共享资源 共创未来
S H A R E W E L L

PRODUCT MANUAL

苏州协纬自动化科技有限公司
SUZHOU SHARE WELL AUTOMATION TECHNOLOGY CO., LTD.

—

www.sharewell.cc

地址：江苏省苏州市相城区黄埭镇长平路269号
电话：0512-66188128
邮箱：info_swat@sharewell.cc

SUSTAINABLE DEVELOPMENT GROUP
SHARE WELL

PRODUCT MANUAL

产 品 手 册

工业机器人

PowerNex

产品 索引

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

» P10

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

» P52

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

» P58

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

» P40

全新定义

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

» P60

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

» P62

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

》P46

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

》P64

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

》P66

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

》P68

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

》P70

目录 Catalogue

丰富的Scara机器人产品线

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。

P3 P.10
负载 额定1kg/最大3kg
臂长 400mm

P6 P.12
负载 额定2kg/最大6kg
臂长 500 600 700mm

P10 P.18
负载 额定5kg/最大10kg
臂长 600 700 800mm

P20 P.24
负载 额定10kg/最大20kg
臂长 800 900 1000mm

P100 P.38
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。

全新定义

R6 P.40
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。

W6 P.46
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。

E4 P.52
负载 额定1kg/最大4kg
臂长 400 550mm

E10 P.56
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。

业界首创

D4 P.58
负载 额定1kg/最大4kg
臂长 400mm

CE 系列 /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术，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。

CE P.60
负载 额定5kg/最大10kg
臂长 600mm

CP P.62
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。

S4-475A P.64
负载 最大4kg
最大运动范围 475mm

S7-707A P.66
负载 最大7kg
最大运动范围 707mm

S7-906A P.68
负载 最大7kg
最大运动范围906mm

S10-1206A P.70
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.72
负载 额定1kg/最大3kg
臂长 400mm

SP10-5000/SP10-5010 P.76
负载 额定5kg/最大10kg
臂长 500mm

SP10-6000/SP10-6010 P.80
负载 额定5kg/最大10kg
臂长 600mm

SP10-7000/SP10-7010 P.84
负载 额定5kg/最大10kg
臂长 700mm

SP40-8000/SP40-8020 P.88
负载 额定20kg/最大40kg
臂长 800mm

锁螺丝工业机器人/ 驱控一体化控制器 / 示教器

SP40-9000/SP40-9020 P.92
负载 额定20kg/最大40kg
臂长 900mm

P40-1000/SP40-1002 P.96
负载 额定20kg/最大40kg
臂长 1000mm

MCS P.100

ASD P.101

TFT LED P.102

P3 series/系列

Scara 工业机器人

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

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

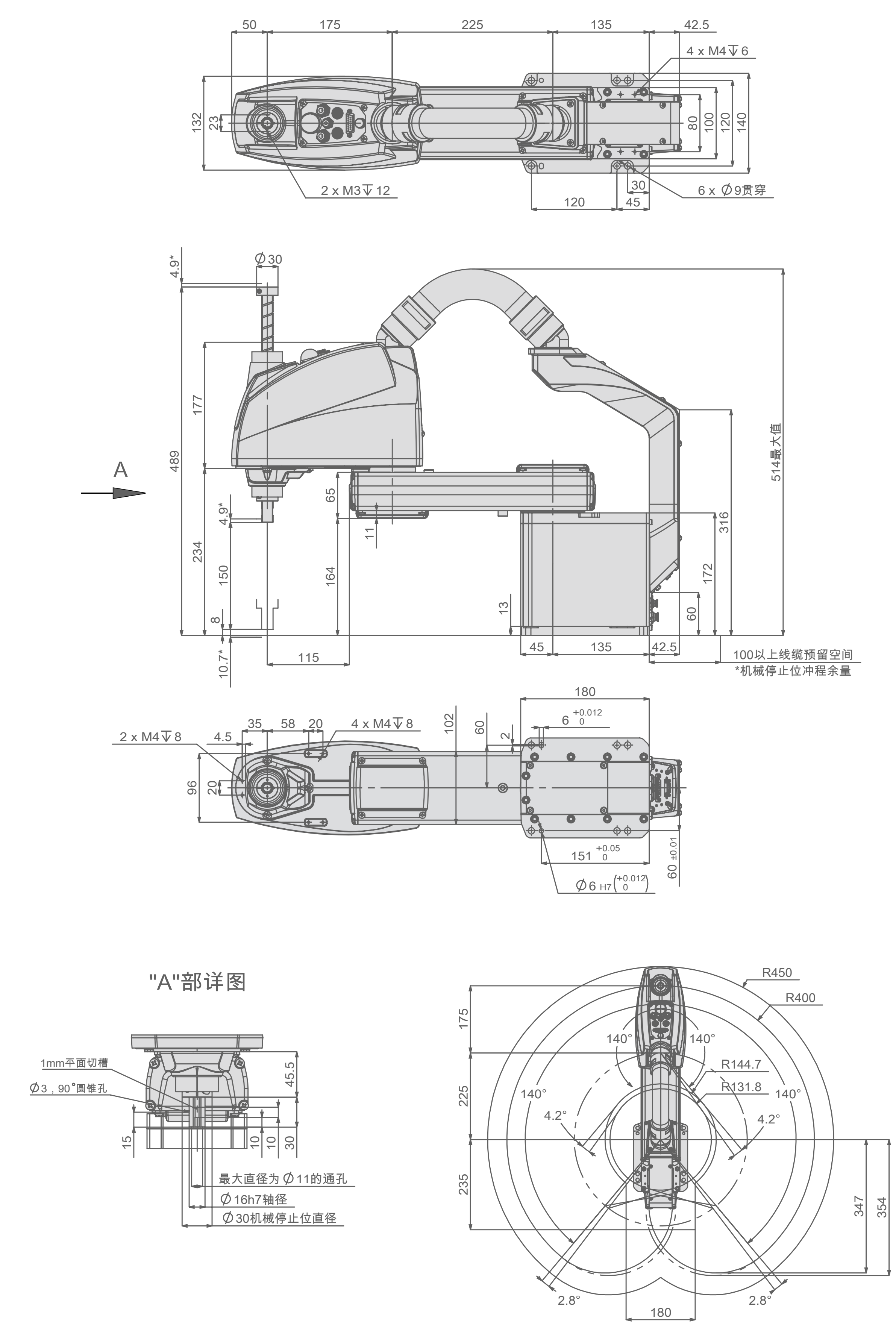
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6000mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±132°	±141°	150mm	±360°
电机功耗	400W	100W	100W	100W
顶压力			100N	
本体重量	16kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.005kg·m^2　最大值0.05kg·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*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



www.sharewell.cc

P6 series/系列

Scara 工业机器人

型号 P6-502S

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

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

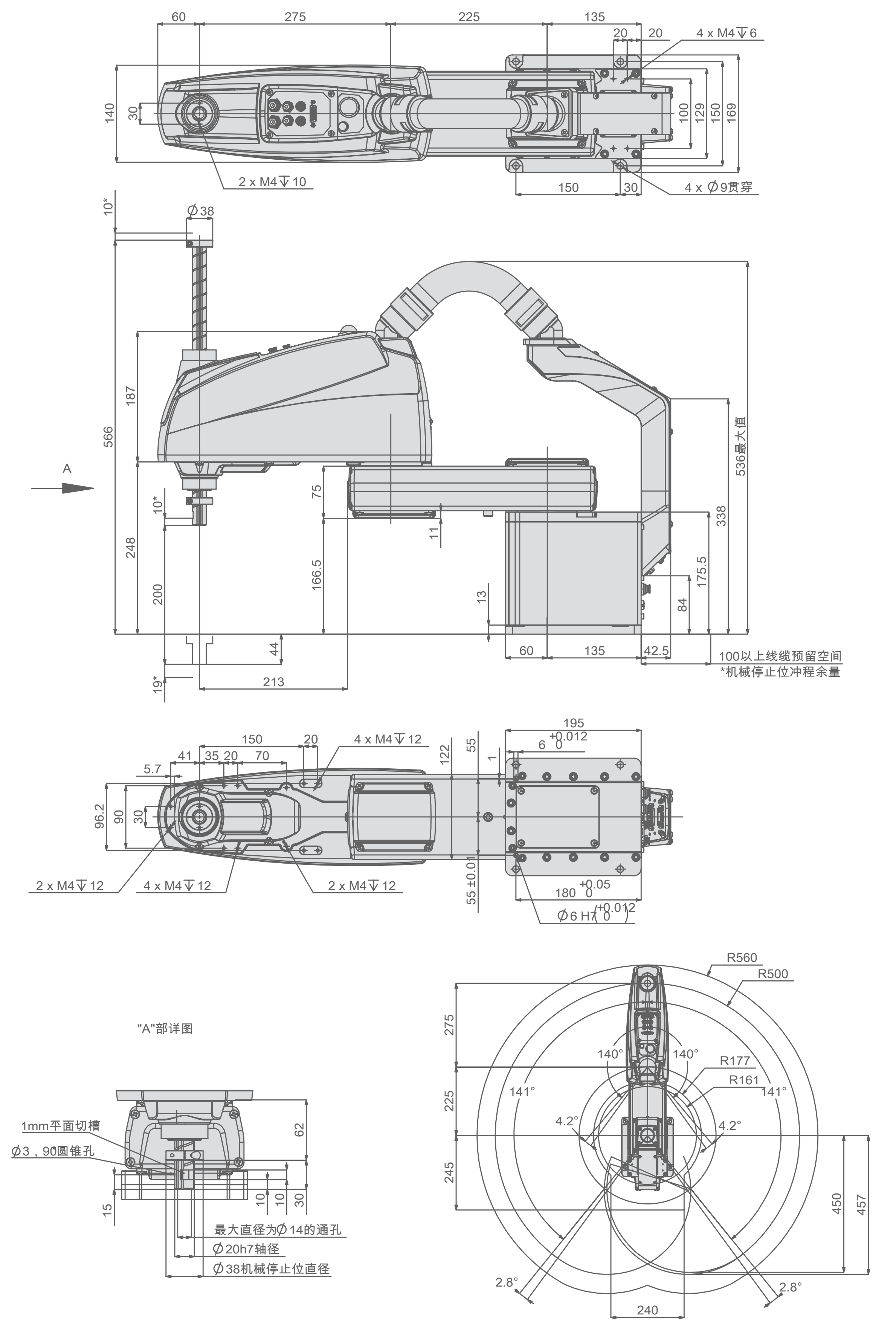
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150 mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	19kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.01kg·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	ф4mm*2，ф6mm*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



