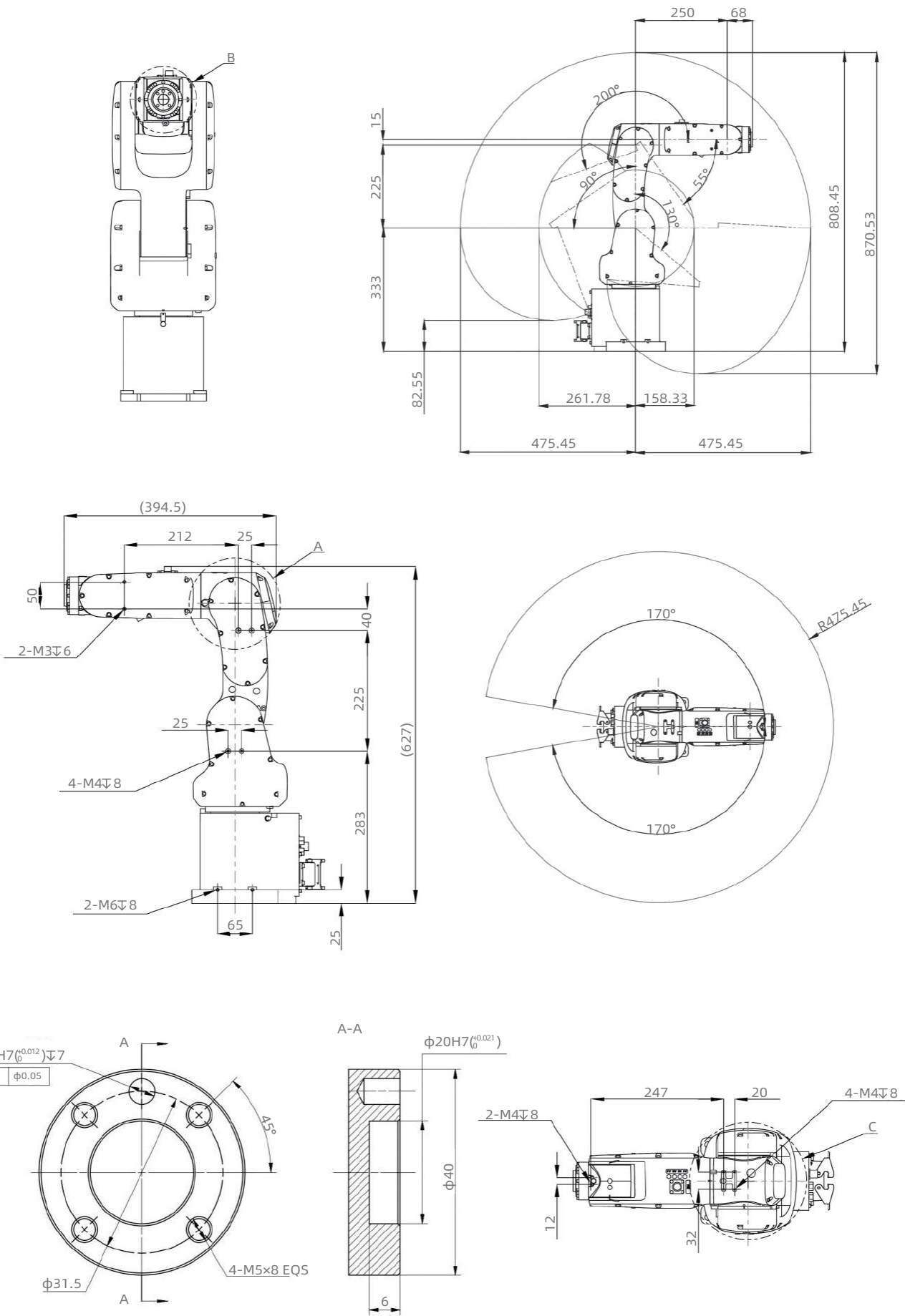
最大运动范围	475mm
最大负载	4kg
重复定位精度	±0.02mm

安装方式	地面/悬挂
本体重量	21kg
IP等级	IP67

轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴	第五轴	第六轴
最大运动速度	450°/s	360°/s	360°/s	550°/s	450°/s	860°/s
最大运动范围	+170°/-170°	+130°/-90°	+55°/-200°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

电气参数	集成信号源	8路 (30V, 0.5A)
	集成气源	4-φ4, 5bar

外形尺寸及运动范围





6轴工业机器人

最大运动范围 707mm

最大负载 7kg

重复定位精度	±0.02mm
--------	---------

安装方式 地面/悬挂

本体重量 50kg

IP等级	IP67
------	------

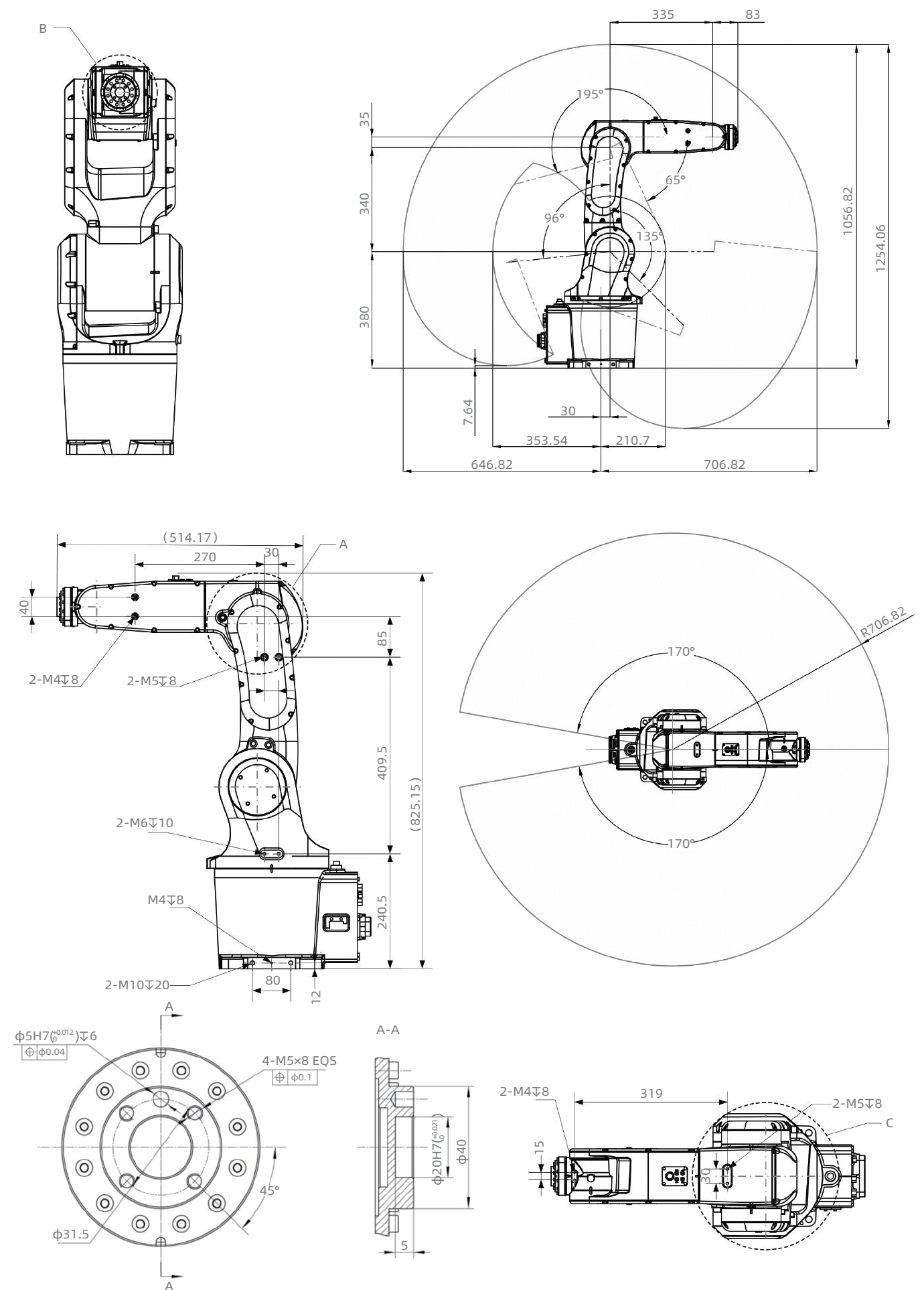
各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴	第五轴	第六轴
最大运动速度	440°/s	355°/s	440°/s	480°/s	450°/s	705°/s
最大运动范围	+170°/-170°	+135°/-96°	+65°/-195°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

电气参数	集成信号源	8路 (30V, 0.5A)
------	-------	----------------

集成气源 4-φ4, 5bar

产品尺寸与运动范围





型号 S7-906A

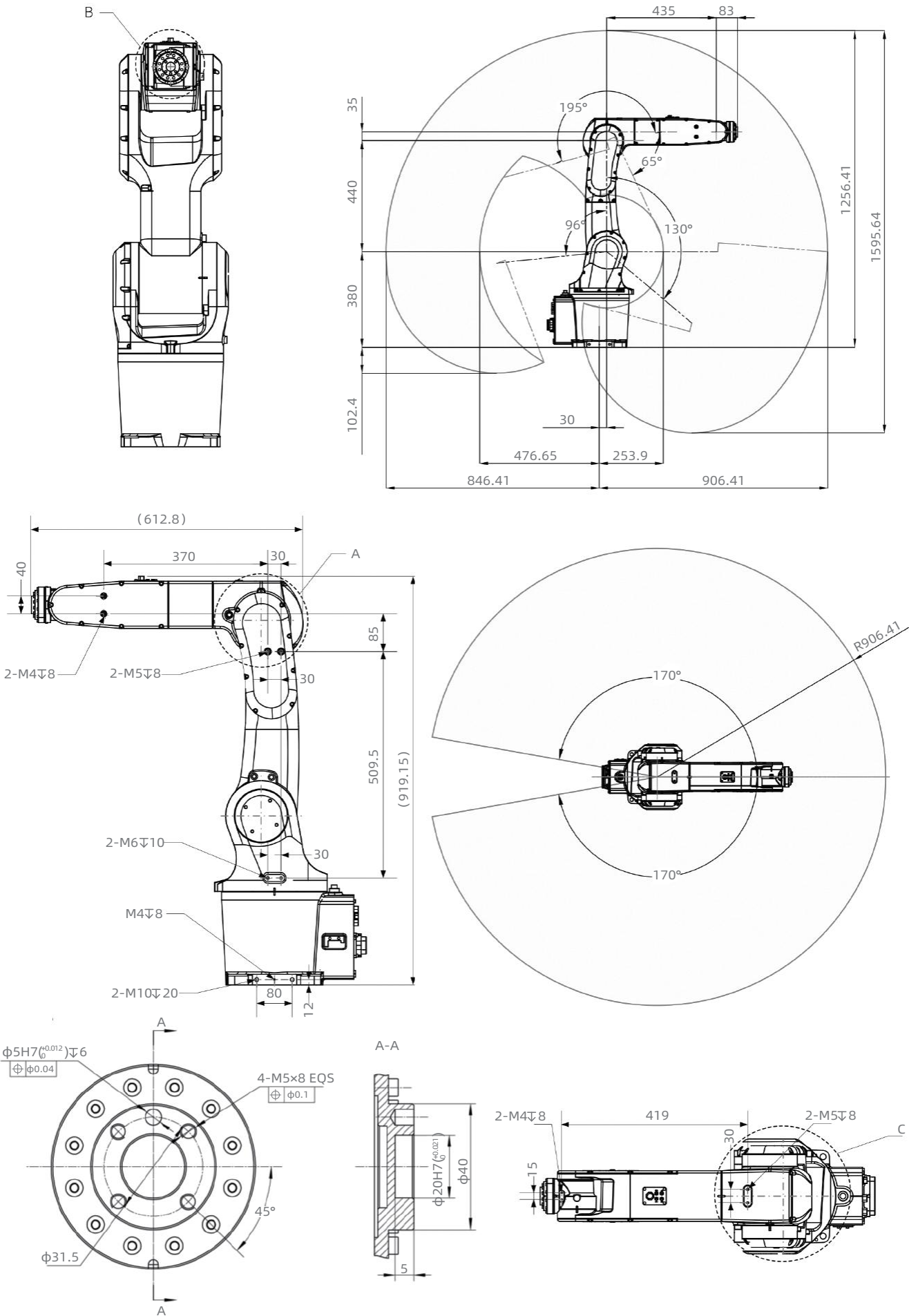
最大运动范围	906mm
最大负载	7kg
重复定位精度	±0.03mm
安装方式	地面/悬挂
本体重量	52kg
IP等级	IP67

