

共享資源 共創未來
SHARE WELL

蘇州協緯自動化科技有限公司

SUZHOU SHARE WELL AUTOMATION TECHNOLOGY CO. LTD



聯係我們



協緯自動化公眾號



視頻公眾號

www.sharewell.cc

地址: 江蘇省蘇州市相城區黃鎮長平路269號

電話: 0512-66188128

郵箱: info_swat@sharewell.cc



產品手冊
PRODUCT MANUAL



- ◀ U ▶ +

+



Z



-

為應用而生



化繁為簡 為應用而生

讓做自動化像拼積木一樣簡單

PowerNex（聯源）機器人秉承“化繁為簡”的理念“為應用而生”，通過自動化技術和經驗的完美結合，創造新技術、新應用、新模塊，實現“機器人+”的戰略，為設備製造商提供最佳方案，切切實實解決了自動化集成的效率、成本、風險等問題。



出色的外形，暗藏的匠心
堅持科技與美學的另類



P SERIES/系列

高速度 高運轉

- 負載3kg, 6kg, 10kg, 20kg, 40kg, 60kg, 100kg
- 臂長400-1000mm
- 提供臂長的靈活定製

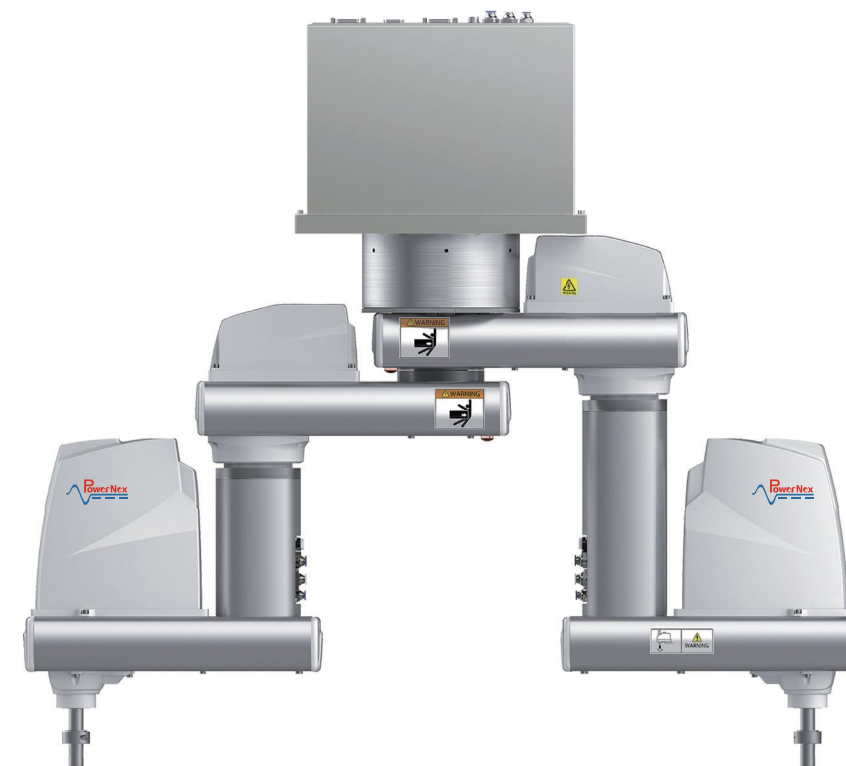
» P14

ESERIES/系列

360度無盲點工作範圍

- 負載4kg-10kg
- 臂長400-550mm
- 提供臂長的靈活定製

» P56



D SERIES/系列

高效率 靈活空間

- 最大負載4kg
- 臂長400mm
- 提供臂長的靈活定製

» P62

R SERIES/系列

360°座裝 Scara機器人

- 最大負載6kg
- 臂長500-700mm
- 提供臂長的靈活定製

» P44



自帶末端治具機器人

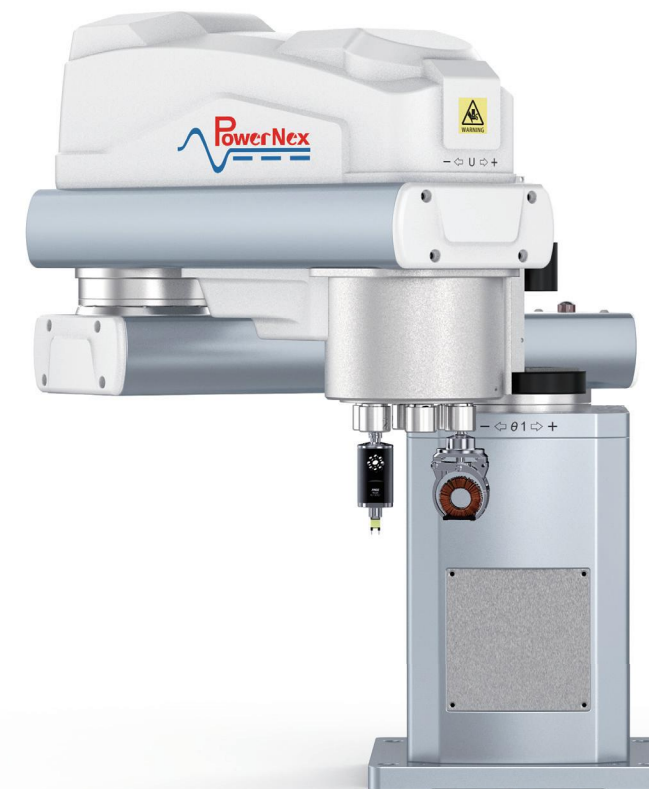
可根據應用需求，提供定製化服務，讓您的機器更具競爭力

CE SERIES/系列

360°吊裝 Scara機器人

- 最大負載10kg
- 臂長600-800mm
- 提供臂長的靈活定製

» P64



CP SERIES/系列

座裝 Scara機器人

- 最大負載10kg
- 臂長600-800mm
- 提供臂長的靈活定製

» P66

W series/系列

壁裝/吊裝 Scara機器人

- 最大負載6kg
- 臂長500-700mm
- 提供臂長的靈活定製

» P50



S series/系列

緊湊型6軸機器人

S4-475A

4kg負載，高速度·高精度機器人

- 控制軸數6軸
- 最大負載4kg
- 最大運動範圍475mm

» P68



S7-906A

超大負載，實現多種多樣的生產需求

- 控制軸數6軸
- 最大負載7kg
- 最大運動範圍906mm

» P72



S7-707A

寬廣的運動範圍，提高生產性能

- 控制軸數6軸
- 最大負載7kg
- 最大運動範圍707mm

» P70



S10-1206A

全鑄鋁機身，同級別產品中重量最輕，速度更快

- 控制軸數6軸
- 最大負載10kg
- 最大運動範圍1206mm

» P74



P100

為鋰而來 為您降本

解決高難度超大負載搬運與分揀難題

60kg

額定負載
Payload

100kg

最大負載
Payload



一個為應用而生的機器人品牌



P 系列 桌麵型安裝Scara機器人

“高性價比”水平安裝機器人，具有高速度、高精度和穩定可靠的品質，是機器人換人的最佳產品，也是模組&直角坐標機器人的理想替代品。

P3	P.14	P6	P.16	P10	P.22	P20	P.28	P100	P.42
負載 額定1kg/最大3kg 臂長 400mm		負載 額定2kg/最大6kg 臂長 500 600 700mm		負載 額定5kg/最大10kg 臂長 600 700 800mm		負載 額定10kg/最大20kg 臂長 800 900 1000mm		負載 額定60kg/最大100kg 臂長 1200mm	
									

R 系列 ±360°桌麵型安裝Scara機器人

R-系列Scara工業機器人可實現±360°的超大工作範圍，讓機器布局更靈活、更合理，有利於提高設備生產效率。	R6 P.44
	負載 額定2kg/最大6kg 臂長 500 600 700mm
	

E 系列 吊頂安裝 360°無盲點Scara機器人

E-係列采用吊頂設計和旋轉軸臂，可實現360°無盲點工作區域，節省空間的同時，還可縮短循環時間，提高生產效率。	E4 P.56	E10 P.60
	負載 額定1kg/最大4kg 臂長 400 550mm	負載 額定5kg/最大10kg 臂長 550mm
		

W 系列 側壁/吊頂安裝Scara機器人

W-係列可以選擇側壁安裝/吊頂安裝，讓設備更有效利用桌麵空間，實現設備的小型化，減小占地空間。	W6 P.50
	負載 額定2kg/最大6kg 臂長 500 600 700mm
	

D 系列 雙臂吊裝Scara機器人

D-係列是在E係列的基礎上，結合實際應用場景，進行創新研發，實現雙臂協同工作，可為設備提升效率、節省空間，優化機構，讓設備更緊湊、更小型化。	D4 P.62
	負載 額定1kg/最大4kg 臂長 400mm
	

CE 係列 / CP 係列 末端一體化Scara機器人

CE/CP-係列是研發工程師對應用場景有著深刻的了解，結合自動化經驗和技術，研發出末端夾具一體式的Scara機器人，緊湊型設計，一體化設計，大大提高機械工程師的設計效率，以縮短產品上市時間，同時讓您的設備更加有競爭力。

CE	P.64	CP	P.66
負載 額定5kg/最大10kg 臂長 600mm		負載 額定5kg/最大10kg 臂長 650mm	
			

S 系列 緊湊型6軸機器人

六軸工業機器人，涵蓋了搬運碼垛、激光加工、上下料、焊接、切割、打磨拋光、塗膠、裝配、貼標等應用領域。	S4-475A P.68	S7-707A P.70	S7-906A P.72	S10-1206A P.74
	負載 最大4kg 最大運動範圍 475mm	負載 最大7kg 最大運動範圍 707mm	負載 最大7kg 最大運動範圍906mm	負載 最大10kg 最大運動範圍1206mm
				

SP 系列 鎖螺絲工業機器人

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

鎖螺絲工業機器人/ 驅控一體化控制器 / 示教器

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

P3series/系列

Scara 工業機器人

型號 P3-401S

工作範圍 臂長400mm Z軸行程150mm

負載 額定1kg/最大3kg

標準循環時間 0.43秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.43S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 ±0.01mm ±0.01mm ±0.01°

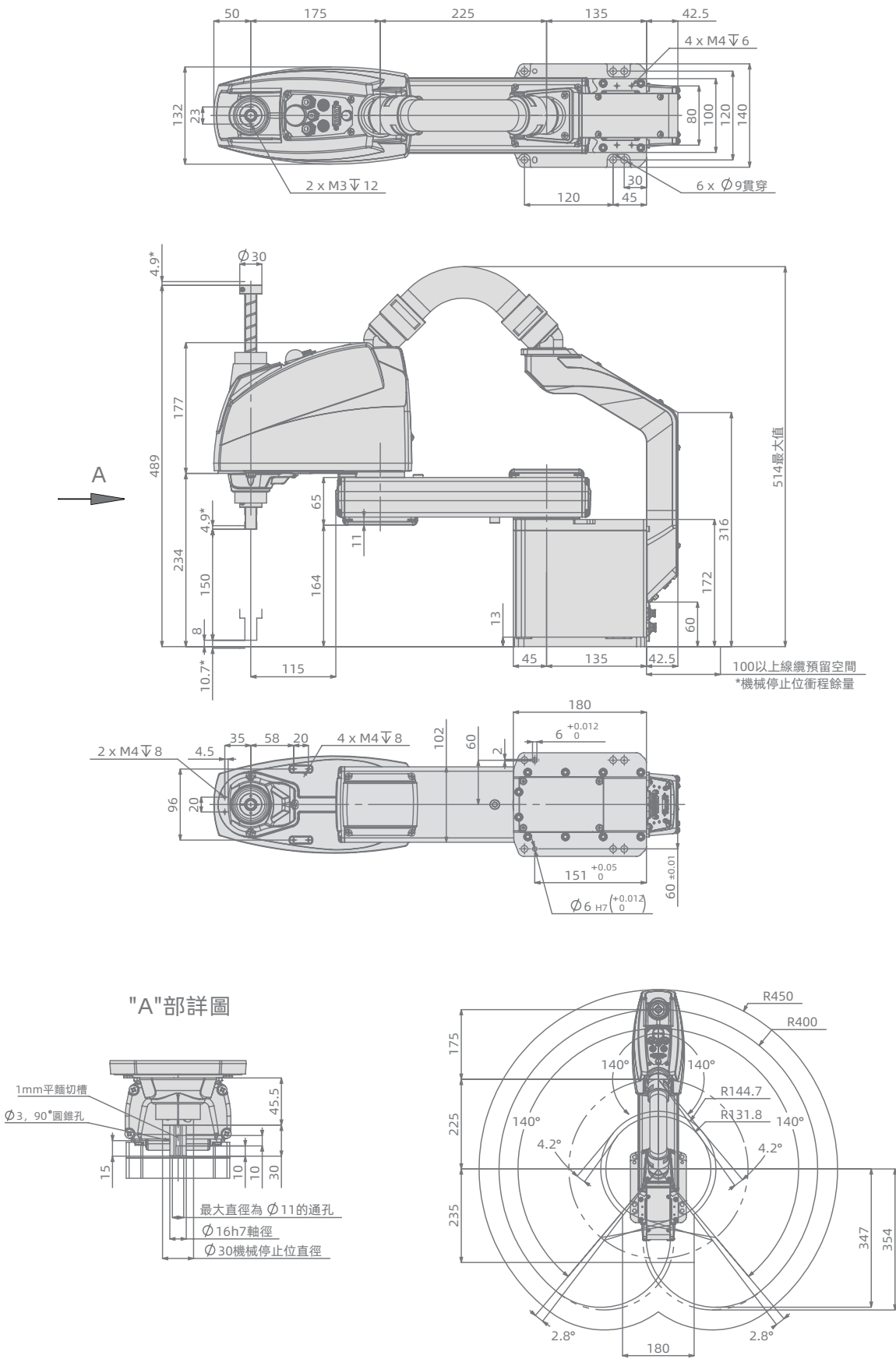
平面坐標 Z軸坐標 旋轉角度

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6000 mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大運動範圍	±132°	±141°	150mm	±360°
電機功耗	400W	100W	100W	100W
頂壓力			100N	
本體重量	16kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.005kg·m2 最大值0.05kg·m2

原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	φ4mm*1, φ6mm*2
視覺接口	M12*2 (千兆網口)
安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P6series/系列

Scara 工業機器人



型號 P6-502S

工作範圍 臂長500mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.39秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.02mm ±0.01mm ±0.01°
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

各軸參數

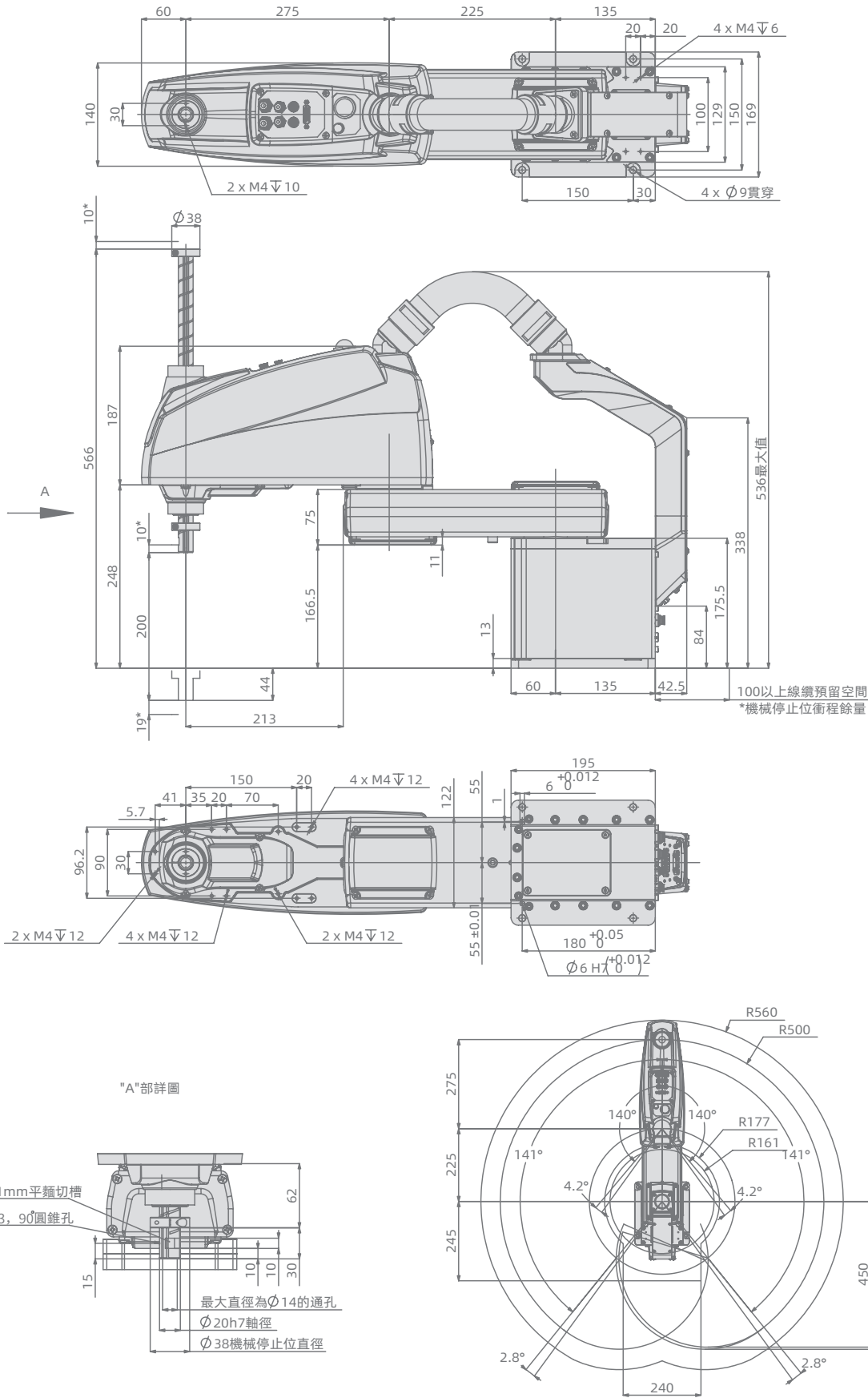
軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6150 mm/s		1100 mm/s	2000°/s
最大運動範圍	±132°	±150°	200mm	±360°
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂壓力			100N	
本體重量	19kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.01kg·m2 最大值0.12kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位
用戶電路 26針 (D-Sub接口)
用戶氣路 φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口 M12*2 (千兆網口)
安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P6series/系列

Scara 工業機器人



型號 P6-602S

工作範圍 臂長600mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.4秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.4S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

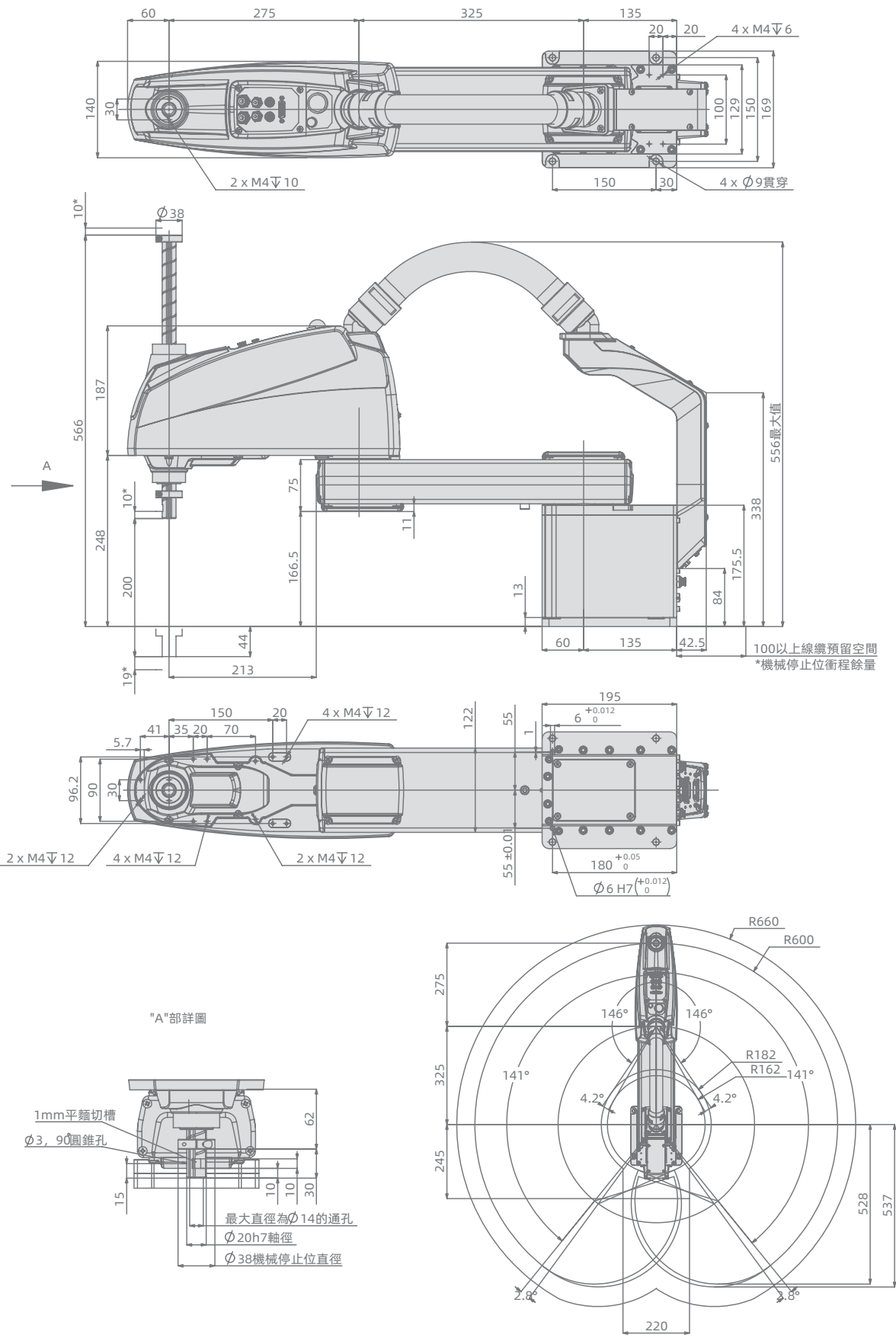
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6800 mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大運動範圍	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂 壓 力			100N	
本體重量	20kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.01kg·m2 最大值0.12kg·m2

電氣參數	原點複位	無需原點複位
	用戶電路	26針 (D-Sub接口)
	用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
	視覺接口	M12*2 (千兆網口)
	安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P6series/系列

Scara 工業機器人



型號 P6-702S

工作範圍 臂長700mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.42秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.42S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

平面坐標 Z軸坐標 旋轉角度

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7450 mm/s		1100 mm/s	2000°/s
最大運動範圍	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂壓力			100N	
本體重量	21kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.01kg·m2 最大值0.12kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位

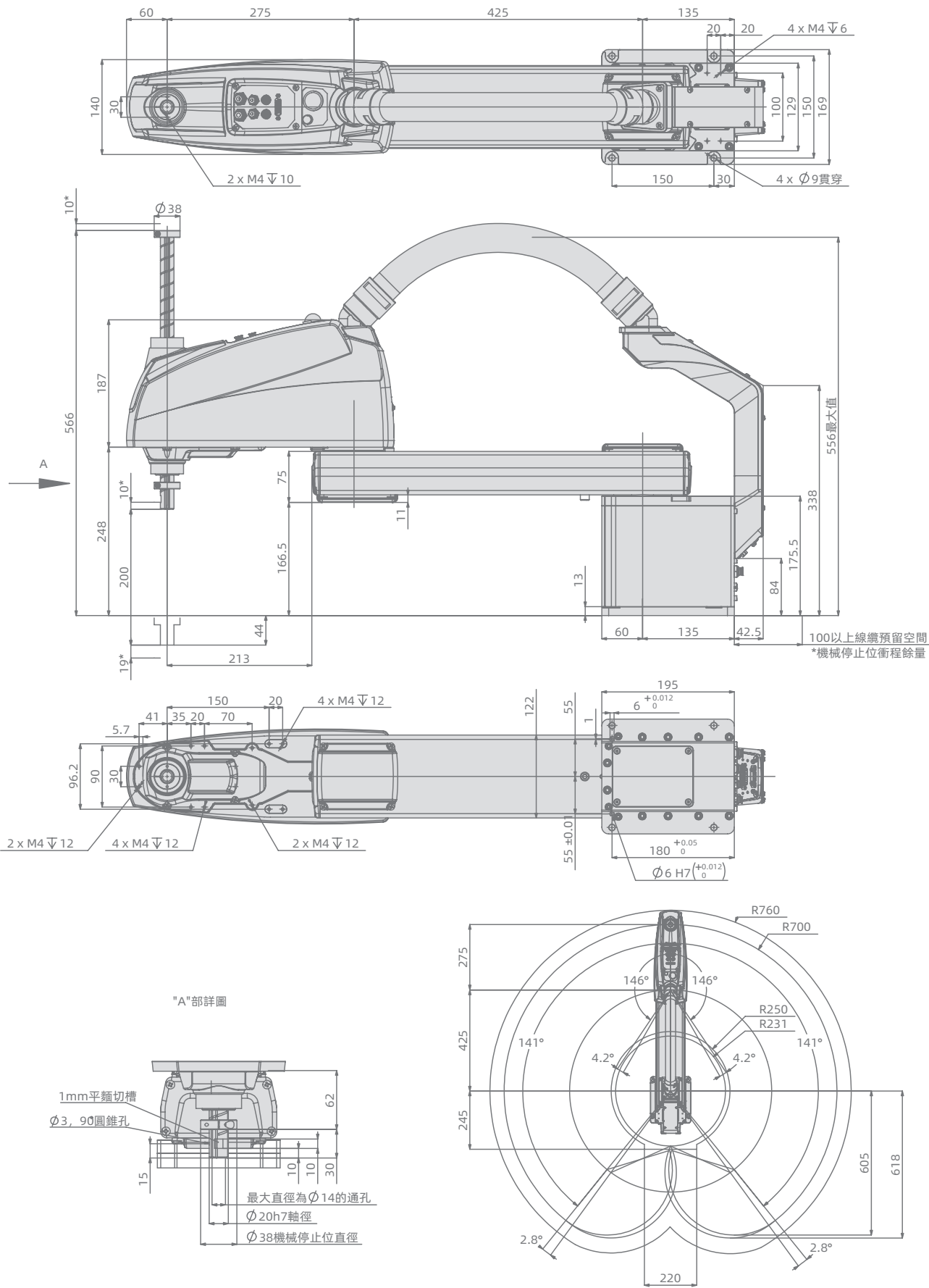
用戶電路 26針 (D-Sub接口)

用戶氣路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$

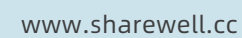
視覺接口 M12*2 (千兆網口)

安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

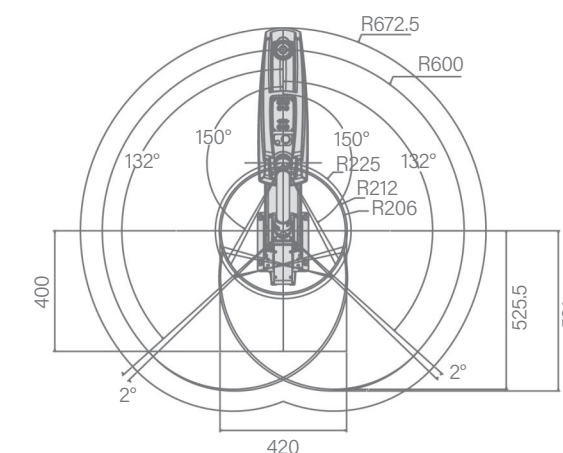
產品尺寸與運動範圍



Scara 工業機器人



原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口	M12*2（千兆網口）
安裝環境	標準型/防塵型（定製品）



P10 series/系列

Scara 工業機器人



型號 P10-702S / P10-703S

工作範圍 臂長700mm Z軸行程200/300mm

負載 額定5kg/最大10kg

標準循環時間 0.49秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.025mm ±0.01mm ±0.01°
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