P6 series/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

±0.02mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

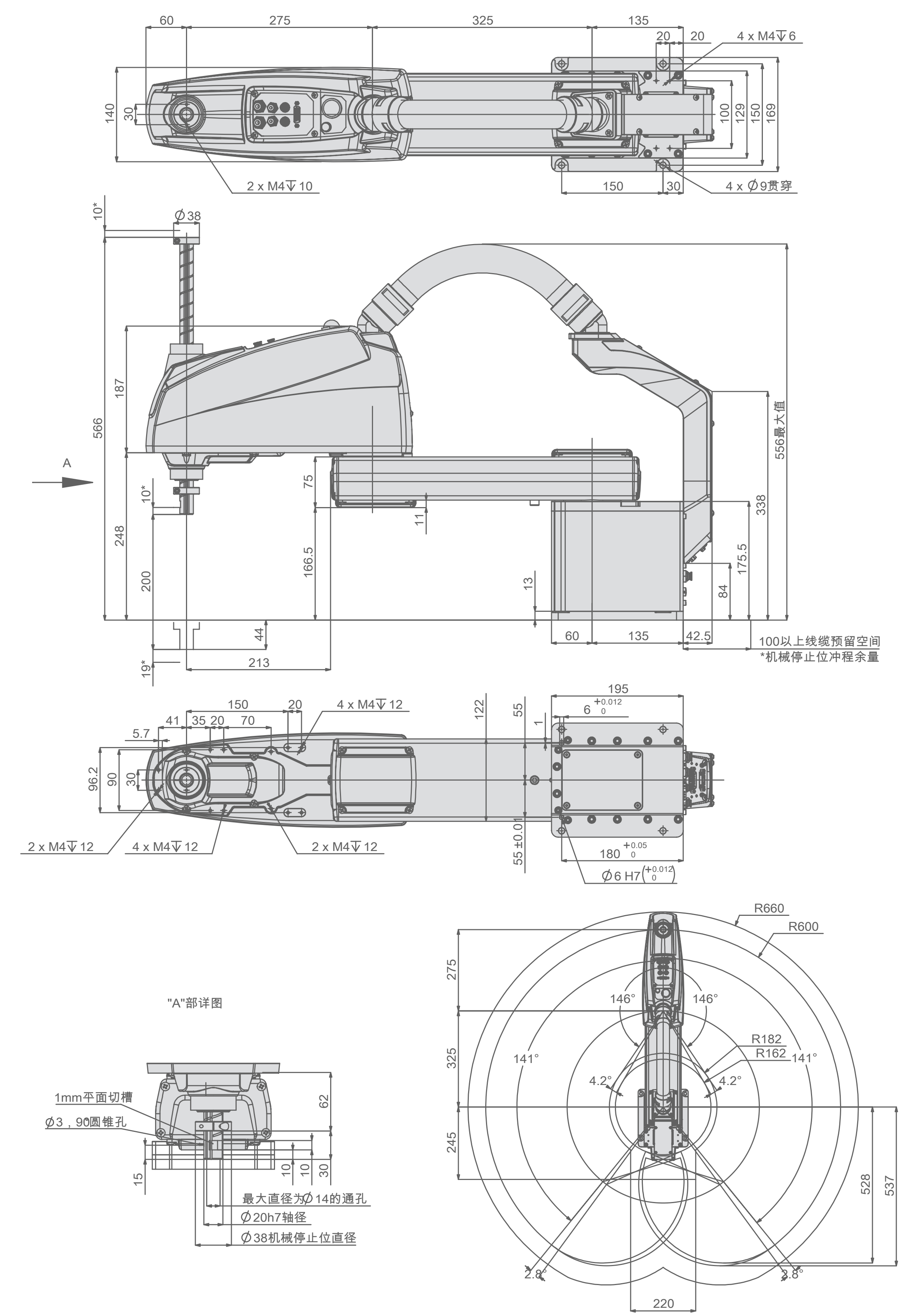
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	20kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.01kg·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



www.sharewell.cc

P6 series/系列

Scara 工业机器人

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

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

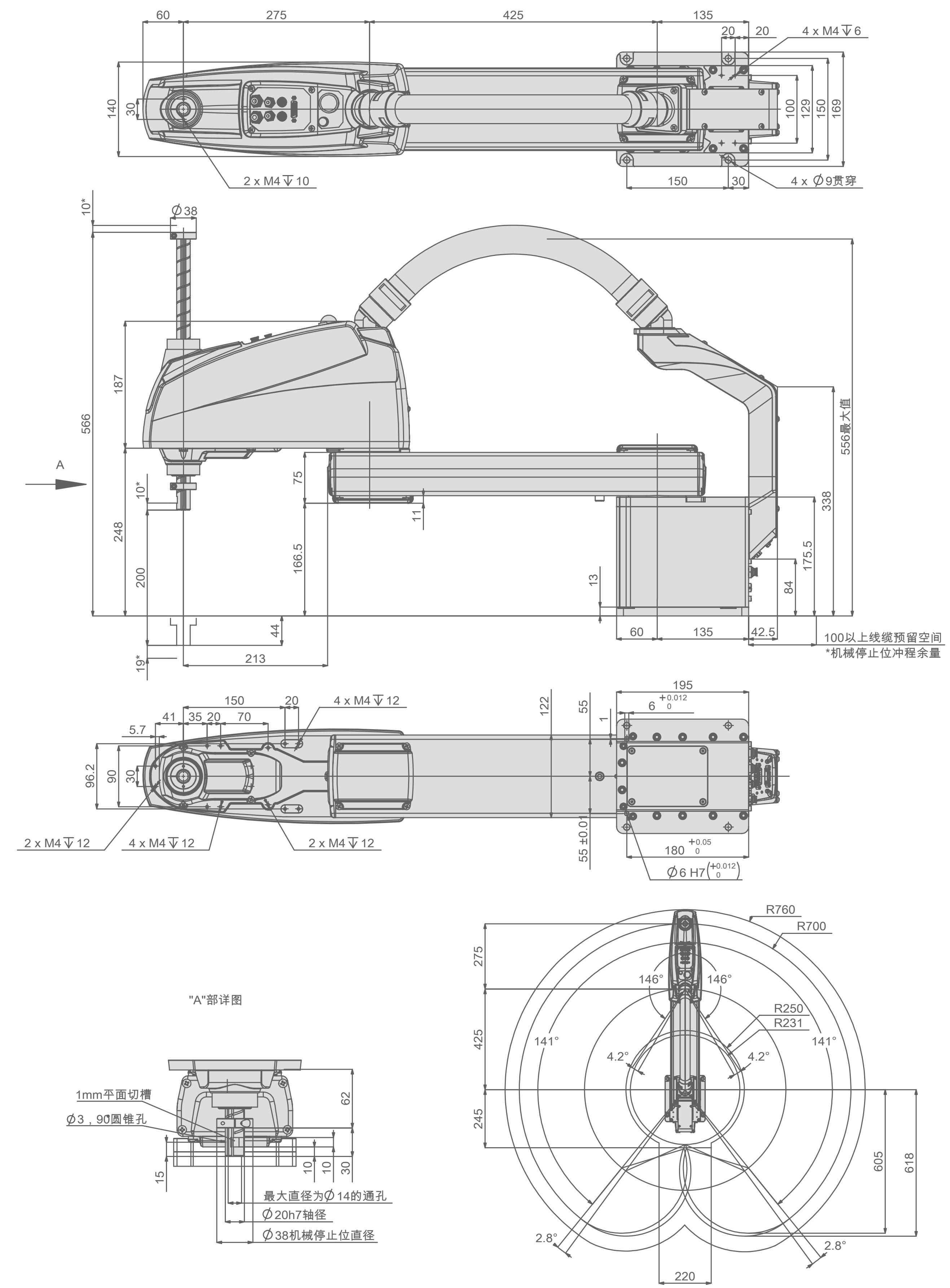
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	21kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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



www.sharewell.cc

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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

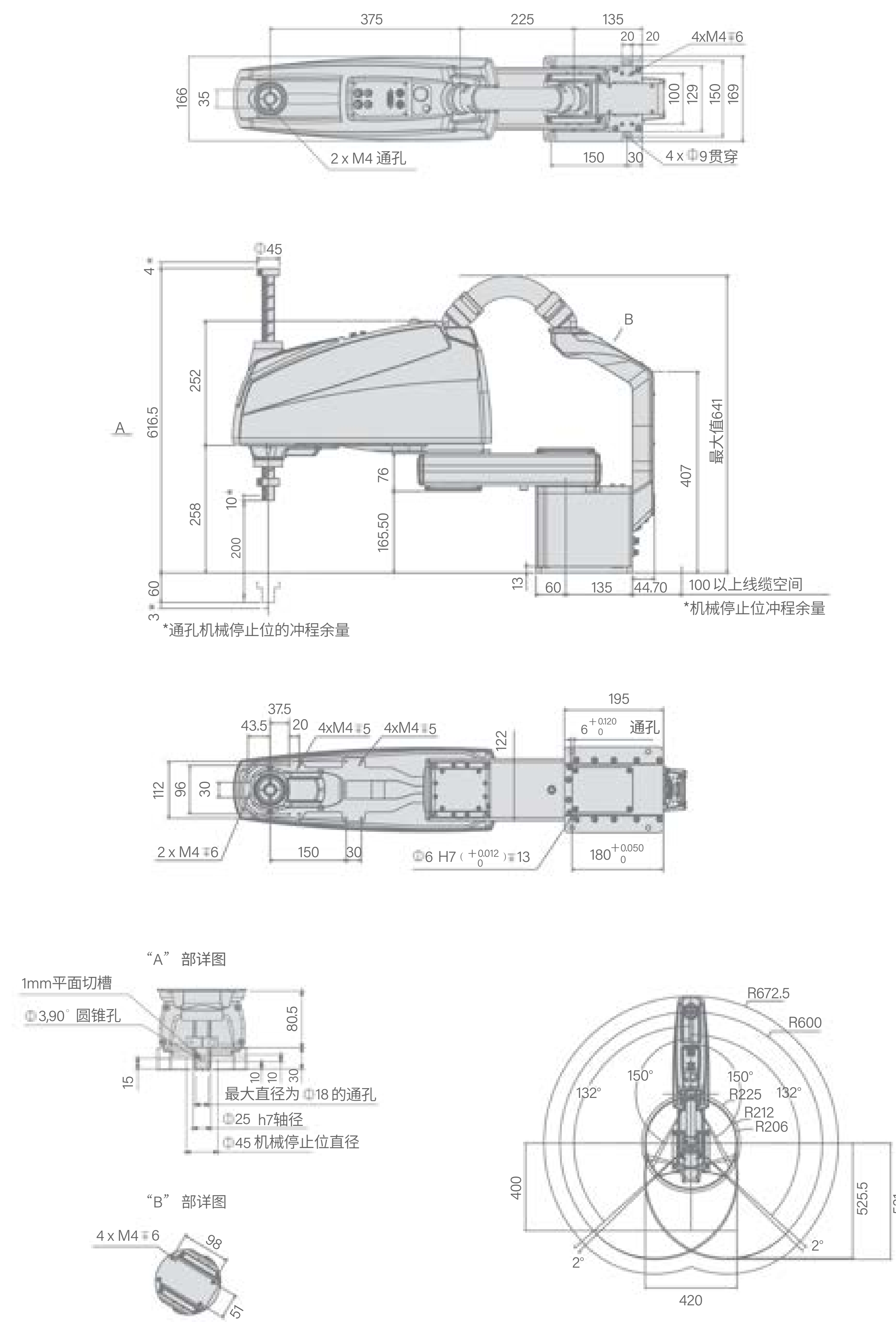
轴号/内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9100 mm/s		1098mm/s	1581°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm 300mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶 压 力			200N	
本体重量	30kg（不含线缆）			