各轴参数

轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴	第五轴	第六轴
内容						
最大运动速度	355°/s	355°/s	355°/s	480°/s	450°/s	705°/s
最大运动范围	+170°/-170°	+130°/-96°	+65°/-195°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

电气参数	集成信号源	8路（30V，0.5A）
	集成气源	4-φ4，5bar

产品尺寸与运动范围





型号 S10-1206A

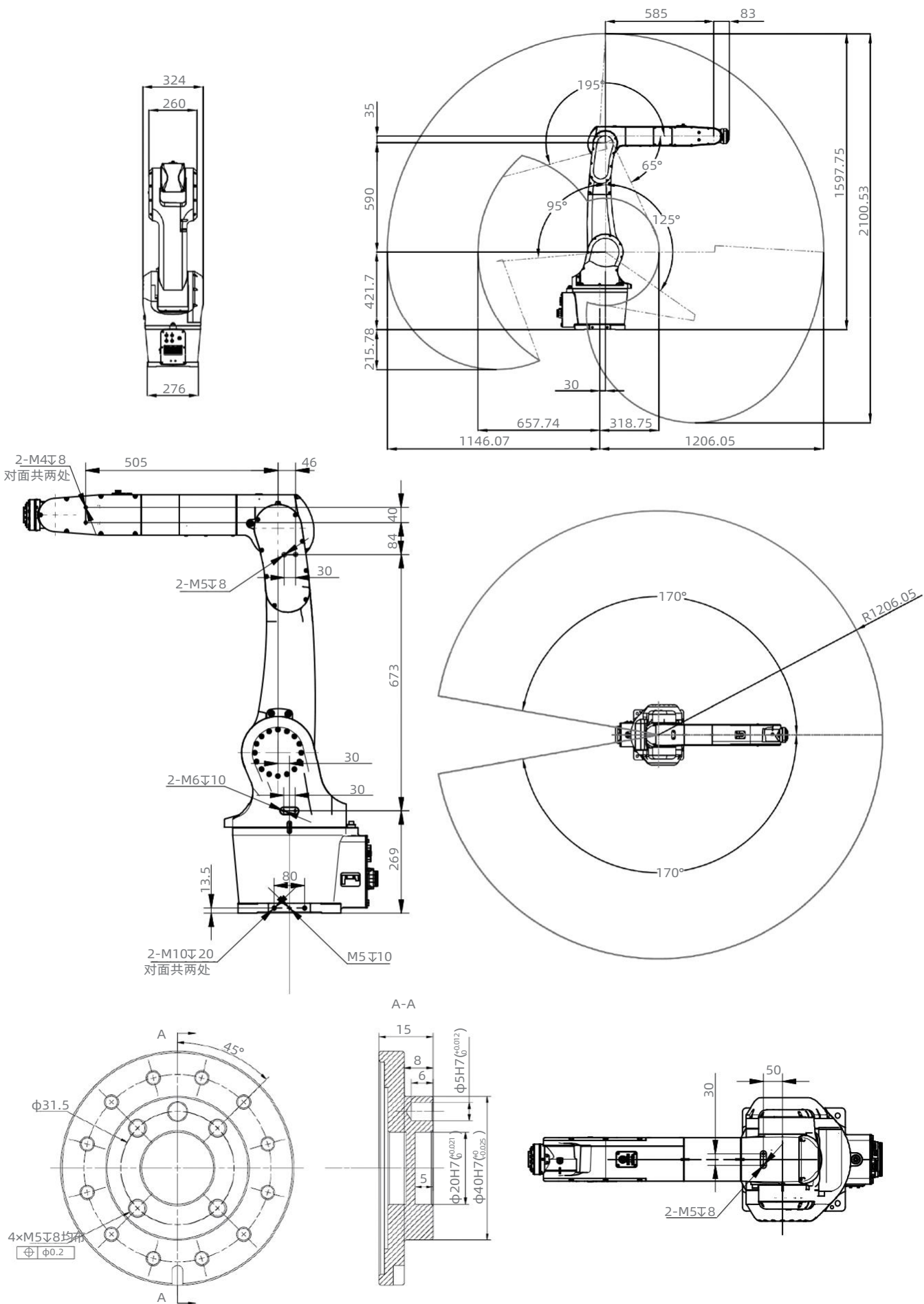
最大运动范围	1206mm
最大负载	10kg
重复定位精度	±0.05mm
安装方式	地面/悬挂
本体重量	76kg
IP等级	IP54

各轴参数

轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴	第五轴	第六轴
最大运动速度	297°/s	223°/s	223°/s	480°/s	360°/s	705°/s
最大运动范围	+170°/-170°	+125°/-95°	+65°/-195°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

电气参数	集成信号源	8路（30V，0.5A）
	集成气源	4-φ4，5bar

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach
臂长 400mm

负载 / Payload
额定 1kg/最大3kg

重复定位精度 / Repeatability
平面坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

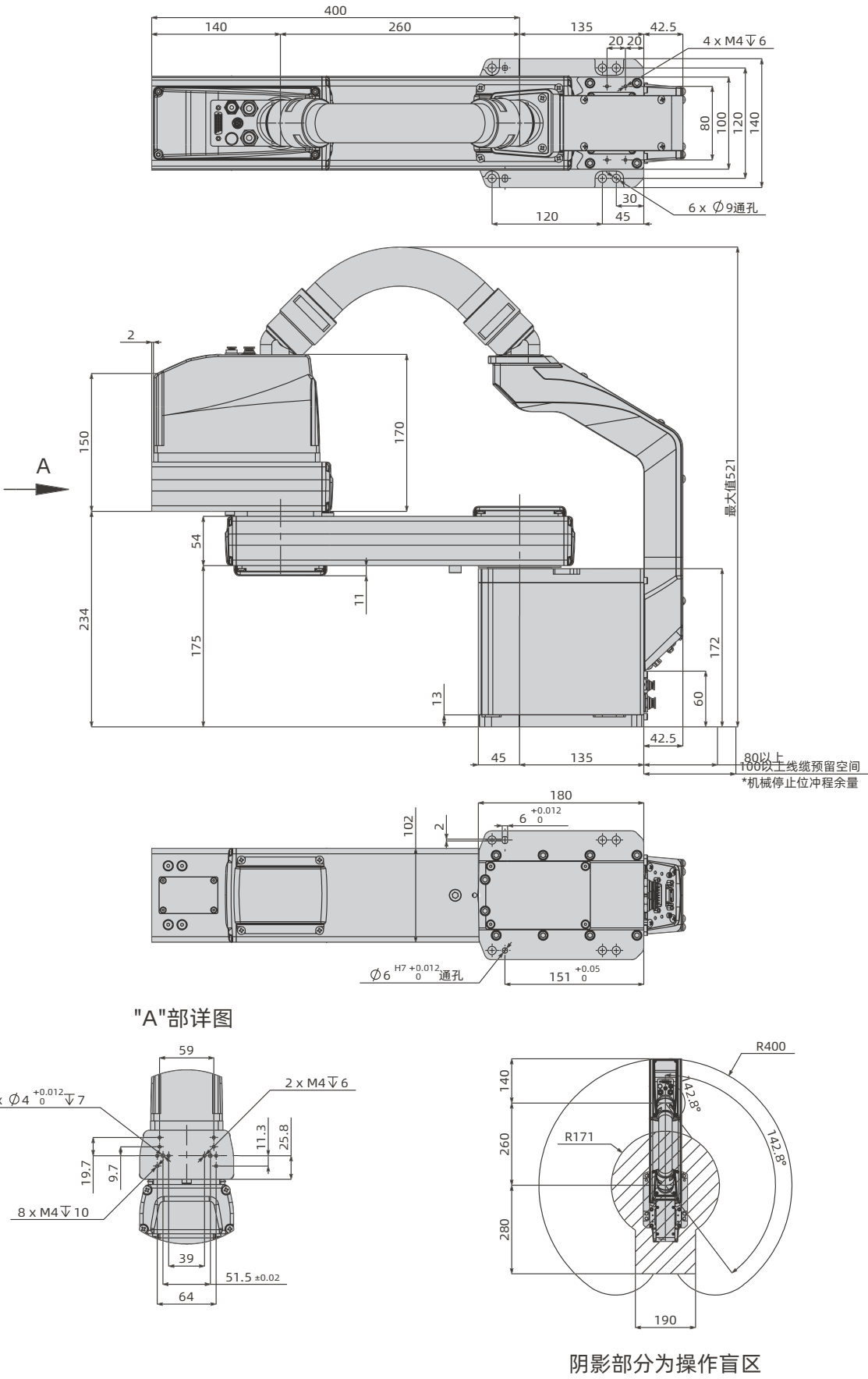
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	6556mm/s	
最大运动范围	$\pm 142.8^\circ$	$\pm 142.8^\circ$
电机功耗	400W	100W
本体重量	14kg (不含线缆)	

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 400mm
Z 轴行程 100mm

负载 / Payload

额定1kg/最大3kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.01\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

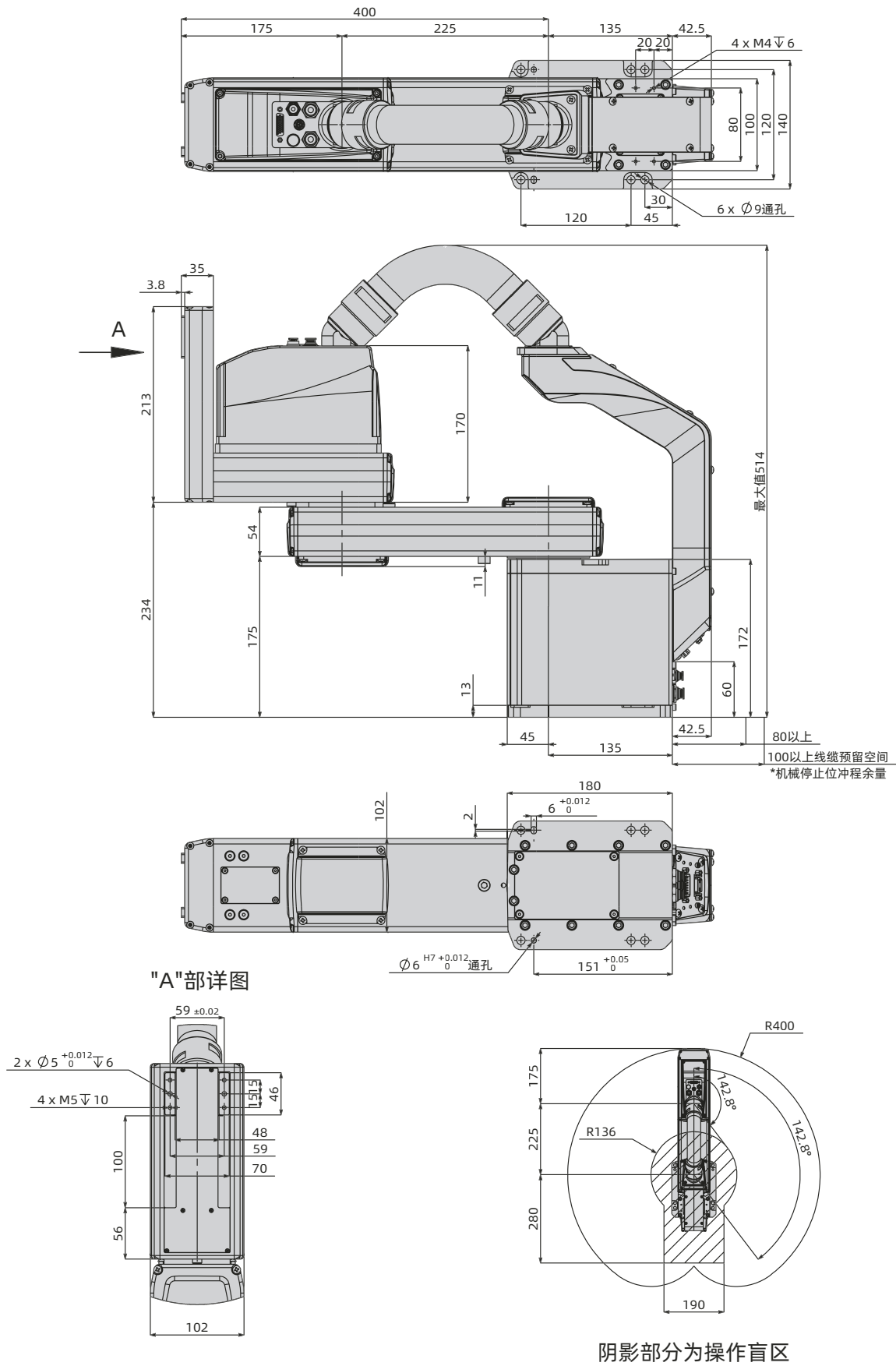
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	6981mm/s		966mm/s
最大运动范围	$\pm 142.8^\circ$	$\pm 142.8^\circ$	100mm
电机功耗	400W	100W	100W
本体重量	15kg (不含线缆)		