各軸參數

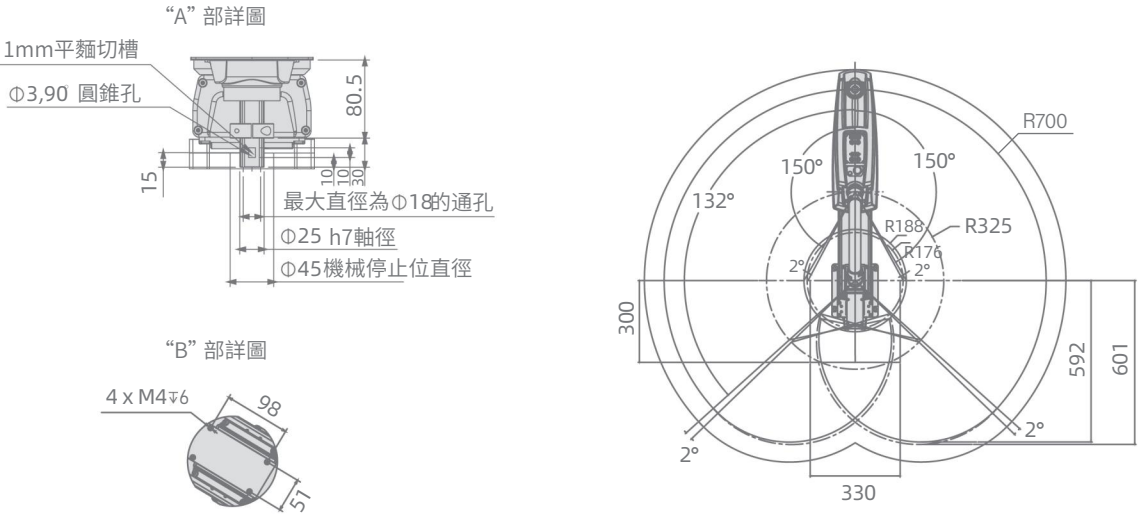
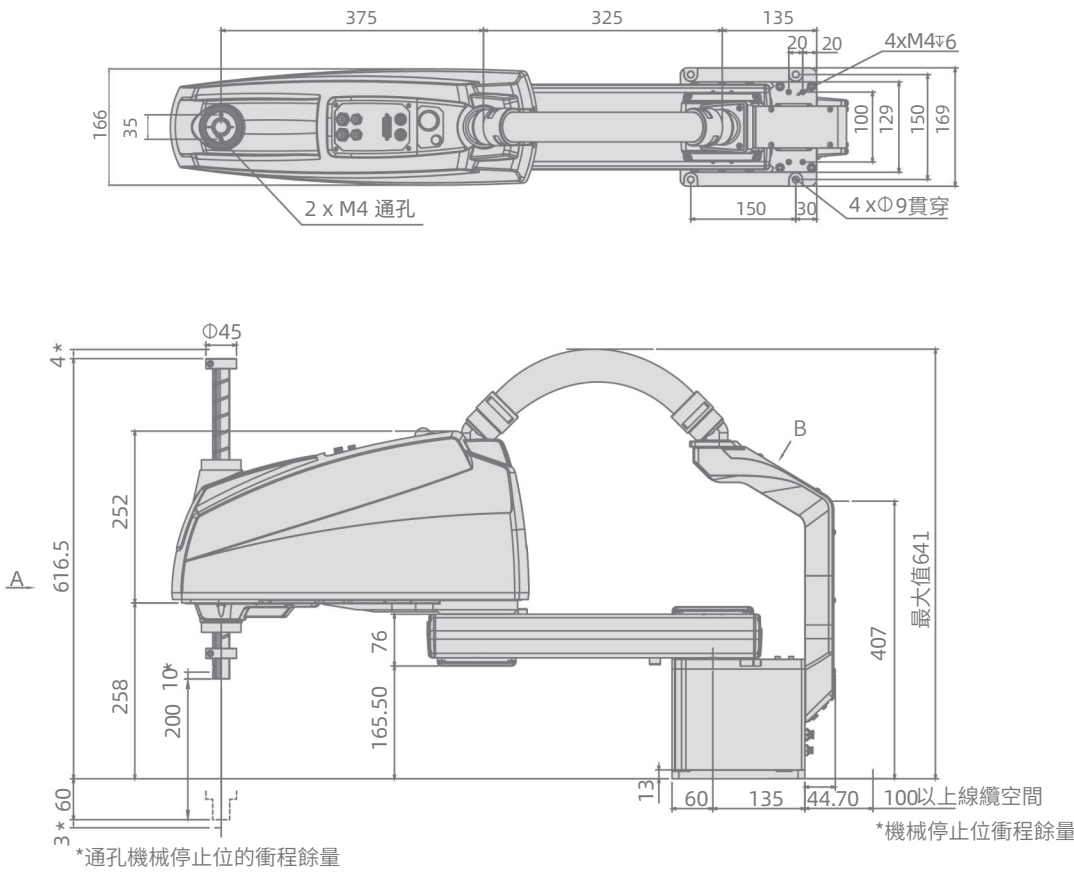
軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	9800 mm/s		1098 mm/s	1580°/s
最大運動範圍	±132°	±150°	200mm 300mm	±360°
電機功耗	750W	750W	400W	400W
頂壓力			200N	
本體重量	31kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.02kg·m2 最大值0.3kg·m2

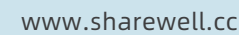
電氣參數

原點複位 無需原點複位
用戶電路 26針 (D-Sub接口)
用戶氣路 φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口 M12*2 (千兆網口)
安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍

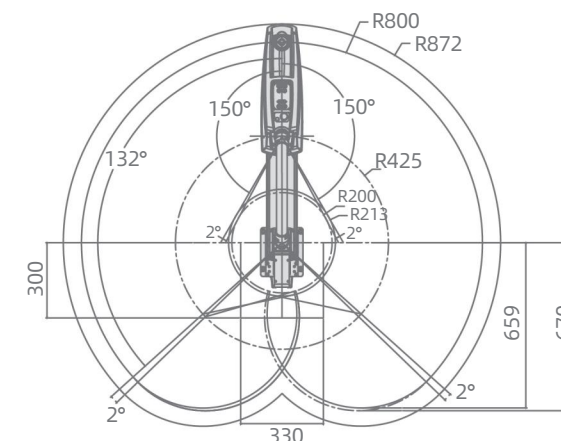
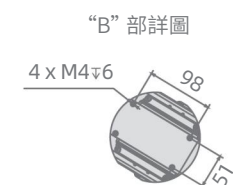
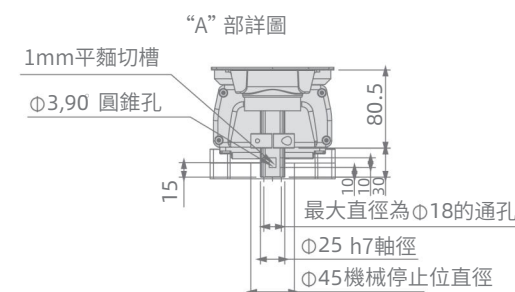
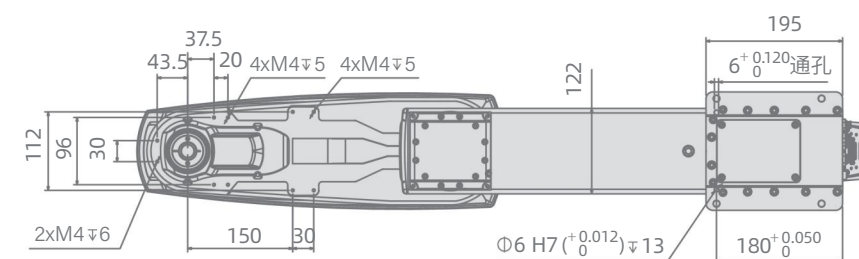
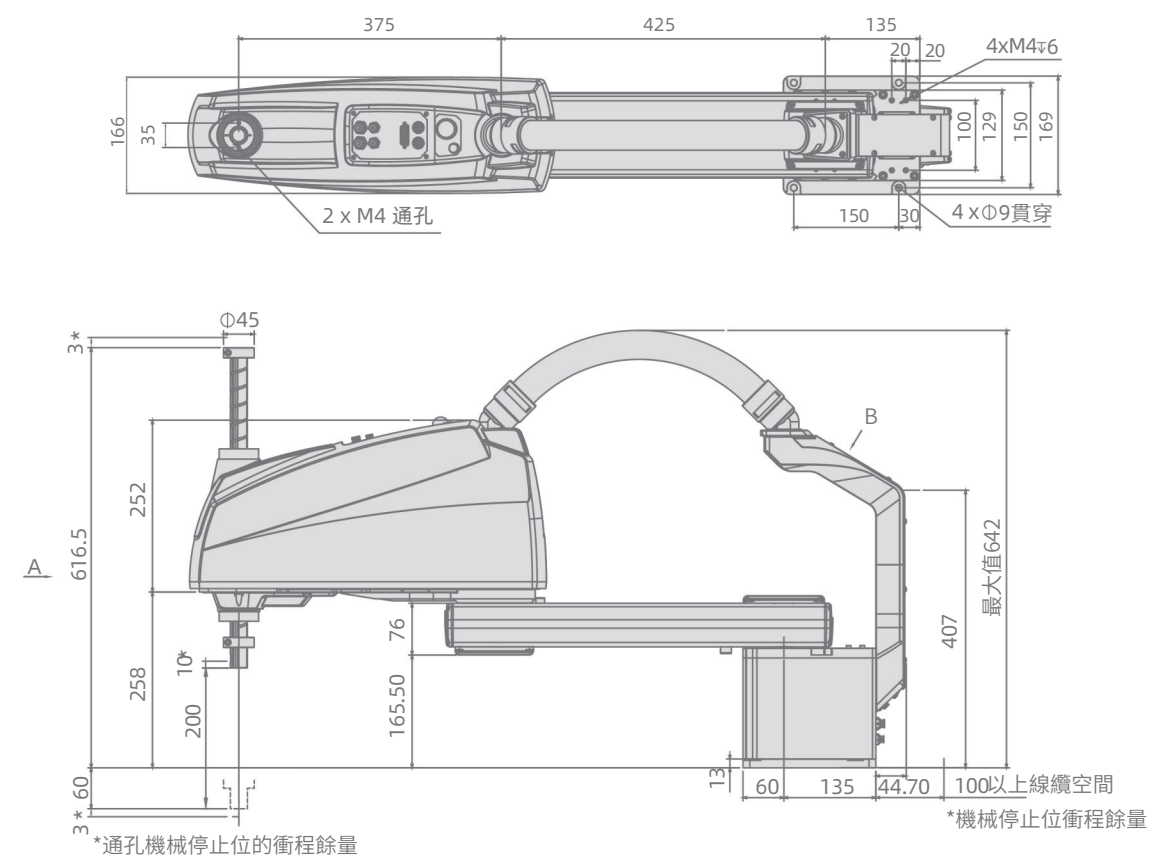


Scara 工業機器人



原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口	M12*2（千兆網口）
安裝環境	標準型/防塵型（定製品）

產品尺寸與運動範圍



P20 series/系列

Scara 工業機器人



型號 P20-804S

工作範圍 臂長800mm Z軸行程420mm

負載 額定10kg/最大20kg

標準循環時間 0.41秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.41S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

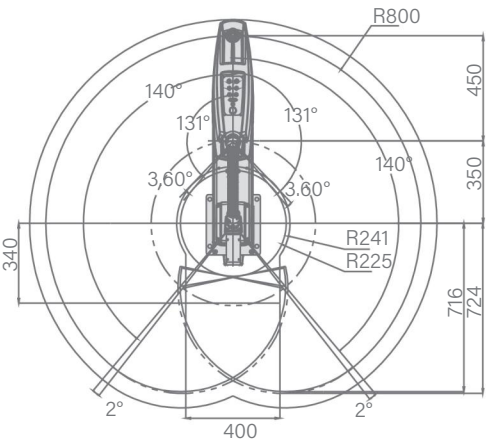
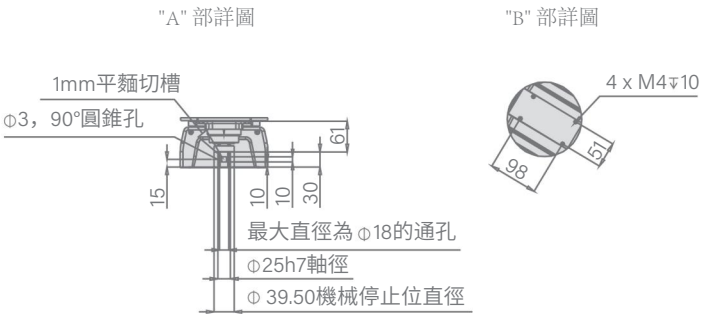
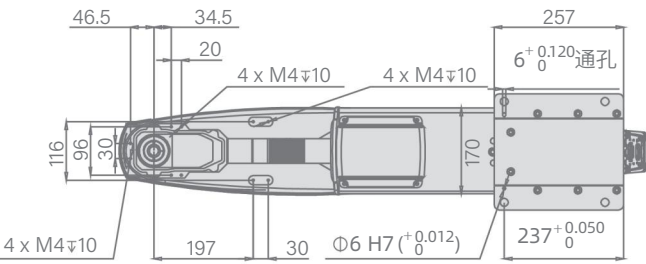
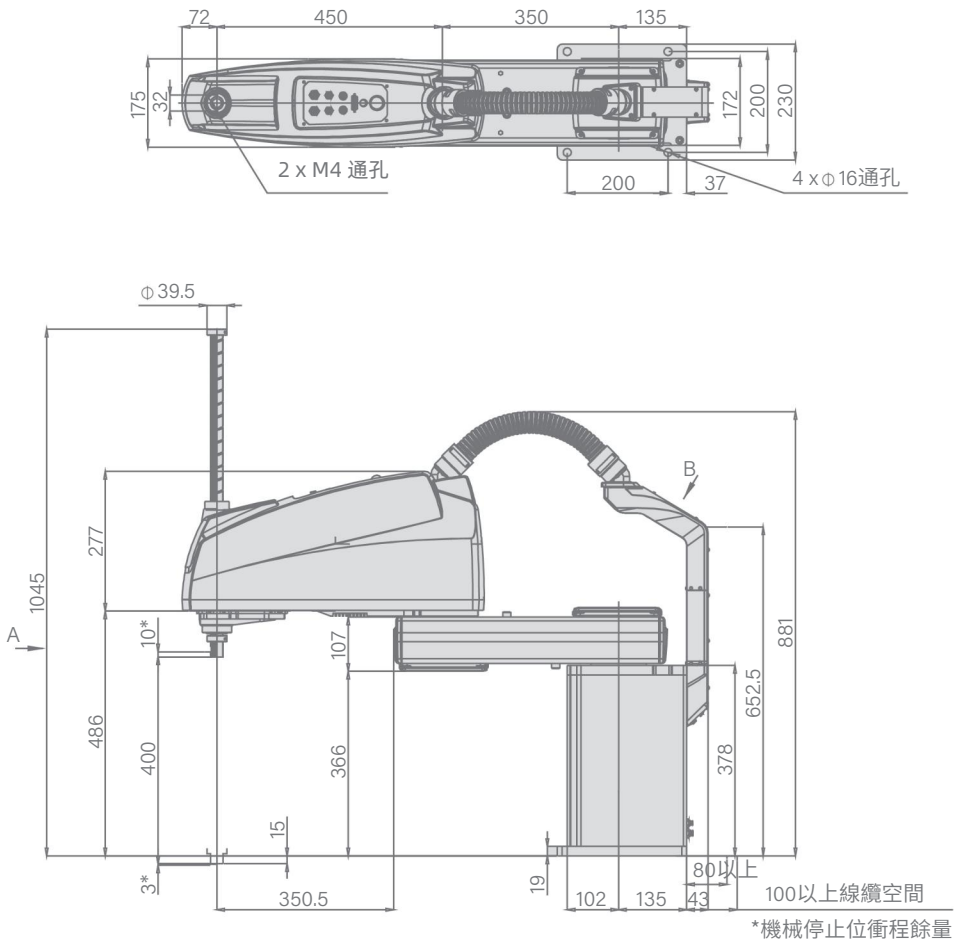
平面坐標 Z軸坐標 旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	9485 mm/s		2020 mm/s	1400°/s
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420 mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	1000 W	750 W	400 W	400 W
頂壓力			250 N	
本體重量	49 kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

電氣參數	原點復位	無需原點復位
	用戶電路	26針 (D-Sub接口)
	用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
	視覺接口	M12*2 (千兆網口)
	安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P20 series/系列

Scara 工業機器人



型號 P20-904S

工作範圍 臂長900mm Z軸行程420mm

負載 額定10kg/最大20kg

標準循環時間 0.44秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.44S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

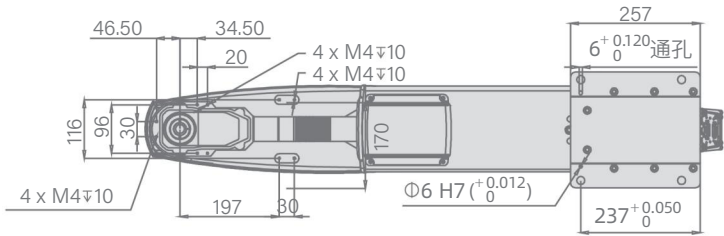
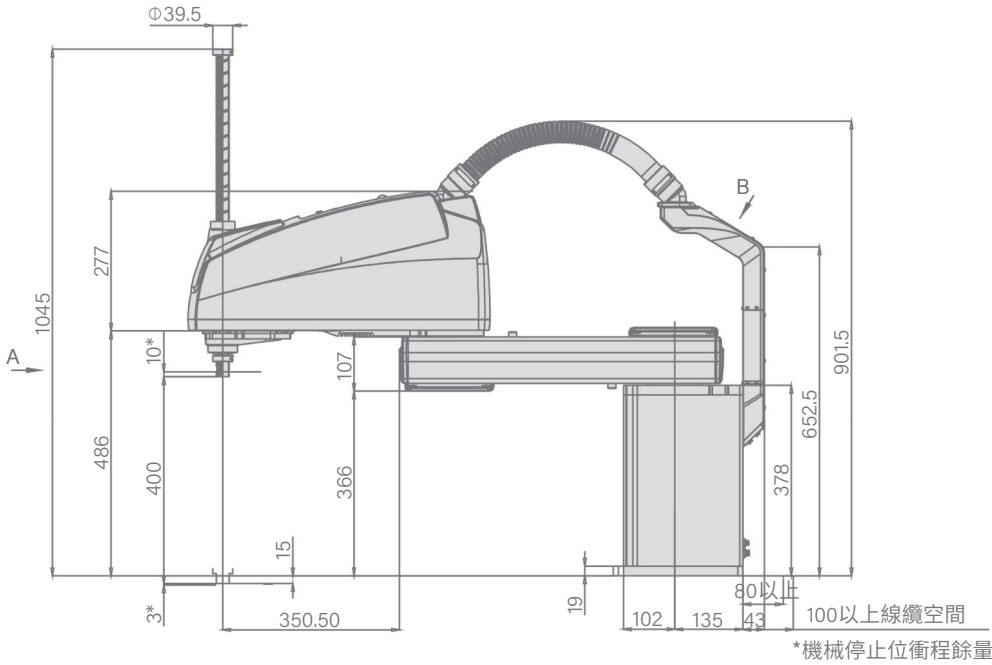
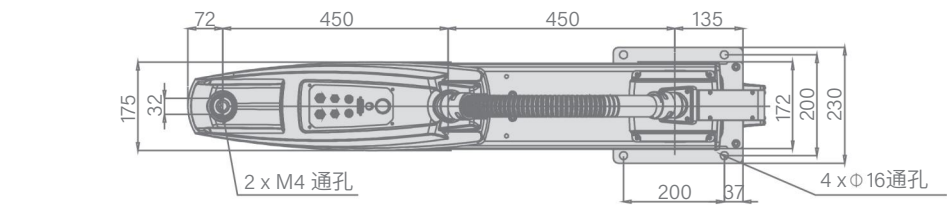
平面坐標 Z軸坐標 旋轉角度

各軸參數	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	10244 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	1000W	750W	400W	400W
頂壓力			250N	
本體重量	52kg (不含線纜)			

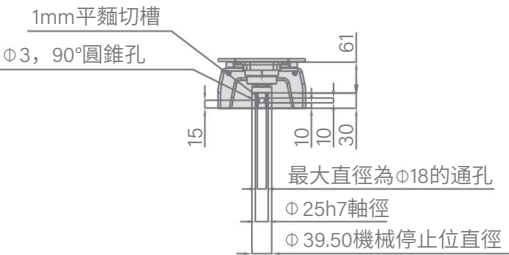
注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

電氣參數	原點復位	無需原點復位
	用戶電路	26針 (D-Sub接口)
	用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
	視覺接口	M12*2 (千兆網口)
	安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

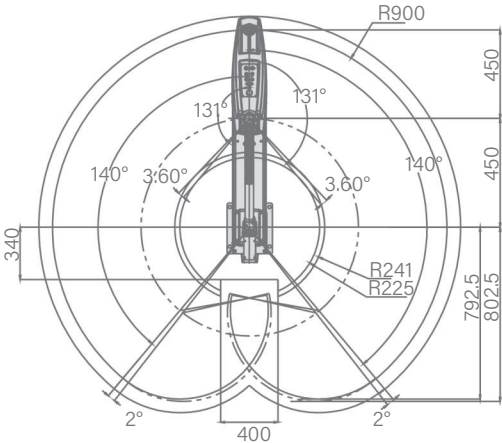
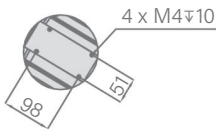
產品尺寸與運動範圍



"A" 部詳圖



"B" 部詳圖



P20 series/系列

Scara 工業機器人



型號 P20-1004S

工作範圍 臂長1000mm Z軸行程420mm

負載 額定10kg/最大20kg

標準循環時間 0.46秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.46S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 ±0.025mm ±0.01mm ±0.01°

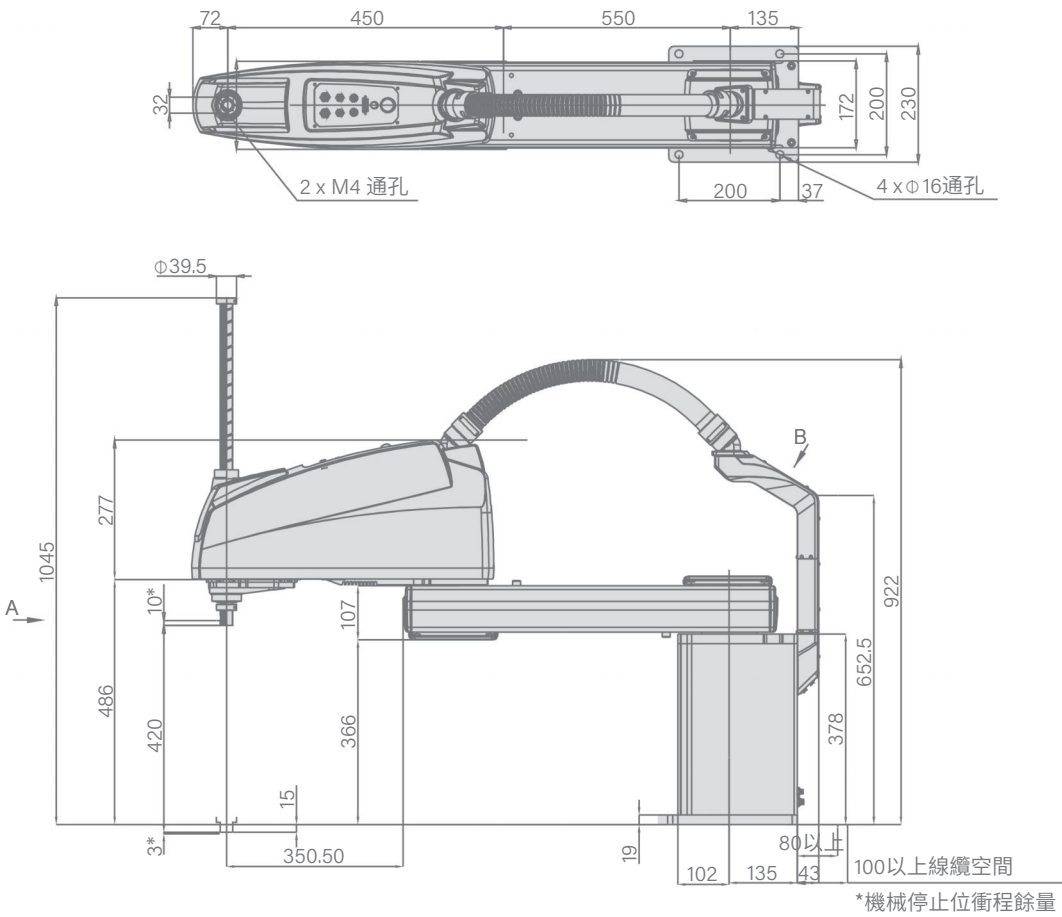
平面坐標 Z軸坐標 旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	11003 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大運動範圍	±131°	±150°	420mm	±360°
電機功耗	1000W	750W	400W	400W
頂壓力			250N	
本體重量	55kg (不含線纜)			

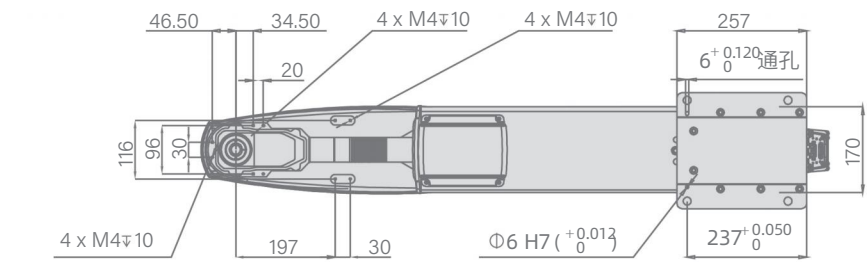
注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

電氣參數	原點複位	無需原點複位
	用戶電路	26針 (D-Sub接口)
	用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
	視覺接口	M12*2 (千兆網口)
	安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

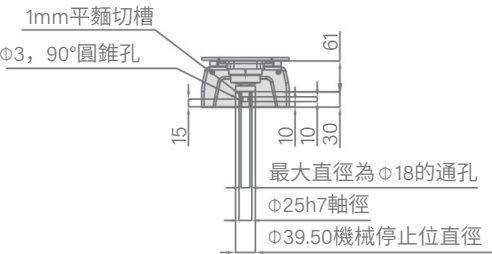
產品尺寸與運動範圍



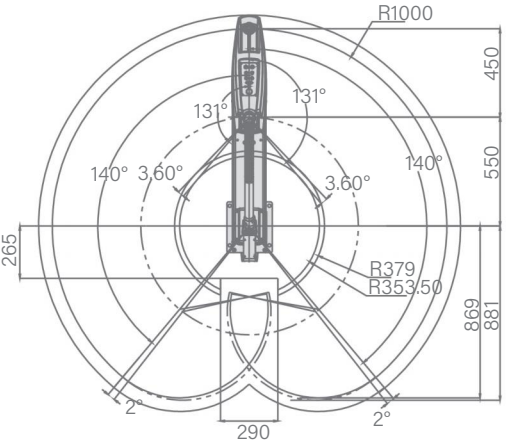
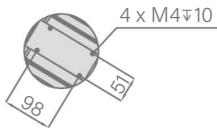
*機械停止位衝程餘量



"A" 部詳圖



"B" 部詳圖



P40 series/系列

Scara 工業機器人

型號 P40-804S

工作範圍 臂長800mm Z軸行程420mm

負載 額定20kg/最大40kg

標準循環時間 0.43秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.43S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

平面坐標 Z軸坐標 旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	8271 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	1000W	750W	400W	400W
頂壓力			250N	
本體重量	49kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位

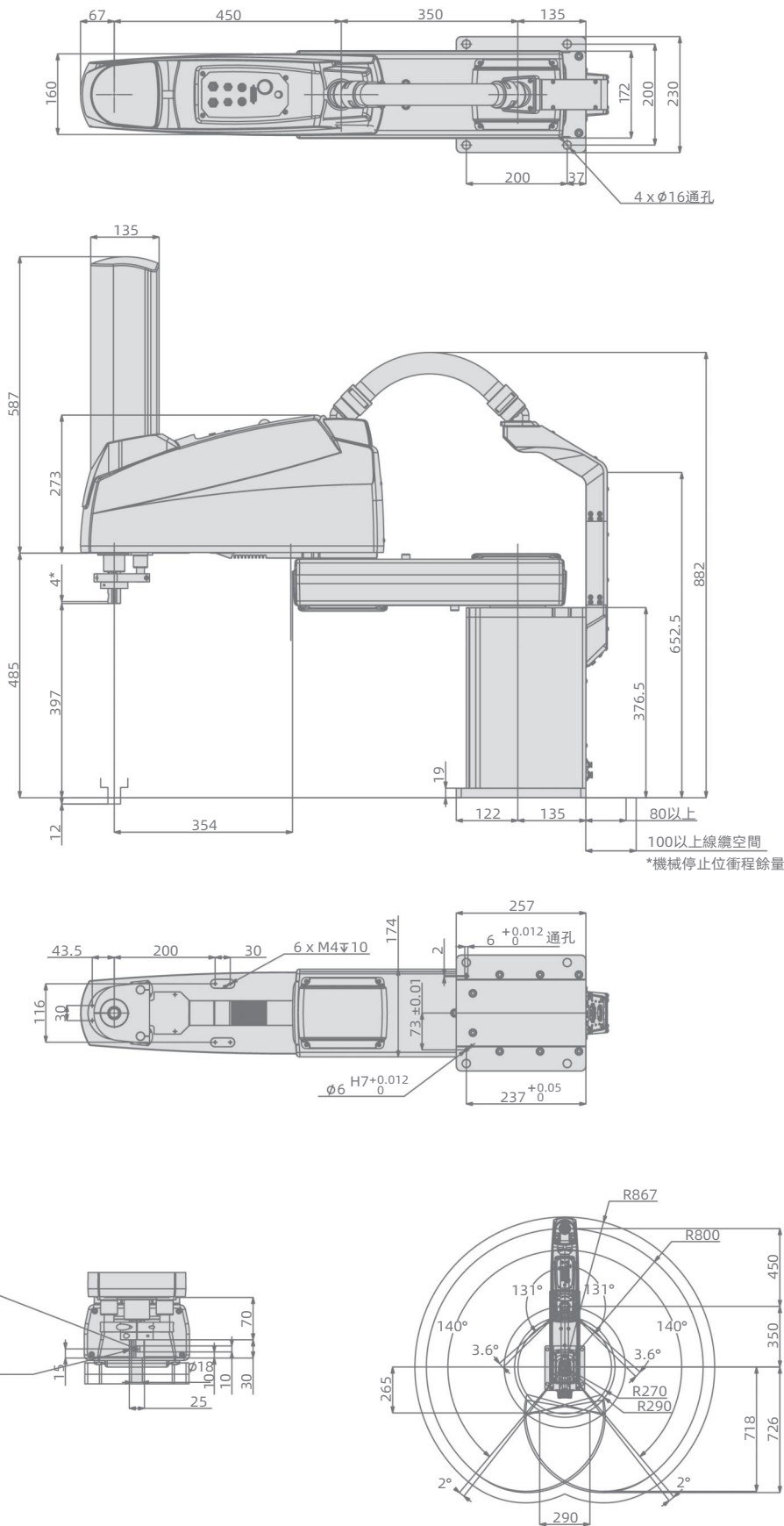
用戶電路 26針 (D-Sub接口)