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

各轴参数

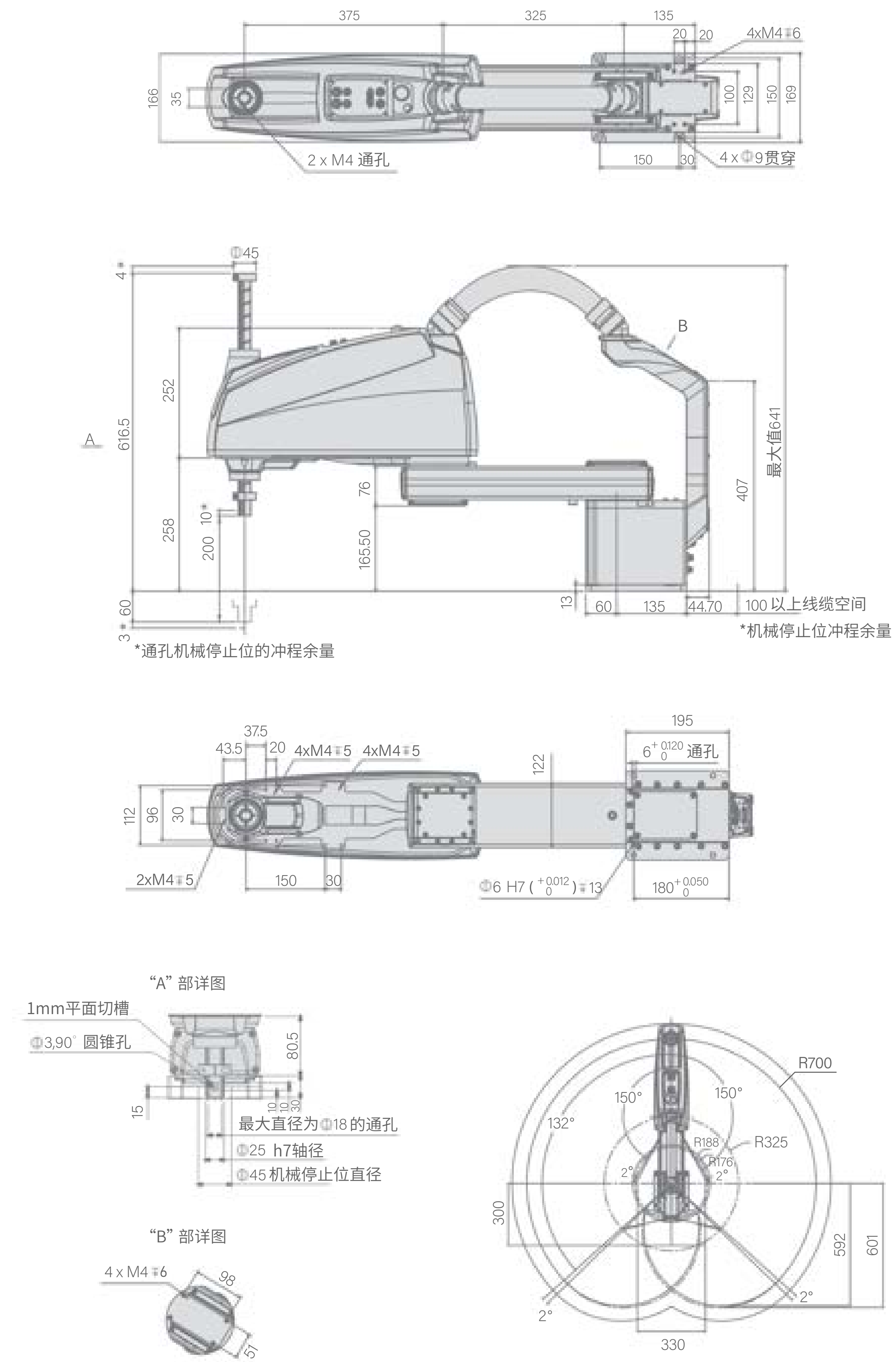
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9800mm/s		1098mm/s	1580°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm 300mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶 压 力			200N	
本体重量	31kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

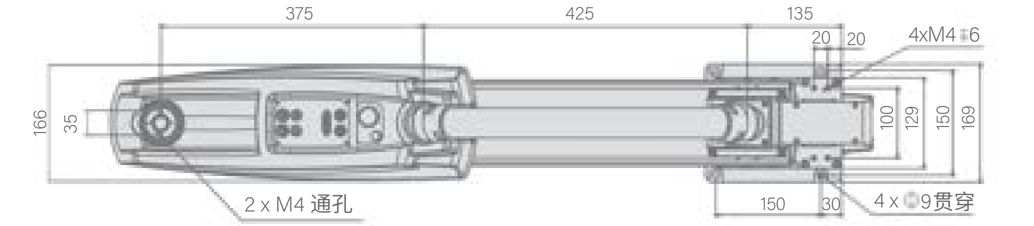
内容 \ 轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	10600mm/s		1098mm/s	1581°/s
最大运动范围	±132°	±152°	200mm 300mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			200N	
本体重量	32kg（不含线缆）			

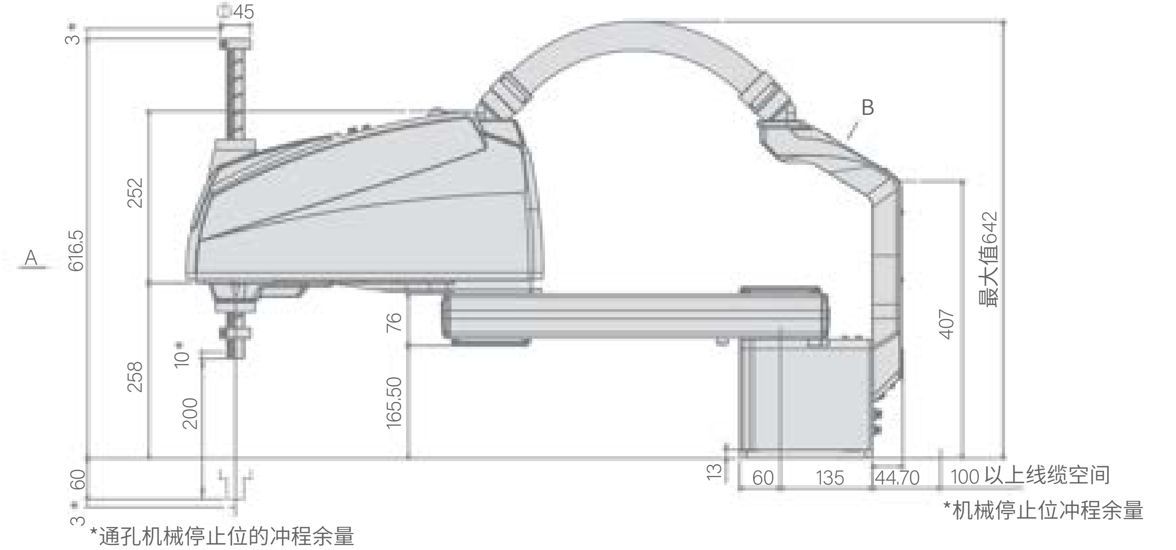
注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.02kg·m²　最大值0.3kg·m²

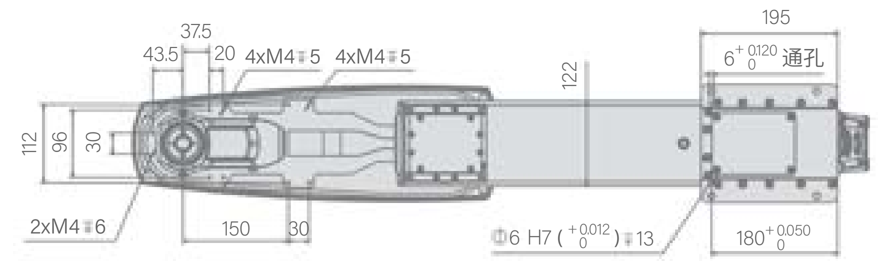
电气参数

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）

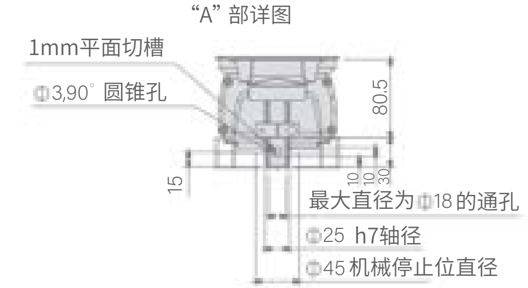
产品尺寸与运动范围



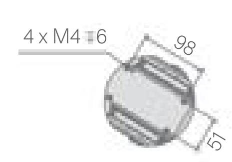


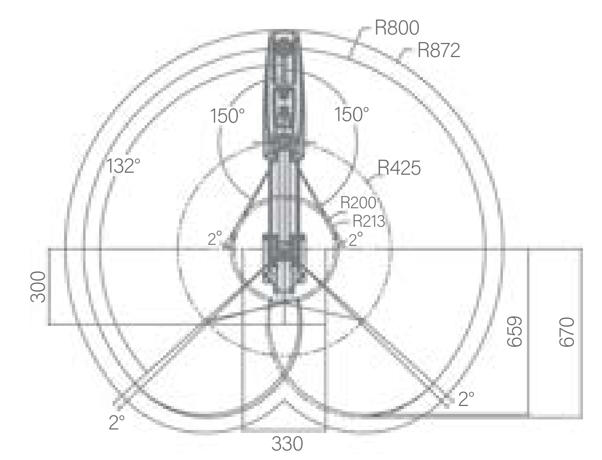


"A" 部详图



"B" 部详图





www.sharewell.cc

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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

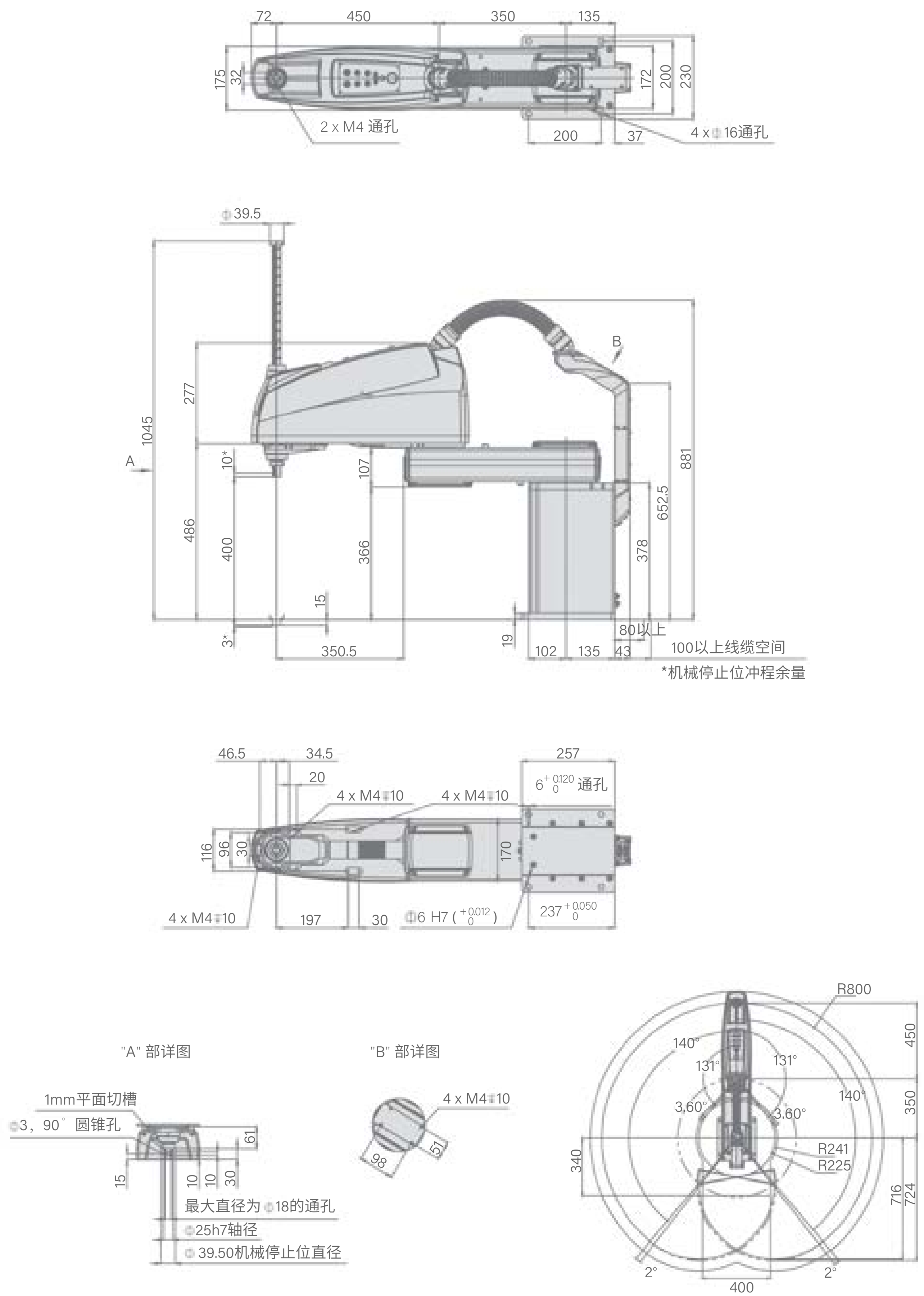
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9485mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	49kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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 P20-904S