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 600mm
Z 轴行程 100mm

负载 / Payload

额定2kg/最大6kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

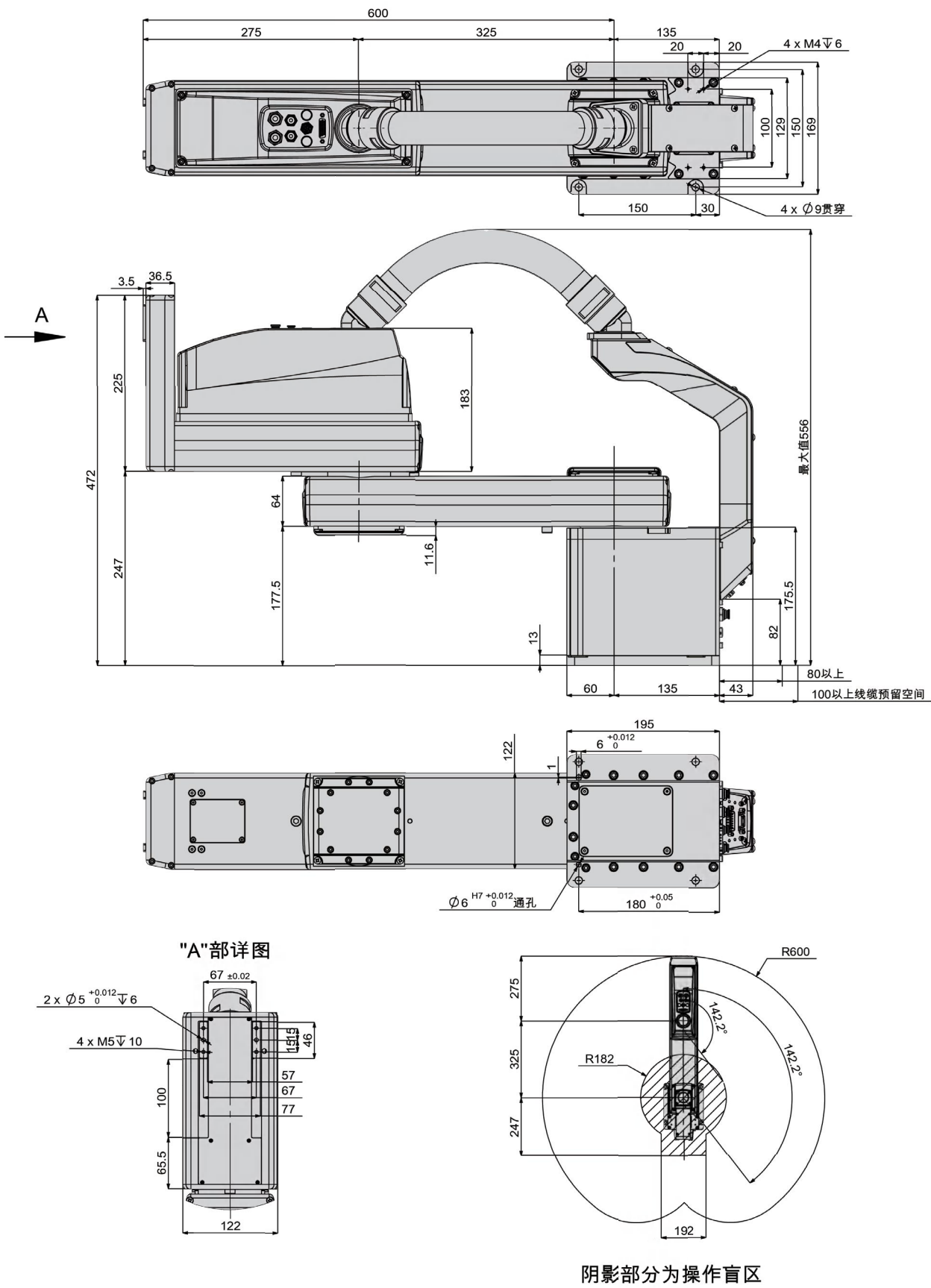
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	7891mm/s		1063mm/s
最大运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
电机功耗	400W	400W	100W
本体重量	27kg (不含线缆)		

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach
臂长 500mm

负载 / Payload
额定 5kg/最大10kg

重复定位精度 / Repeatability
平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

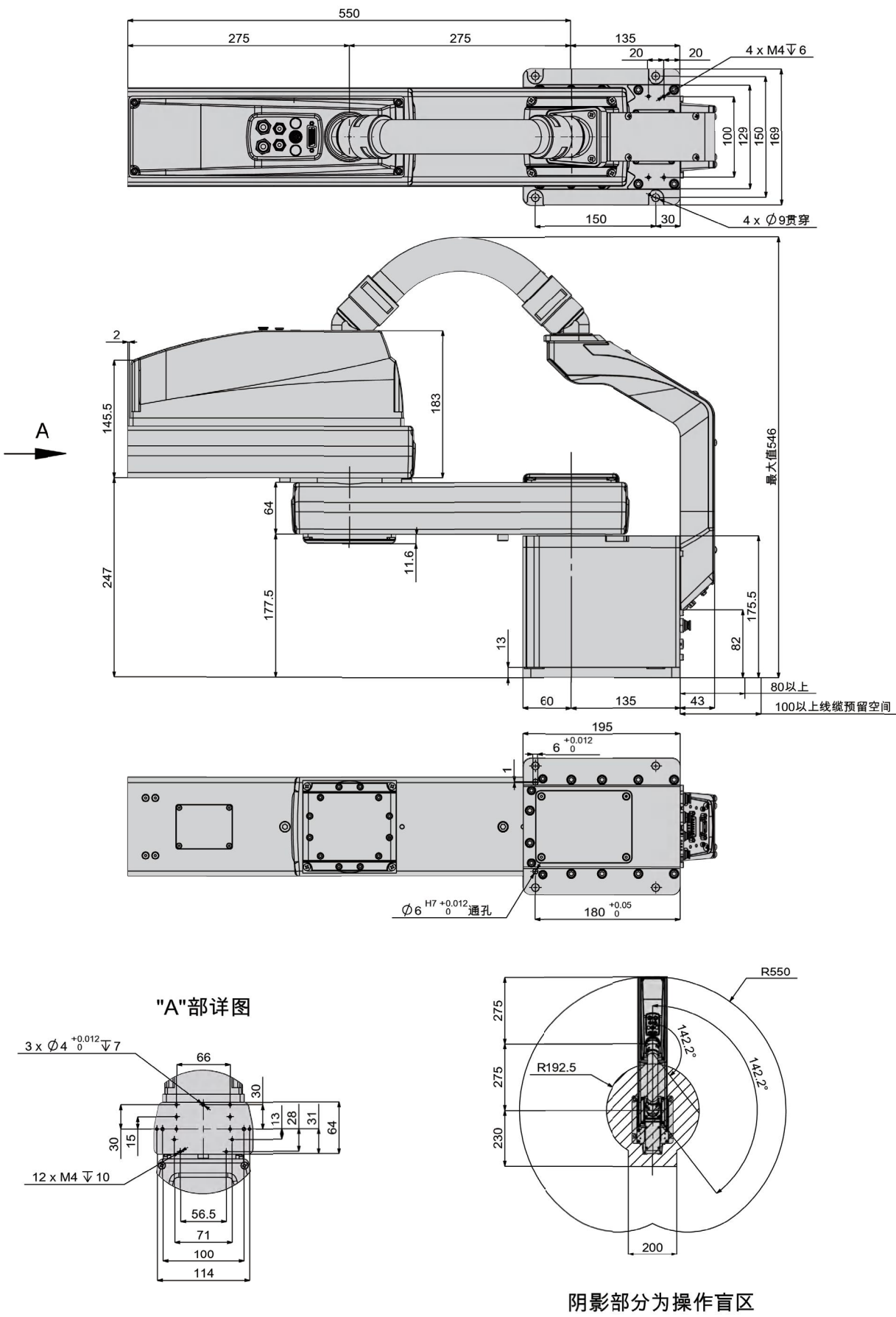
- 原点复位 无需原点复位
- 用户电路 26针 (D-Sub接口)
- 用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
- 视觉接口 M12*2(千兆网口)
- 安装环境 标准型 / 防尘型(定制品)

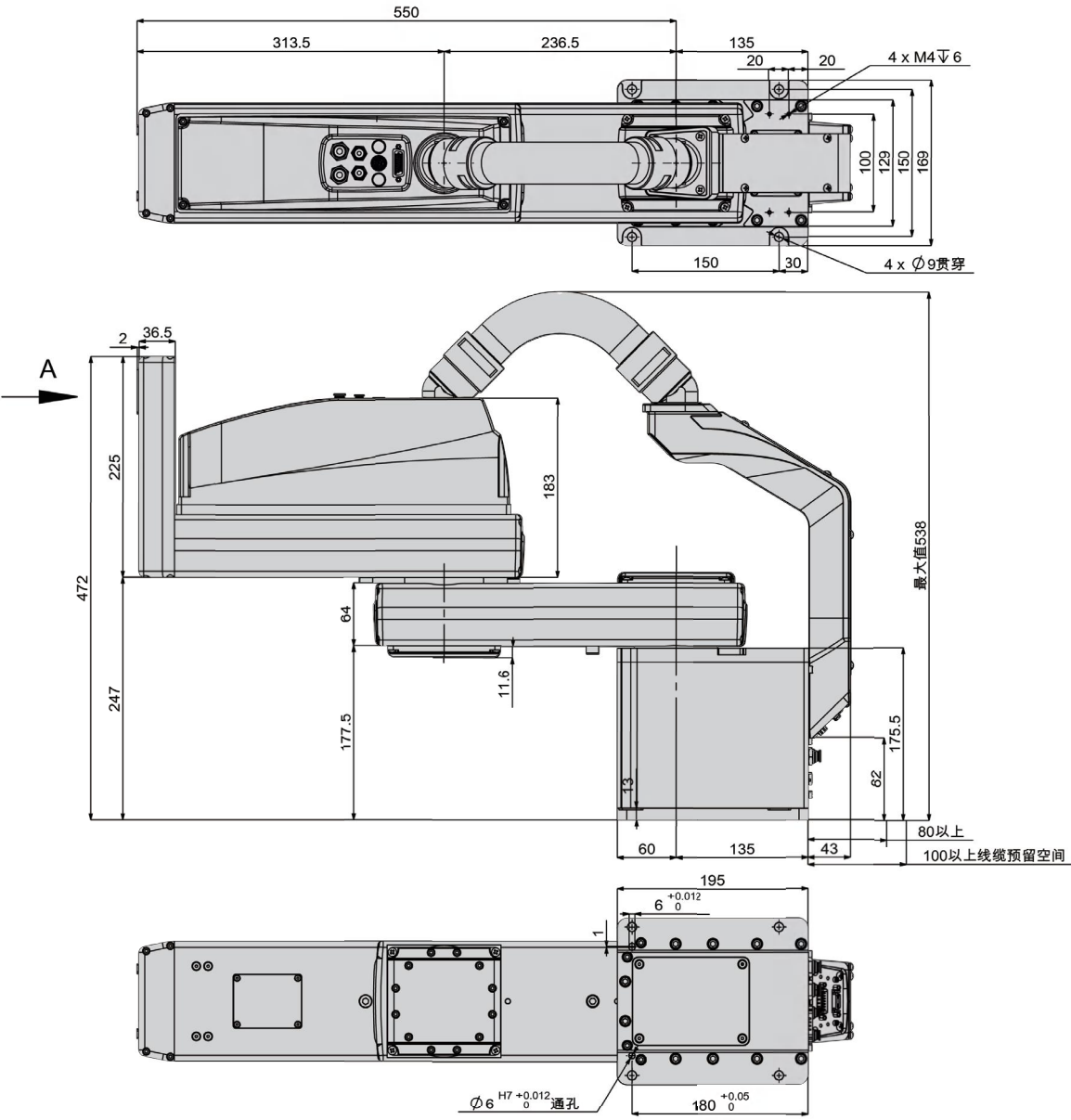
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	6647mm/s	
最大运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$
电机功耗	750W	750W
本体重量	26kg (不含线缆)	