用戶氣路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$

視覺接口 M12*2 (千兆網口)

安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P40 series/系列

Scara 工業機器人

型號 P40-904S

工作範圍 臂長900mm Z軸行程420mm

負載 額定20kg/最大40kg

標準循環時間 0.46秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.025mm 平面坐標 ±0.01mm Z軸坐標 ±0.01° 旋轉角度

各軸參數

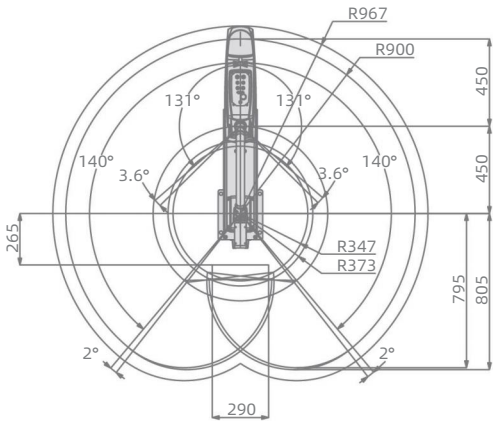
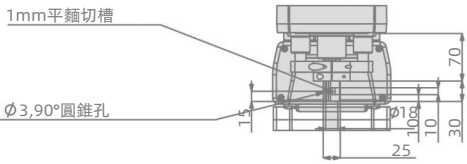
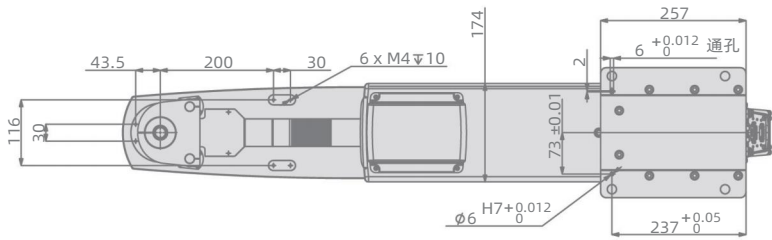
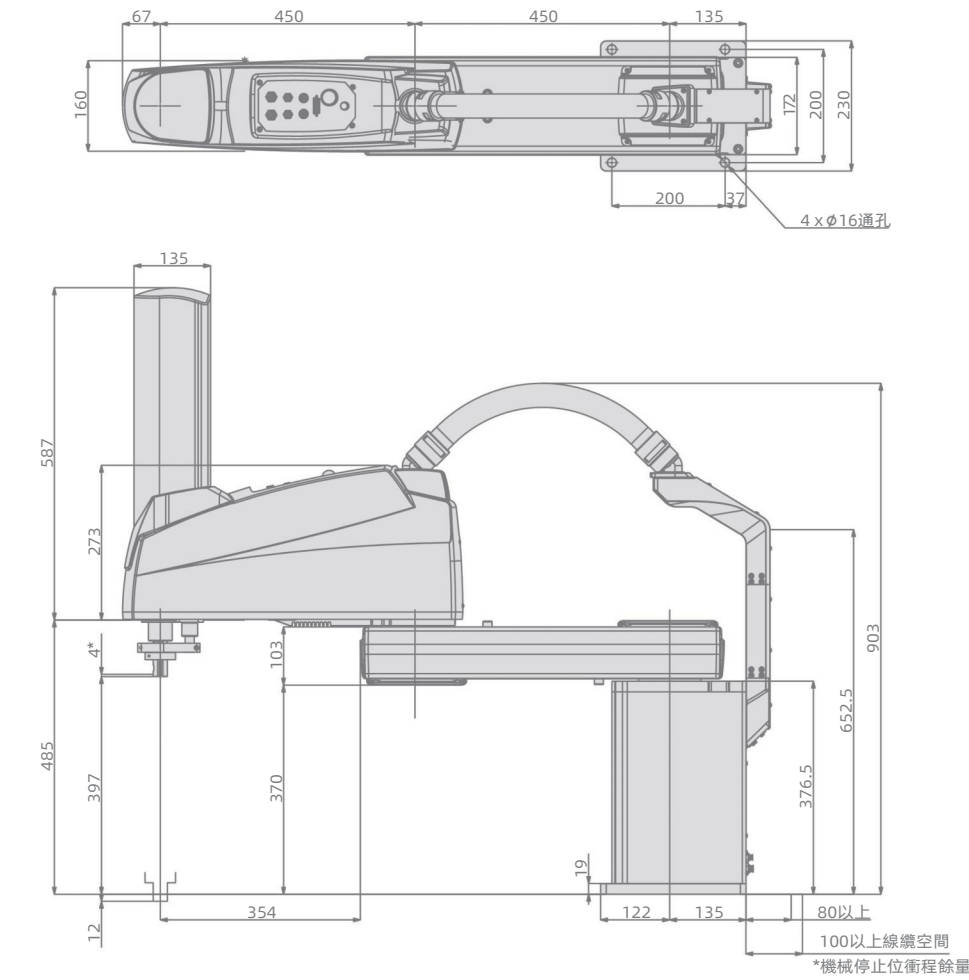
軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	8878 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大運動範圍	±131°	±150°	420mm	±360°
電機功耗	1000W	750W	400W	400W
頂壓力			250N	
本體重量	52kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位
用戶電路 26針 (D-Sub接口)
用戶氣路 φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口 M12*2 (千兆網口)
安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P40 series/系列

Scara 工業機器人



型號 P40-1004S

工作範圍 臂長1000mm Z軸行程420mm

負載 額定20kg/最大40kg

標準循環時間 0.49秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.49S
負載2kg
25 mm

重複定位精度 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	9485 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	1000W	750W	400W	400W
頂壓力			250N	
本體重量	55kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位

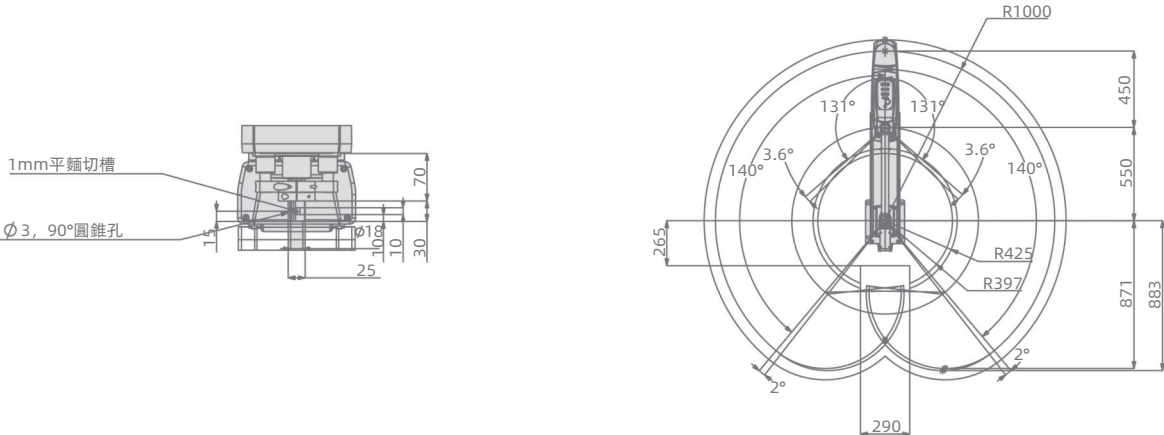
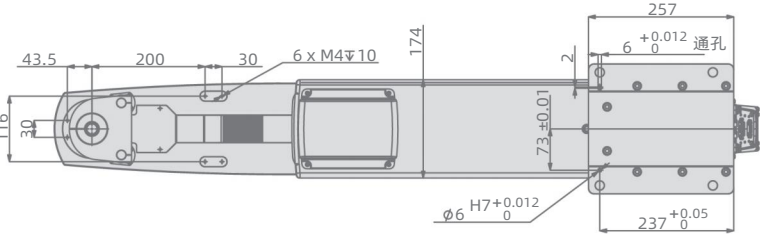
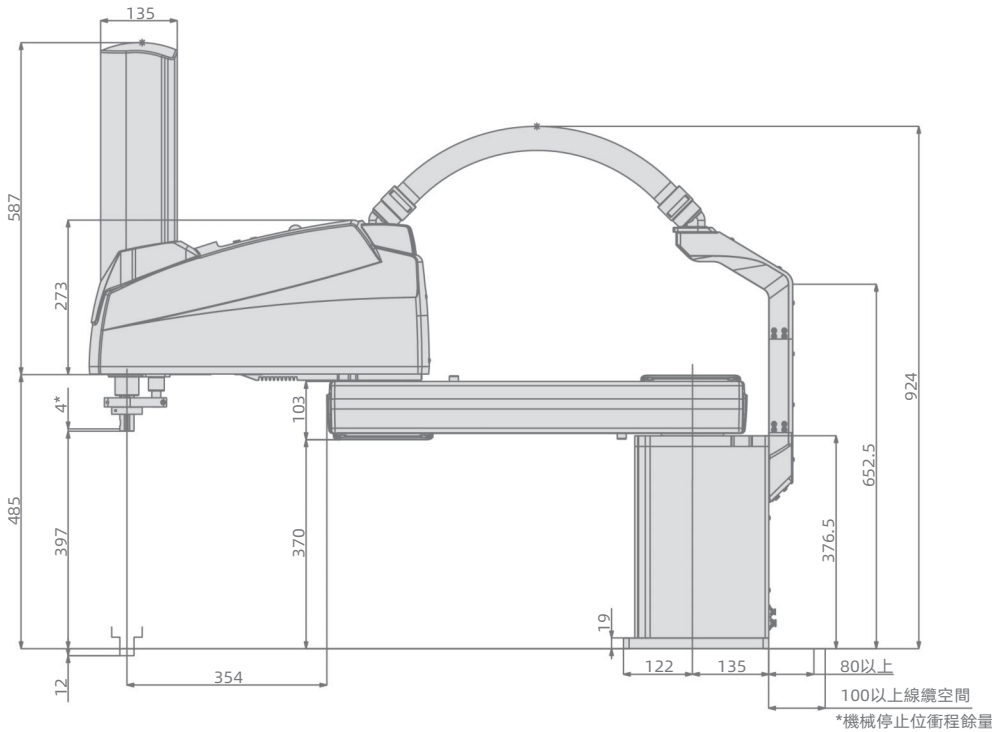
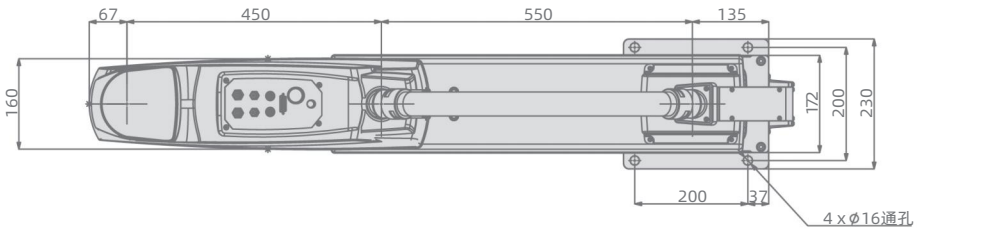
用戶電路 26針 (D-Sub接口)

用戶氣路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$

視覺接口 M12*2 (千兆網口)

安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P60 series/系列

Scara 工業機器人

型號 P60-1204S

工作範圍 臂長1200mm Z軸行程400mm

負載 額定60kg/最大100kg

標準循環時間 0.63秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.63S
負載5kg
25 mm

重複定位精度 ±0.05mm ±0.02mm ±0.005°

平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

各軸參數

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7400 mm/s		750 mm/s	600°/s
最大運動範圍	±125°	±150°	400mm	±180°
電機功耗	2000W	1000W	750W	750W
本體重量	124kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 2.45kgm2

電氣參數

原點復位 無需原點復位

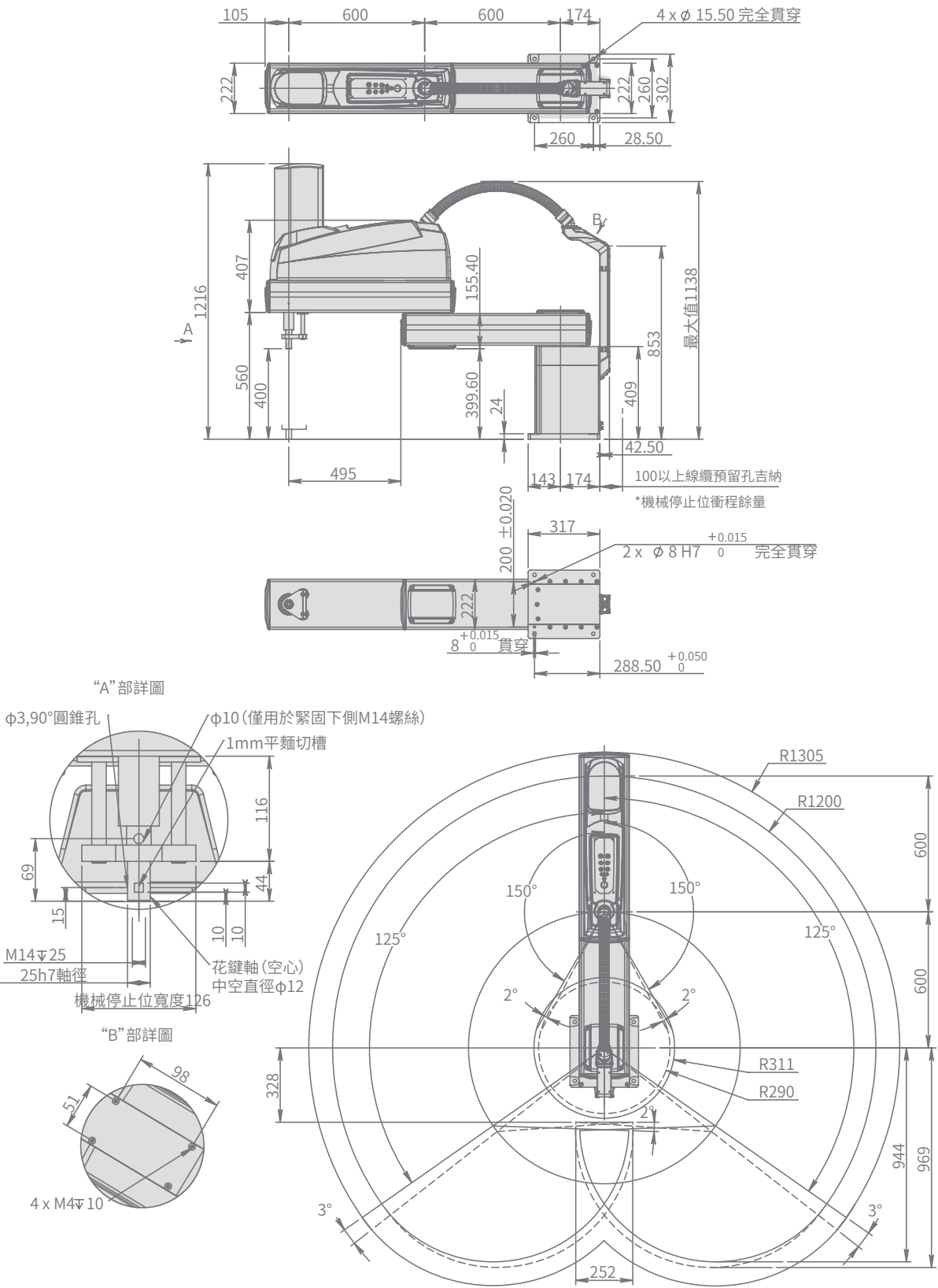
用戶電路 26針 (D-Sub接口)

用戶氣路 φ4mm*2, φ6mm*2

視覺接口 M12*2 (千兆網口)

安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



P100 series/系列

Scara 工業機器人

型號 P100-1204S

工作範圍 臂長1200mm Z軸行程400mm

負載 額定60kg/最大100kg

標準循環時間 0.63秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.63S
負載5kg
25 mm

重複定位精度 ±0.05mm ±0.02mm ±0.005°

平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

各軸參數

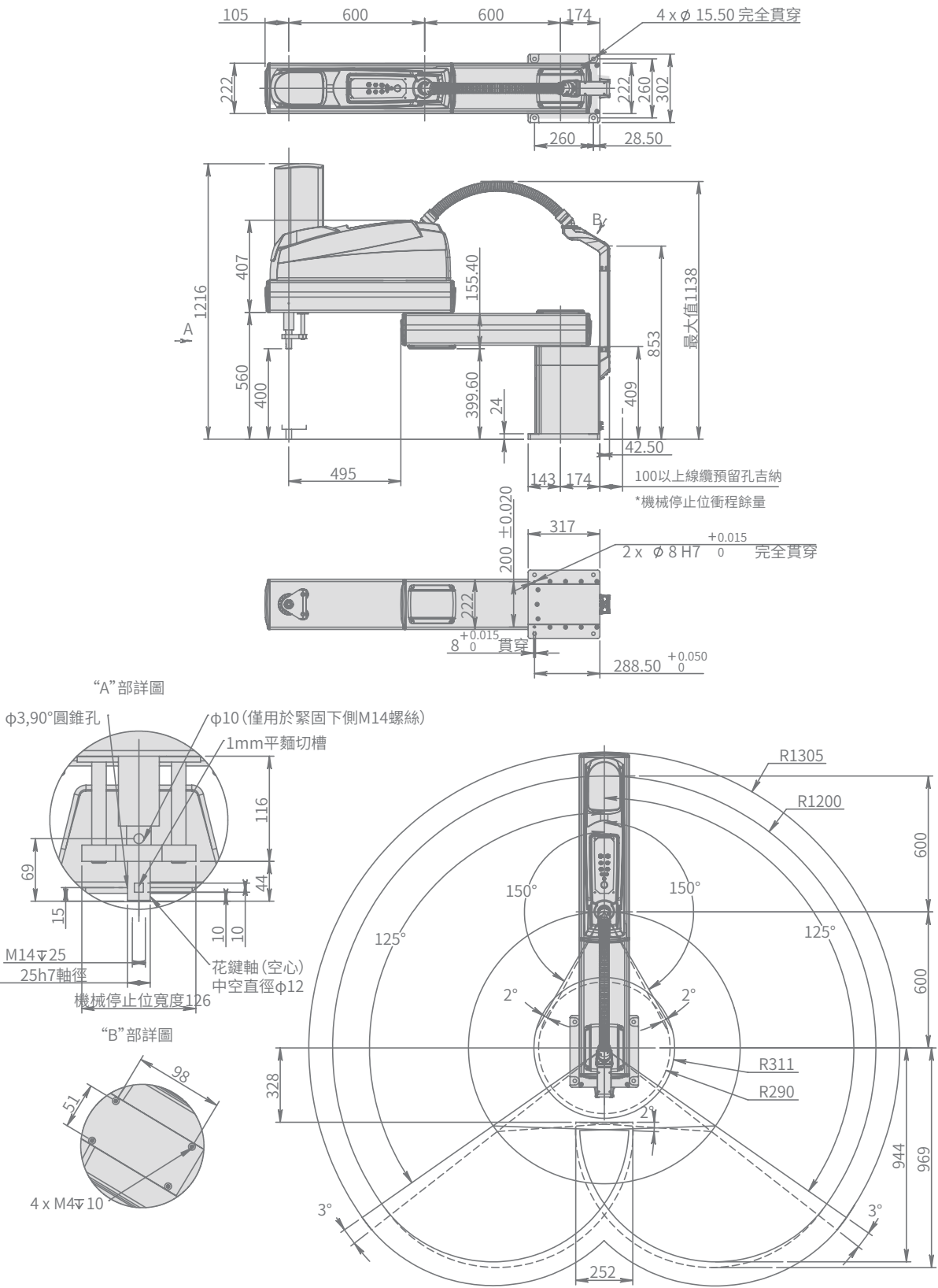
軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7400 mm/s		750 mm/s	600°/s
最大運動範圍	±125°	±150°	400mm	±180°
電機功耗	2000W	1000W	750W	750W
本體重量	124kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 2.45kgm2

電氣參數

原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口	M12*2 (千兆網口)
安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



R6 series/系列

Scara 工業機器人

型號 R6-502S

工作範圍 臂長500mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.39秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.02mm 平面坐標 ±0.01mm Z軸坐標 ±0.01° 旋轉角度

各軸參數

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6150mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大運動範圍	±270°	±150°	200mm	±360°
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂壓力			100N	
本體重量	19kg (不含線纜)			

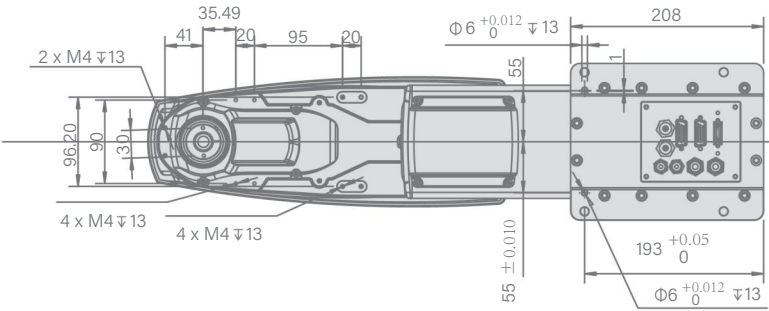
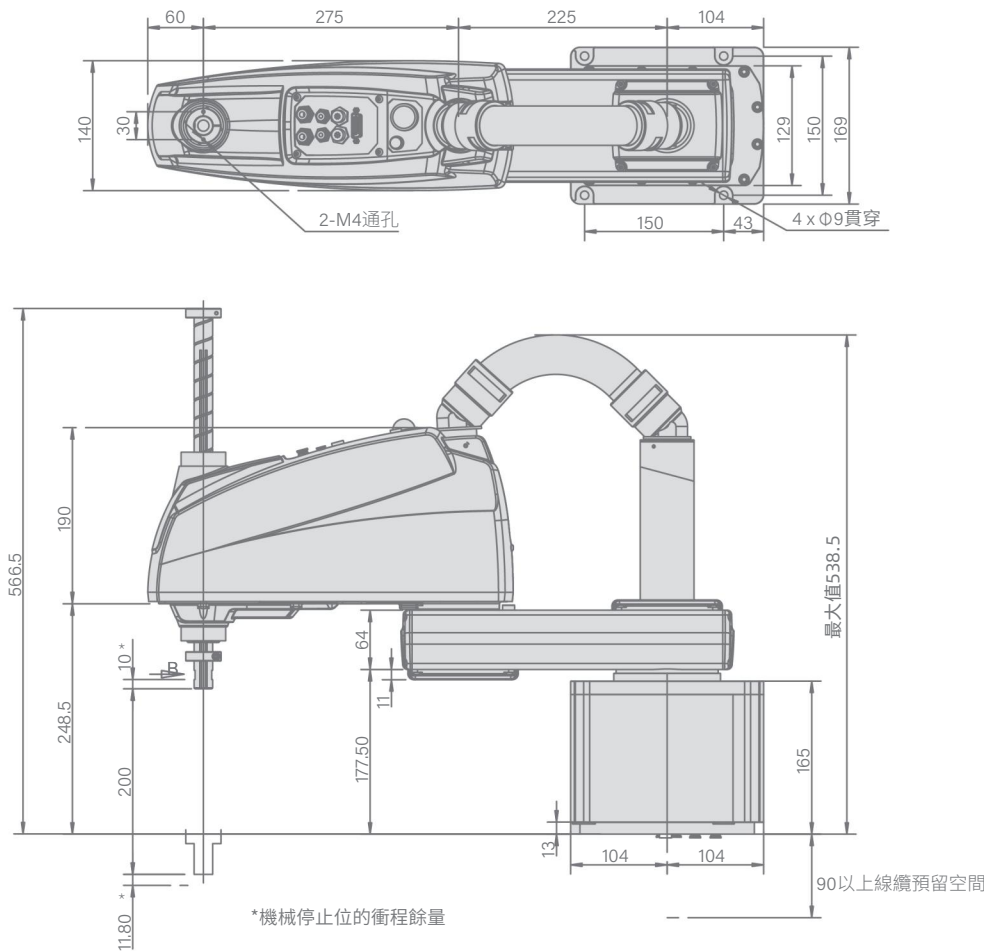
注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.01kg·m2 最大值0.12kg·m2

電氣參數

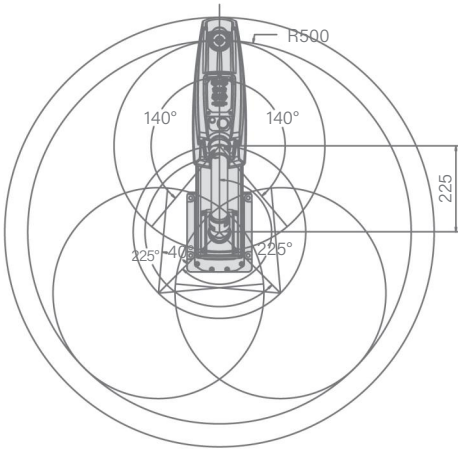
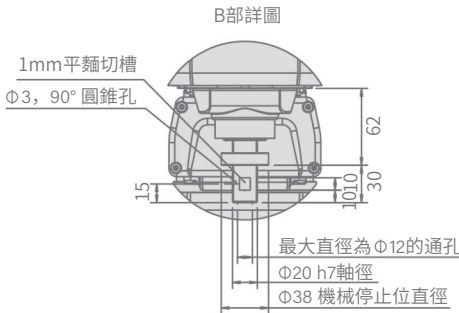
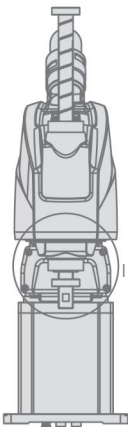
原點複位 無需原點複位
用戶電路 26針 (D-Sub接口)
用戶氣路 φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口 M12*2 (千兆網口)
安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)



產品尺寸與運動範圍



視圖 B



Scara 工業機器人



工作範圍 臂長600mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.4秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
	平面坐標	Z軸坐標	旋轉角度

各軸參數

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大 運動速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大 運動範圍	±270°	±150°	200mm	±360°
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂 壓 力			100N	
本體重量	20kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

電氣參數

原點複位 無需原點複位

用戶電路 26針 (D-Sub接口)

用戶氣路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$

視覺接口 M12*2 (千兆網口)

安裝環境 標準型/防塵型（定製品）

Technical drawing of the 3000 Series Handheld Laser Level, showing top and side views with dimensions in millimeters.