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

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

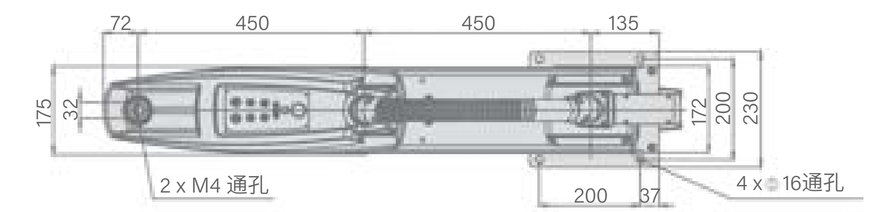
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	10244mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	52kg（不含线缆）			

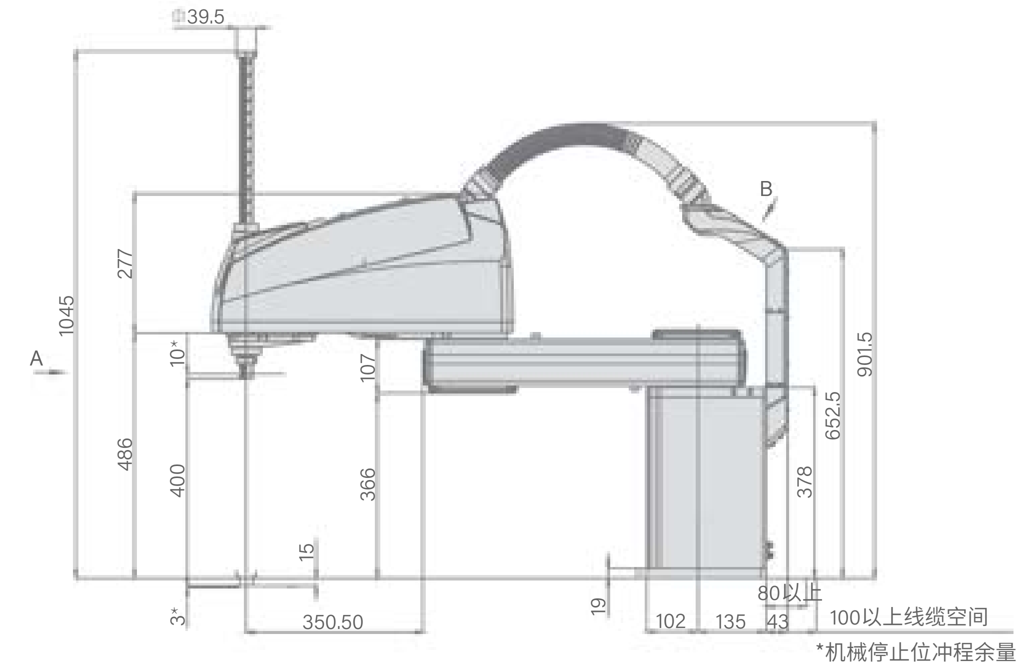
注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.05kg·m²　最大值0.45kg·m²

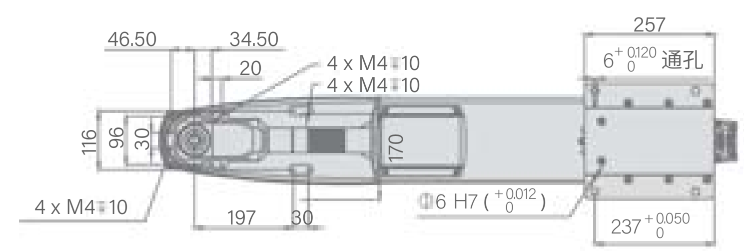
电气参数

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）

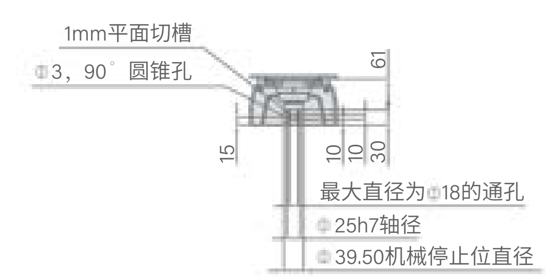
产品尺寸与运动范围



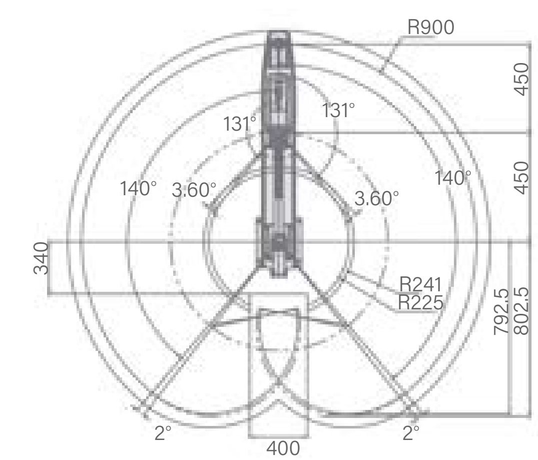




"A" 部详图



"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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

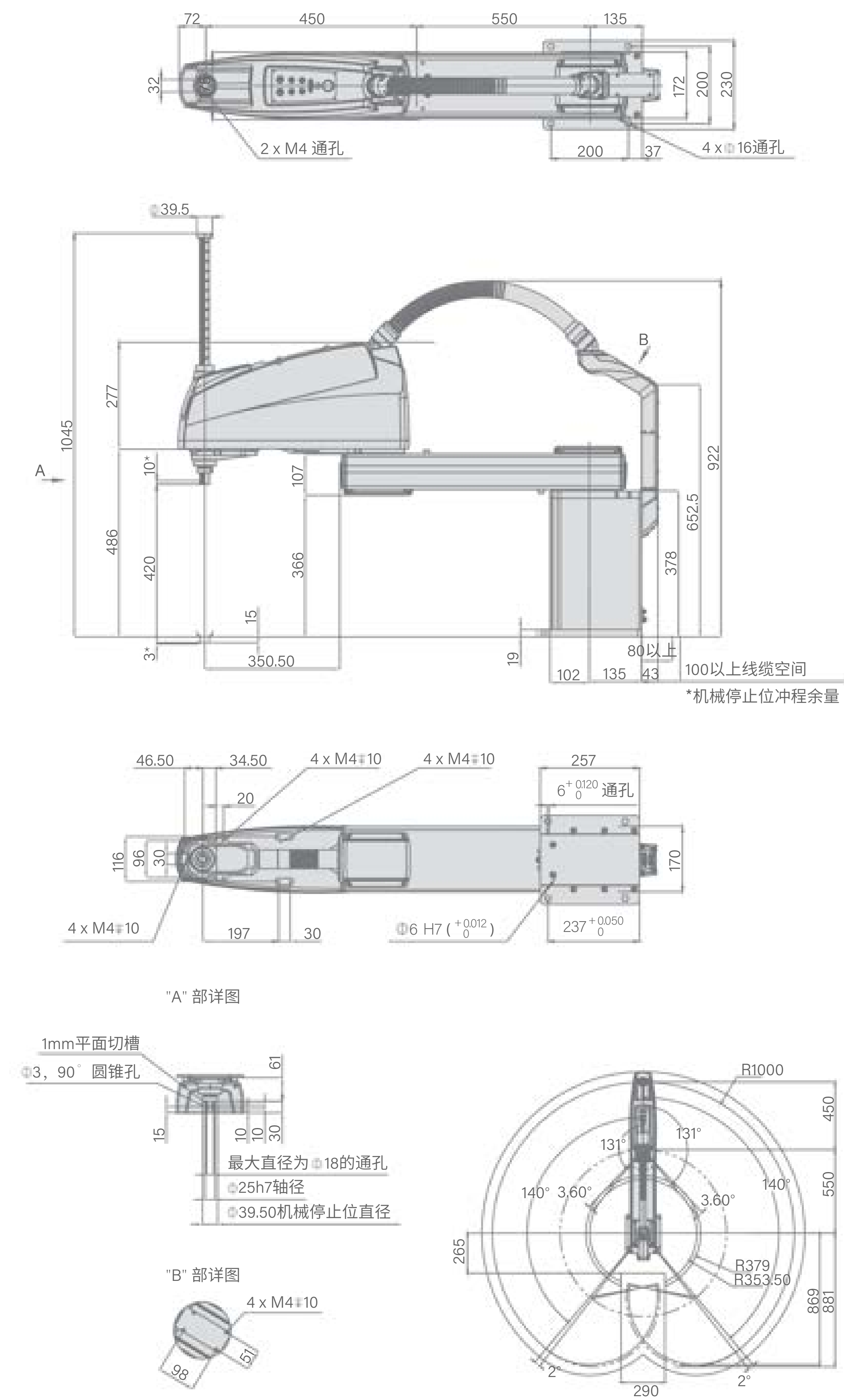
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	11003mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	55kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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 P40-804S

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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