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 500mm
Z 轴行程 100mm

负载 / Payload

额定5kg/最大10kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

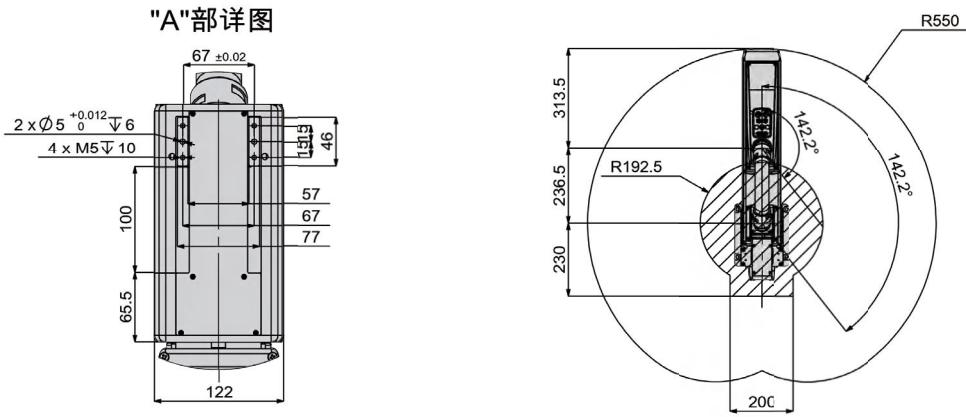
电气参数 / Electrical parameters

原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

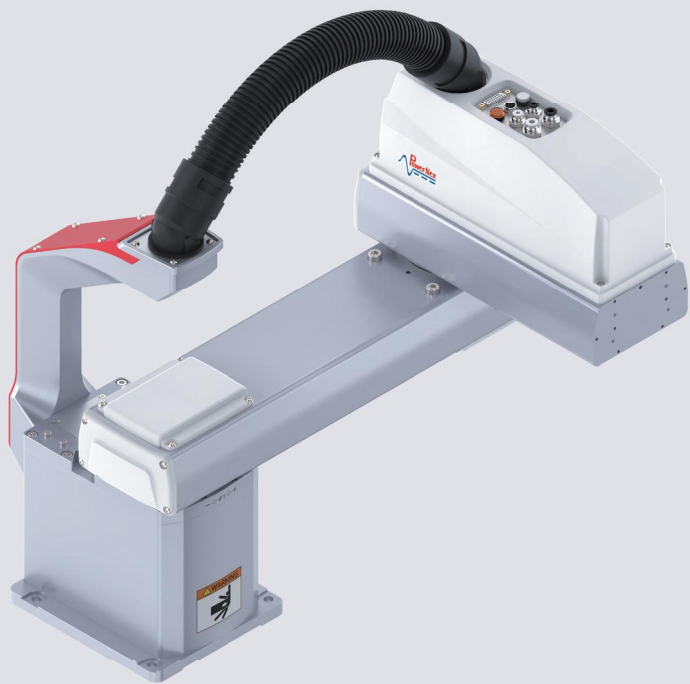
各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	7133mm/s		1063mm/s
最大运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
电机功耗	750W	750W	100W
本体重量	28kg (不含线缆)		

※ 在本公司指定条件下的测试结果。



阴影部分为操作盲区



工作范围 / Reach
臂长 600mm

负载 / Payload
额定 5kg/最大10kg

重复定位精度 / Repeatability
平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

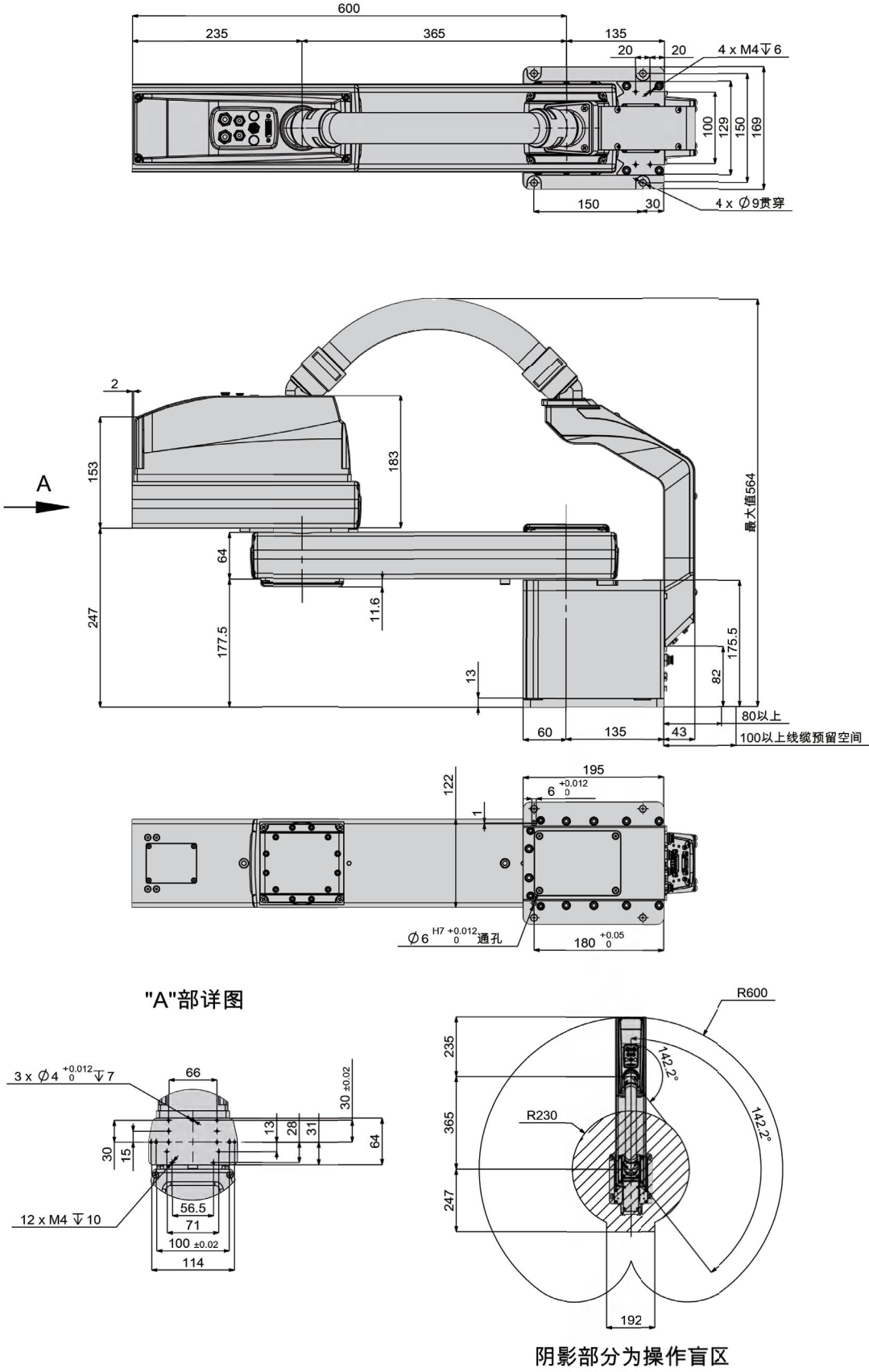
- 原点复位 无需原点复位
- 用户电路 26针 (D-Sub接口)
- 用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
- 视觉接口 M12*2(千兆网口)
- 安装环境 标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	7406mm/s	
最大运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$
电机功耗	750W	750W
本体重量	29kg (不含线缆)	

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 600mm
Z 轴行程 100mm

负载 / Payload

额定5kg/最大10kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

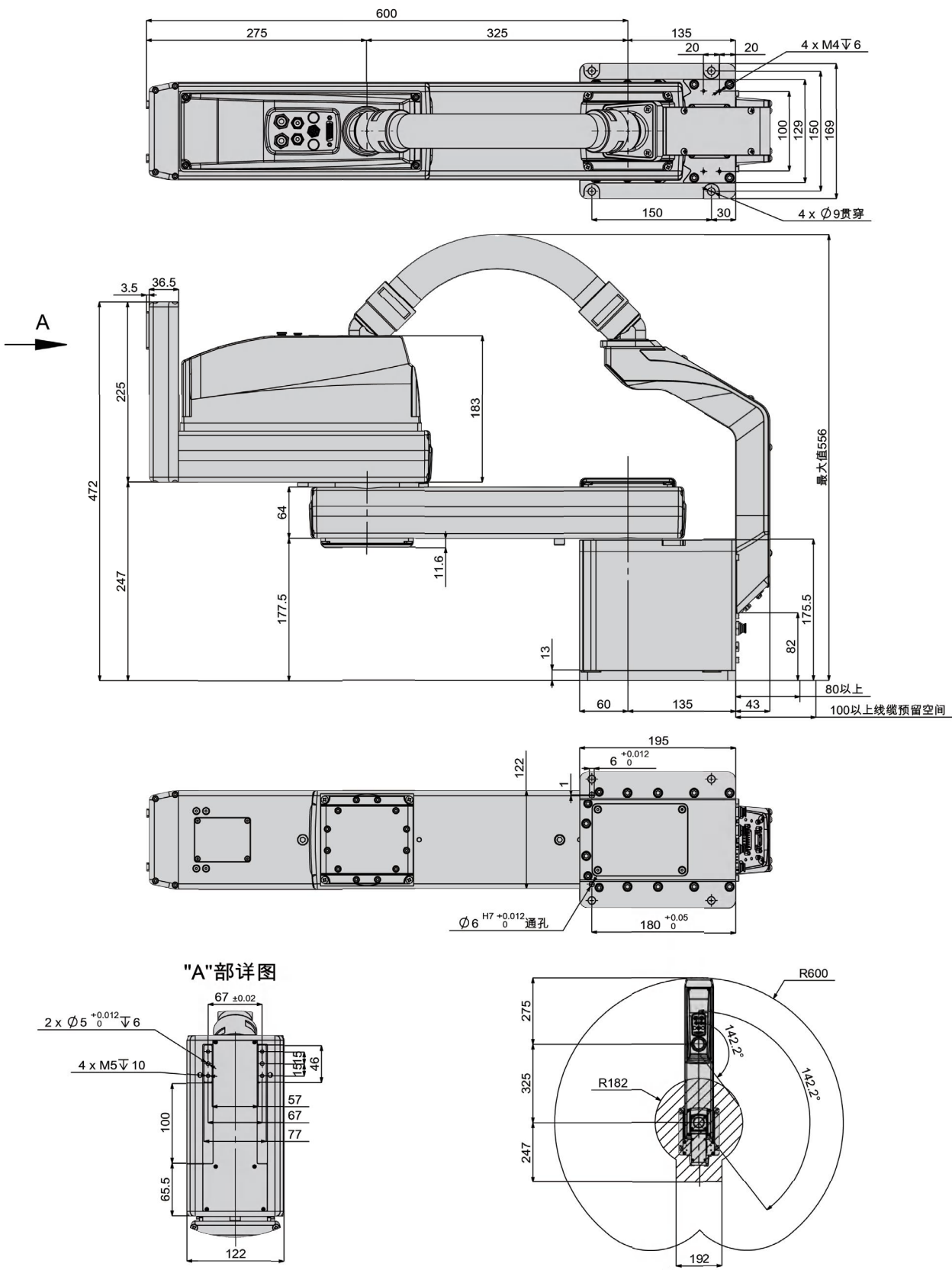
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	7891mm/s		1063mm/s
最大运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
电机功耗	750W	750W	100W
本体重量	27kg (不含线缆)		