Top View Dimensions:

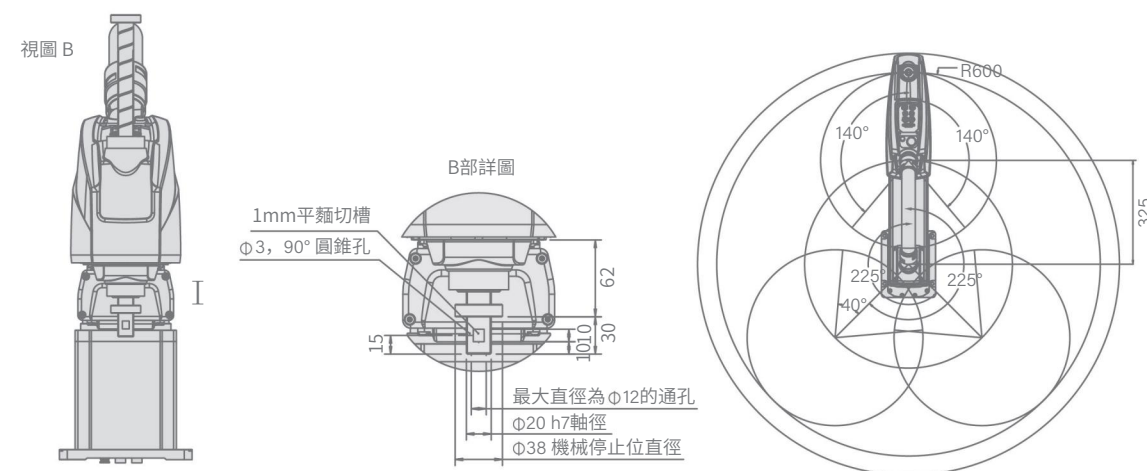
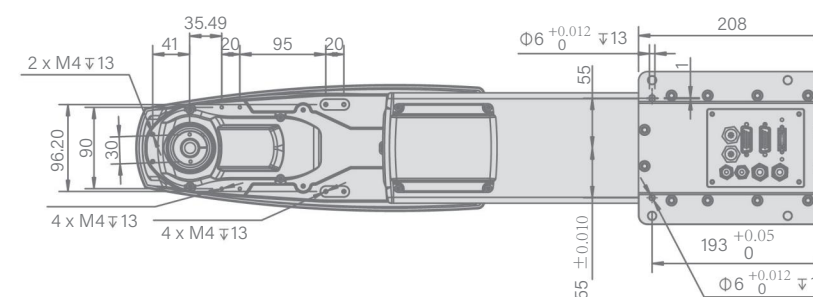
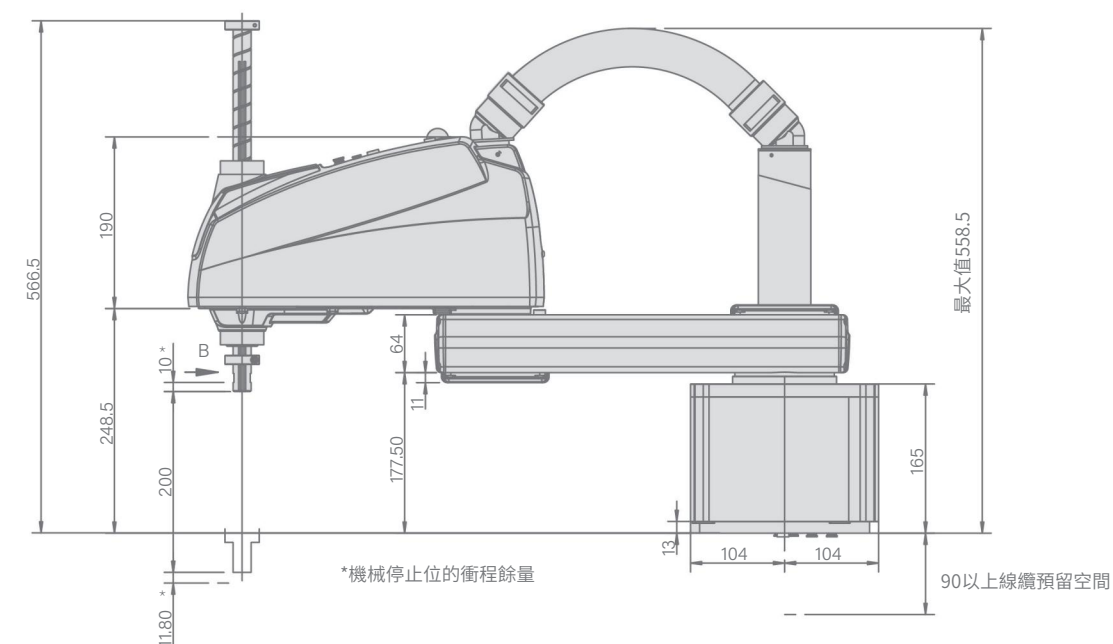
- Overall width: 140
- Front width: 60
- Distance from front to center: 275
- Distance from center to rear: 325
- Rear width: 104
- Distance from front to rear mounting holes: 150
- Distance from center to rear mounting holes: 43

Side View Dimensions:

- Overall height: 169
- Height to top of front housing: 129
- Height to top of rear housing: 150

Other Features:

- Front housing height: 30
- Front housing width: 60
- Front housing depth: 30
- Front housing material: 2 x M4 通孔
- Rear housing material: 4 x Ø9 貫穿



R6 series/系列

Scara 工業機器人

型號 R6-702S

工作範圍 臂長700mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.42秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.02mm 平面坐標 ±0.01mm Z軸坐標 ±0.01° 旋轉角度

各軸參數

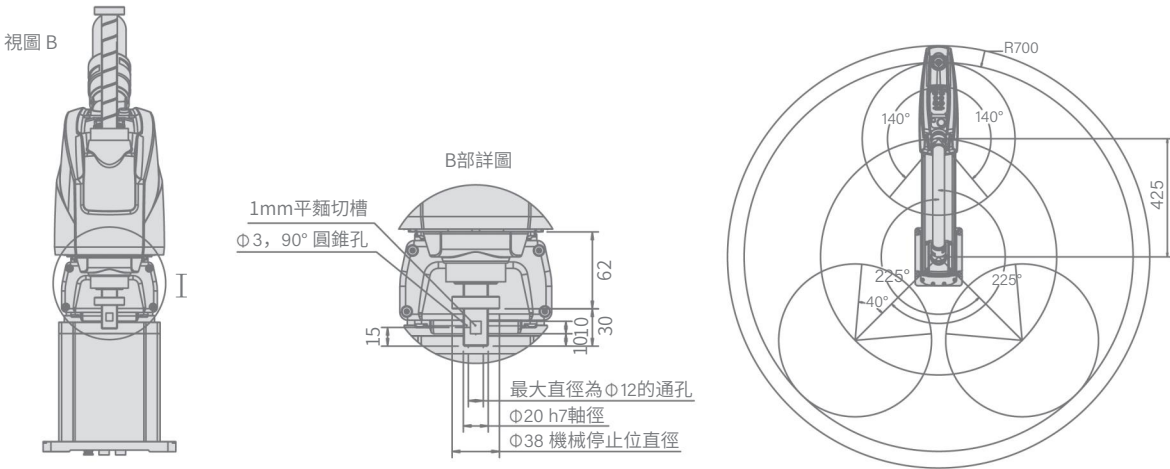
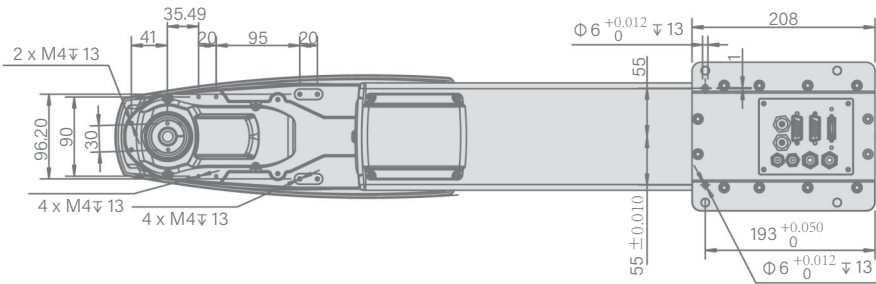
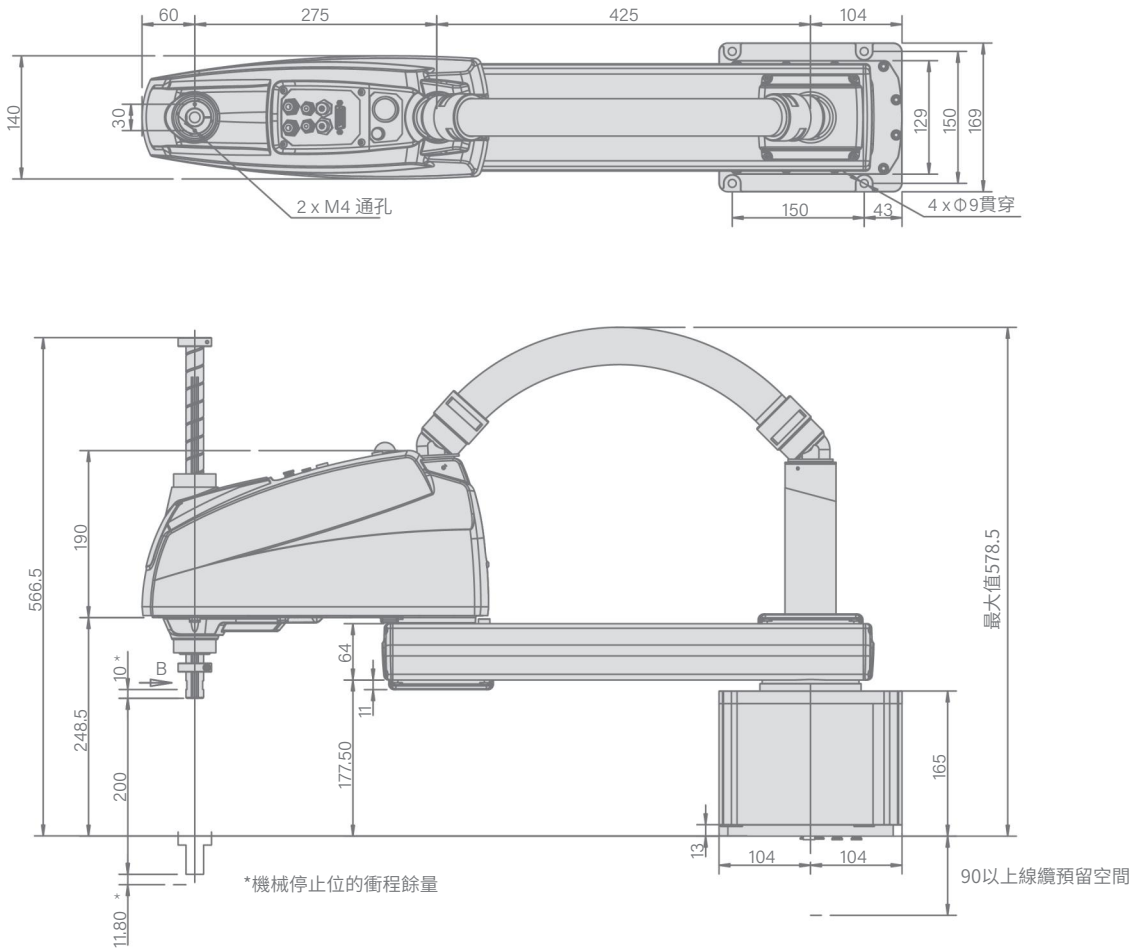
內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大運動範圍	±270°	±150°	200mm	±360°
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂壓力			100N	
本體重量	21kg (不含線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.01kg·m2 最大值0.12kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位
用戶電路 26針 (D-Sub接口)
用戶氣路 φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口 M12*2 (千兆網口)
安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



W6series/系列

Scara 工業機器人

型號 W6-502S

工作範圍 臂長500mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.39秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.39S
負載2kg

25 mm

重複定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

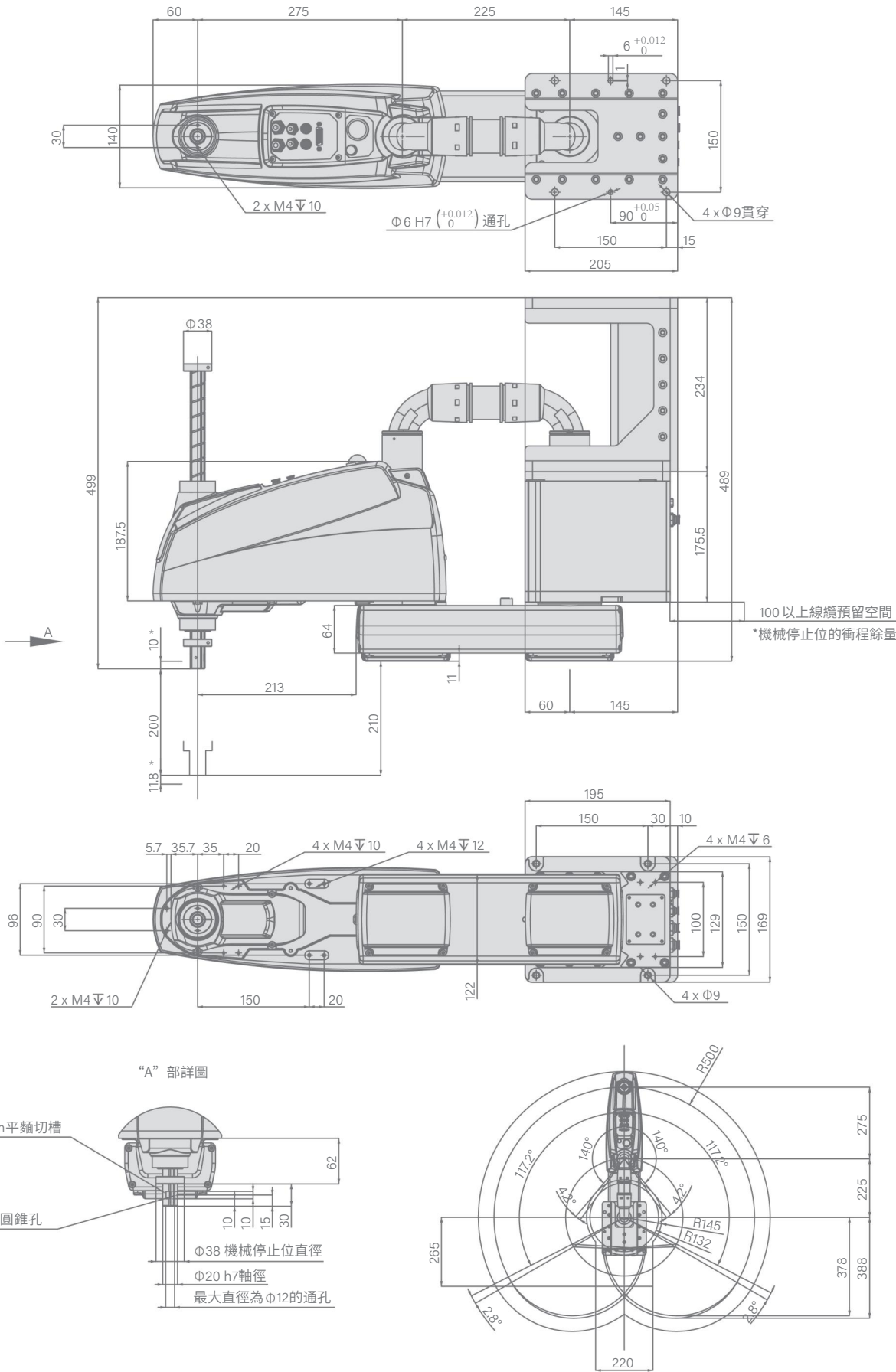
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6150 mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大運動範圍	$\pm 117.2^\circ$	$\pm 140^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂 壓 力			100N	
本體重量	19kg (不含高座、線纜)			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.01kg·m2 最大值0.12kg·m2

原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口	M12*2 (千兆網口)
安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

產品尺寸與運動範圍



Scara 工業機器人



工作範圍 臂長600mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.4秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
	平麵坐標	Z軸坐標	旋轉角度

各軸參數

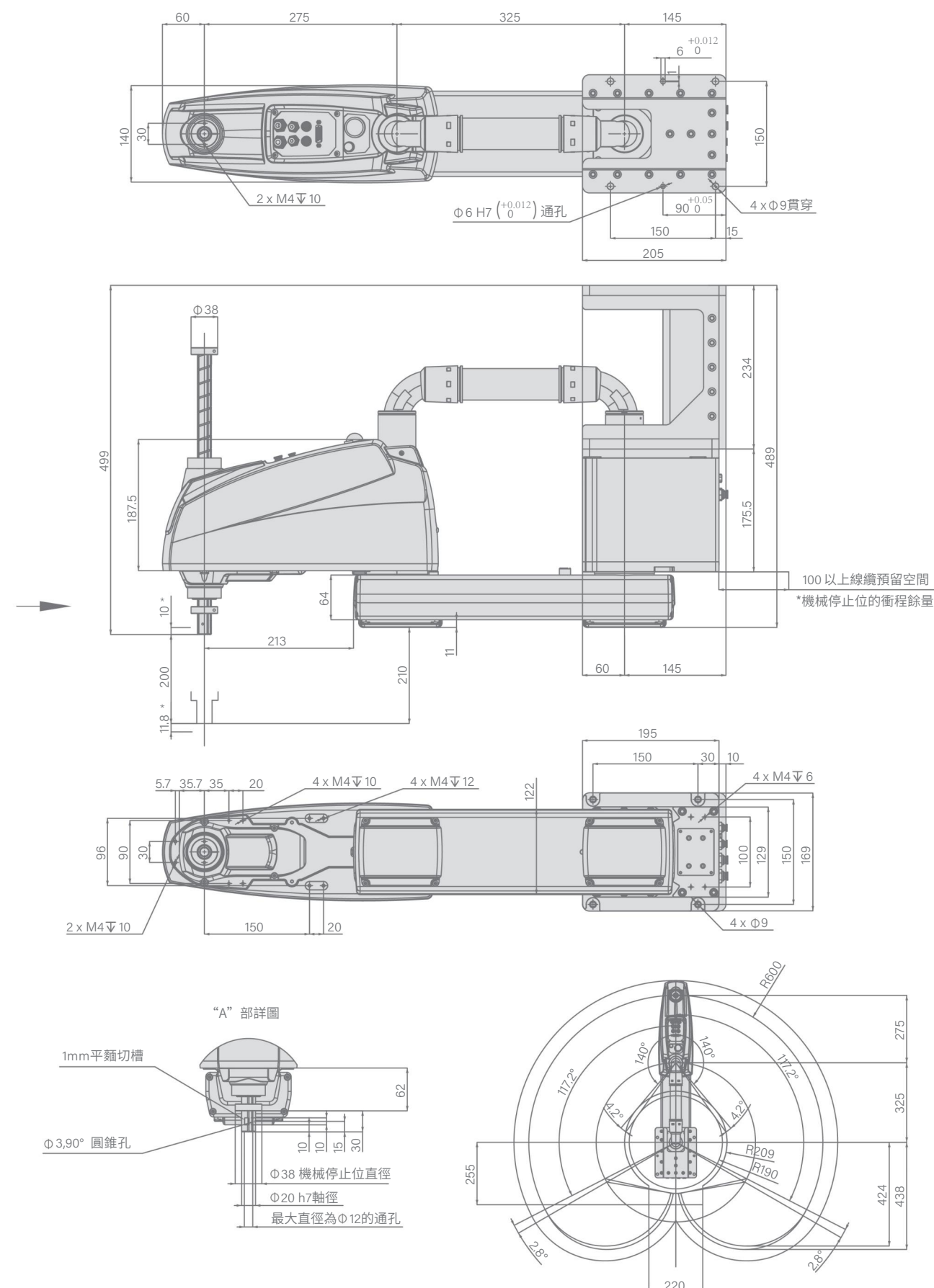
軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大運動範圍	±117.2°	±140°	200mm	±360°
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂 壓 力			100N	
本體重量	20kg（不含高座、線纜）			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

電氣參數

原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口	M12*2（千兆網口）
安裝環境	標準型/防塵型（定製品）

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 臂長700mm Z軸行程200mm

負載 額定2kg/最大6kg

標準循環時間 0.42秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
	平面坐標	Z軸坐標	旋轉角度

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大運動範圍	±117.2°	±140°	200mm	±360°
電機功耗	400W	400W	200W	100W
頂 壓 力			100N	
本體重量	21kg（不含高座、線纜）			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2, φ6mm*2
視覺接口	M12*2（千兆網口）
安裝環境	標準型/防塵型（定製品）

Technical drawing of the HX-1000 robot arm, showing front, side, and top views with dimensions and callouts.

Front View Dimensions:

- Overall width: 275
- Overall height: 140
- Base width: 60
- Base height: 30
- Base mounting holes: 2 x M4 ∇ 10
- Arm length: 425
- End effector width: 145
- End effector height: 150
- End effector mounting holes: 4 x Φ 9 貫穿
- End effector offset: 6^{+0.012}₀
- End effector offset: 90^{+0.05}₀
- End effector offset: 150
- End effector offset: 205
- End effector offset: 15

Side View Dimensions:

- Overall height: 499
- Base height: 187.5
- Base width: 213
- Base offset: 10*
- Base offset: 11.8*
- Base offset: 200
- Base offset: 11
- Base offset: 210
- Base offset: 64
- Base offset: 234
- Base offset: 489
- Base offset: 175.5
- Base offset: 60
- Base offset: 145

Top View Dimensions:

- Overall width: 195
- Overall height: 122
- Base width: 150
- Base height: 30
- Base offset: 10
- Base offset: 4 x M4 ∇ 6
- Base offset: 100
- Base offset: 129
- Base offset: 150
- Base offset: 169
- Base offset: 4 x Φ 9
- Base offset: 4 x M4 ∇ 10
- Base offset: 4 x M4 ∇ 12
- Base offset: 5.7
- Base offset: 35.7
- Base offset: 35
- Base offset: 20
- Base offset: 96
- Base offset: 90
- Base offset: 30
- Base offset: 150
- Base offset: 20
- Base offset: 2 x M4 ∇ 10

Callouts:

- 100 以上線纜預留空間
- *機械停止位的衝程餘量

“A” 部詳圖

1mm 平麵切槽

Φ 3,90° 圓錐孔

Φ 38 機械停止位直徑

Φ 20h7 軸徑

最大直徑為 Φ 12 的通孔

Top View Callouts:

- R200
- 140°
- 140°
- 117.2°
- 117.2°
- 4.2°
- 4.2°
- R273
- R249
- 285
- 275
- 425
- 469
- 488
- 220
- 2.8°

E4 series/系列

Scara 工業機器人



型號 E4-401S

工作範圍 臂長400mm Z軸行程130mm

負載 額定1kg/最大4kg

標準循環時間 0.33秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm

CIT 0.33S
負載2kg

25 mm

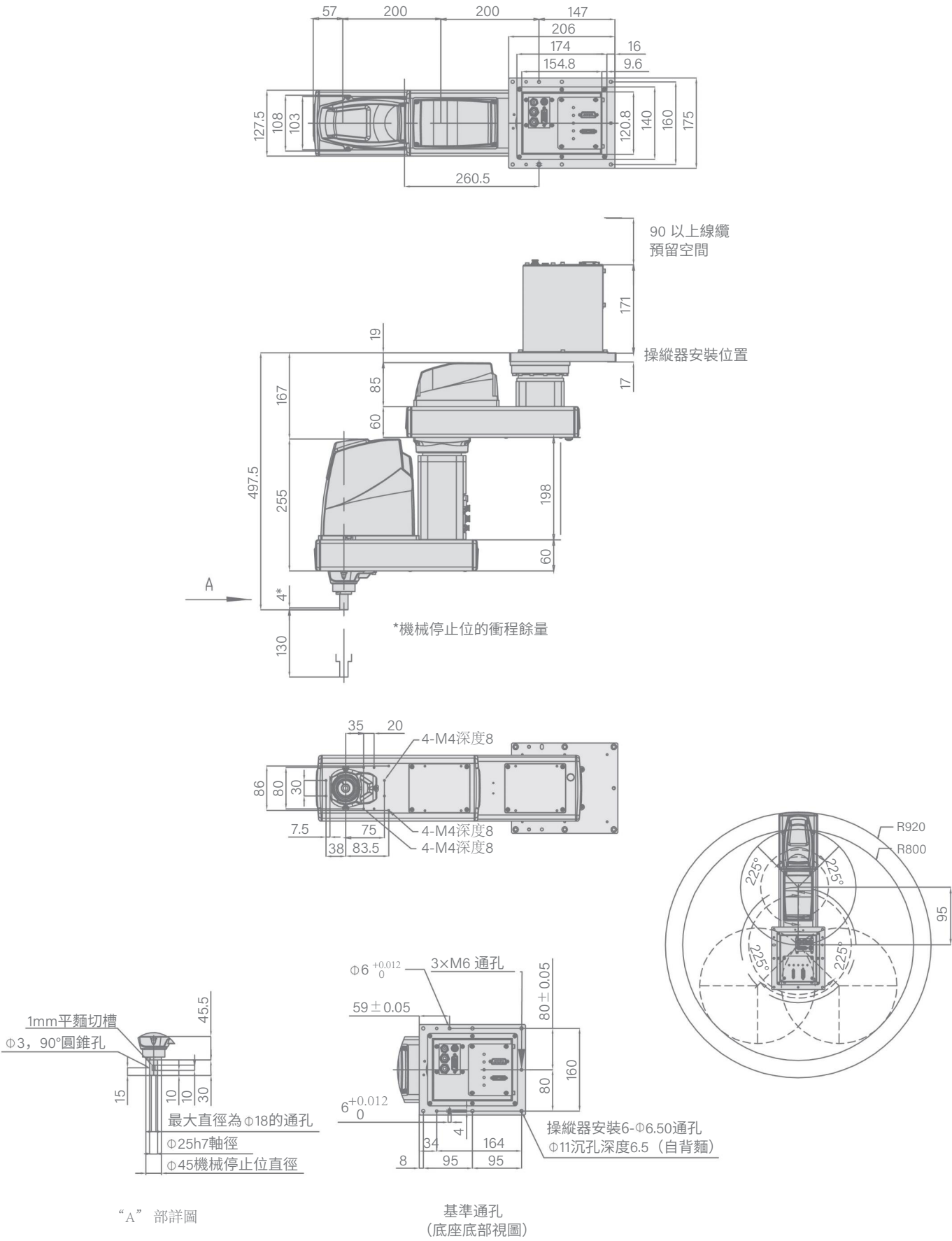
重複定位精度 ±0.01mm ±0.01mm ±0.01°
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6237mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大運動範圍	±225°	±225°	130mm	±720°
電機功耗	400W	400W	100W	100W
頂 壓 力			150N	
本體重量	20kg（不含線纜）			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.005kg·m2 最大值0.05kg·m2

電氣參數	原點複位	無需原點複位
	用戶電路	15針（D-Sub接口）
	用戶氣路	φ4mm*1，φ6mm*2
	視覺接口	—
	安裝環境	標準型/防塵型（定製品）

產品尺寸與運動範圍



E4 series/系列

Scara 工業機器人

型號 E4-551S

工作範圍 臂長550mm Z軸行程130mm

負載 額定1kg/最大4kg

標準循環時間 0.38秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm
CIT 0.38S
負載2kg

25 mm

重複定位精度 $\pm 0.015\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$

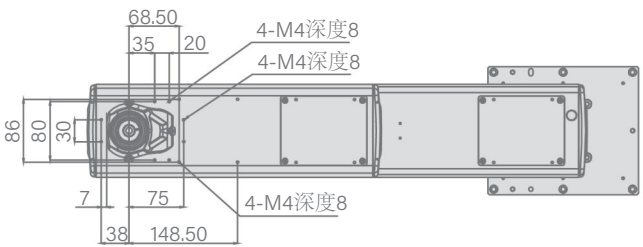
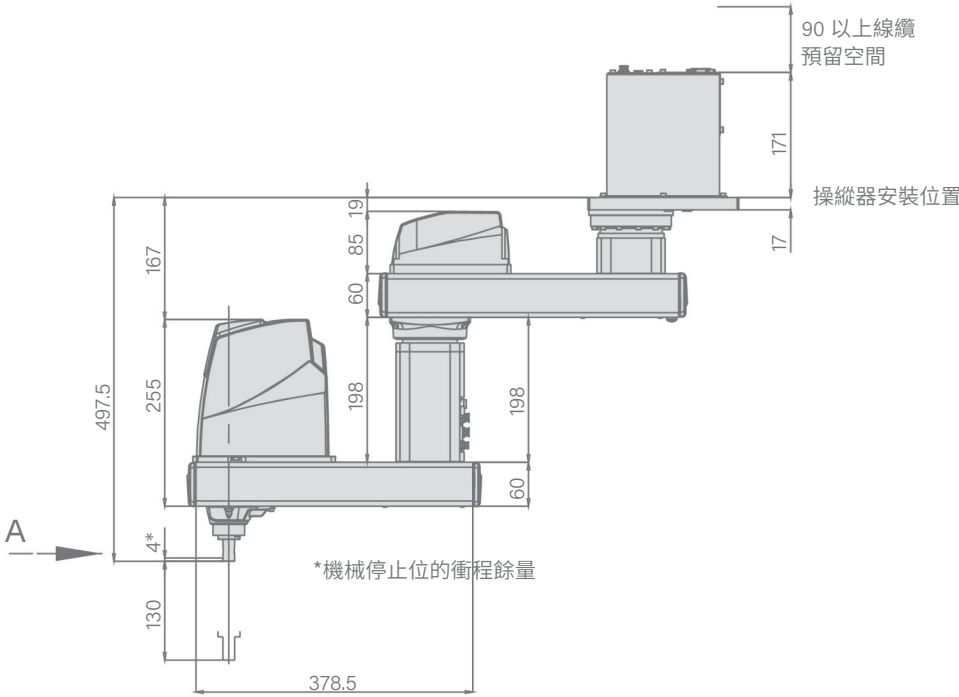
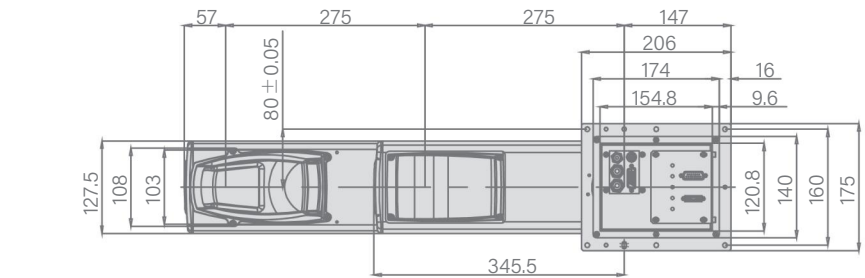
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7400mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大運動範圍	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	130mm	$\pm 720^\circ$
電機功耗	400W	400W	100W	100W
頂 壓 力			150N	
本體重量	22kg (不含線纜)			