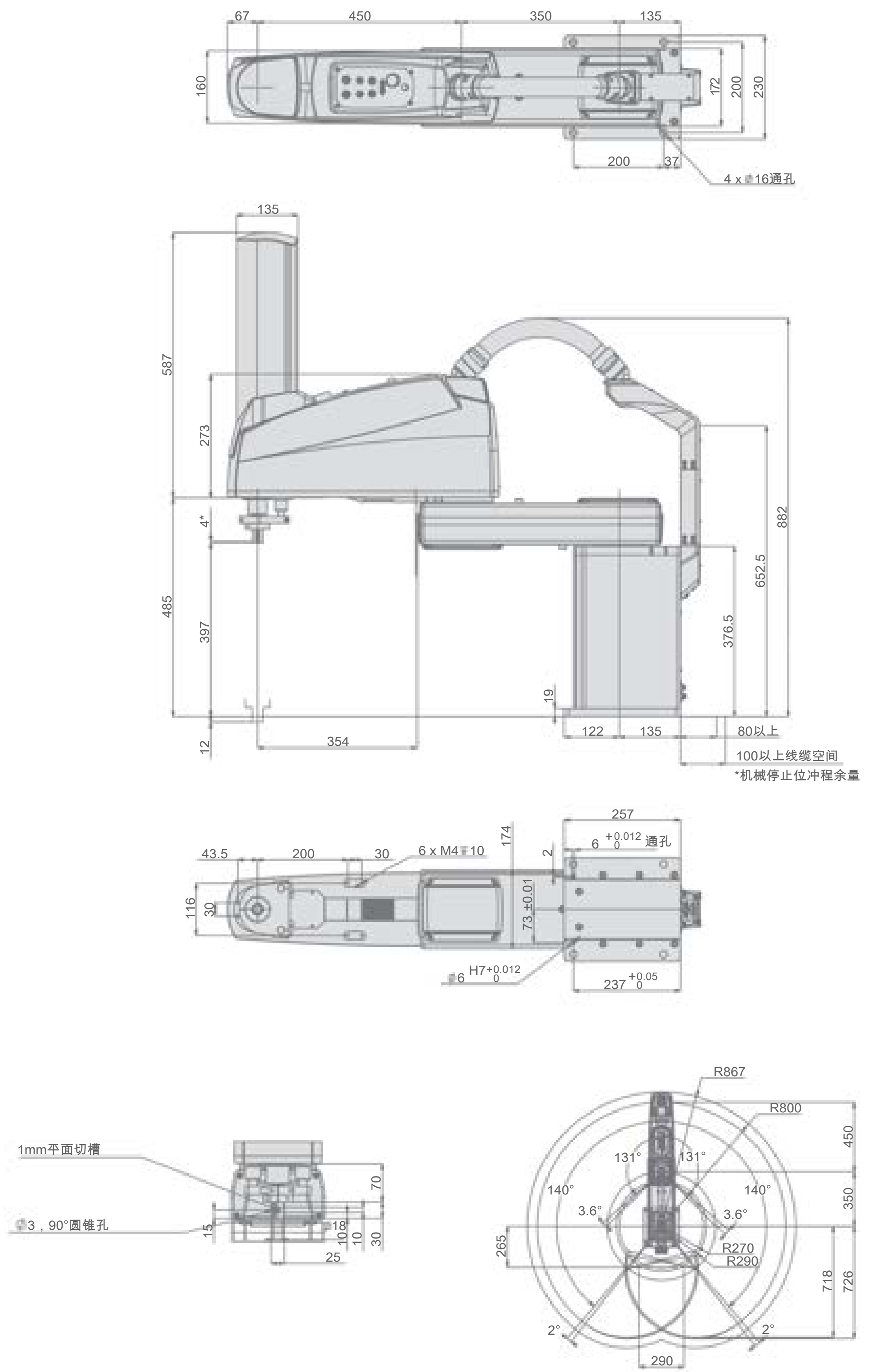
内容 \ 轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	8271 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	49kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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 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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

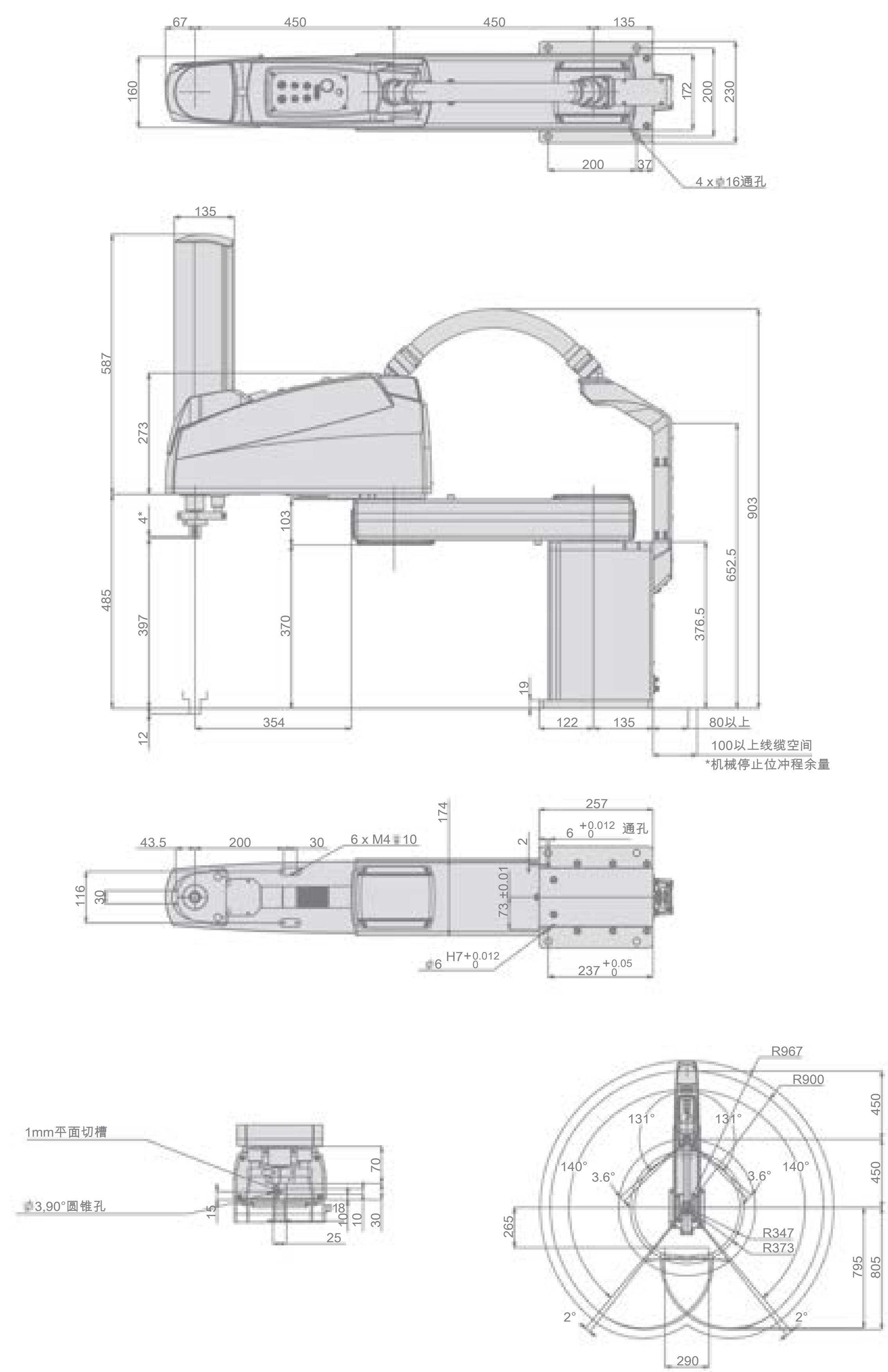
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	8878mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	52kg（不含线缆）			

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

重复定位精度

±0.025mm	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

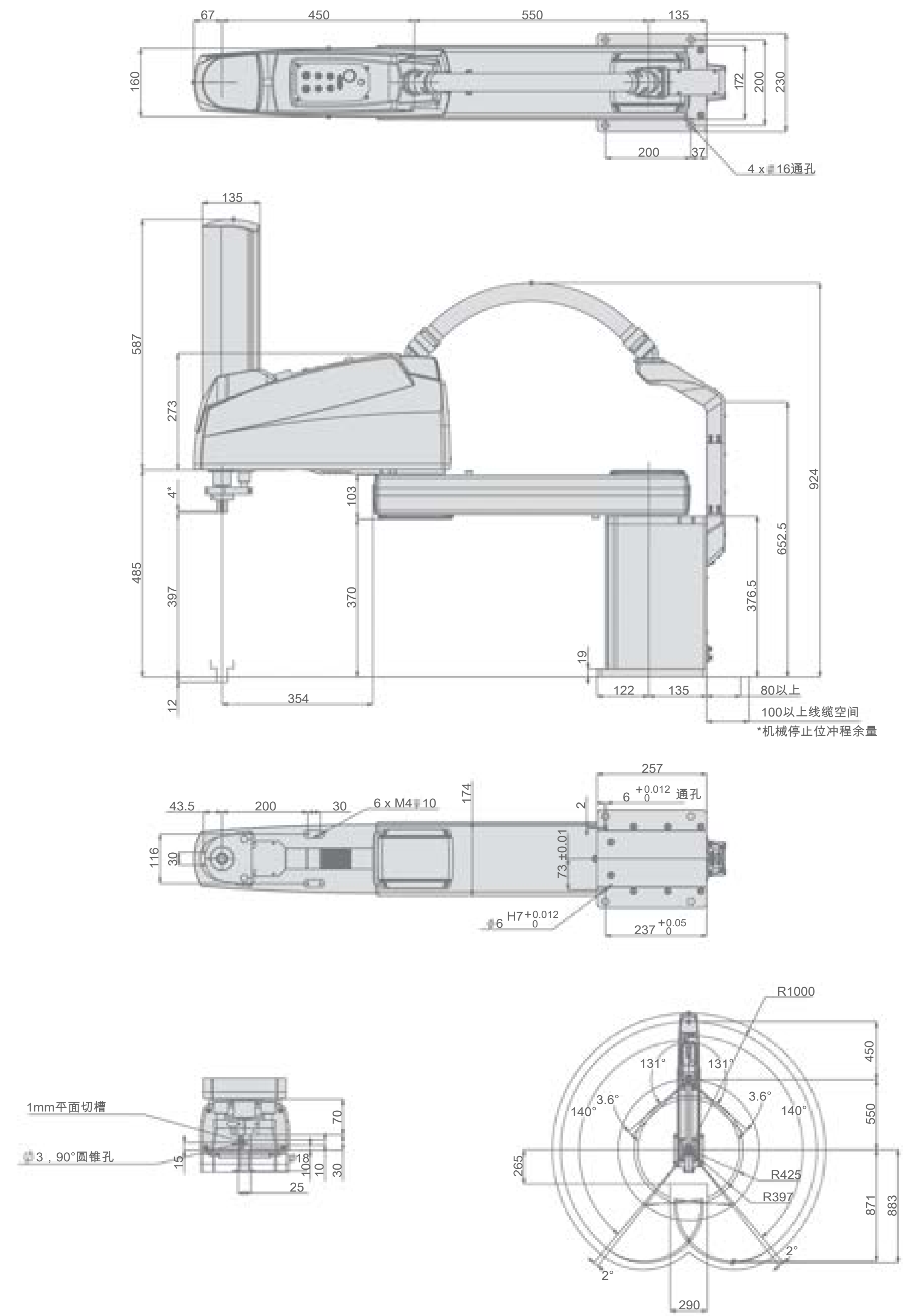
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9485mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	±131°	±150°	420mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	55kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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	±0.02mm	±0.005°
	平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