产品尺寸与运动范围



阴影部分为操作盲区



工作范围 / Reach
臂长 700mm

负载 / Payload
额定 5kg/最大10kg

重复定位精度 / Repeatability
平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$

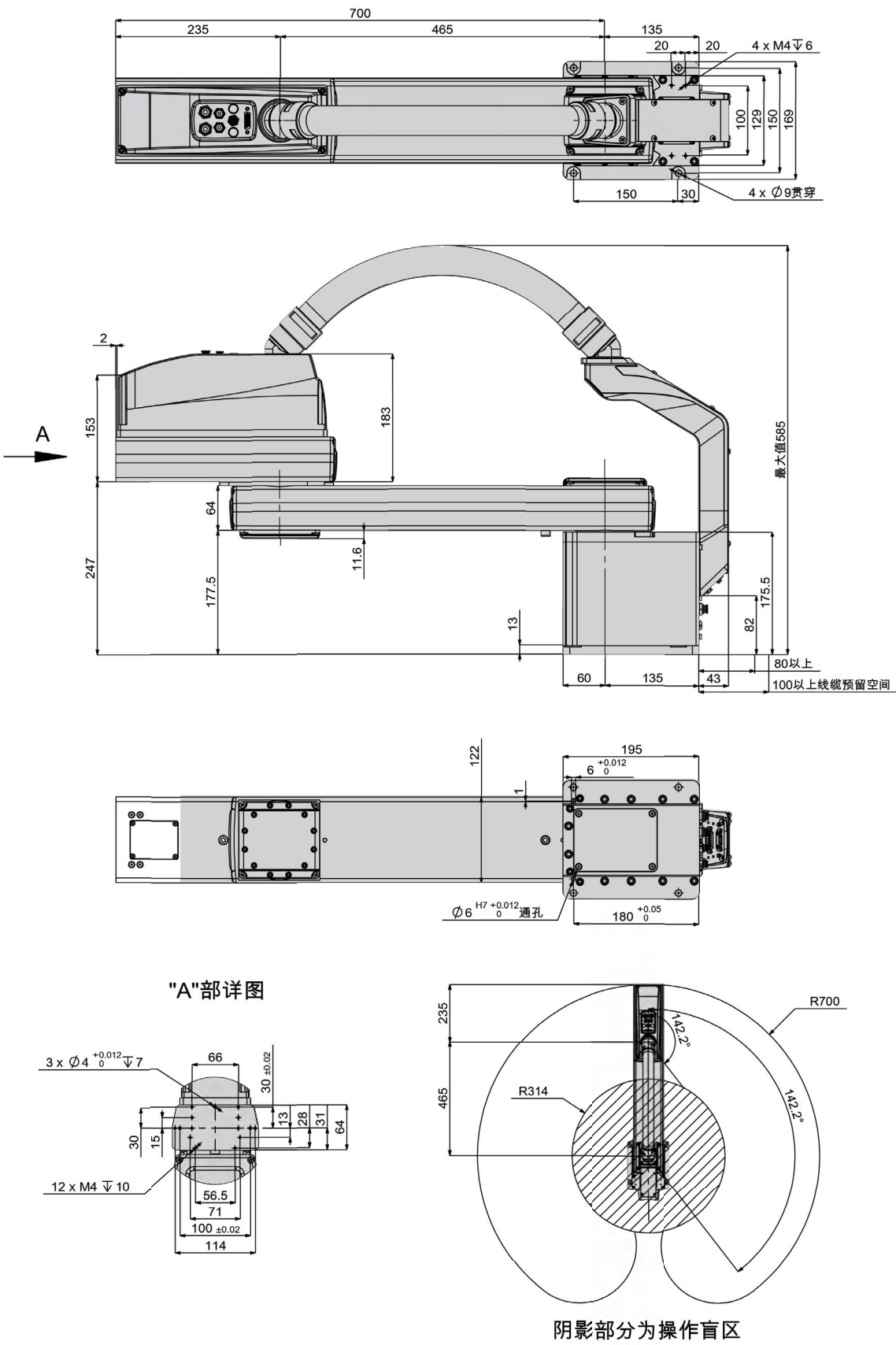
电气参数 / Electrical parameters

- 原点复位 无需原点复位
- 用户电路 26针 (D-Sub接口)
- 用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
- 视觉接口 M12*2(千兆网口)
- 安装环境 标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	8165mm/s	
最大运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$
电机功耗	750W	750W
本体重量	30kg (不含线缆)	





工作范围 / Reach

臂长 700mm
Z 轴行程 100mm

负载 / Payload

额定5kg/最大10kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

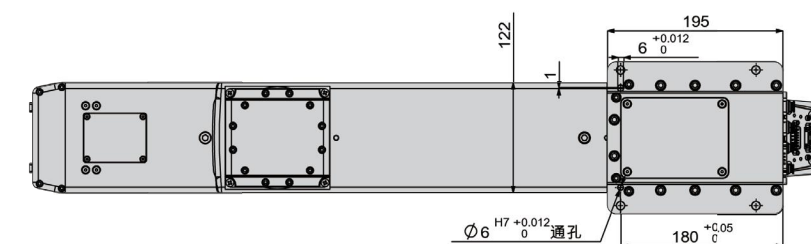
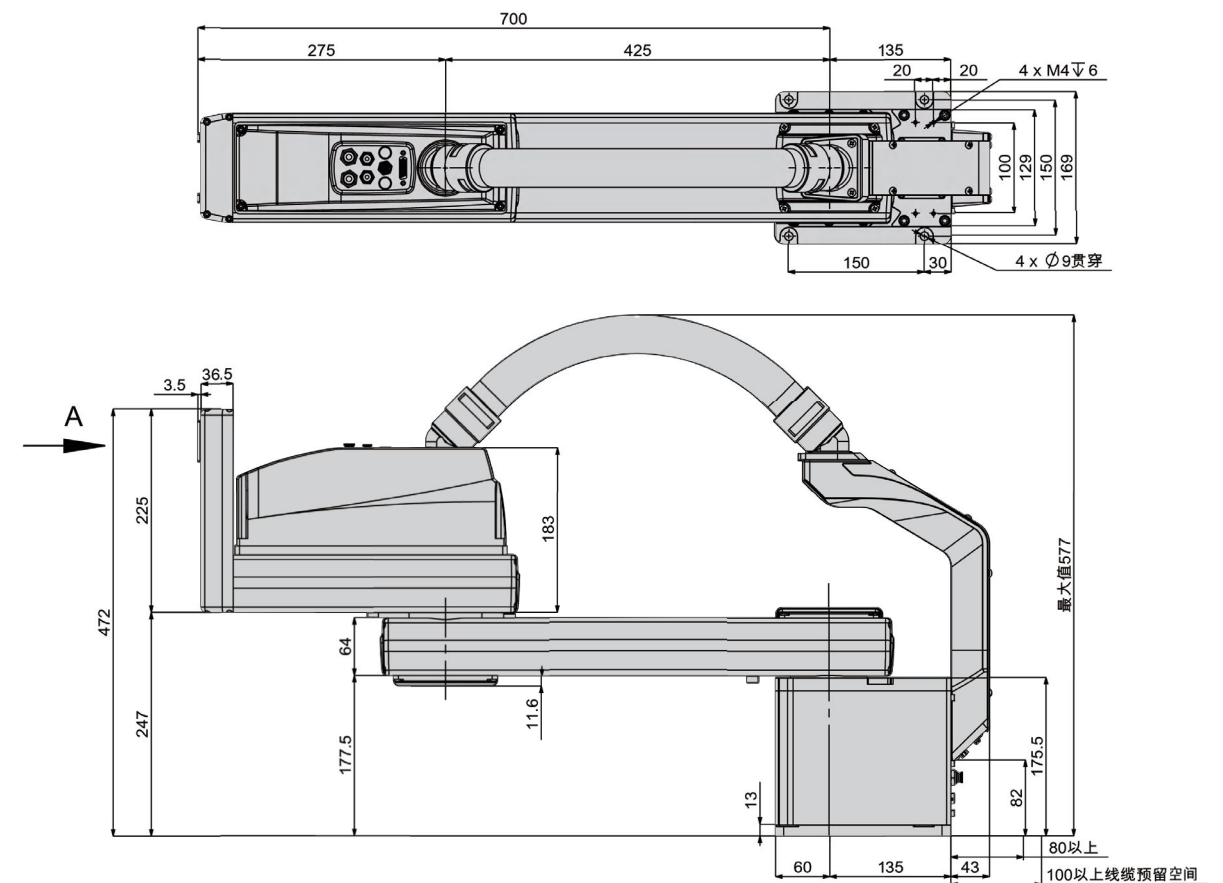
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

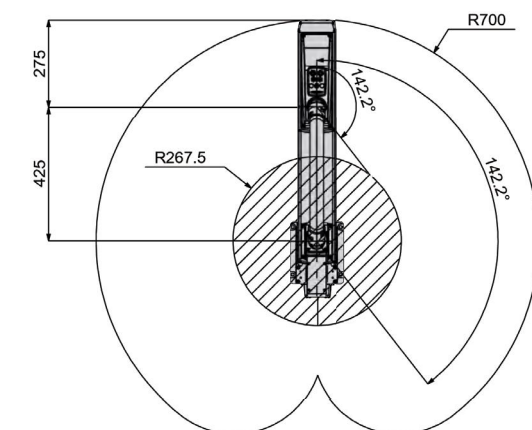
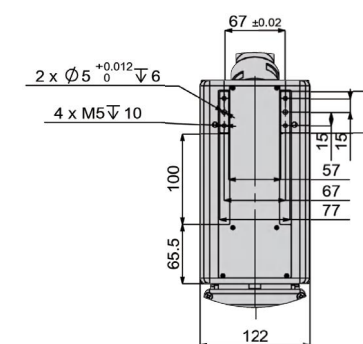
各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大 运动速度	8650mm/s		1063mm/s
最大 运动范围	±142.2°	±142.2°	100mm
电机功耗	750W	750W	100W
本体重量	28kg（不含线缆）		