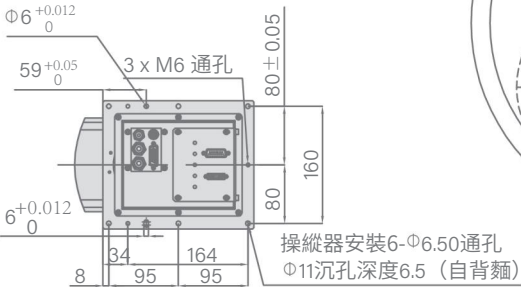
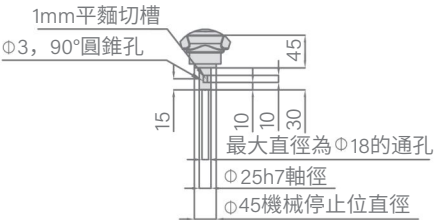
注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.005kg·m2 最大值0.05kg·m2

電氣參數	原點複位	無需原點複位
	用戶電路	15針 (D-Sub接口)
	用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 1$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
	視覺接口	—
	安裝環境	標準型/防塵型 (定製品)

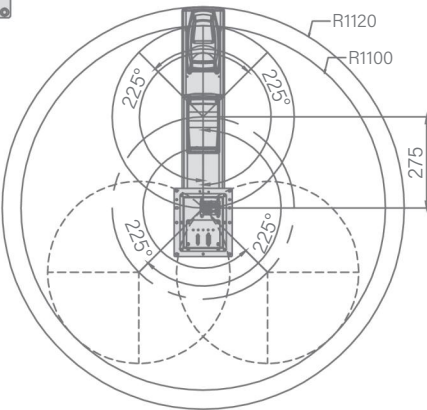
產品尺寸與運動範圍



"A" 部詳圖



基準通孔
(底座底部視圖)



E10series/系列

Scara 工業機器人

型號 E10-551S

工作範圍 臂長550mm Z軸行程100mm

負載 額定5kg/最大10kg

標準循環時間 0.42秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.025mm 平面坐標 ±0.01mm Z軸坐標 ±0.01° 旋轉角度

各軸參數

內容 \ 軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7500mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大運動範圍	±225°	±225°	100mm	±720°
電機功耗	1000W	750W	400W	400W
頂壓力			250N	
本體重量	40kg (不含線纜)			

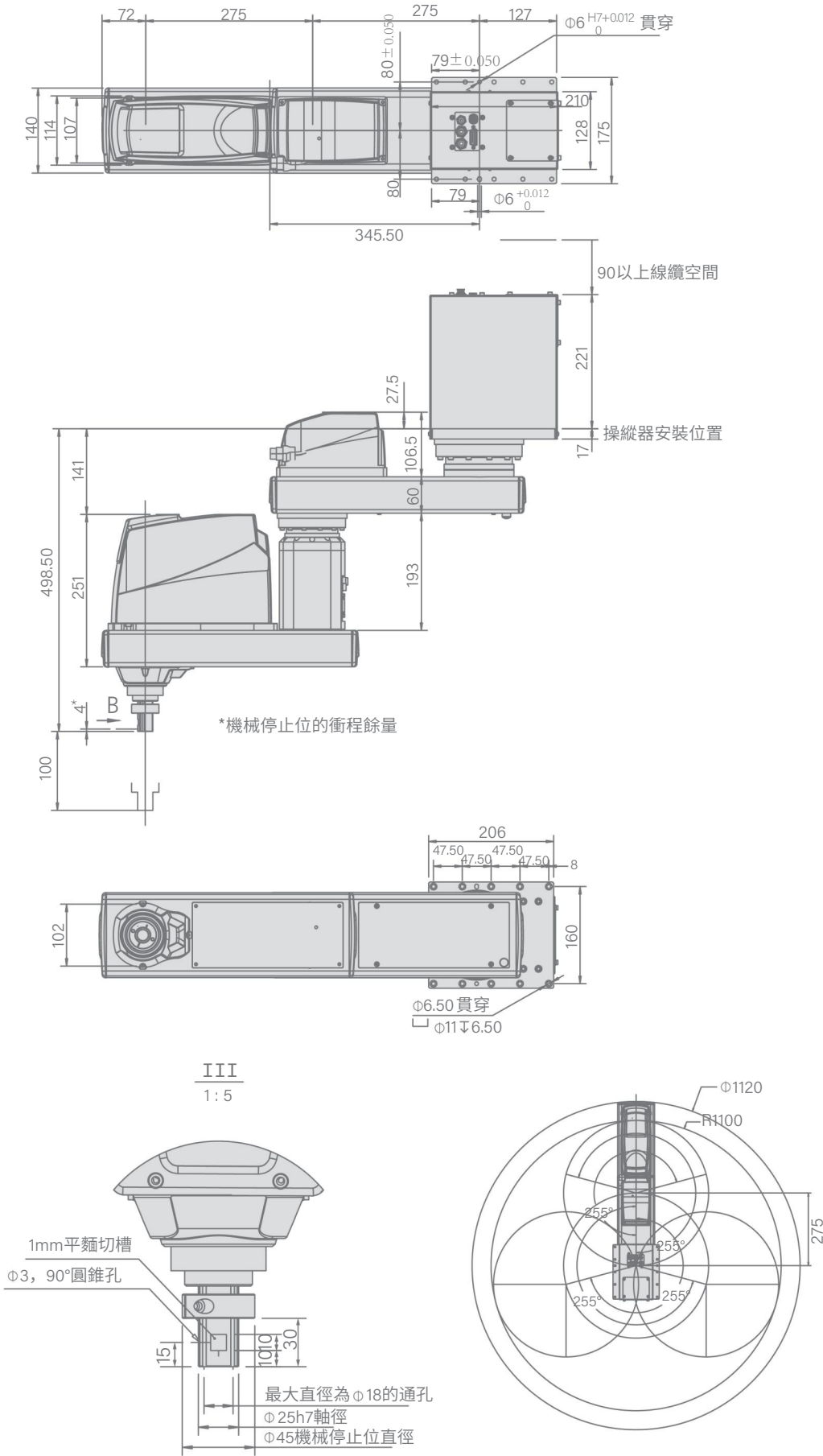
注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.02kg·m2 最大值0.3kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位
用戶電路 15針 (D-Sub接口)
用戶氣路 φ4mm*1, φ6mm*2
視覺接口 —
安裝環境 標準型/防塵型 (定製品)



產品尺寸與運動範圍



Scara 工業機器人



工作範圍 臂長400mm Z軸行程130mm

負載 額定1kg/最大4kg

標準循環時間 0.33秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

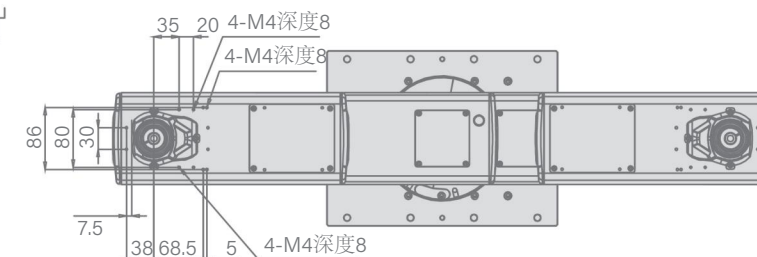
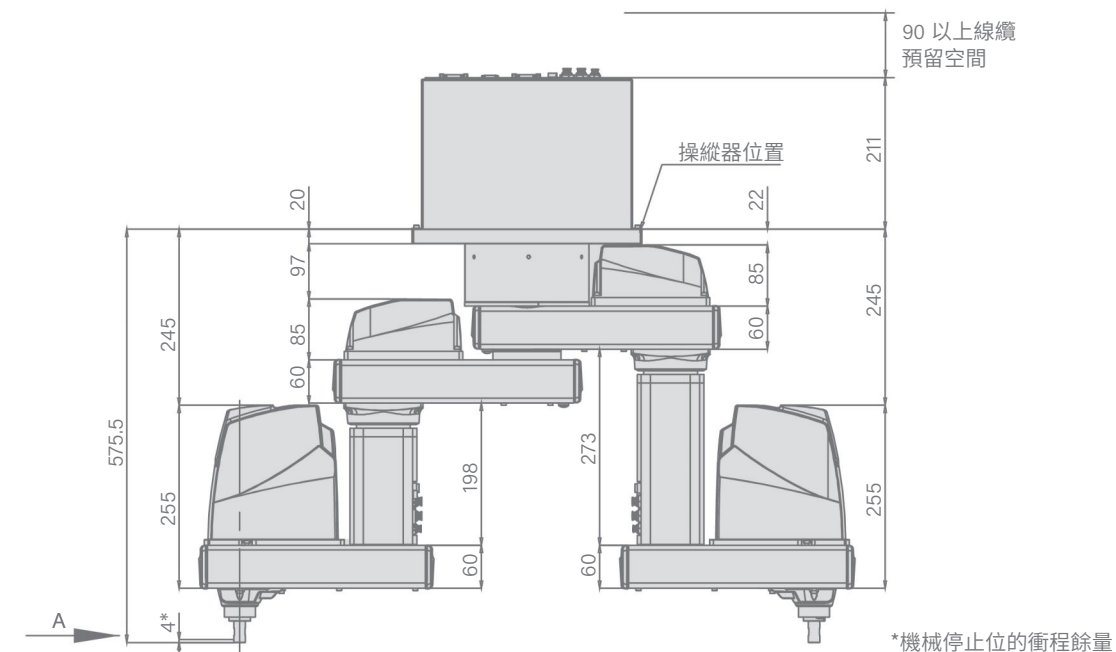


重複定位精度	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01\text{mm}$	$\pm 0.01^\circ$
	平麵坐標	Z軸坐標	旋轉角度

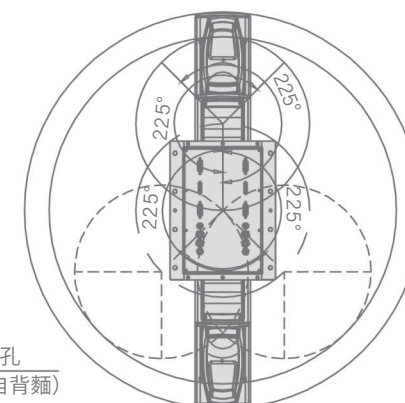
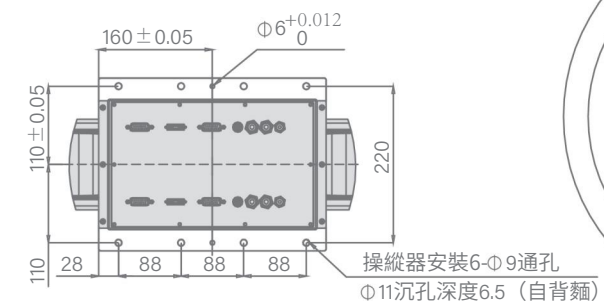
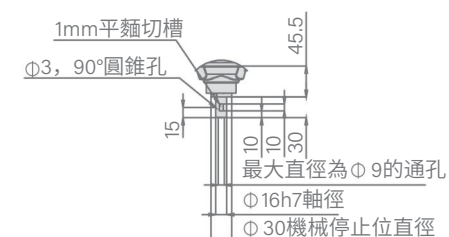
軸號 內容	第一軸\第五軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	6237mm/s	6237mm/s	1100mm/s	2600°/s
最大運動範圍	±225°	±225°	130mm	±720°
電機功耗	400W\750W	400W	100W	100W
頂 壓 力			150N	
本體重量	50kg（不含線纜）			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值 $0.005\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$

原點複位	無需原點複位
用戶電路	15針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*1，φ6mm*2
視覺接口	—
安裝環境	標準型/防塵型（定製品）



"A" 部詳圖





型號 CE-600S

工作範圍 臂長600mm Z軸行程40mm

負載 額定5kg/最大10kg

標準循環時間 0.6秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標

300 mm

CIT 0.6S
負載2kg

25 mm

重複定位精度 ± 0.02mm ± 0.02mm ± 0.01°

平麵坐標

Z軸坐標

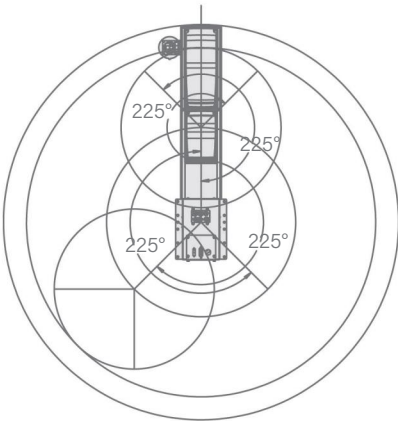
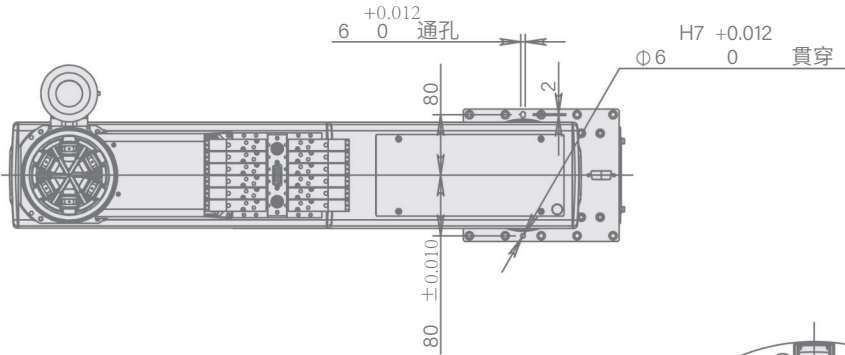
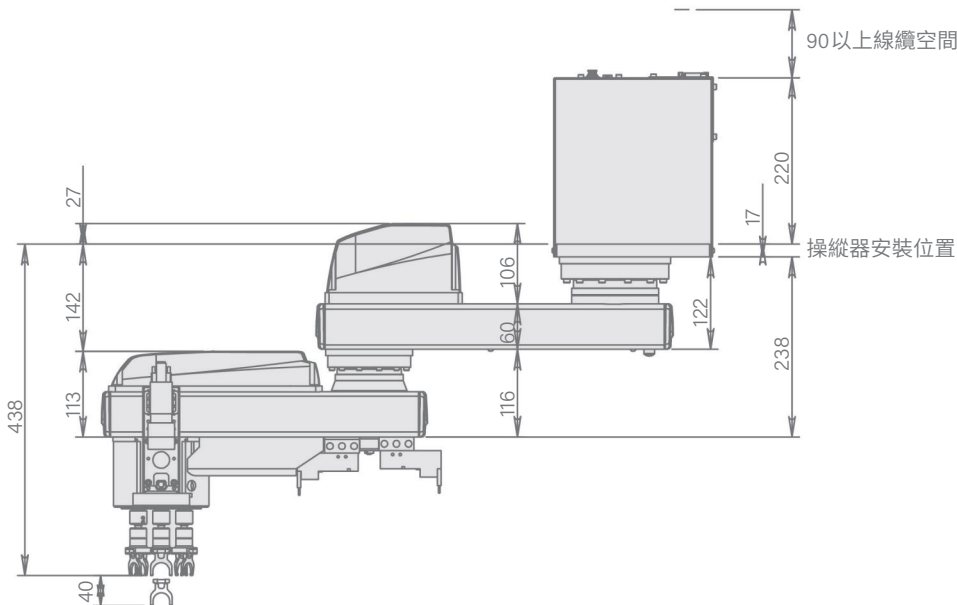
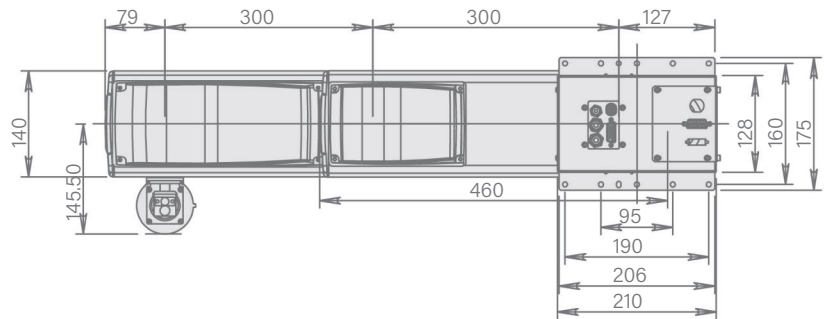
旋轉角度

內容 \ 軸號	第一軸\第五軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7033mm/s	3082mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大運動範圍	±225°	±225°	40mm	±360°
電機功耗	1000W	750W	100W	100W
頂 壓 力	—	—	—	—
本體重量	47kg（不含線纜）			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.005kg·m2 最大值0.05kg·m2

電氣參數	原點複位	無需原點複位
	用戶電路	26+16（最多），配合6工作頭（21）
	用戶氣路	φ6mm*2
	視覺接口	2
	安裝環境	標準型/防塵型（定製品）

產品尺寸與運動範圍



CP series/系列

Scara 工業機器人

型號 CP-650S

工作範圍 臂長650mm Z軸行程40mm

負載 額定5kg/最大10kg

標準循環時間 0.6秒

往返拱形運動
最大速度最優行程坐標



重複定位精度 ±0.02mm ±0.02mm ±0.01°
平麵坐標 Z軸坐標 旋轉角度

各軸參數

軸號 內容	第一軸\第五軸	第二軸	第三軸	第四軸
最大運動速度	7619 mm/s	3642mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大運動範圍	±225°	±130°	40mm	±360°
電機功耗	1000W	750W	100W	100W
頂 壓 力	—	—	—	—
本體重量	49kg（不含線纜）			

注：第四軸容許慣性力矩 額定值0.005kg·m2 最大值0.05kg·m2

電氣參數

原點複位 無需原點複位

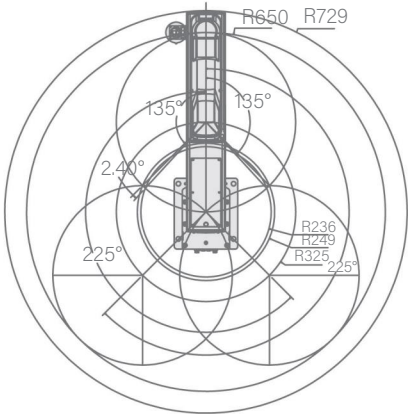
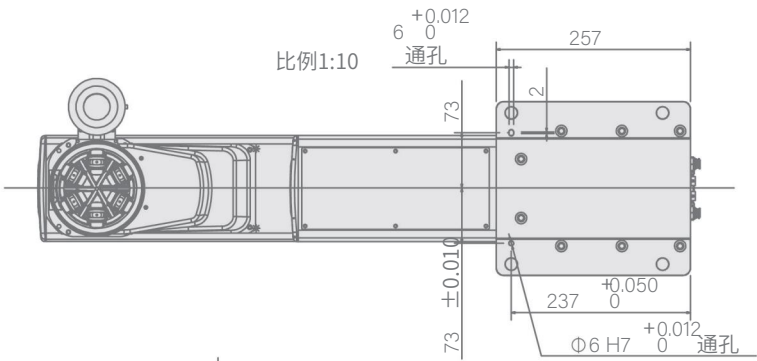
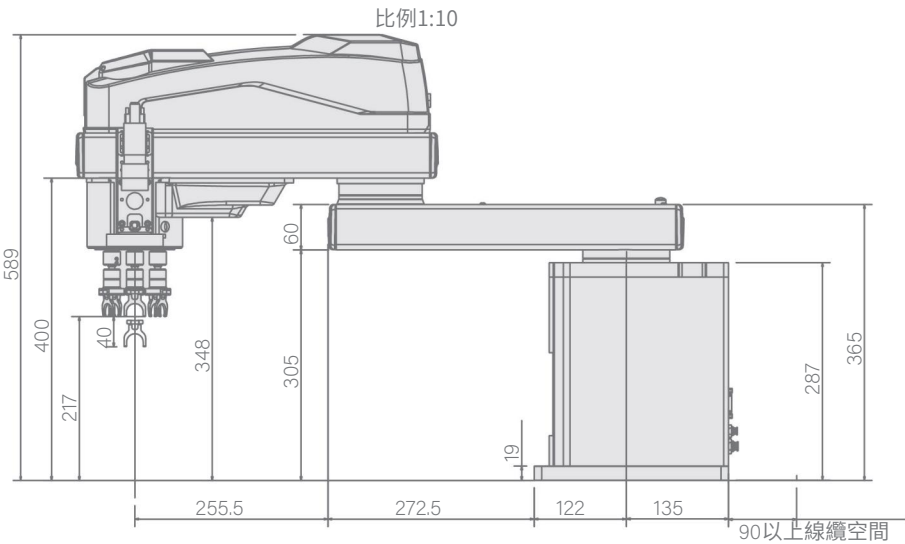
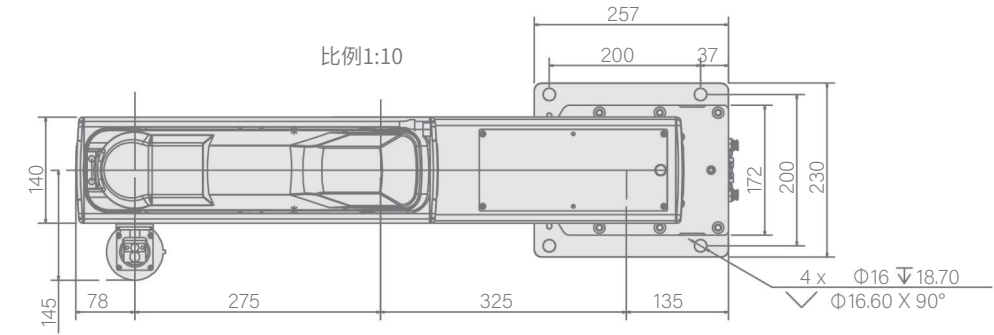
用戶電路 標準: 21路 最大: 42路（不帶工作頭+M12*2航空接頭）

用戶氣路 φ6mm*2

視覺接口 2

安裝環境 標準型/防塵型（定製品）

產品尺寸與運動範圍



S series/系列

6 軸 工業機器人



6 軸 工業機器人

www.sharewell.cc

型號 S4-475A

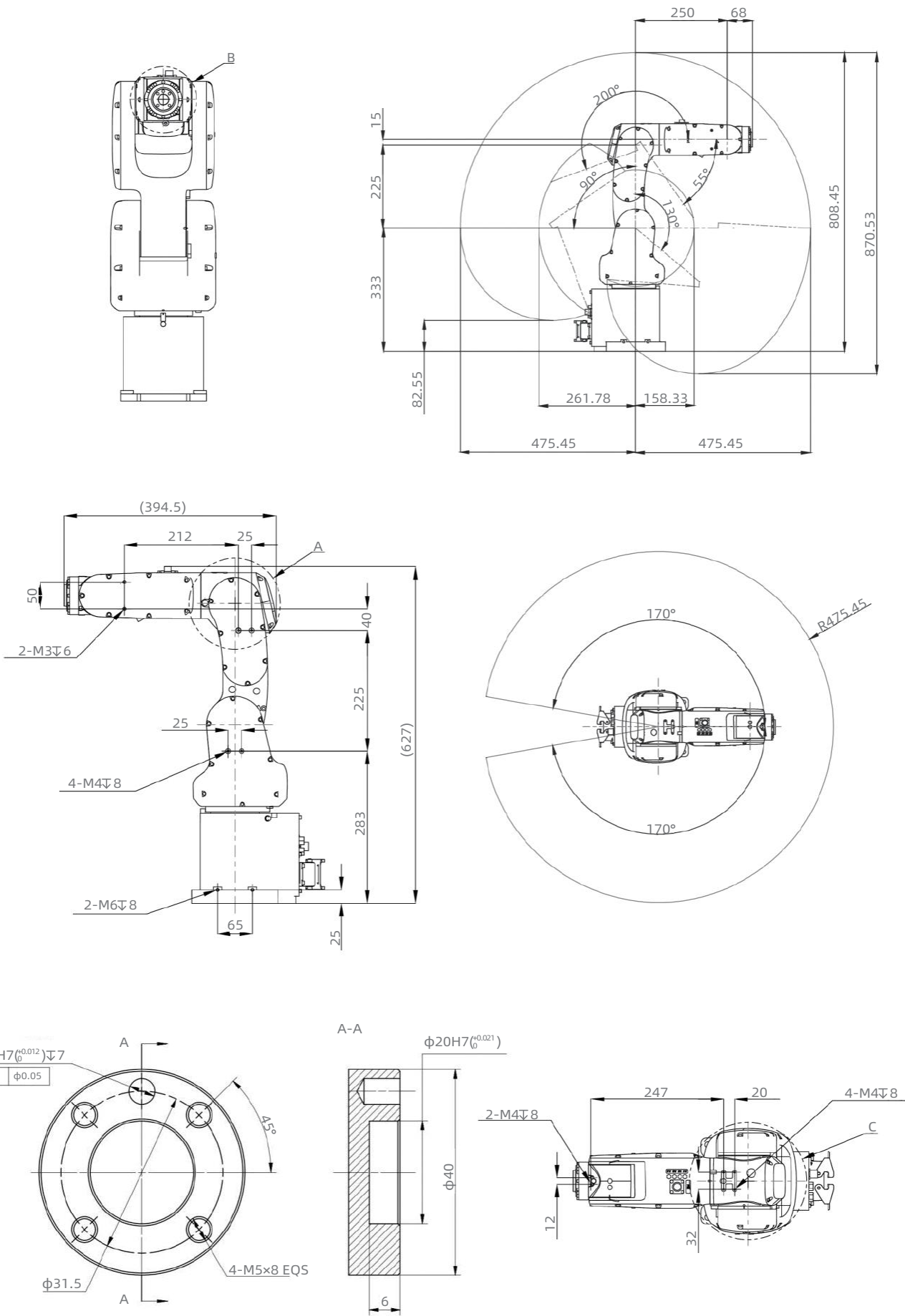
最大運動範圍	475mm
最大負載	4kg
重複定位精度	±0.02mm

安裝方式	地麵/懸掛
本體重量	21kg
IP等級	IP67

軸號	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸	第五軸	第六軸
最大運動速度	450°/s	360°/s	360°/s	550°/s	450°/s	860°/s
最大運動範圍	+170°/-170°	+130°/-90°	+55°/-200°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

電氣參數	集成信號源	8路 (30V, 0.5A)
	集成氣源	4-φ4, 5bar

外形尺寸及運動範圍



S series/系列

6軸 工業機器人



6軸 工業機器人

型號 S7-707A

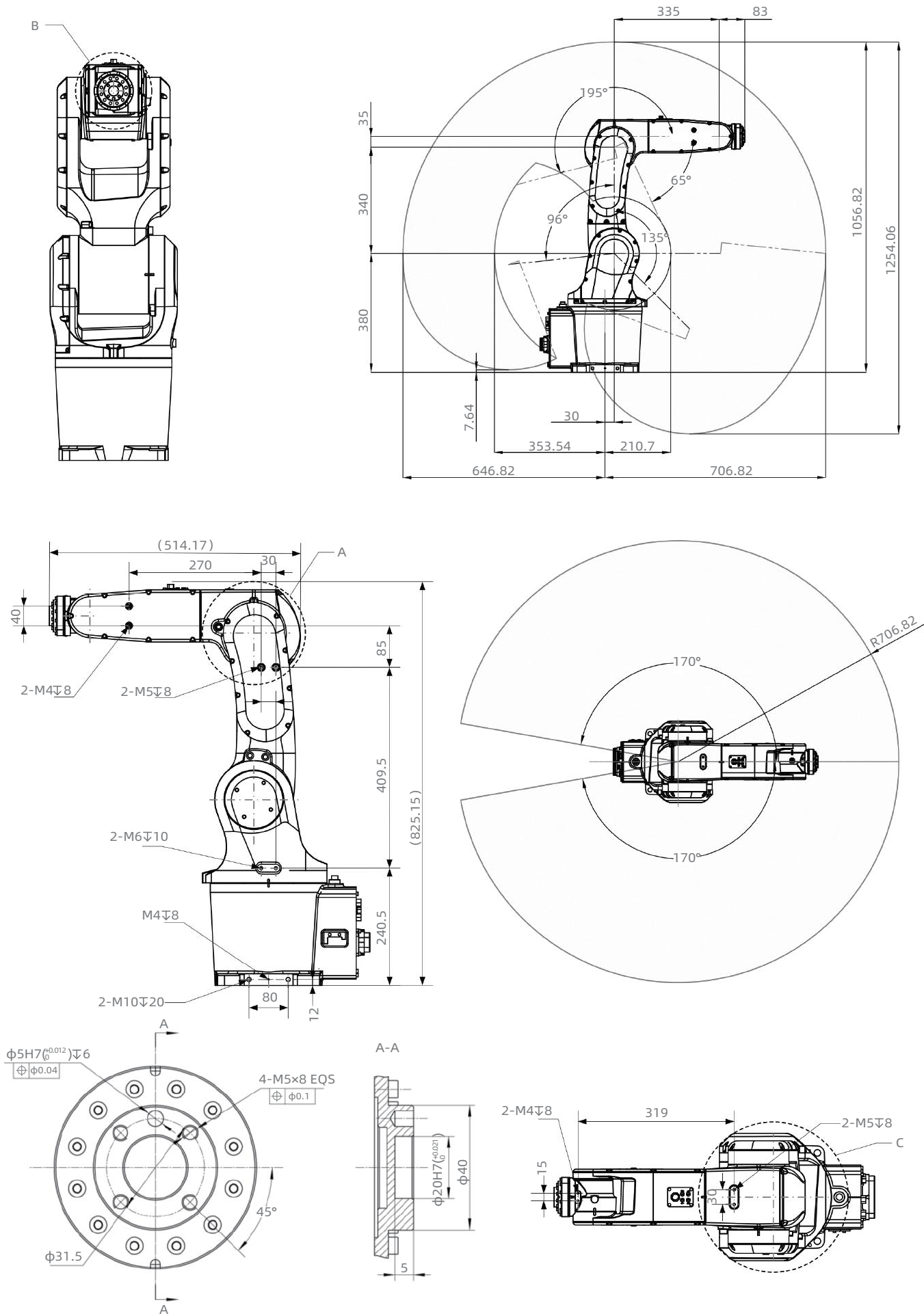
最大運動範圍	707mm
最大負載	7kg
重複定位精度	±0.02mm
安裝方式	地麵/懸掛
本體重量	50kg
IP等級	IP67