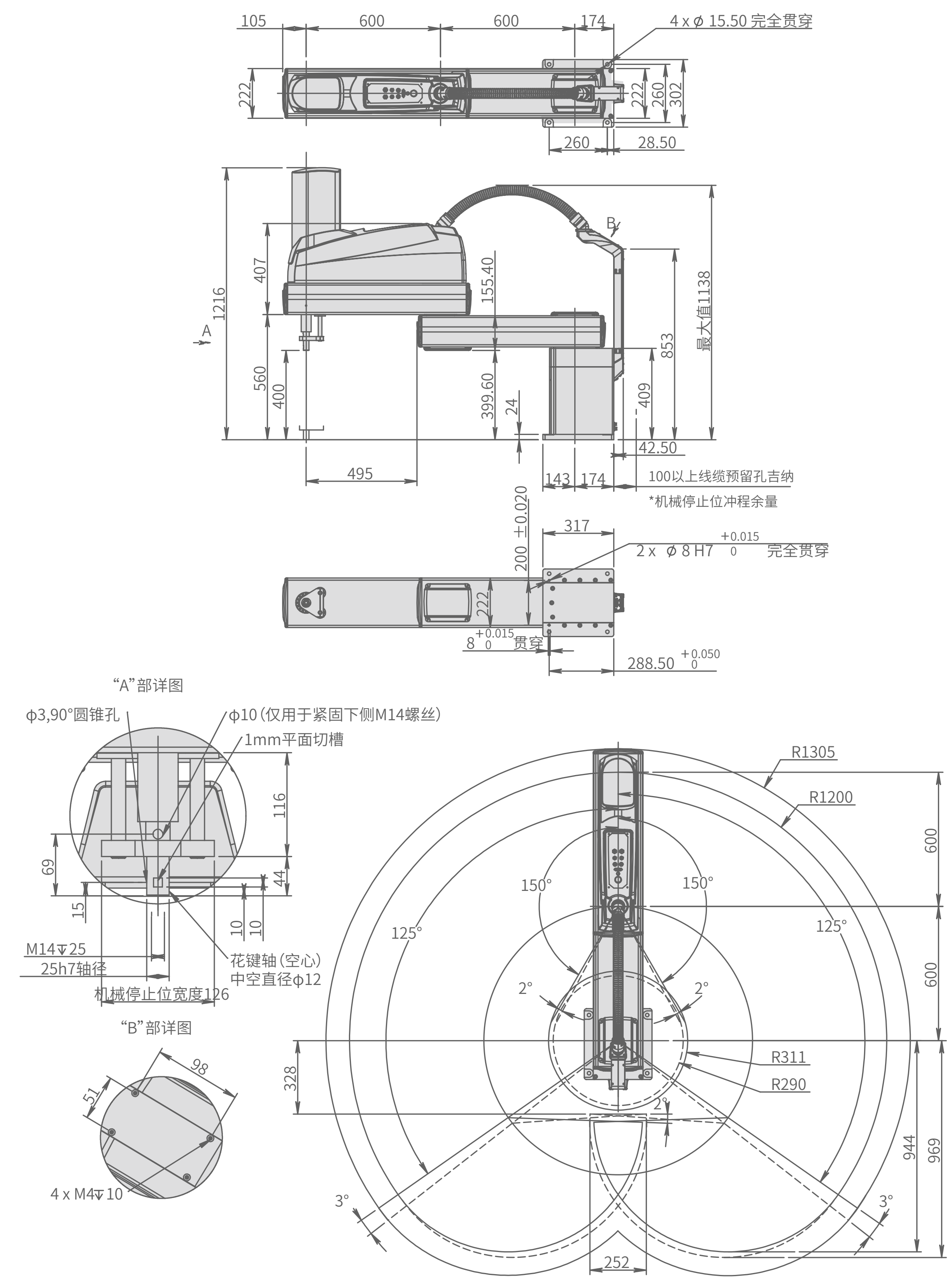
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7400mm/s		750mm/s	600°/s
最大运动范围	±125°	±150°	400mm	±180°
电机功耗	2000W	1000W	750W	750W
本体重量	124kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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



www.sharewell.cc

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

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

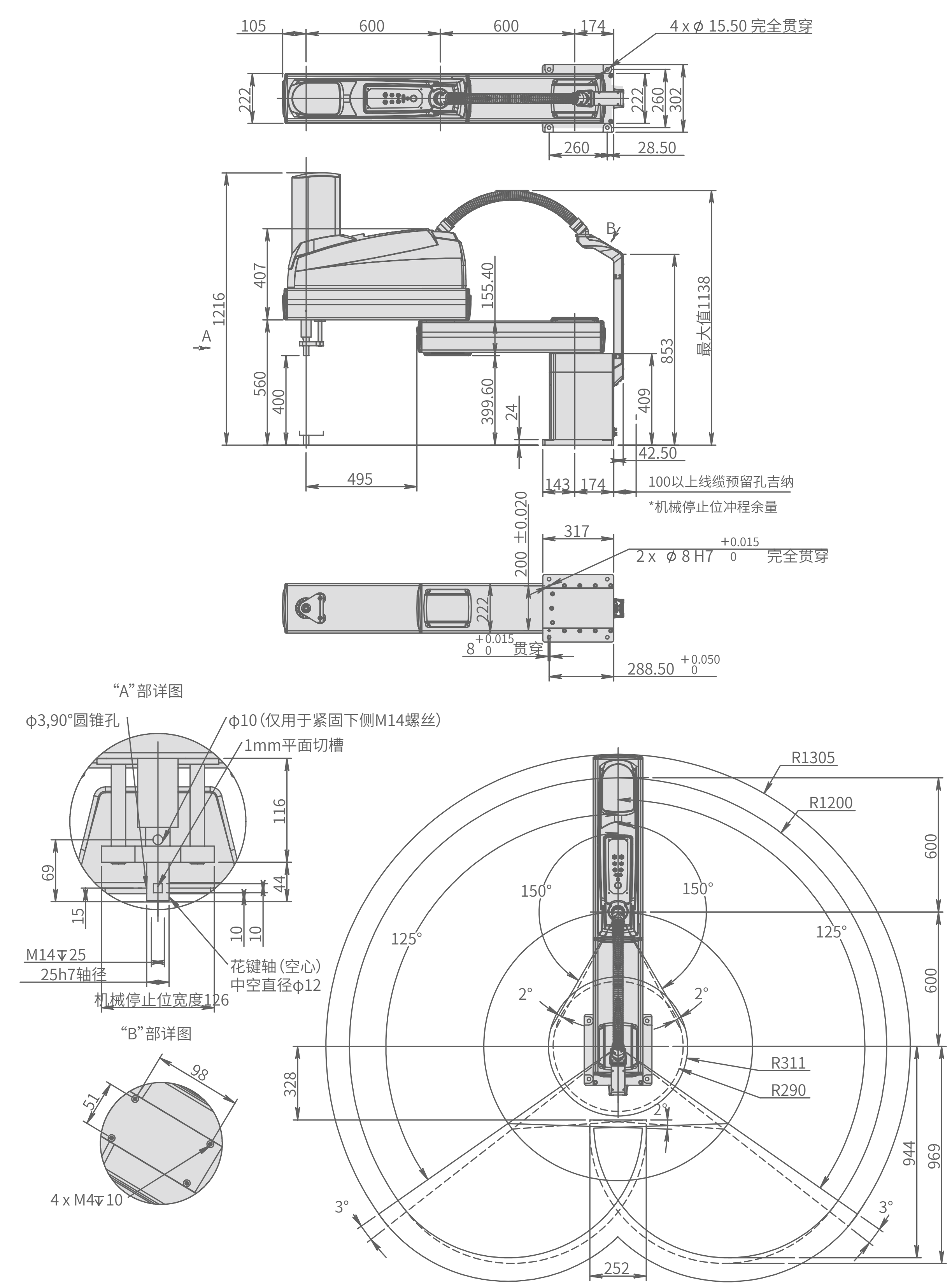
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7400mm/s		750mm/s	600°/s
最大运动范围	±125°	±150°	400mm	±180°
电机功耗	2000W	1000W	750W	750W
本体重量	124kg（不含线缆）			

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	ф4mm*2，ф6mm*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 R6-502S

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

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

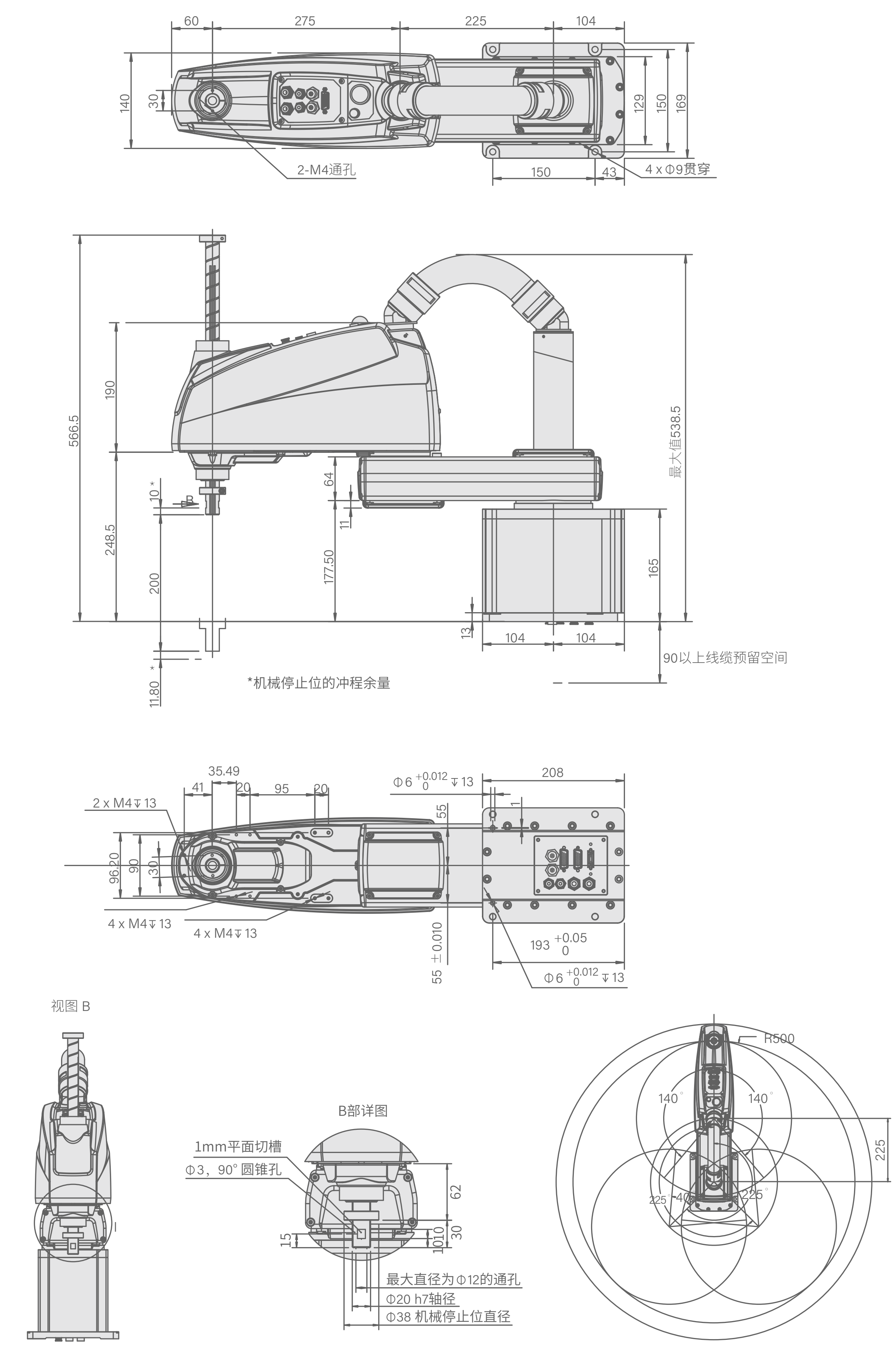
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	19kg（不含线缆）			

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



www.sharewell.cc

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	±0.02mm	±0.01mm	±0.01°
	平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