产品尺寸与运动范围



"A"部详图



阴影部分为操作盲区



工作范围 / Reach
臂长 800mm

负载 / Payload
额定 20kg/最大40kg

重复定位精度 / Repeatability
平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

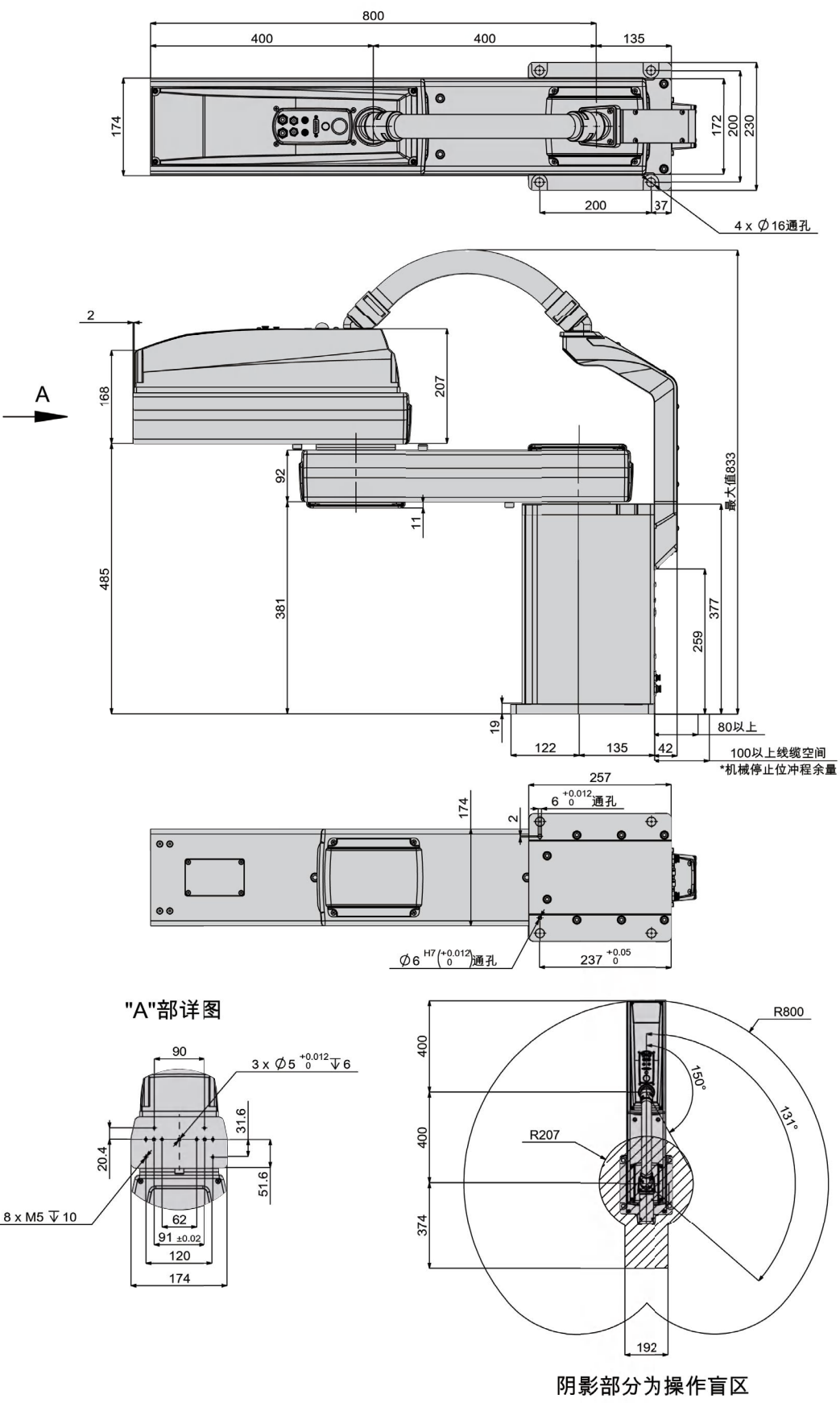
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	9106mm/s	
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$
电机功耗	1000W	750W
本体重量	46kg (不含线缆)	

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 800mm
Z 轴行程 200mm

负载 / Payload

额定20kg/最大40kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

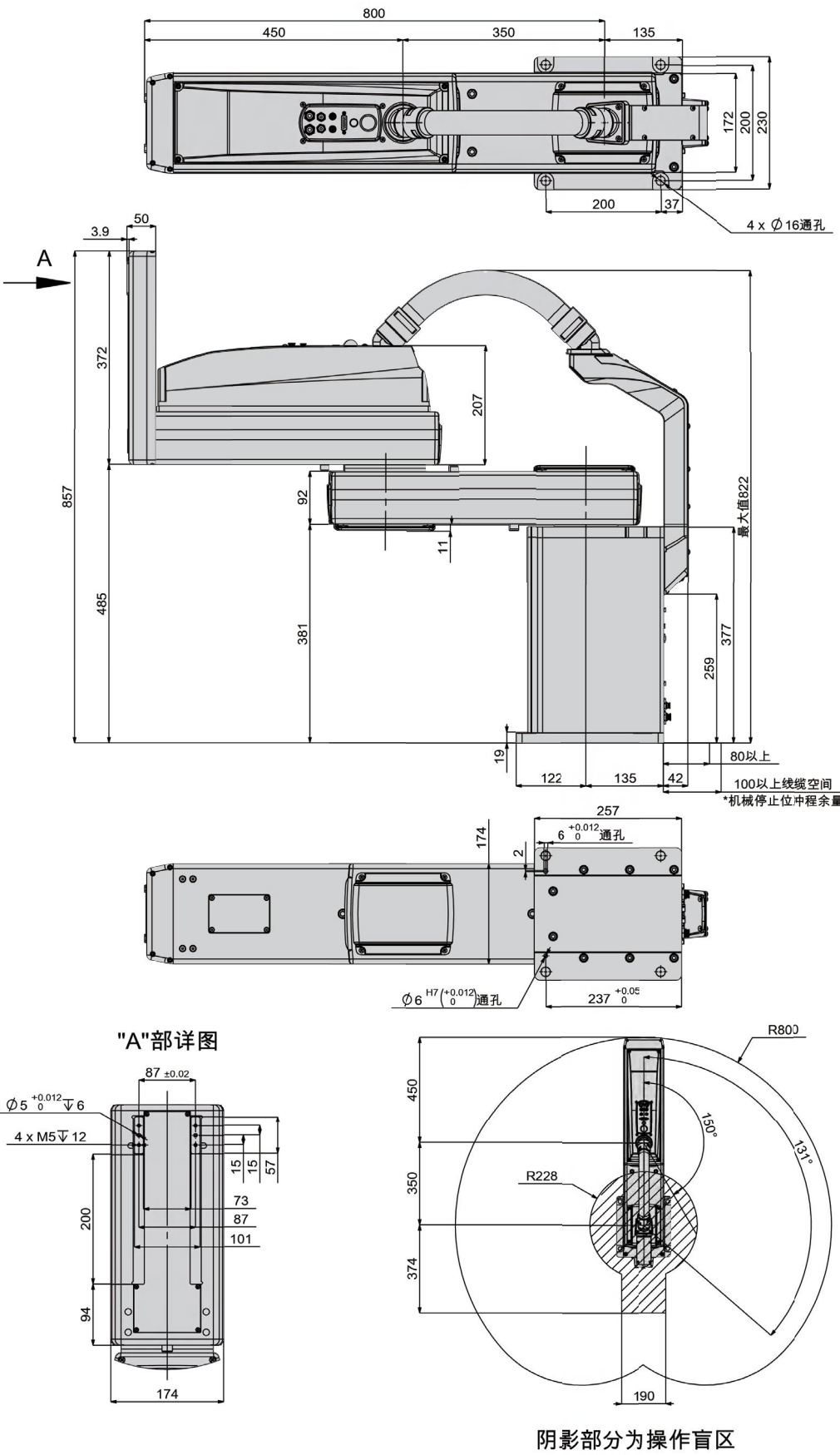
电气参数 / Electrical parameters

原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	9675mm/s		1450mm/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm
电机功耗	1000W	750W	400W
本体重量	48kg (不含线缆)		





工作范围 / Reach
臂长 900mm

负载 / Payload
额定 20kg/最大40kg

重复定位精度 / Repeatability
平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$

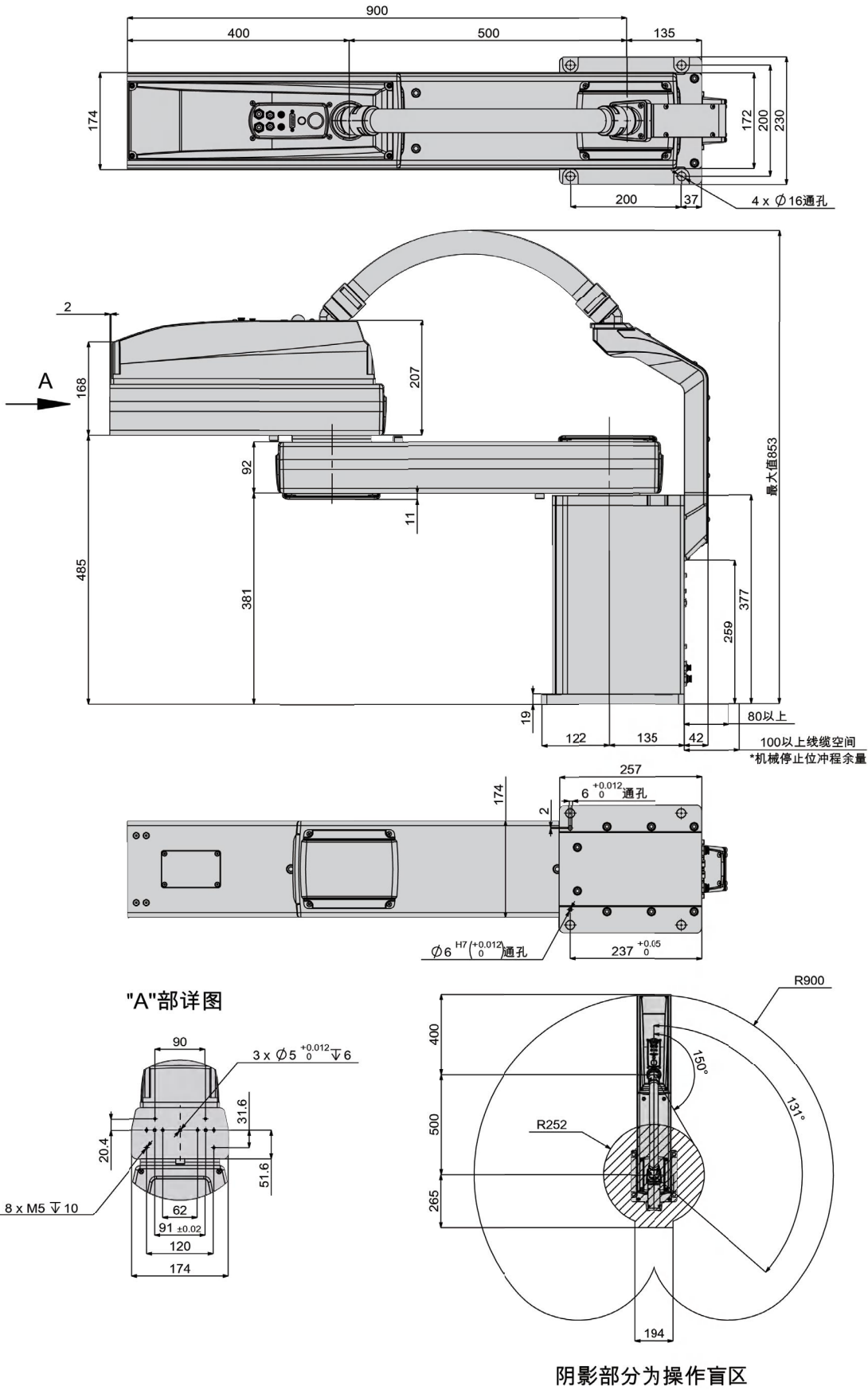
电气参数 / Electrical parameters

原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	9864mm/s	
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$
电机功耗	1000W	750W
本体重量	49kg (不含线缆)	