各軸參數

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸	第五軸	第六軸
最大運動速度	440°/s	355°/s	440°/s	480°/s	450°/s	705°/s
最大運動範圍	+170°/-170°	+135°/-96°	+65°/-195°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

電氣參數	集成信號源	8路 (30V, 0.5A)
	集成氣源	4-φ4, 5bar

產品尺寸與運動範圍





最大運動範圍 906mm

最大負載 7kg

重複定位精度 $\pm 0.03\text{mm}$

安裝方式 地麵/懸掛

本體重量 52kg

IP等級 IP67

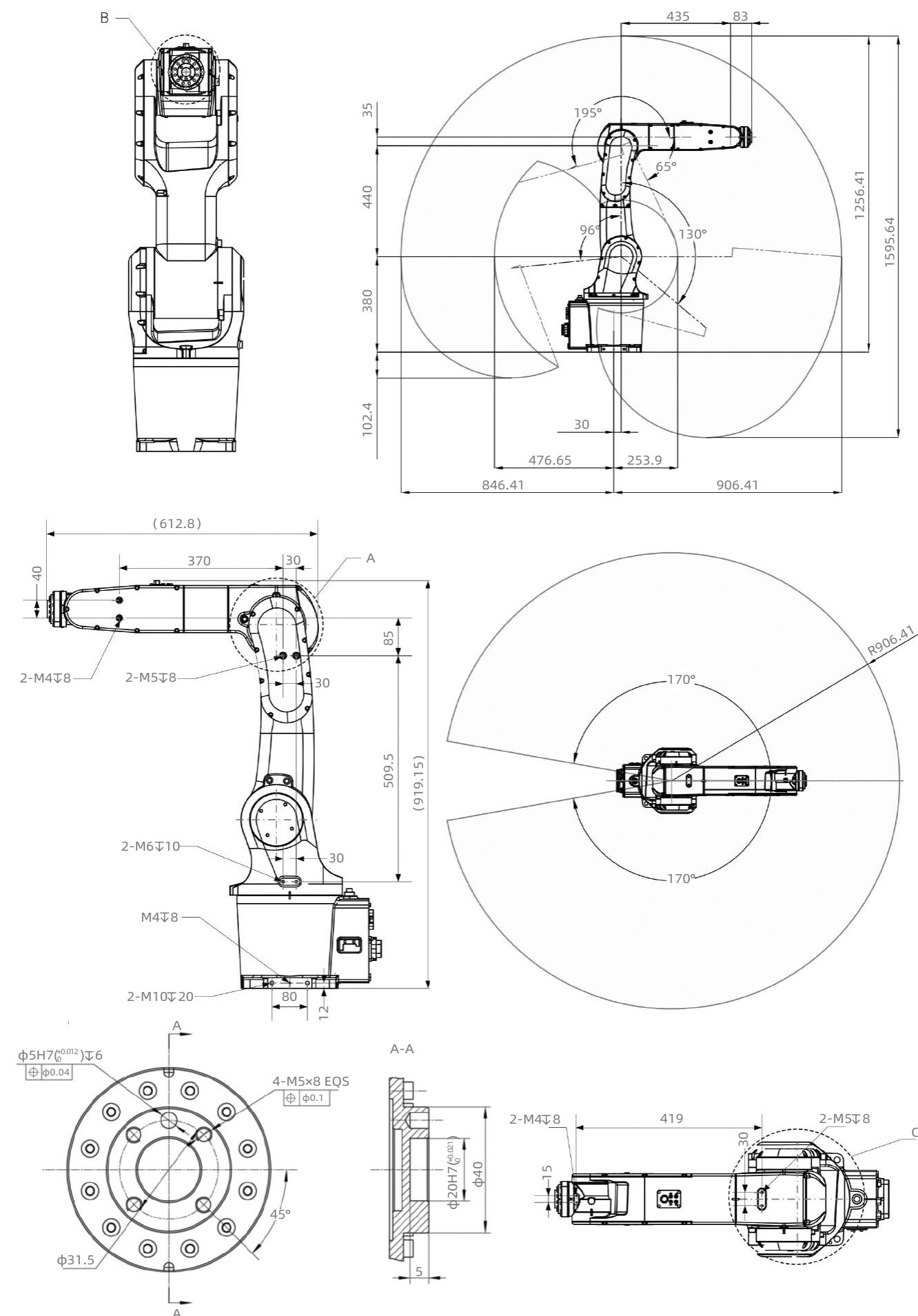
各軸參數

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸	第五軸	第六軸
最大運動速度	355°/s	355°/s	355°/s	480°/s	450°/s	705°/s
最大運動範圍	+170°/-170°	+130°/-96°	+65°/-195°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

電氣參數	集成信號源	8路 (30V, 0.5A)
------	-------	----------------

集成氣源 4-φ4, 5bar

產品尺寸與運動範圍



S series/系列

6軸 工業機器人



型號 S10-1206A

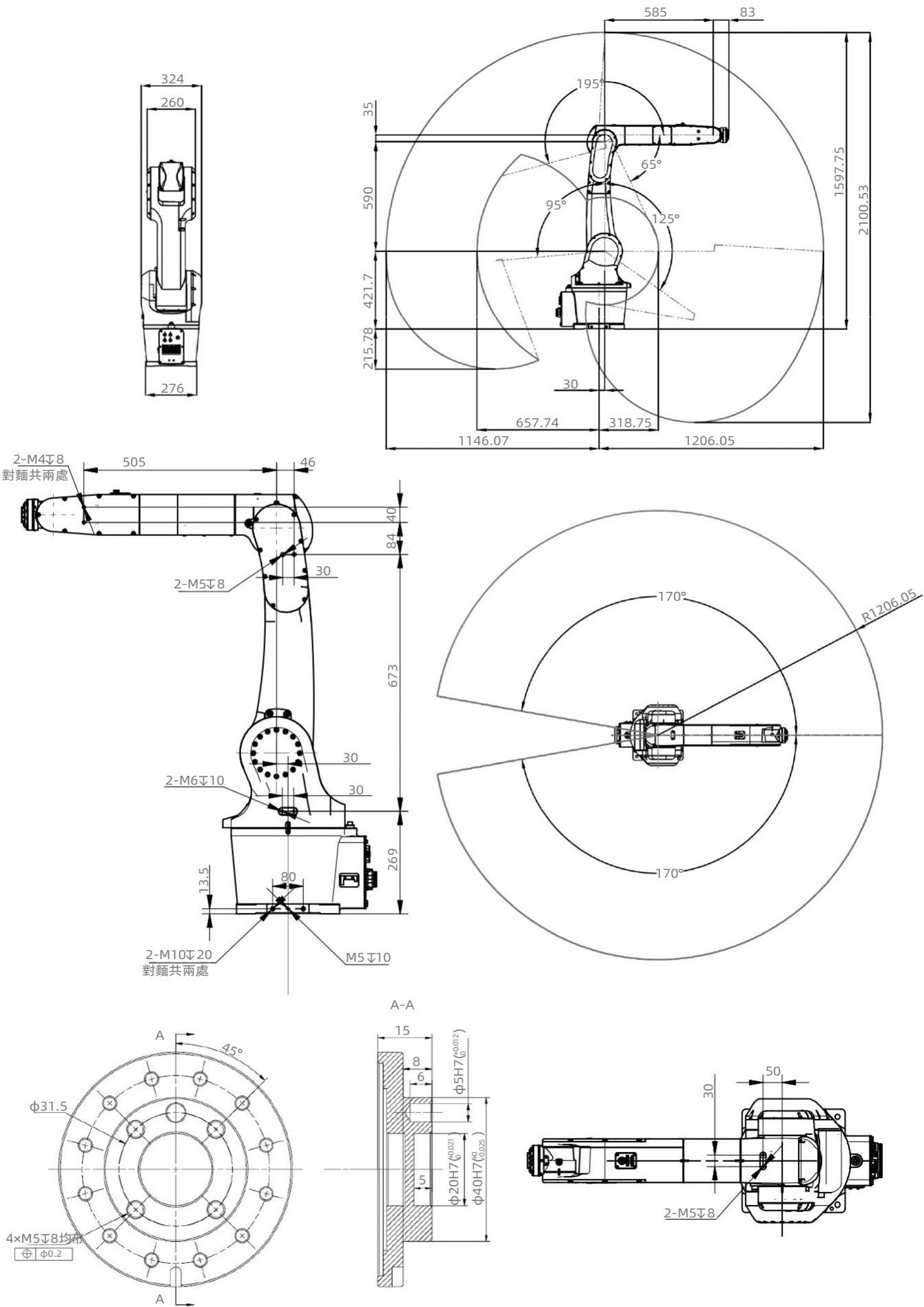
最大運動範圍	1206mm
最大負載	10kg
重複定位精度	±0.05mm
安裝方式	地麵/懸掛
本體重量	76kg
IP等級	IP54

各軸參數

軸號 內容	第一軸	第二軸	第三軸	第四軸	第五軸	第六軸
最大運動速度	297°/s	223°/s	223°/s	480°/s	360°/s	705°/s
最大運動範圍	+170°/-170°	+125°/-95°	+65°/-195°	+170°/-170°	+120°/-120°	+360°/-360°

電氣參數	集成信號源	8路 (30V, 0.5A)
	集成氣源	4-φ4, 5bar

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 400mm

負載 / Payload

額定 1kg/最大3kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

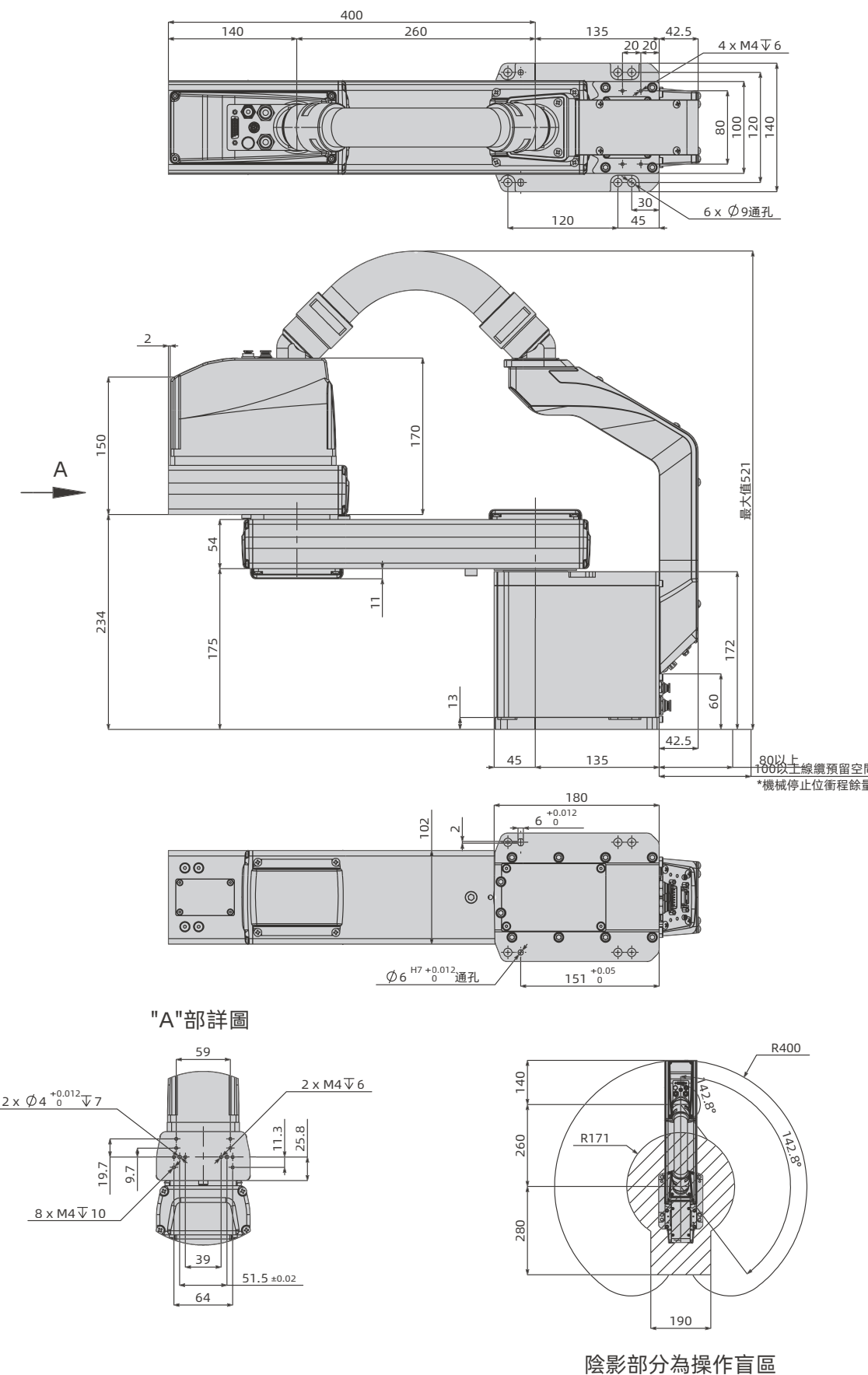
原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2，φ6mm*2
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型（定製品）

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大 運動速度	6556mm/s	
最大 運動範圍	±142.8°	±142.8°
電機功耗	400W	100W
本體重量	14kg（不含線纜）	

產品尺寸與運動範圍



SP series/系列

Scara 工業機器人

SP3-4010



工作範圍 / Reach

臂長 400mm
Z 軸行程 100mm

負載 / Payload

額定1kg/最大3kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.01\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

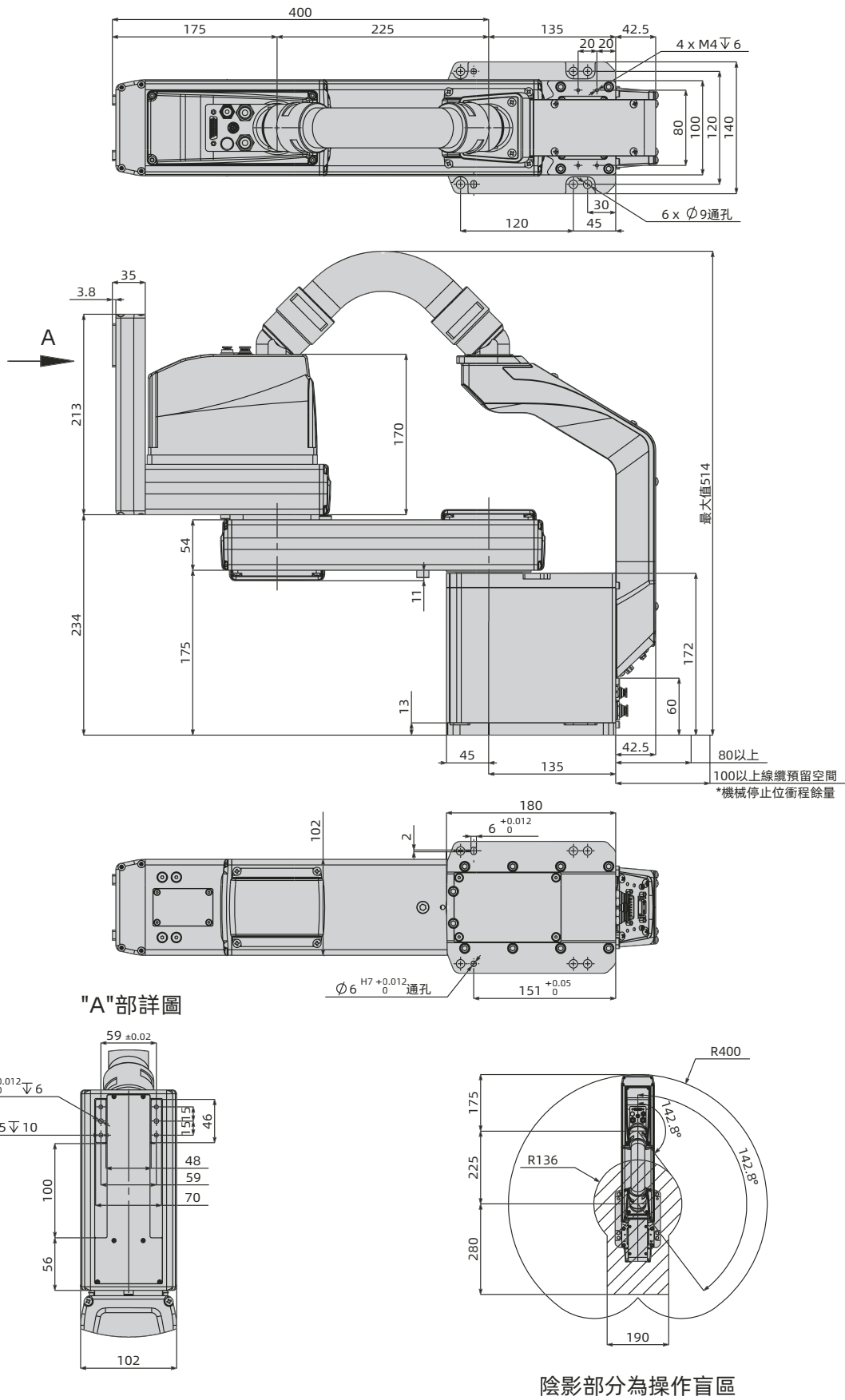
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	6981mm/s		966mm/s
最大運動範圍	$\pm 142.8^\circ$	$\pm 142.8^\circ$	100mm
電機功耗	400W	100W	100W
本體重量	15kg (不含線纜)		

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 600mm
Z 軸行程 100mm

負載 / Payload

額定2kg/最大6kg

重複定位精度 / Repeatability

平麵坐標 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

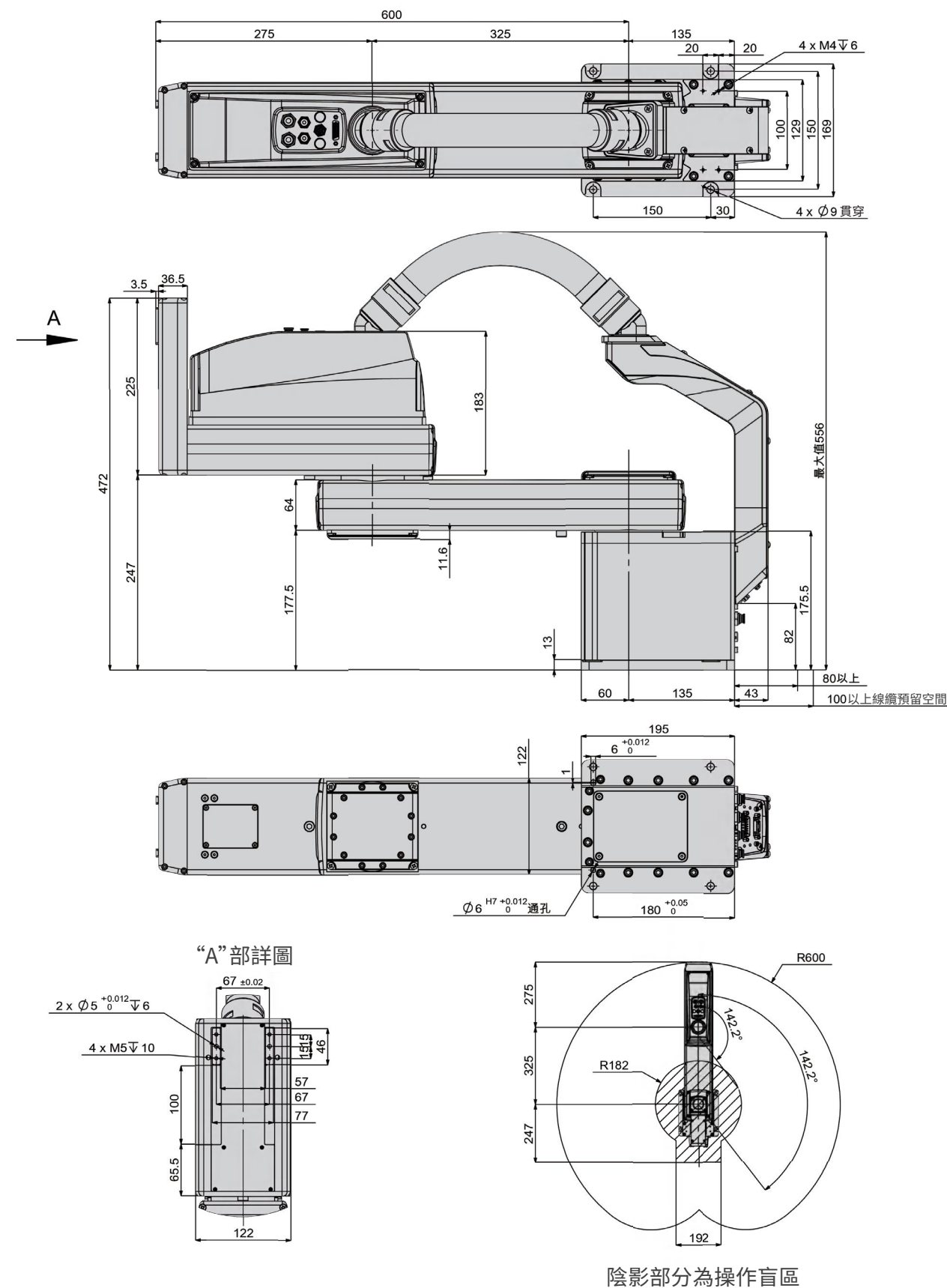
原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2，φ6mm*2
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型（定製品）

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	7891mm/s		1063mm/s
最大運動範圍	±142.2°	±142.2°	100mm
電機功耗	400W	400W	100W
本體重量	27kg（不含線纜）		

產品尺寸與運動範圍



SP series/系列

Scara 工業機器人

SP10-5000



工作範圍 / Reach

臂長 500mm

負載 / Payload

額定 5kg/最大10kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

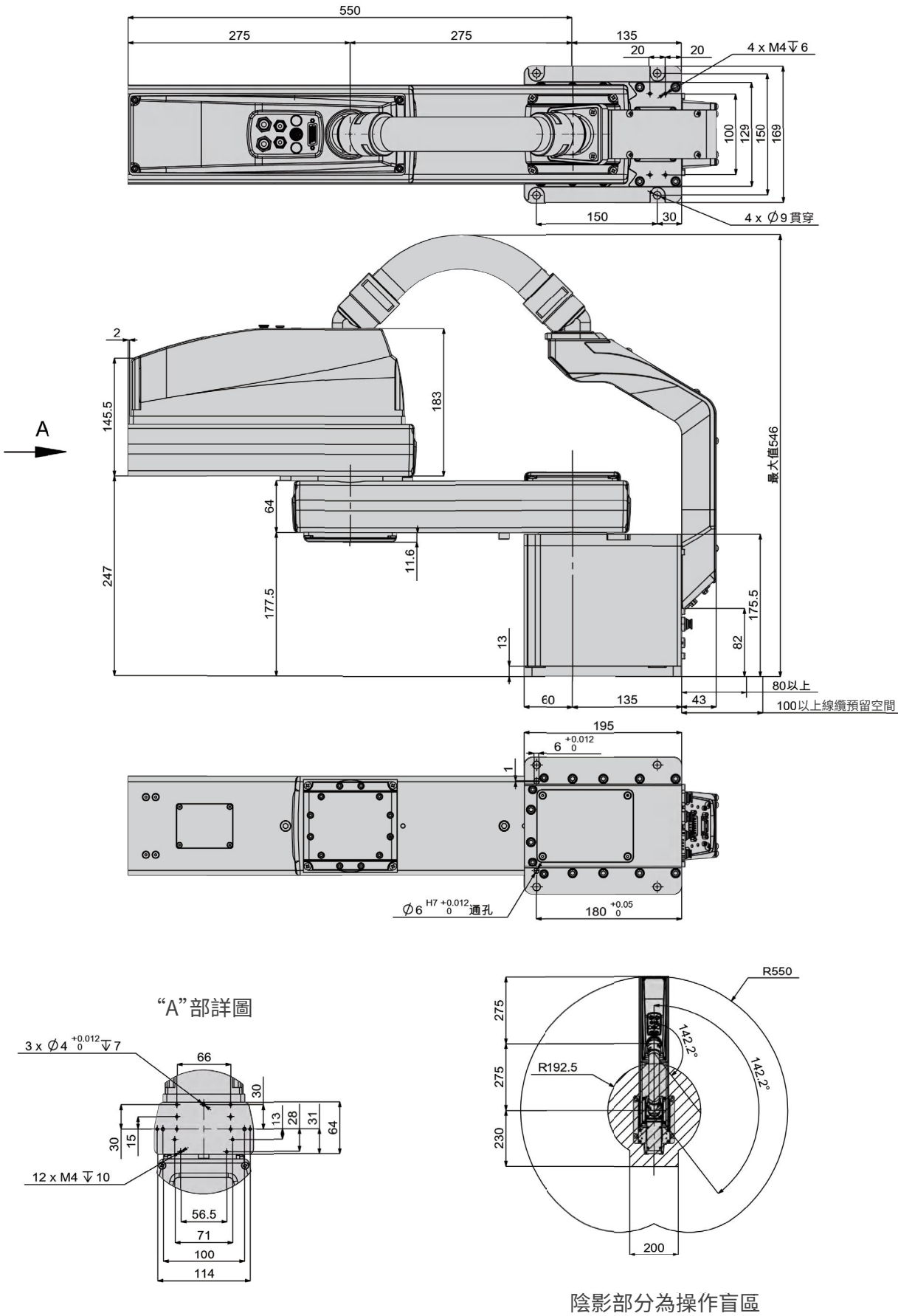
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大運動速度	6647mm/s	
最大運動範圍	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$
電機功耗	750W	750W
本體重量	26kg (不含線纜)	

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 500mm
Z 軸行程 100mm

負載 / Payload

額定5kg/最大10kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

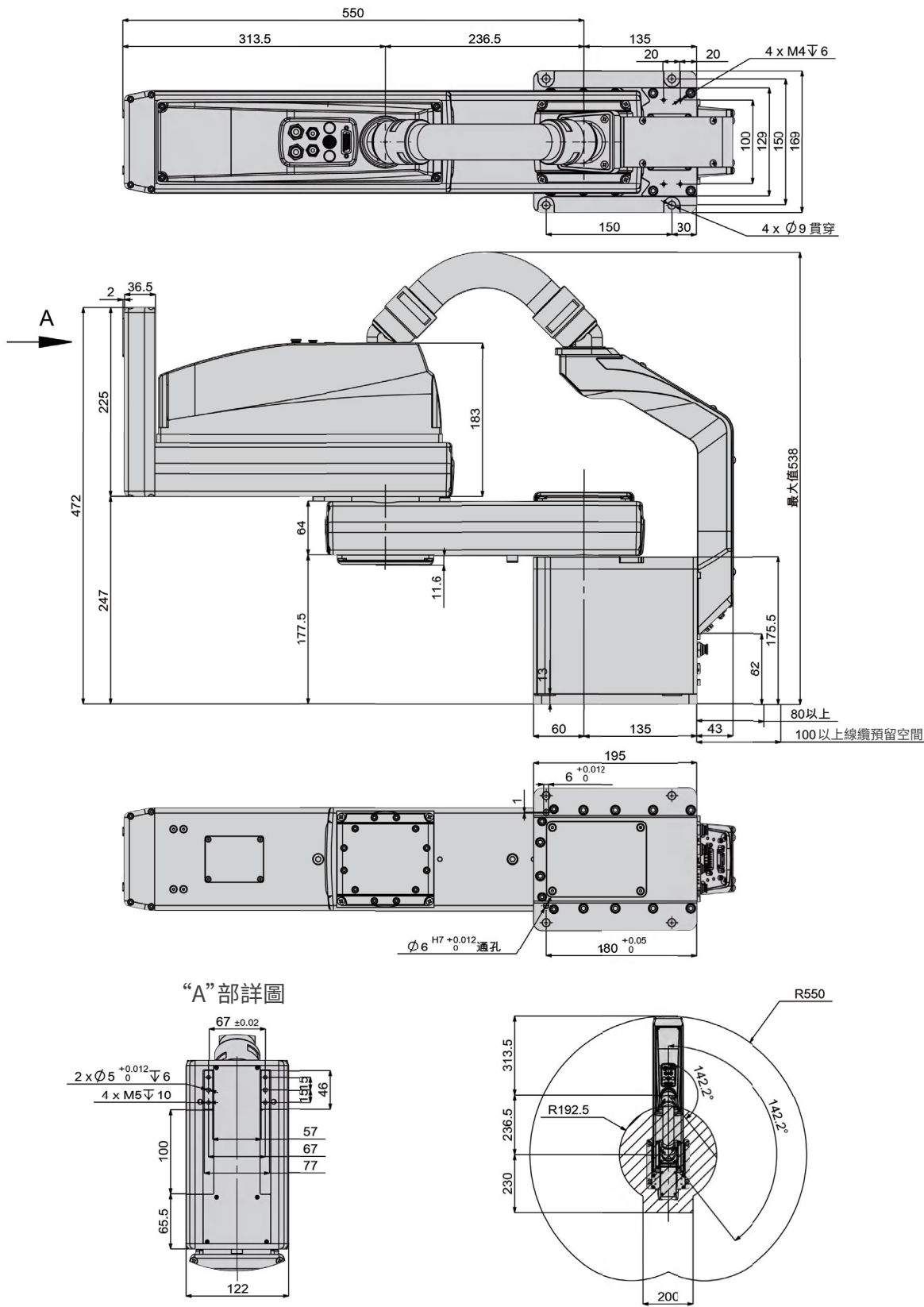
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	7133mm/s		1063mm/s
最大運動範圍	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
電機功耗	750W	750W	100W
本體重量	28kg (不含線纜)		