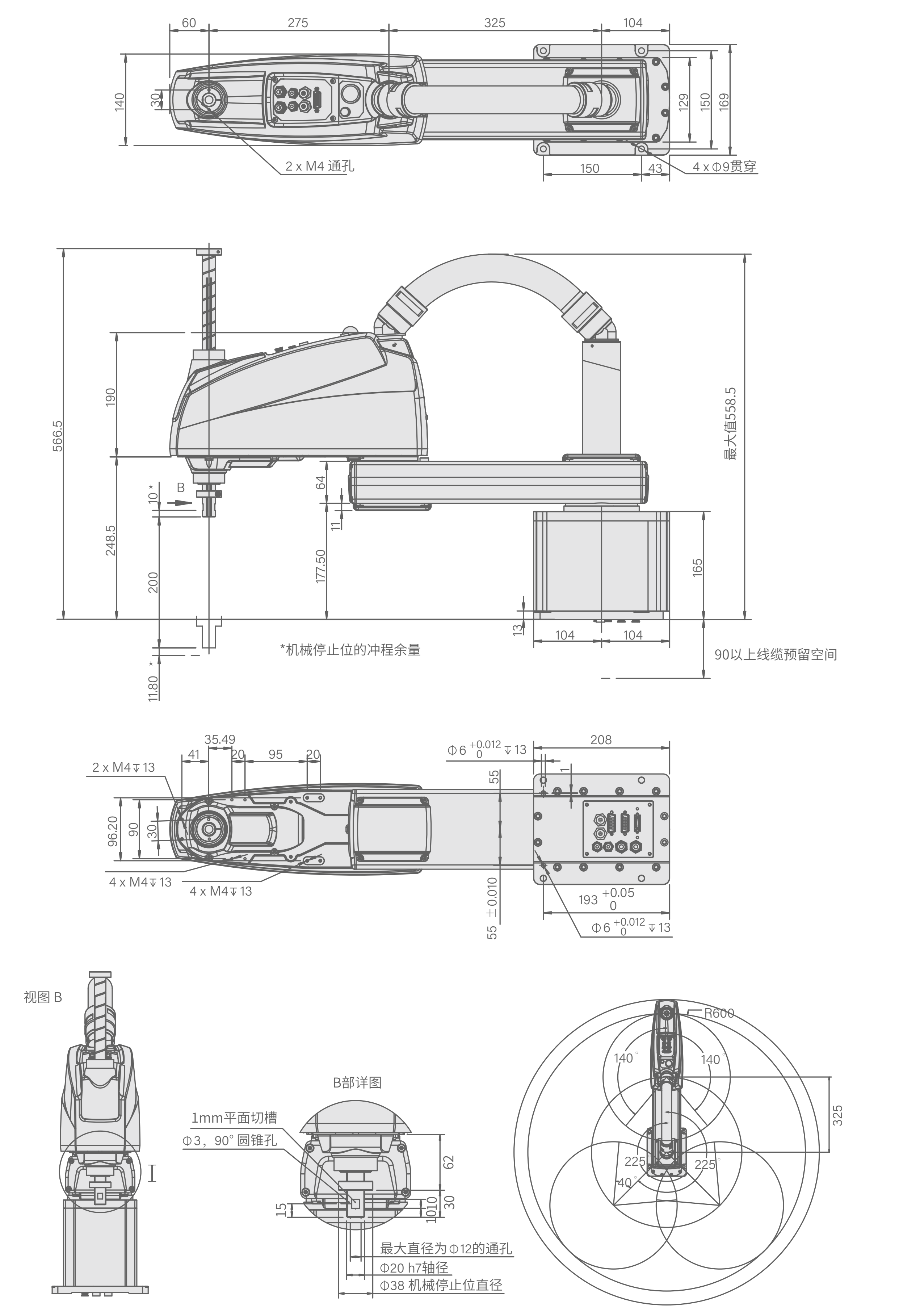
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	20kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·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	ф4mm*2，ф6mm*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

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

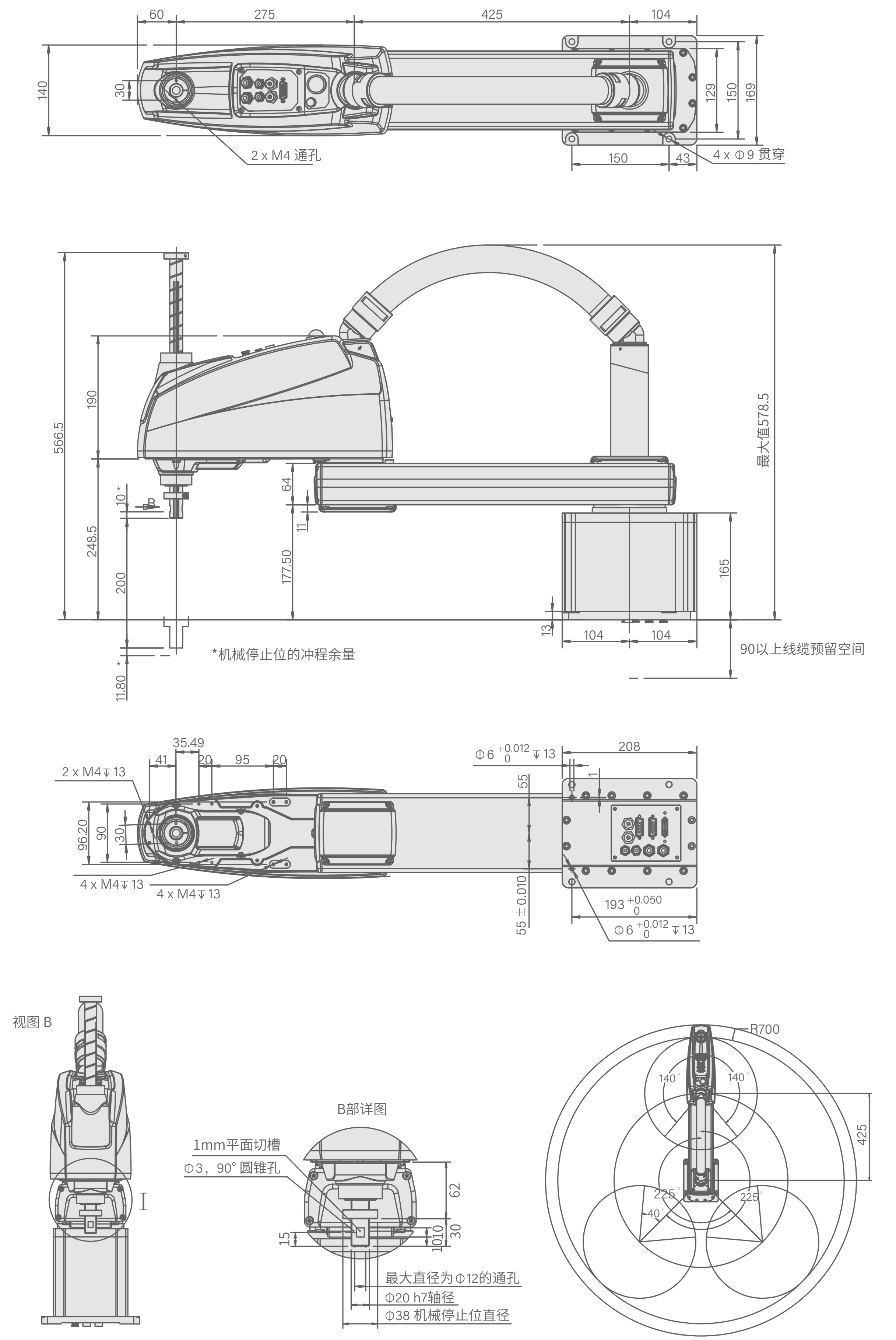
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	21kg（不含线缆）			

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



W6series/系列

Scara 工业机器人

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

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

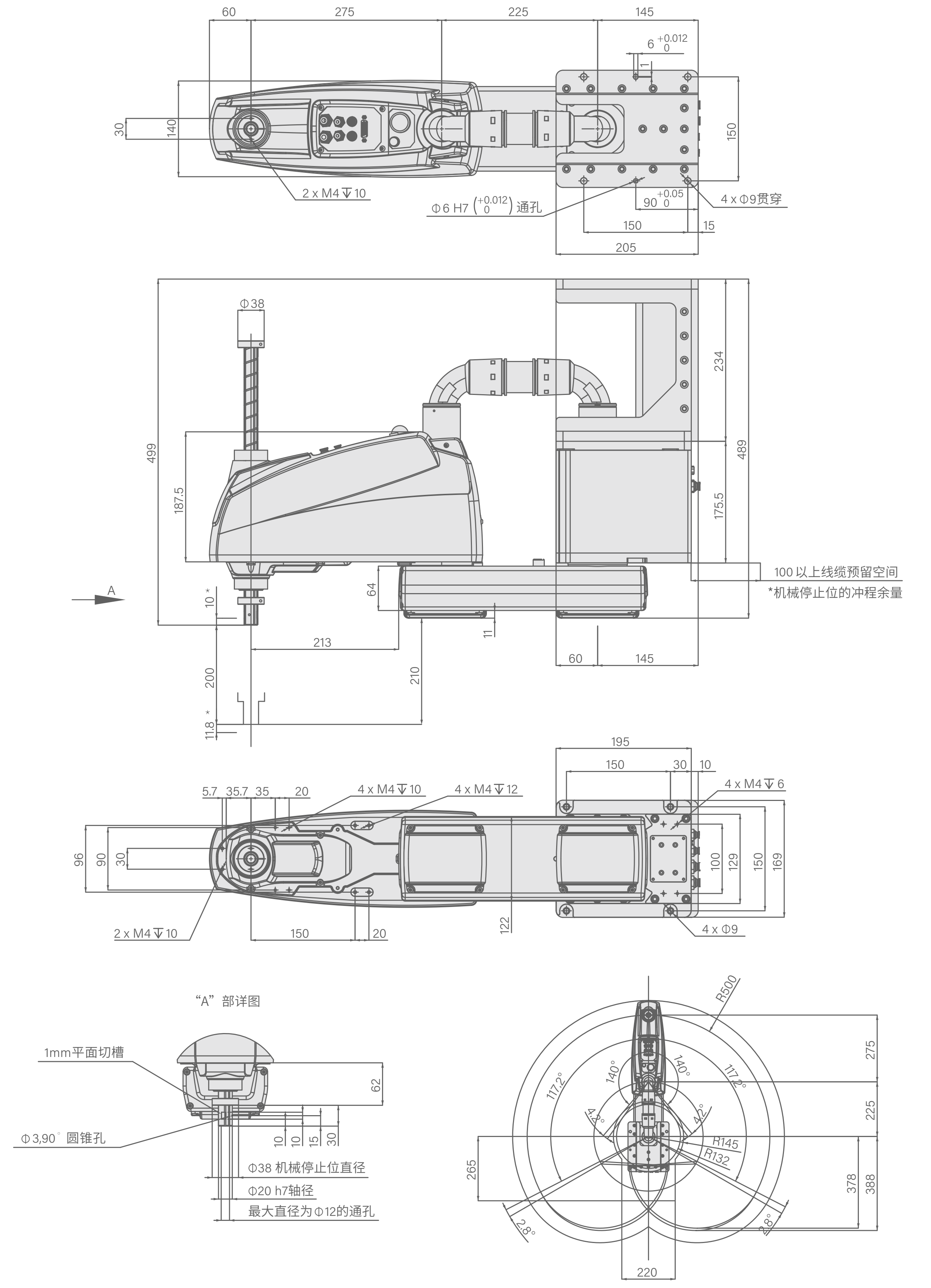
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±117.2°	±140°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	19kg（不含高座、线缆）			