工作范围 / Reach

臂长 900mm
Z 轴行程 200mm

负载 / Payload

额定20kg/最大40kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

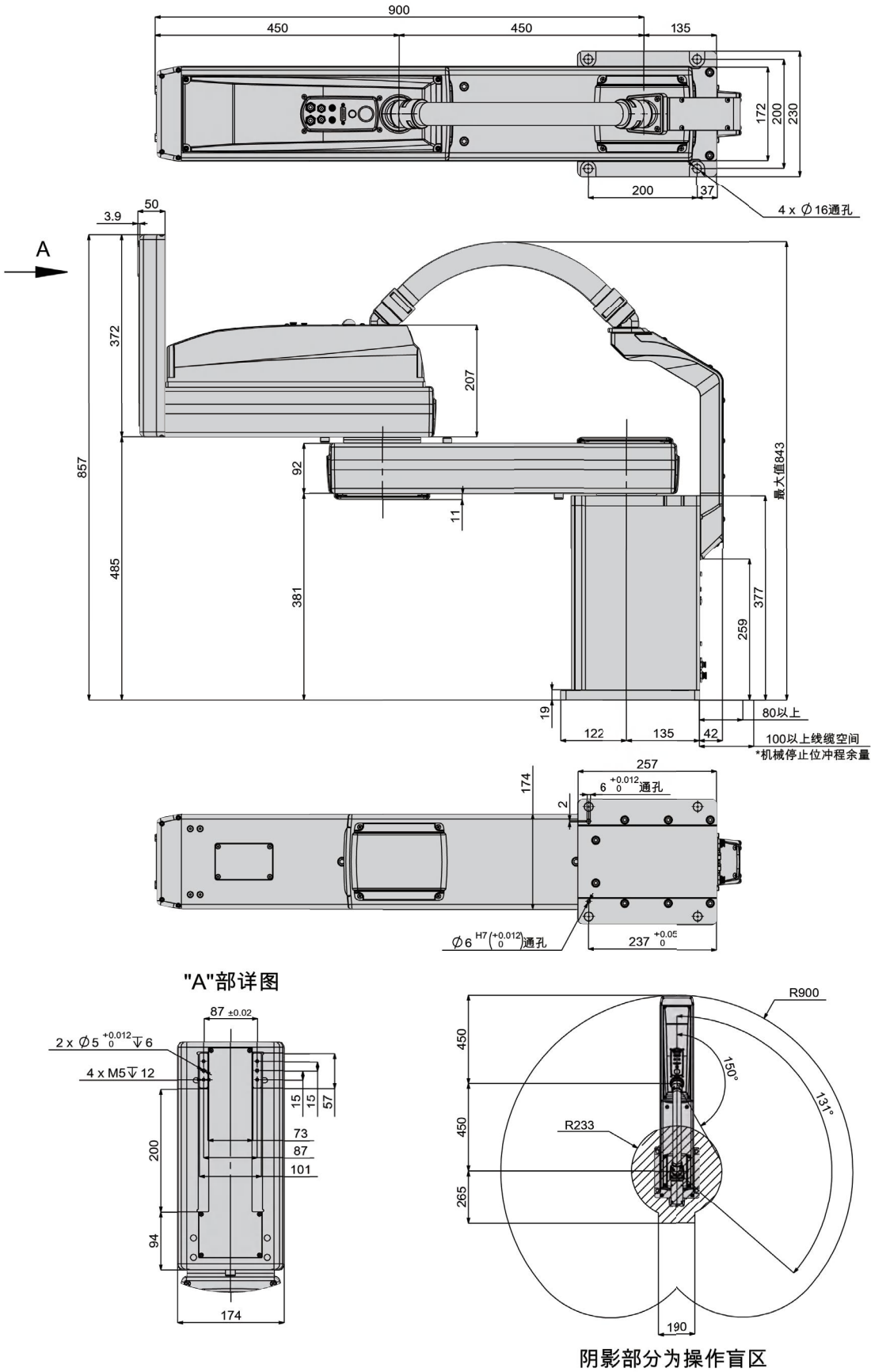
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	10244 mm/s		1450 mm/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm
电机功耗	1000W	750W	400W
本体重量	51kg (不含线缆)		

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 1000mm

负载 / Payload

额定 20kg/最大40kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

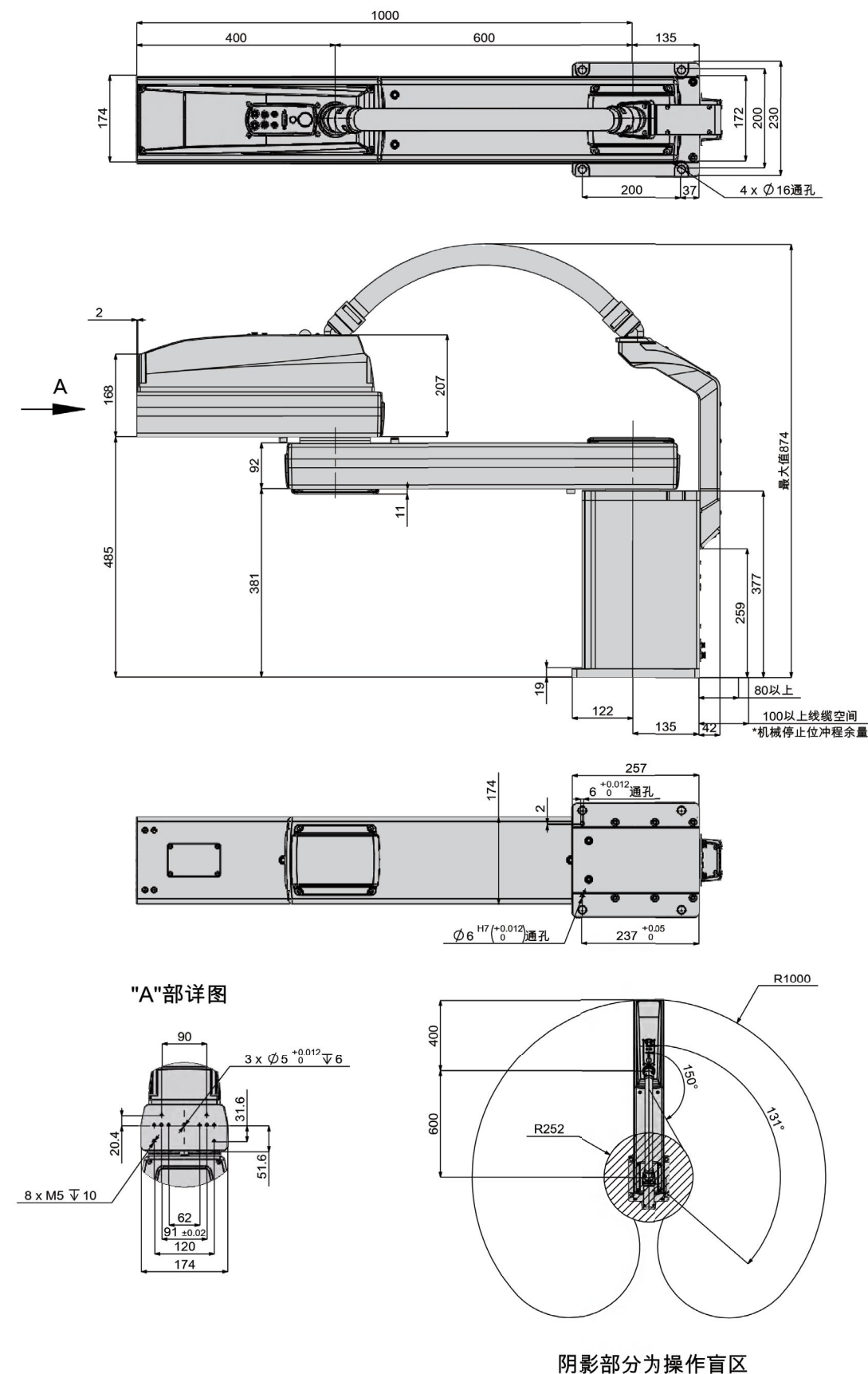
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴
最大 运动速度	10623mm/s	
最大 运动范围	±131°	±150°
电机功耗	1000W	750W
本体重量	52kg（不含线缆）	

产品尺寸与运动范围





工作范围 / Reach

臂长 1000mm
Z 轴行程 200mm

负载 / Payload

额定20kg/最大40kg

重复定位精度 / Repeatability

平面坐标 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 轴坐标 $\pm 0.01\text{mm}$

电气参数 / Electrical parameters

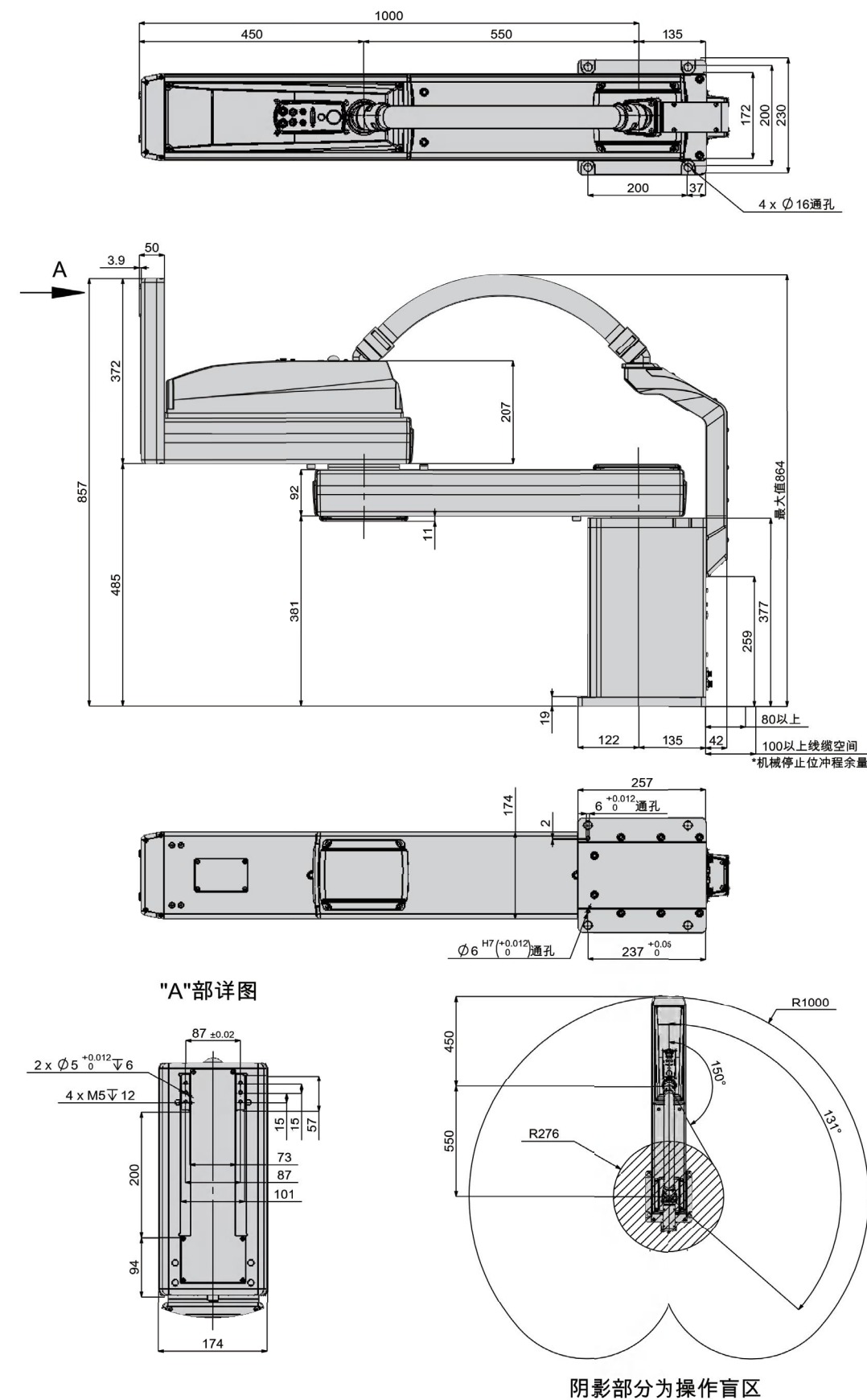
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大 运动速度	11003mm/s		1450 mm/s
最大 运动范围	±131°	±150°	200mm
电机功耗	1000W	750W	400W
本体重量	54kg（不含线缆）		