產品尺寸與運動範圍

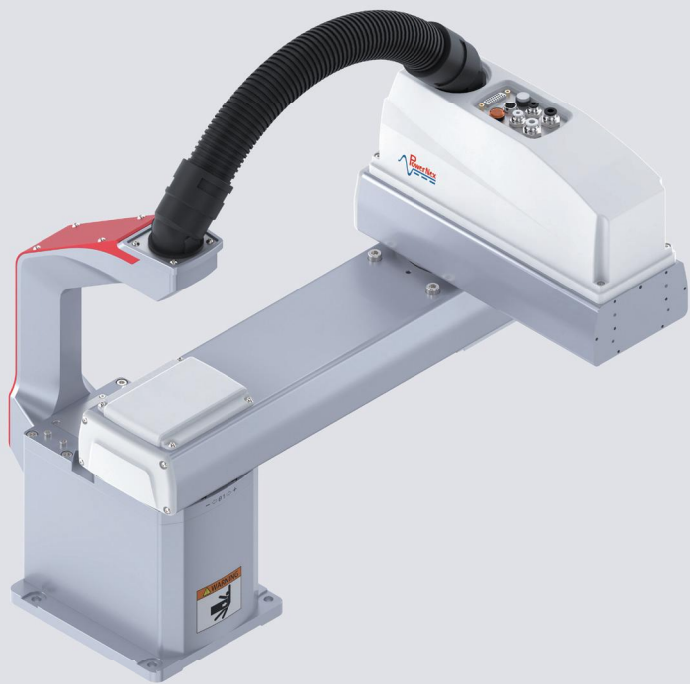


陰影部分為操作盲區

SP series/系列

Scara 工業機器人

SP10-6000



工作範圍 / Reach

臂長 600mm

負載 / Payload

額定 5kg/最大10kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

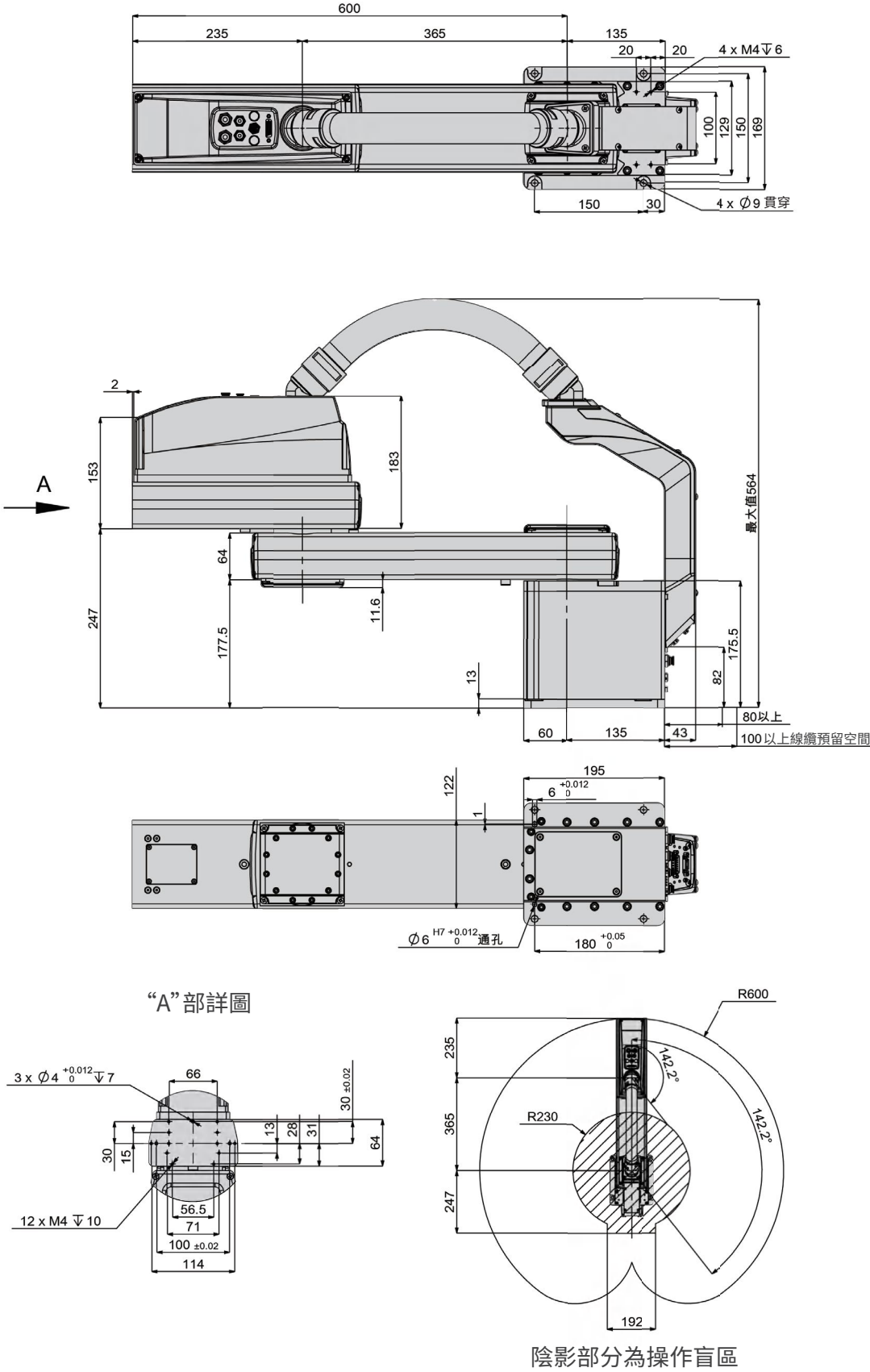
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大運動速度	7406mm/s	
最大運動範圍	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$
電機功耗	750W	750W
本體重量	29kg (不含線纜)	

產品尺寸與運動範圍



SP series/系列

Scara 工業機器人

SP10-6010



工作範圍 / Reach

臂長 600mm
Z 軸行程 100mm

負載 / Payload

額定5kg/最大10kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

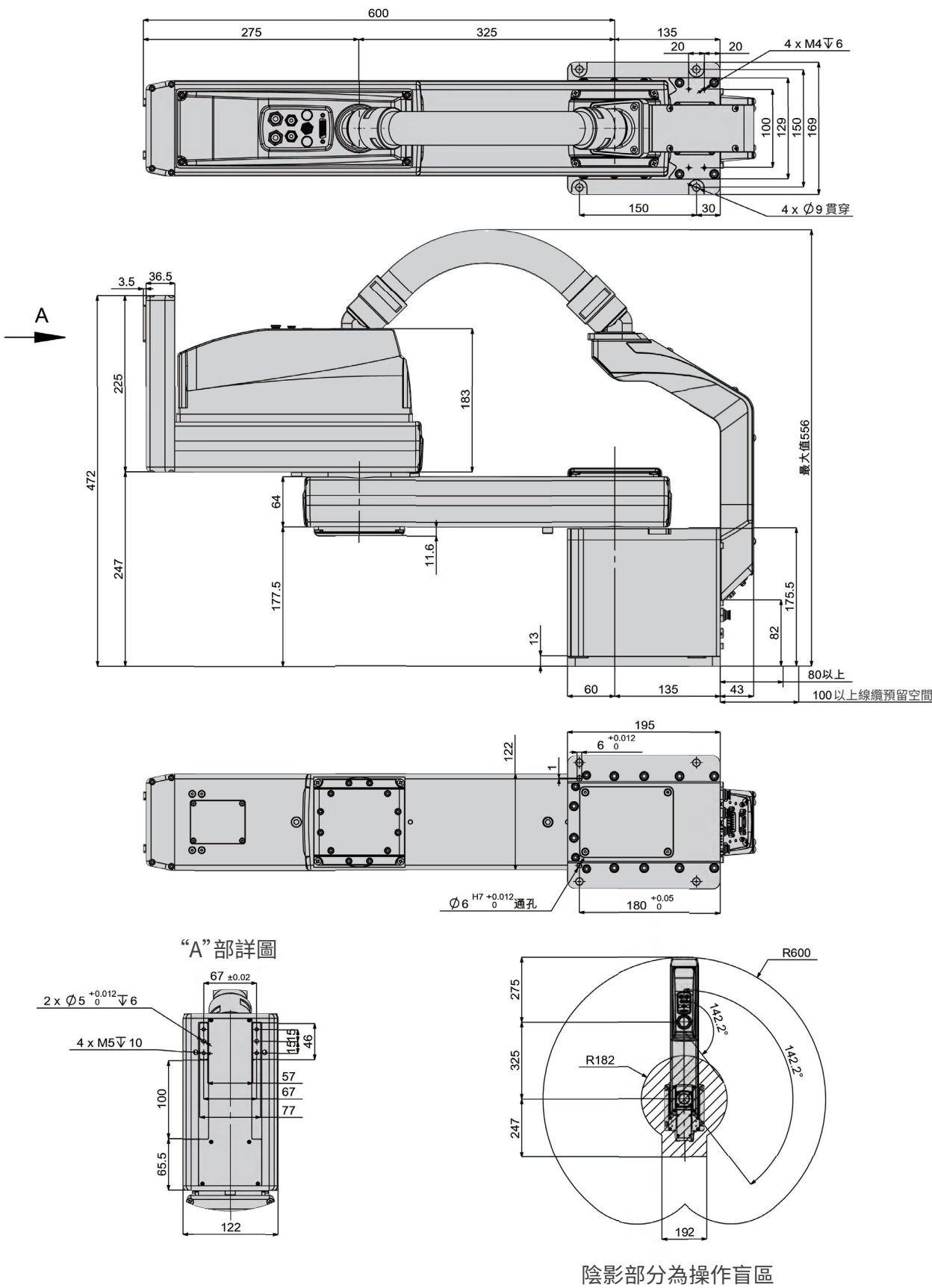
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

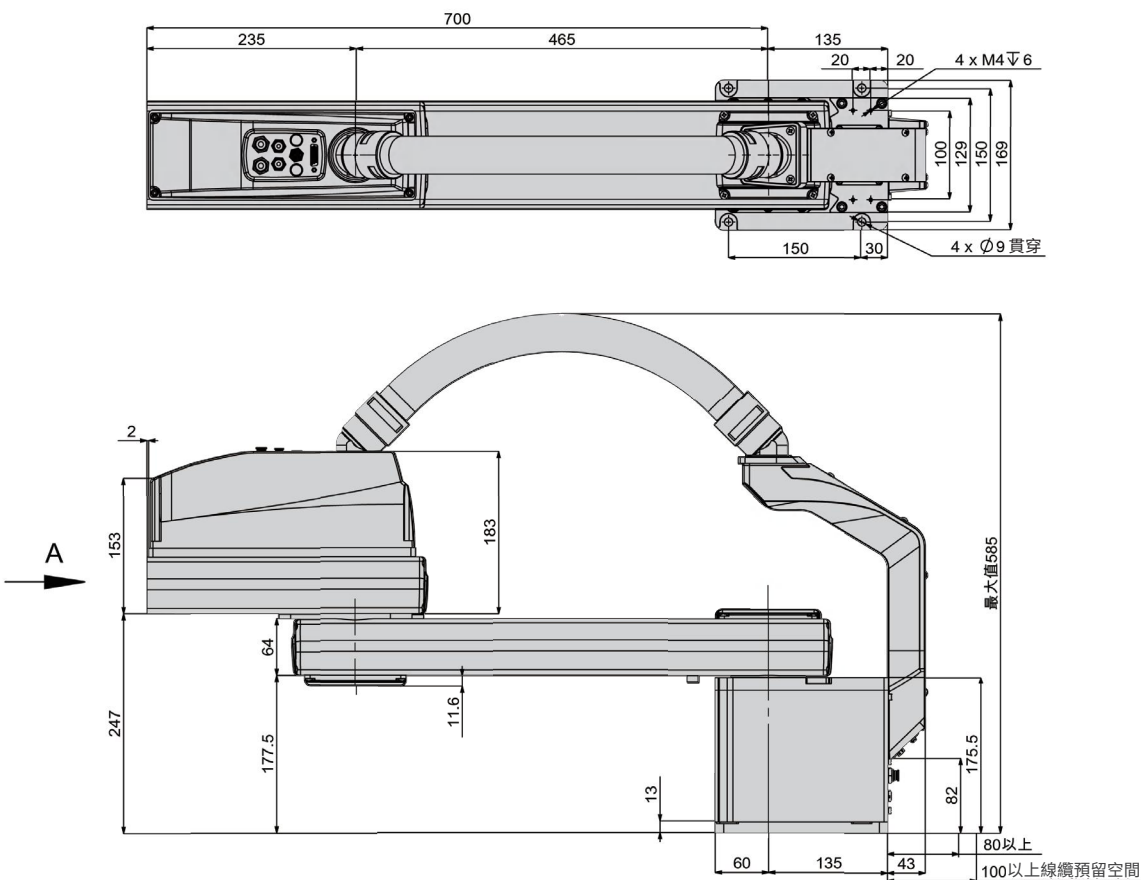
※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	7891mm/s		1063mm/s
最大運動範圍	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
電機功耗	750W	750W	100W
本體重量	27kg (不含線纜)		

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 700mm

負載 / Payload

額定 5kg/最大10kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$

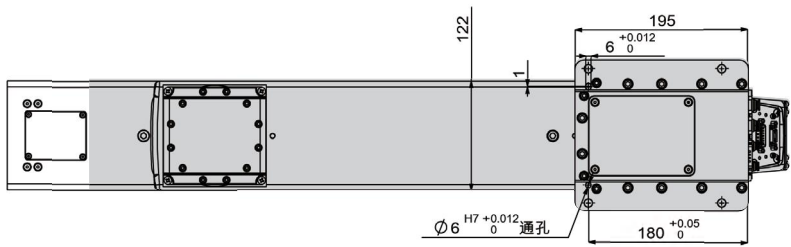
電氣參數 / Electrical parameters

原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

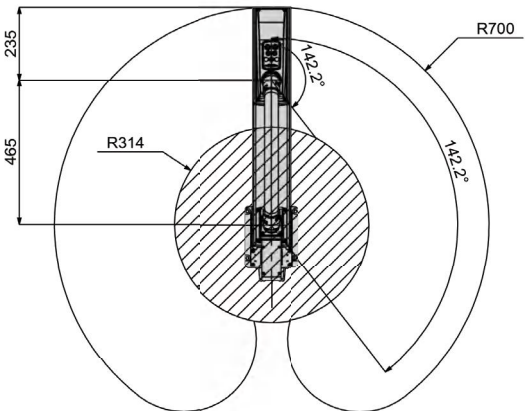
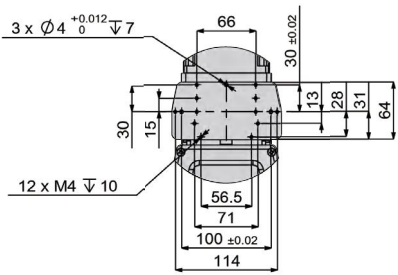
※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大運動速度	8165mm/s	
最大運動範圍	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$
電機功耗	750W	750W
本體重量	30kg (不含線纜)	



“A”部詳圖



陰影部分為操作盲區

SP series/系列

Scara 工業機器人

SP10-7010



工作範圍 / Reach

臂長 700mm
Z 軸行程 100mm

負載 / Payload

額定5kg/最大10kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

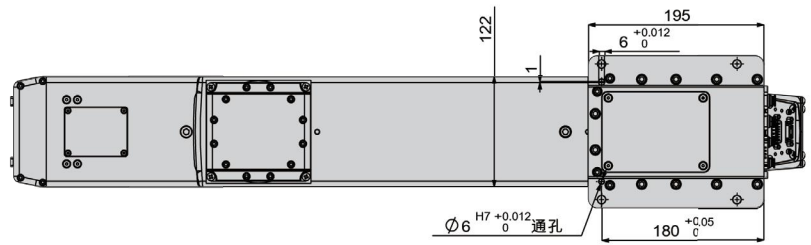
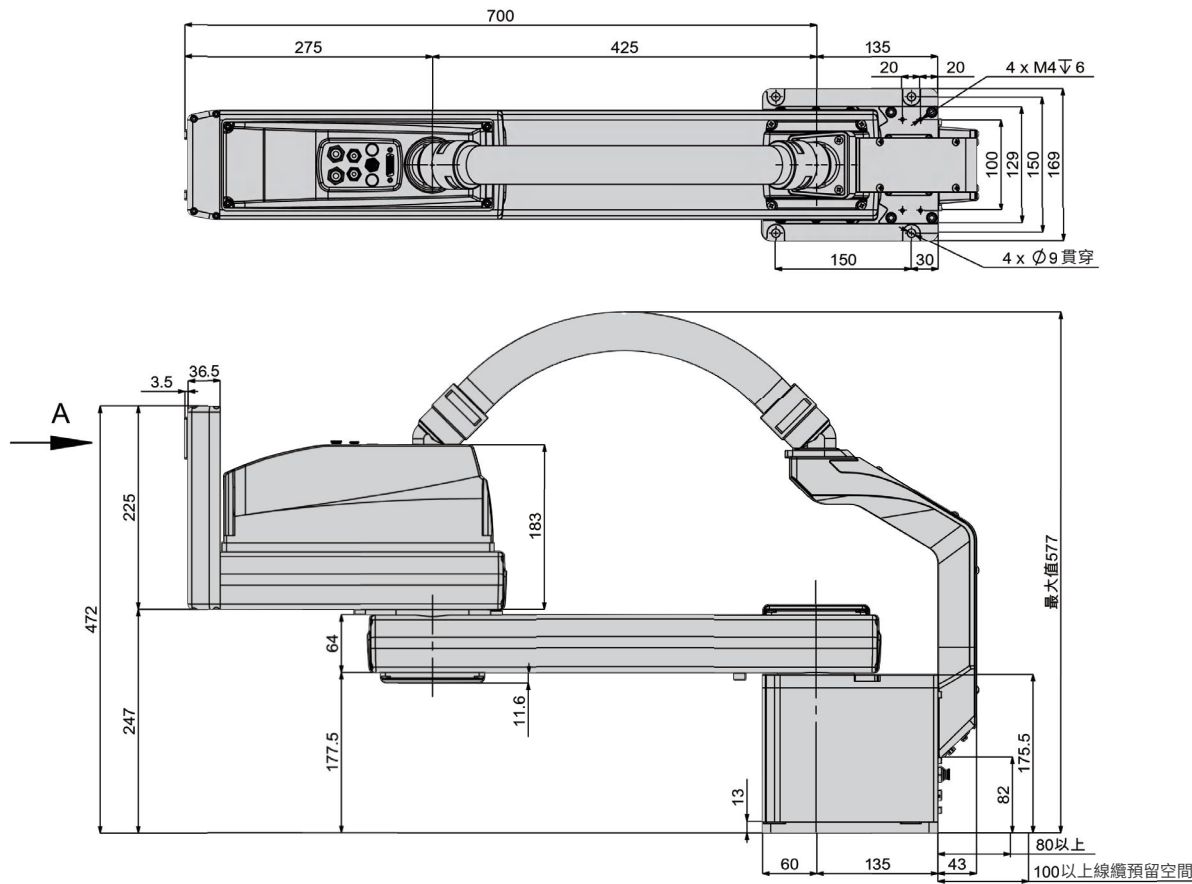
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

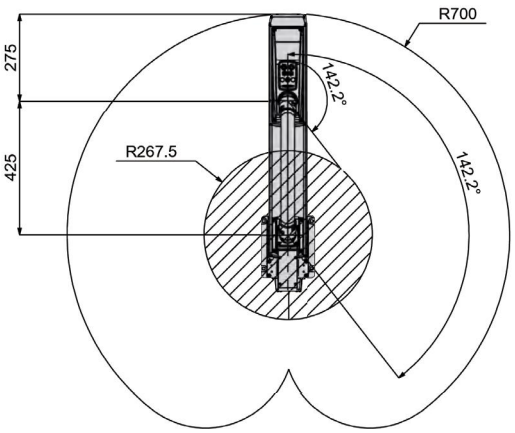
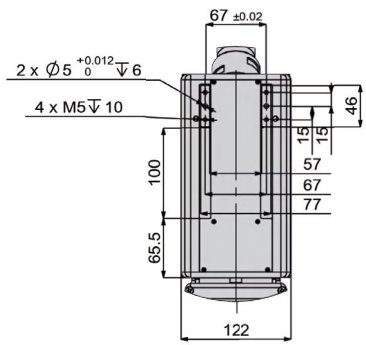
各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	8650mm/s		1063mm/s
最大運動範圍	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
電機功耗	750W	750W	100W
本體重量	28kg (不含線纜)		

產品尺寸與運動範圍



“A”部詳圖



陰影部分為操作盲區

SP series/系列

Scara 工業機器人

SP40-8000



工作範圍 / Reach

臂長 800mm

負載 / Payload

額定 20kg/最大40kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

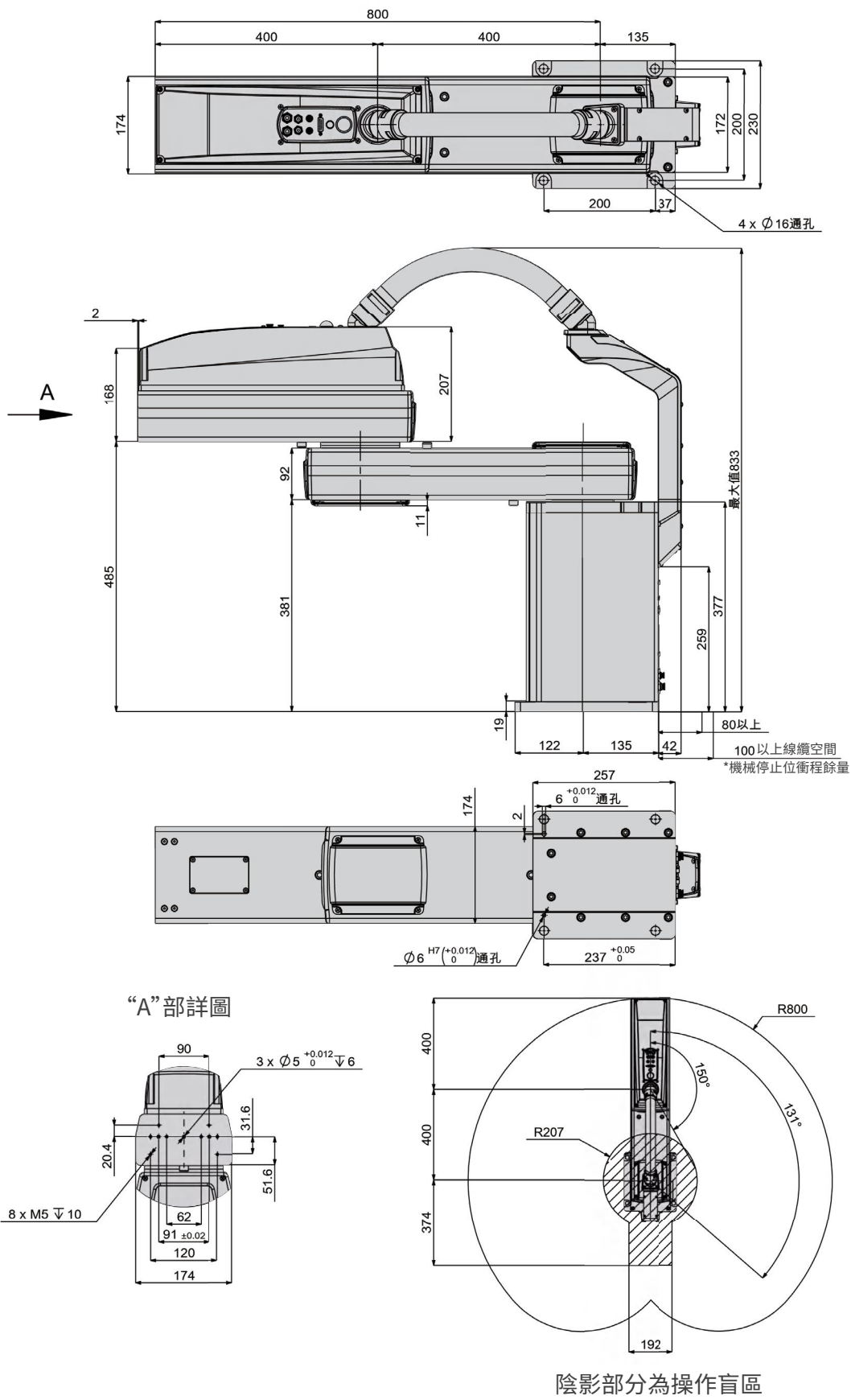
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大運動速度	9106mm/s	
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$
電機功耗	1000W	750W
本體重量	46kg (不含線纜)	

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 800mm
Z 軸行程 200mm

負載 / Payload

額定20kg/最大40kg

重複定位精度 / Repeatability

平麵坐標 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

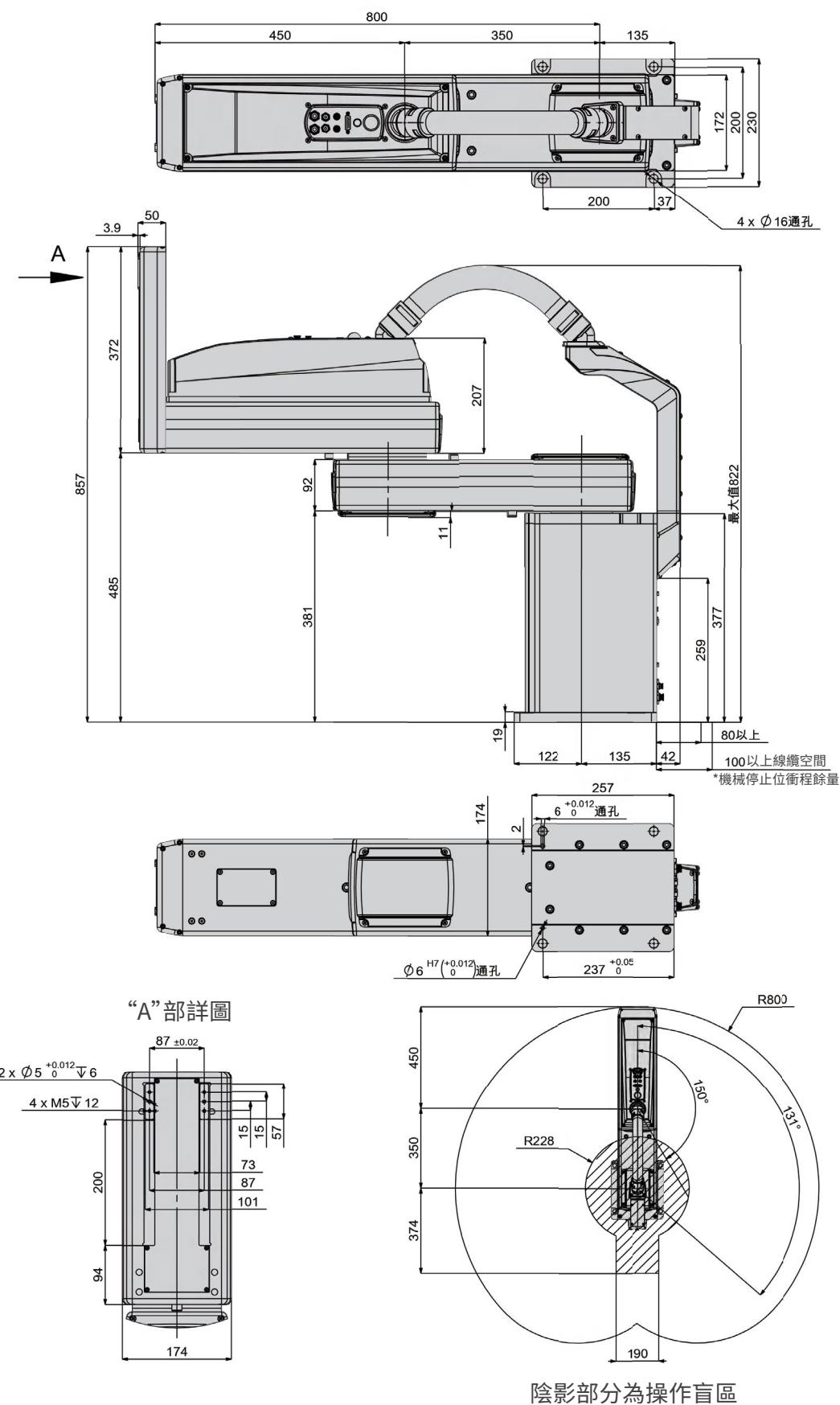
原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2，φ6mm*2
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型（定製品）

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	9675mm/s		1450mm/s
最大運動範圍	±131°	±150°	200mm
電機功耗	1000W	750W	400W
本體重量	48kg（不含線纜）		

產品尺寸與運動範圍



SP series/系列

Scara 工業機器人

SP40-9000



工作範圍 / Reach

臂長 900mm

負載 / Payload

額定 20kg/最大40kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

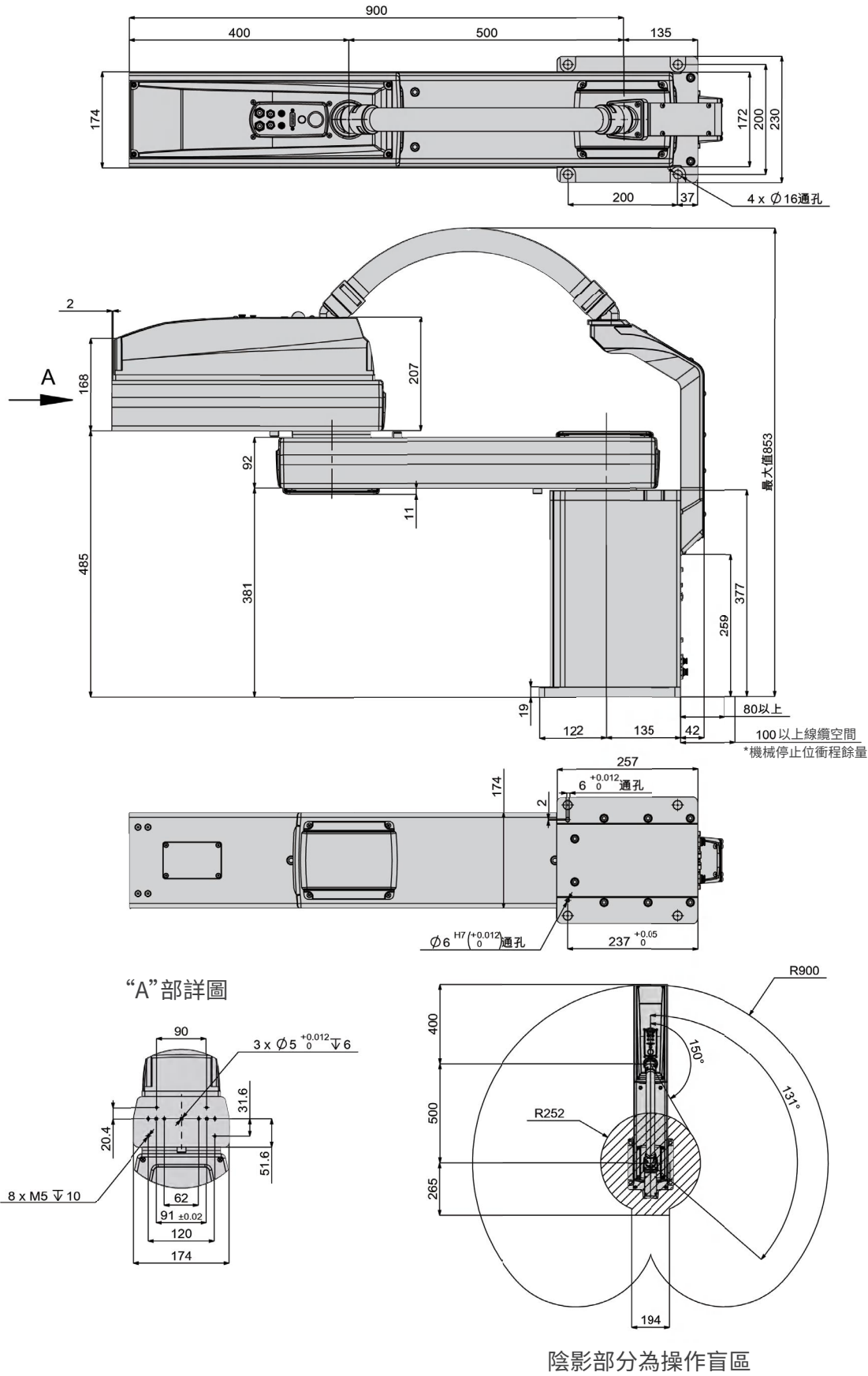
原點復位	無需原點復位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大運動速度	9864mm/s	
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$
電機功耗	1000W	750W
本體重量	49kg (不含線纜)	

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 900mm

Z 軸行程 200mm

負載 / Payload

額定20kg/最大40kg

重複定位精度 / Repeatability

平麵坐標 $\pm 0.025\text{mm}$

Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

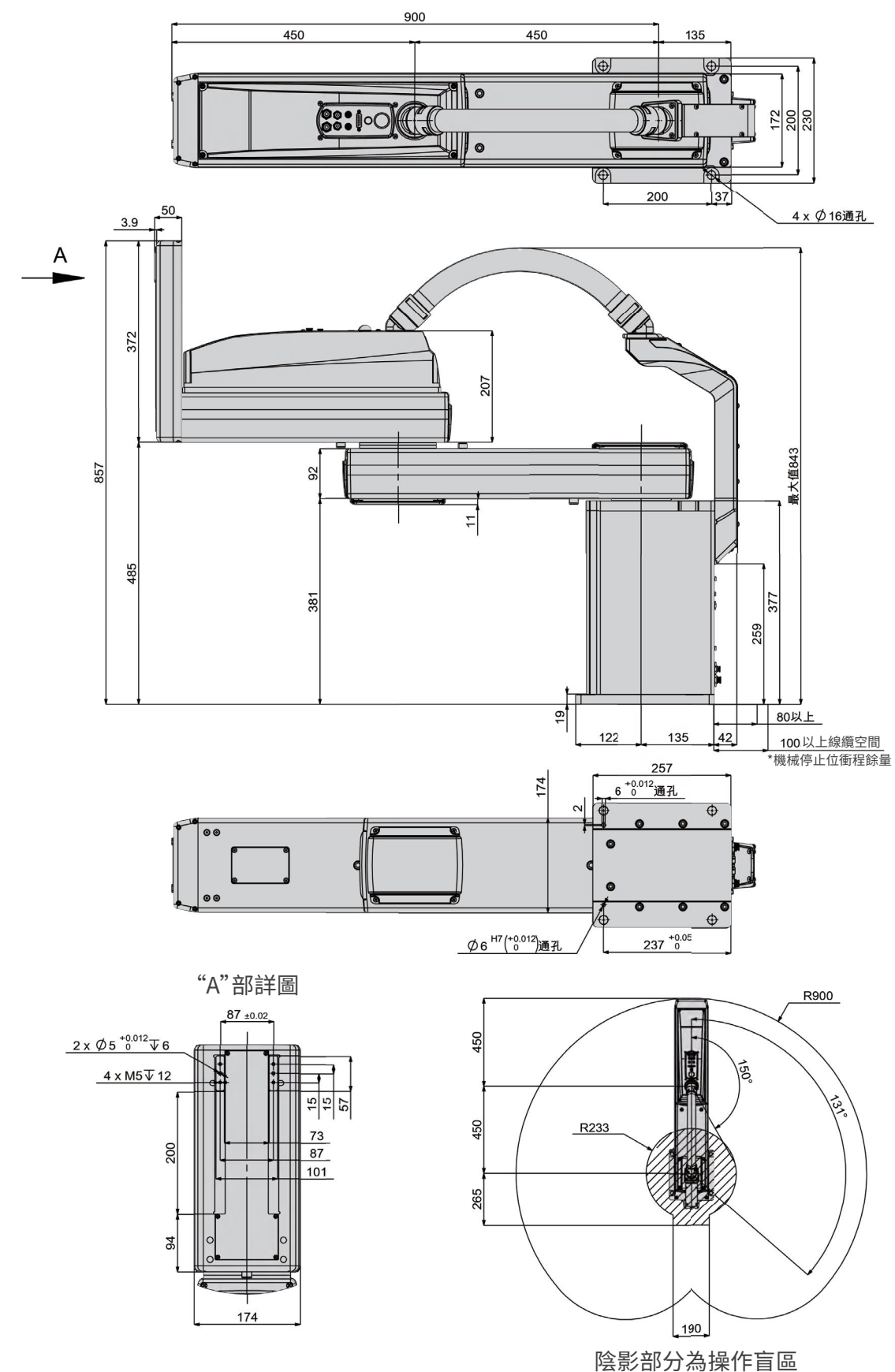
原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2，φ6mm*2
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型（定製品）

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸	第二軸
最大 運動速度	10244mm/s		1450mm/s
最大 運動範圍	±131°	±150°	200mm
電機功耗	1000W	750W	400W
本體重量	51kg (不含線纜)		

產品尺寸與運動範圍





工作範圍 / Reach

臂長 1000mm

負載 / Payload

額定 20kg/最大40kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

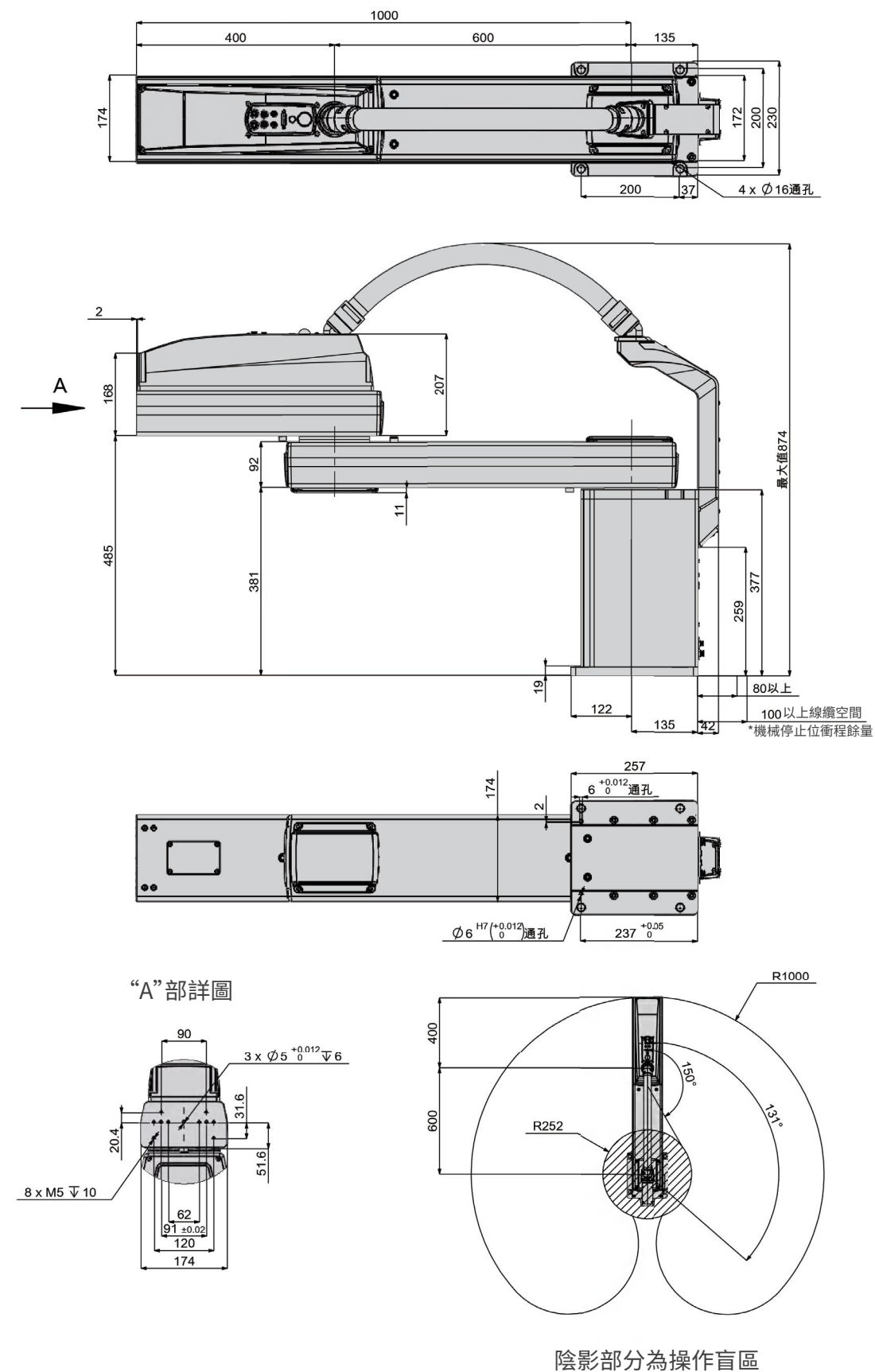
原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針（D-Sub接口）
用戶氣路	φ4mm*2，φ6mm*2
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型（定製品）

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

軸號 內容	第一軸	第二軸
最大 運動速度	10623mm/s	
最大 運動範圍	±131°	±150°
電機功耗	1000W	750W
本體重量	52kg（不含線纜）	

產品尺寸與運動範圍



SP series/系列

Scara 工業機器人

SP40-1002



工作範圍 / Reach

臂長 1000mm
Z 軸行程 200mm

負載 / Payload

額定20kg/最大40kg

重複定位精度 / Repeatability

平面坐標 $\pm 0.025\text{mm}$
Z 軸坐標 $\pm 0.01\text{mm}$

電氣參數 / Electrical parameters

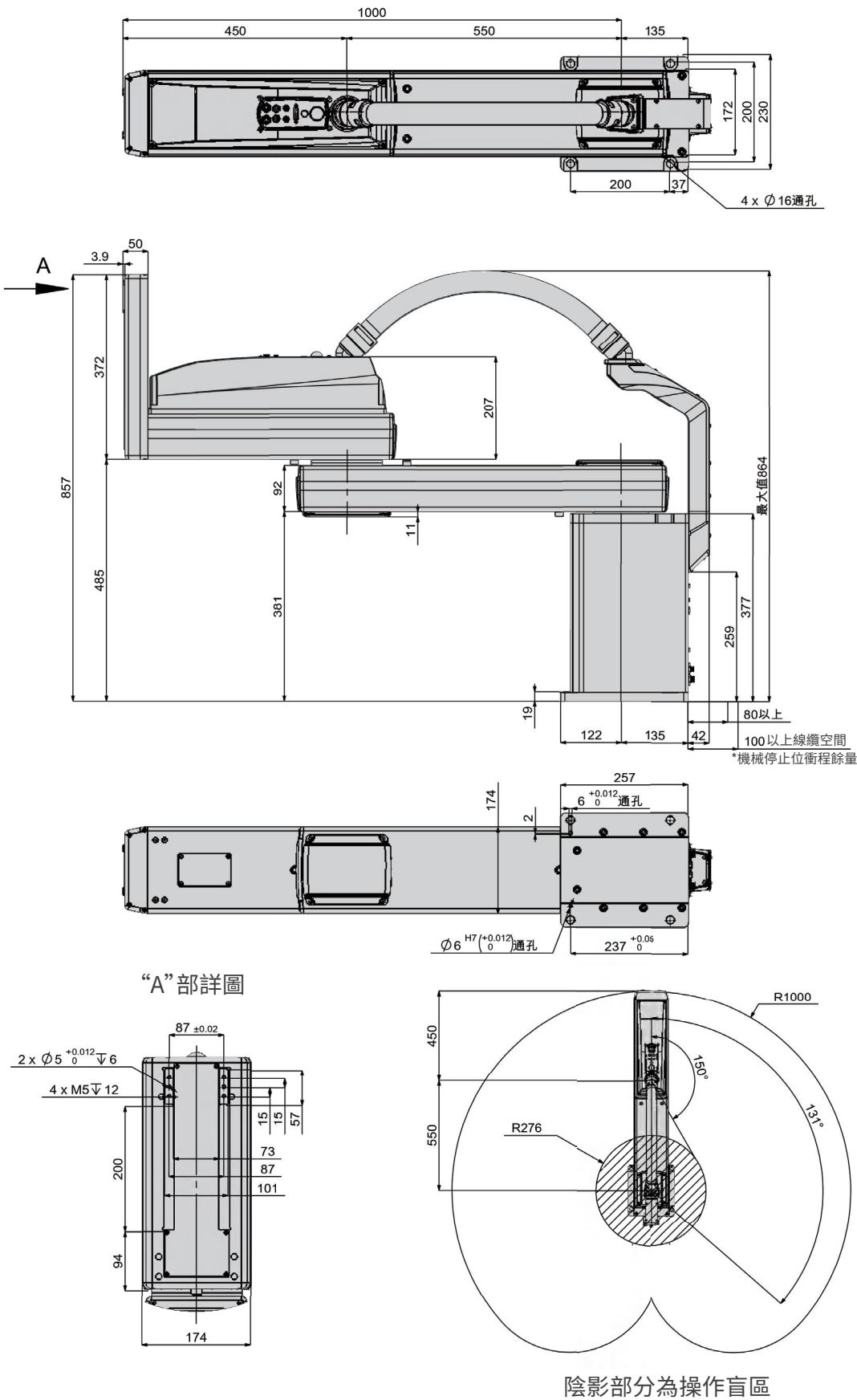
原點複位	無需原點複位
用戶電路	26針 (D-Sub接口)
用戶氣路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
視覺接口	M12*2(千兆網口)
安裝環境	標準型 / 防塵型 (定製品)

※ 在本公司指定條件下的測試結果。

各軸參數 / Motion parameters

內容 / 軸號	第一軸	第二軸	第二軸
最大運動速度	11003mm/s		1450mm/s
最大運動範圍	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm
電機功耗	1000W	750W	400W
本體重量	54kg (不含線纜)		

產品尺寸與運動範圍



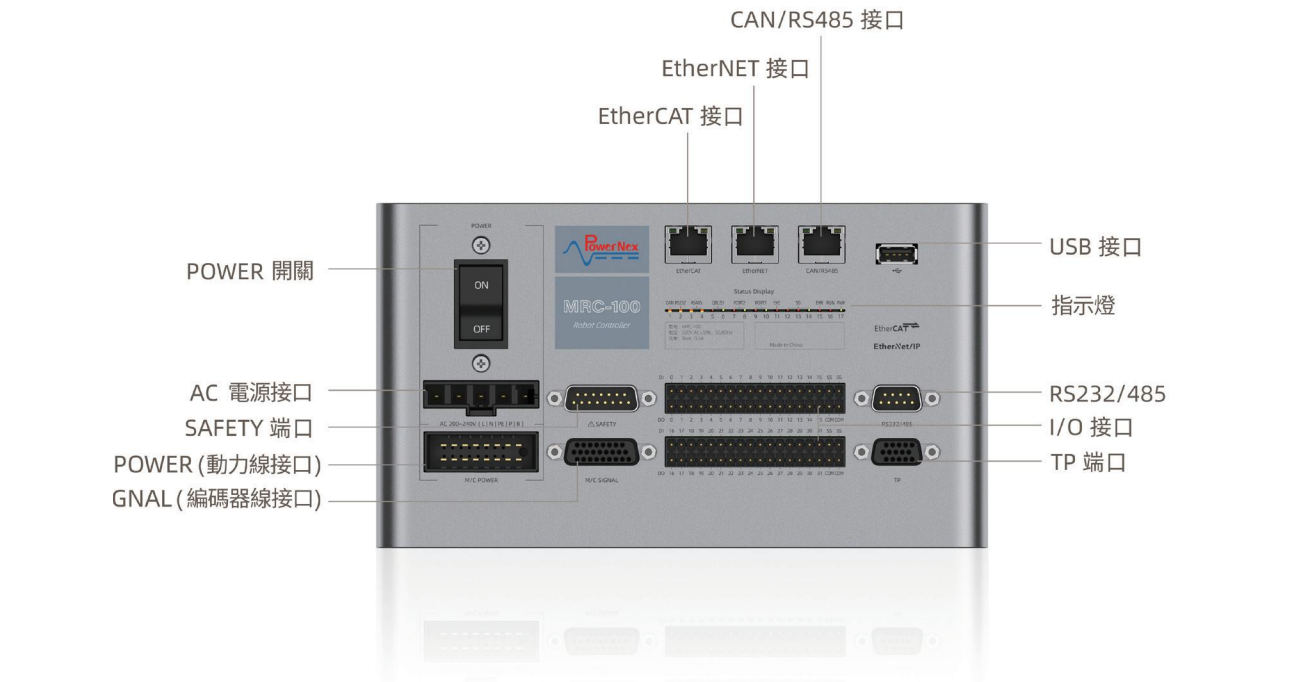
MRC-100

Robot Controller— 機器人控制器

豐富的設備接口，為拓展四軸機械臂專機用



外型尺寸：
L217mm * W237mm * H125mm



最大控制軸數	4軸
支持机器人型号	P3/P6/P10/P20/P40
運動方式	PTP (Point-To-Point) 方式 CP (Continuous Path) 方式
IO	輸入：16（標準） 輸出：16（標準）
接口配置	EtherCAT(網口)*1、EtherNet(網口)*1 CAN/RS485(網口)*1、USB2.0*1 RS232/485(串口)*1、安全門接口*1
通信協議（標準）	EtherNet/IP(從站)、EtherCAT(主站) ModBus - TCP/RTU(主/從) TCP/IP、三菱PLC-MC 協議(從站)
通信協議（擴展）	西門子PROFINET(主站) -需額外增加網關模塊

額定容量	最大輸入功率4Kw 實際額定容量取決於機械手的類型、動作、負載 P3：0.8 Kw E4：1.1 Kw P6/R6：1.2 Kw P10：2.4 Kw P20/P40/E10：2.65 Kw
輸入電壓	220V AC±10%
頻率	50Hz
噪聲	50dB
使用安裝環境	室內安裝（避免陽光直射），無腐蝕性氣體（避免油煙、易燃性瓦斯及細小塵埃）； 環境溫度5~45°C(若超45°及以上時，請強製周邊空氣循環)
控制器淨重	6KG

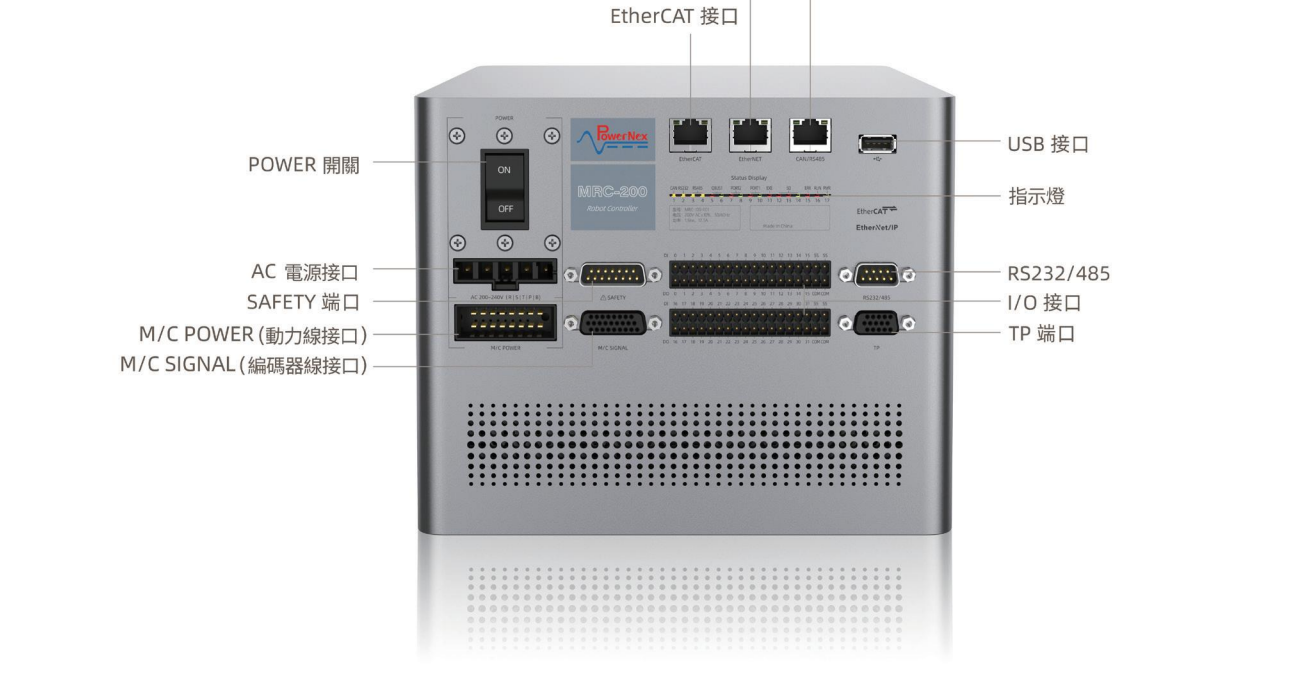
MRC-200

Robot Controller— 機器人控制器

豐富的設備接口，為拓展大負載機械臂專機用



外型尺寸：
L217mm * W237mm * H180mm



最大控制軸數	4軸
支持机器人型号	P60-1004S/P60-1204S P100-1204S
運動方式	PTP (Point-To-Point) 方式 CP (Continuous Path) 方式
IO	輸入：16（標準） 輸出：16（標準）
接口配置	EtherCAT(網口)*1、EtherNet(網口)*1 CAN/RS485(網口)*1、USB2.0*1 RS232/485(串口)*1、安全門接口*1
通信協議（標準）	EtherNet/IP(從站)、EtherCAT(主站) ModBus - TCP/RTU(主/從) TCP/IP、三菱PLC-MC 協議(從站)
通信協議（擴展）	西門子PROFINET(主站) -需額外增加網關模塊

額定容量	最大輸入功率7.5Kw 實際額定容量取決於機械手的類型、動作、負載 P60/P100：4.6 Kw
輸入電壓	220V AC±10% / 380V AC±5%
頻率	50Hz
噪聲	50dB
使用安裝環境	室內安裝（避免陽光直射），無腐蝕性氣體（避免油煙、易燃性瓦斯及細小塵埃）； 環境溫度5~45°C(若超45°及以上時，請強製周邊空氣循環)
控制器淨重	9KG

示教器

- 特點：
- 1.7英寸16:9液晶帶觸摸；
 - 2.TFT LED屏幕；
 - 3.支持FDM標準(75×75mm孔距)支架、掛架安裝；
 - 4.兼備按鍵和觸控，應用場合更廣，選擇更靈活；
 - 5.彩色顯示器，1677萬真彩色。



性能規格	觸控面板	4線精密電阻網絡（表麵硬度4H）
	可編程按鍵	10個
	可編程LED	2個
	急停開關	1個
	三選擇開關	1個
	串口	1個RS485-2, RS232
	通訊端口	RS485-2、RS232
結構規格	外形尺寸	220×156×45(mm)
	重量	3KG
	外殼材料	黑色工程塑料
電氣規格	輸入範圍	DC16V~DC32V，內置隔離電源
	允許失電	<3ms
	絕緣電阻	超過50MΩ@500V DC
	電纜長度	5米
環境規格	工作環境溫度	0~50℃
	工作環境濕度	10~90%RH（無冷凝）
	正弦振動測試	10~500Hz，30m/s ² ，三軸/1小時
	冷卻方式	自然風冷

S系列 緊湊型6軸機器人

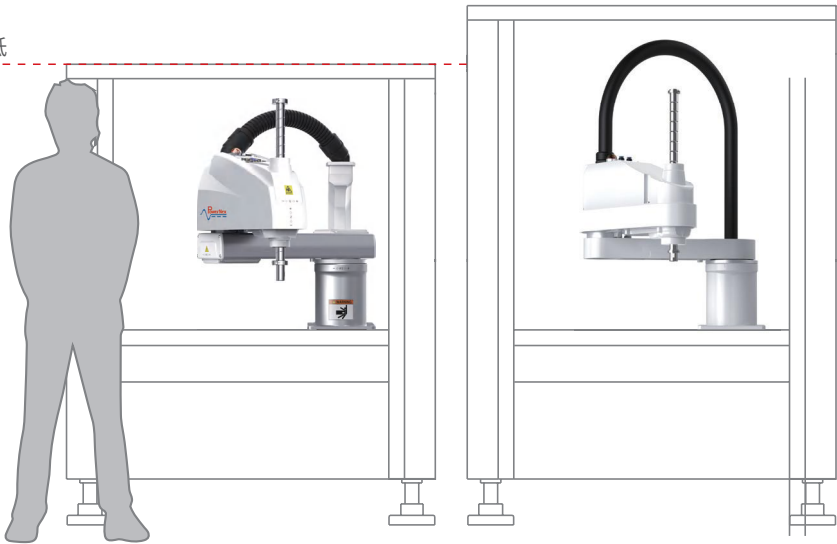
精準、敏捷、經濟



PowerNex 創新

140mm
高度降低

相比同類產品，機身高度降低



機身降低，空間節省15%

PowerNex 相比同類機器人，高度降低了140mm，減少安裝空間需求。



定製臂長，滿足更多個性需求

臂長靈活定製，滿足自動化領域更多的、複雜的個性需求。

接口更豐富，部署效率提高3倍

自帶2個相機接口，最大42路I/O接口，標配4個氣管接頭，大幅提升部署效率，降低維護成本。

2個相機接口

千兆網口，部署更方便，更耐用。

42路I/O接口

標準：26路（D-Sub接口）

最大：42路（D-Sub接口+M12*2航空接頭）

4個氣管接頭

Φ4*2

Φ6*2





為應用而生