产品尺寸与运动范围



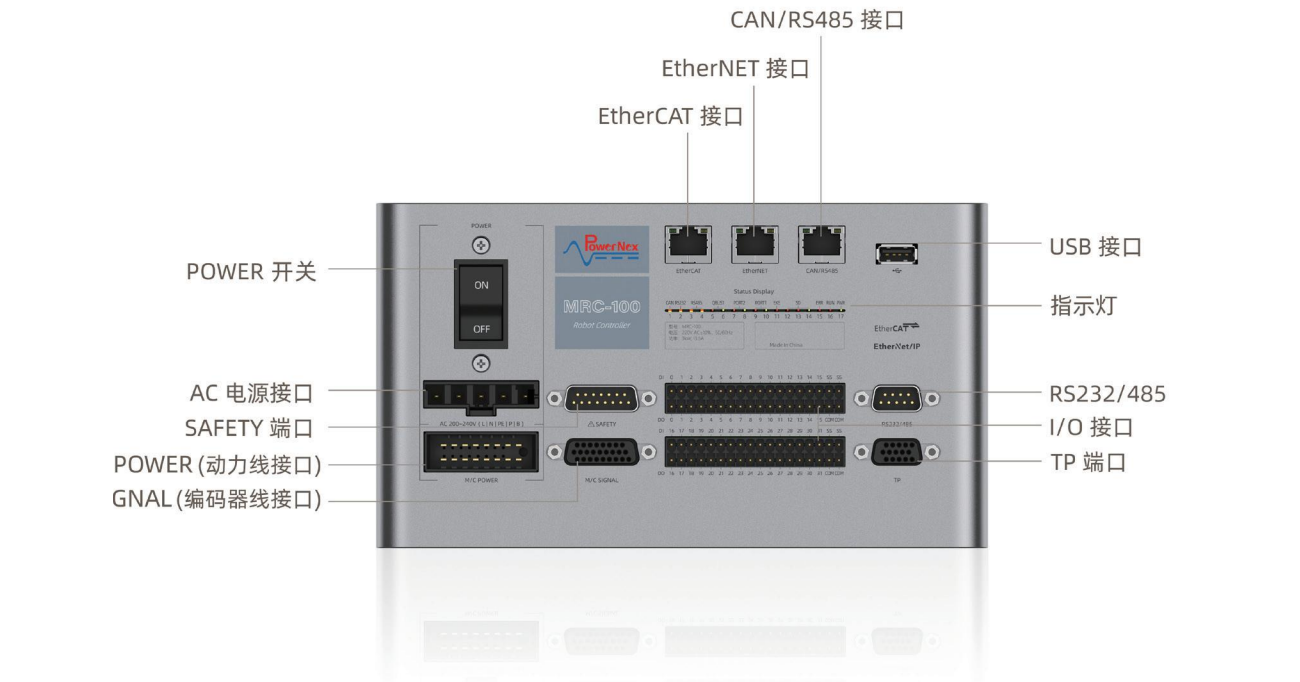
MRC-100

Robot Controller— 机器人控制器

丰富的设备接口，为拓展四轴机械臂专机用



外型尺寸：
L217mm * W237mm * H125mm



最大控制轴数	4轴
支持机器人型号	P3/P6/P10/P20/P40
运动方式	PTP (Point-To-Point) 方式 CP (Continuous Path) 方式
IO	输入：16（标准） 输出：16（标准）
接口配置	EtherCAT(网口)*1、EtherNet(网口)*1 CAN/RS485(网口)*1、USB2.0*1 RS232/485(串口)*1、安全门接口*1
通信协议（标准）	EtherNet/IP(从站)、EtherCAT(主站) ModBus - TCP/RTU(主/从) TCP/IP、三菱PLC-MC 协议(从站)
通信协议（扩展）	西门子PROFINET(主站) -需额外增加网关模块

额定容量	最大输入功率4Kw 实际额定容量取决于机械手的类型、动作、负载 P3：0.8 Kw E4：1.1 Kw P6/R6：1.2 Kw P10：2.4 Kw P20/P40/E10：2.65 Kw
输入电压	220V AC±10%
频率	50Hz
噪声	50dB
使用安装环境	室内安装（避免阳光直射），无腐蚀性气体（避免油烟、易燃性瓦斯及细小尘埃）； 环境温度5~45℃（若超45°及以上时，请强制周边空气循环）
控制器净重	6KG

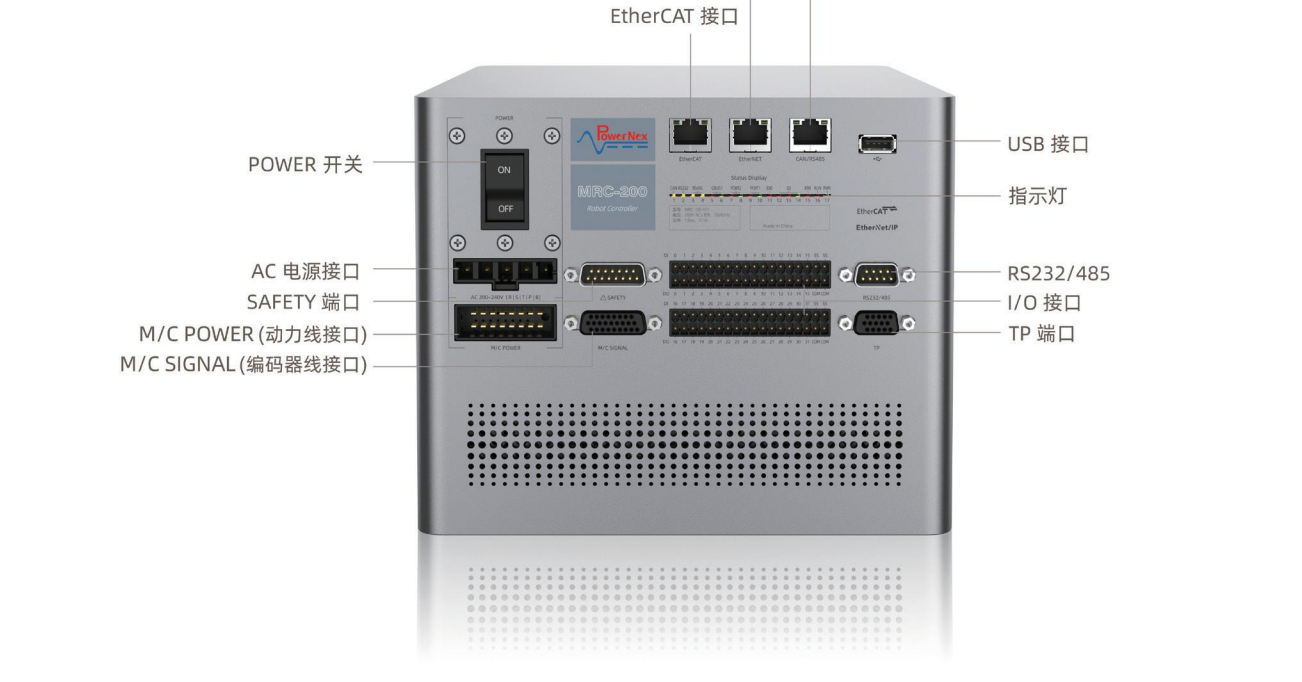
MRC-200

Robot Controller— 机器人控制器

丰富的设备接口，为拓展大负载机械臂专机用



外型尺寸：
L217mm * W237mm * H180mm



最大控制轴数	4轴
支持机器人型号	P60-1004S/P60-1204S P100-1204S
运动方式	PTP (Point-To-Point) 方式 CP (Continuous Path) 方式
IO	输入：16（标准） 输出：16（标准）
接口配置	EtherCAT(网口)*1、EtherNet(网口)*1 CAN/RS485(网口)*1、USB2.0*1 RS232/485(串口)*1、安全门接口*1
通信协议（标准）	EtherNet/IP(从站)、EtherCAT(主站) ModBus - TCP/RTU(主/从) TCP/IP、三菱PLC-MC 协议(从站)
通信协议（扩展）	西门子PROFINET(主站) -需额外增加网关模块

额定容量	最大输入功率7.5Kw 实际额定容量取决于机械手的类型、动作、负载 P60/P100：4.6 Kw
输入电压	220V AC±10% / 380V AC±5%
频率	50Hz
噪声	50dB
使用安装环境	室内安装（避免阳光直射），无腐蚀性气体（避免油烟、易燃性瓦斯及细小尘埃）； 环境温度5~45℃（若超45°及以上时，请强制周边空气循环）
控制器净重	9KG

示教器

- 特点：
- 1.7英寸16:9液晶带触摸；
 - 2.TFT LED屏幕；
 - 3.支持FDM标准(75×75mm孔距)支架、挂架安装；
 - 4.兼备按键和触控，应用场合更广，选择更灵活；
 - 5.彩色显示器，1677万真彩色。



性能规格	触控面板	4线精密电阻网络（表面硬度4H）
	可编程按键	10个
	可编程LED	2个
	急停开关	1个
	三选择开关	1个
	串口	1个RS485-2, RS232
结构规格	外形尺寸	220×156×45(mm)
	重量	3KG
	外壳材料	黑色工程塑料
电气规格	输入范围	DC16V~DC32V，内置隔离电源
	允许失电	<3ms
	绝缘电阻	超过50MΩ@500V DC
	电缆长度	5米
环境规格	工作环境温度	0~50℃
	工作环境湿度	10~90%RH（无冷凝）
	正弦振动测试	10~500Hz，30m/s²，三轴/1小时
	冷却方式	自然风冷

S系列 紧凑型6轴机器人

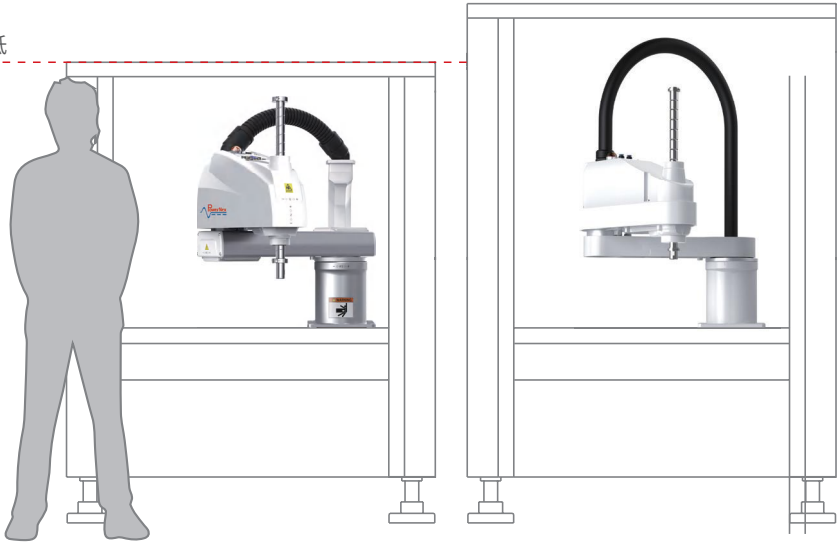
精准、敏捷、经济



PowerNex 创新

140mm
高度降低

相比同类产品，机身高度降低



机身降低，空间节省15%

PowerNex 相比同类机器人，高度降低了140mm，减少安装空间需求。



定制臂长，满足更多个性需求

臂长灵活定制，满足自动化领域更多的、复杂的个性需求。

接口更丰富，部署效率提高3倍

自带2个相机接口，最大42路I/O接口，标配4个气管接头，大幅提升部署效率，降低维护成本。

2个相机接口

千兆网口，部署更方便，更耐用。

42路I/O接口

标准：26路（D-Sub接口）

最大：42路（D-Sub接口+M12*2航空接头）

4个气管接头

Φ4*2

Φ6*2





为应用而生