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



www.sharewell.cc

W6series/系列

Scara 工业机器人

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

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

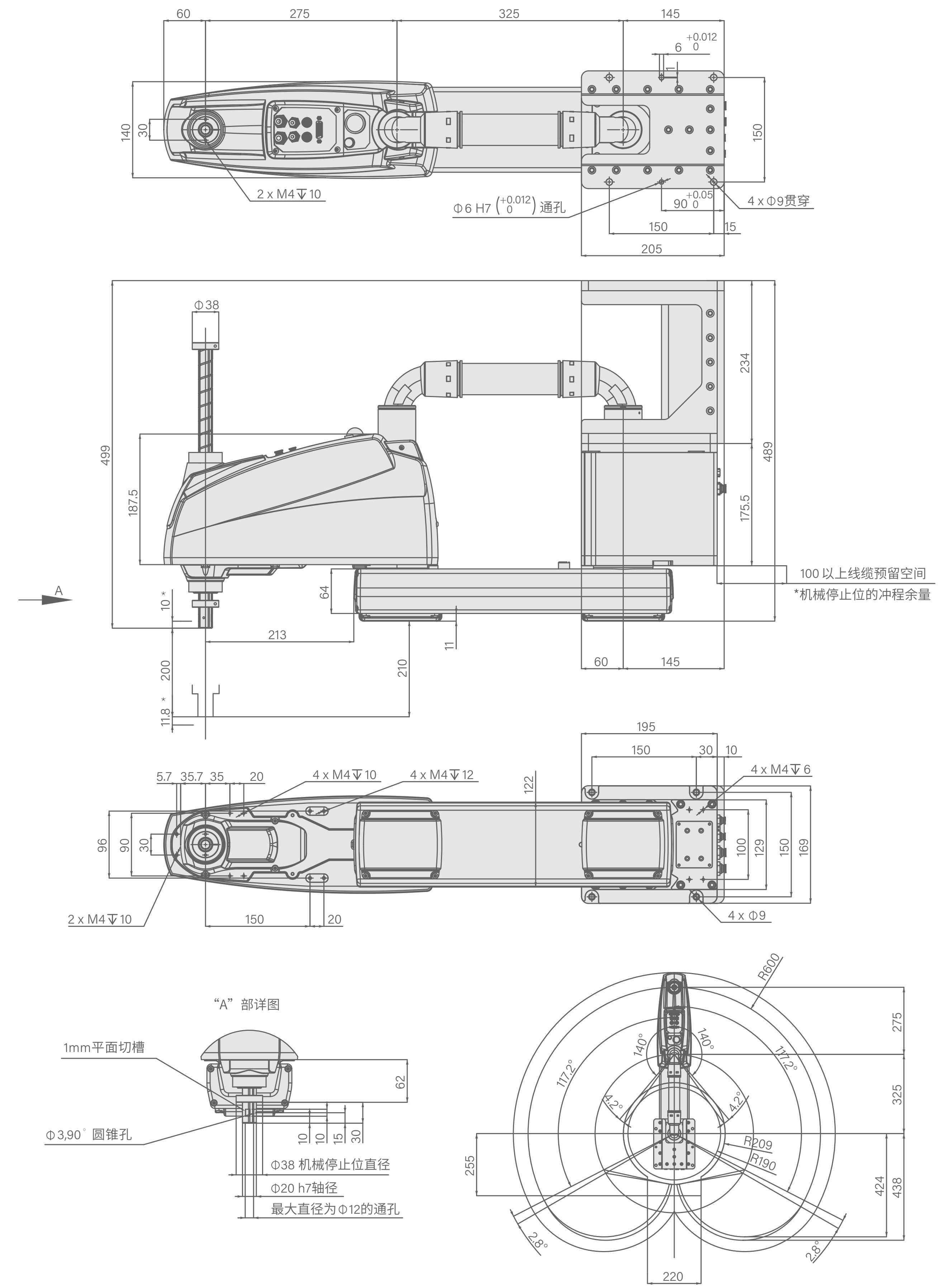
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±117.2°	±140°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	20kg（不含高座、线缆）			

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

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

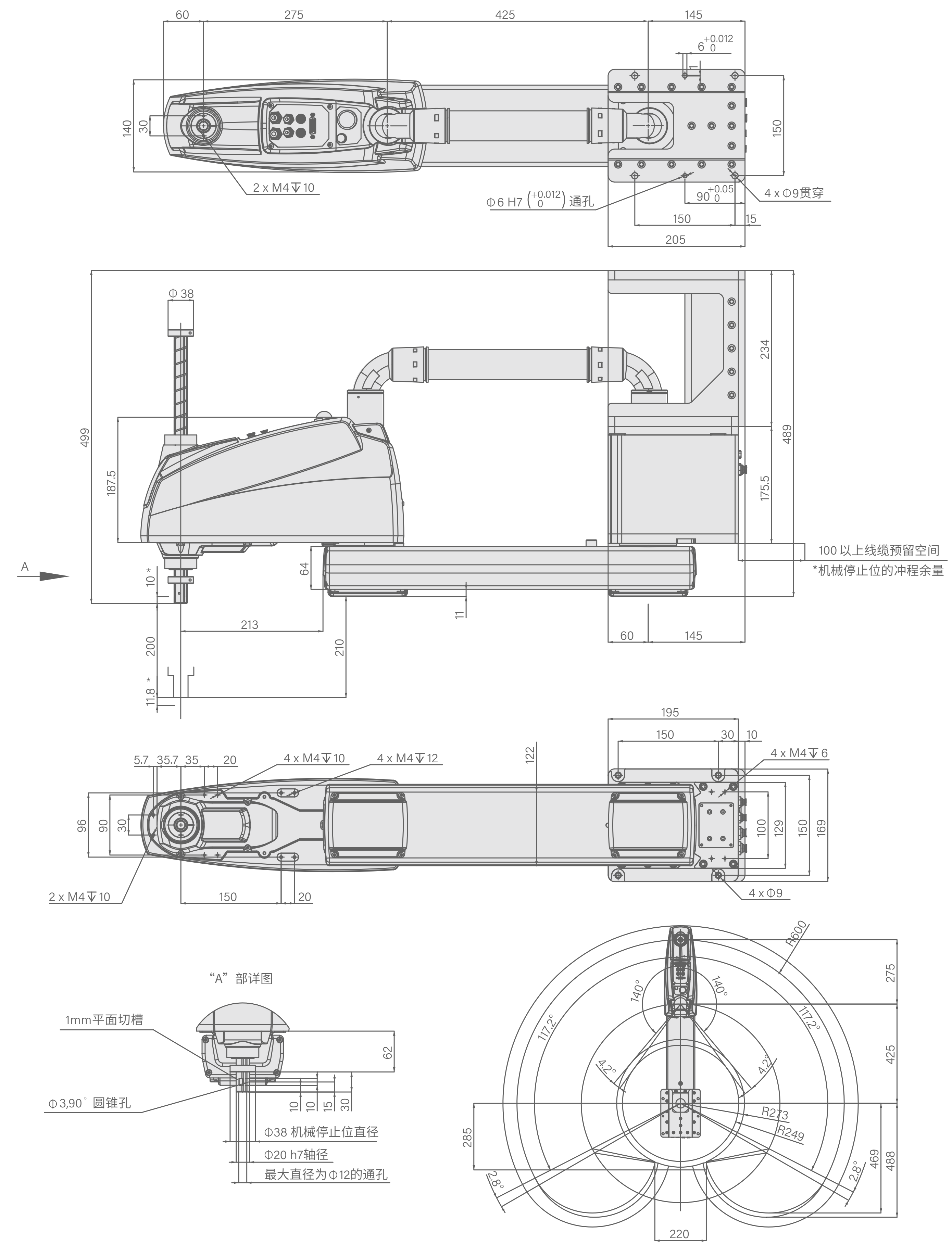
轴号/内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±117.2°	±140°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	21kg（不含高座、线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.01kg·m^2　最大值0.12kg·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	ф4mm*2，ф6mm*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

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

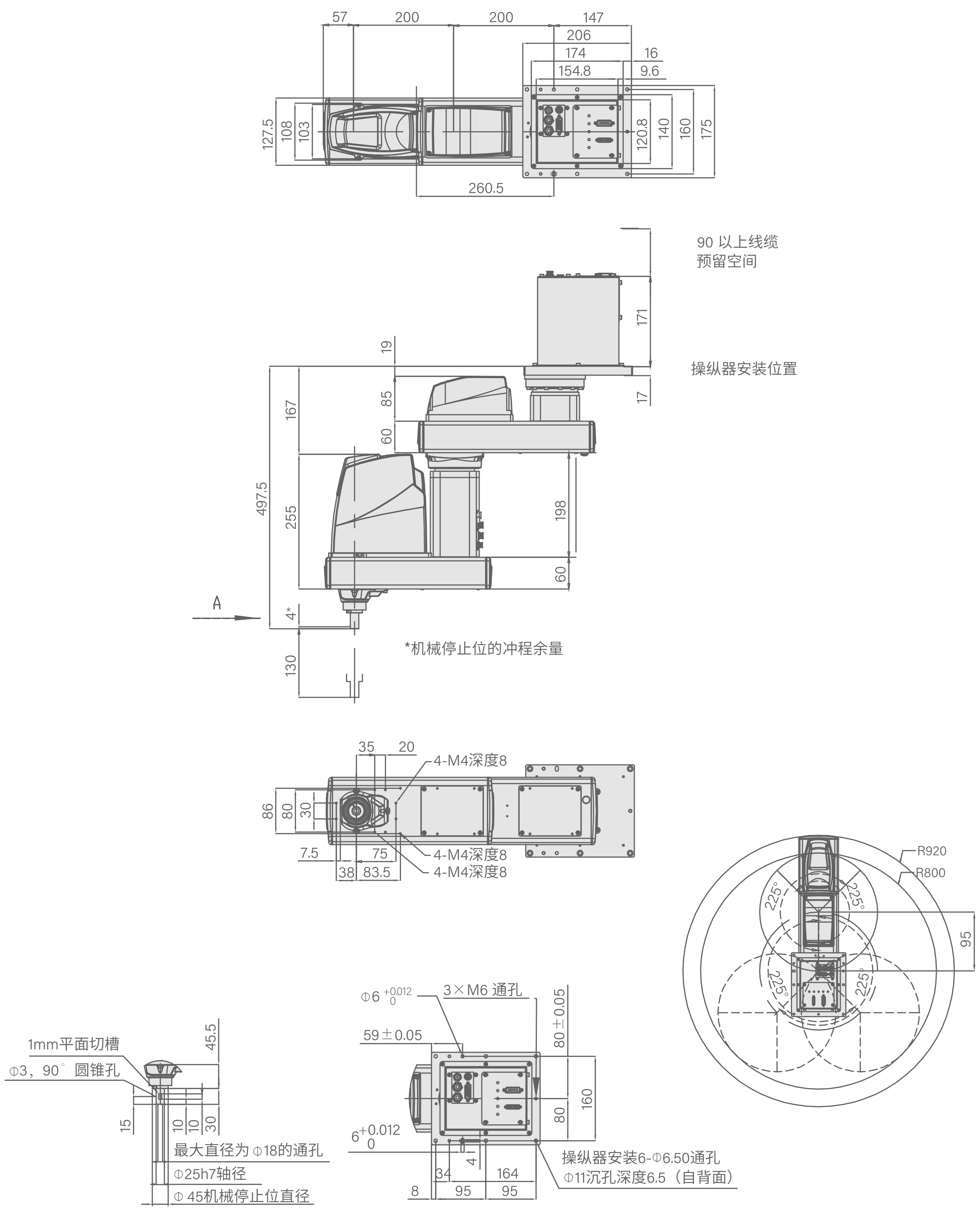
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6237mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W	400W	100W	100W
顶 压 力			150N	
本体重量	20kg（不含线缆）			

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



"A" 部详图

基准通孔
（底座底部视图）

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

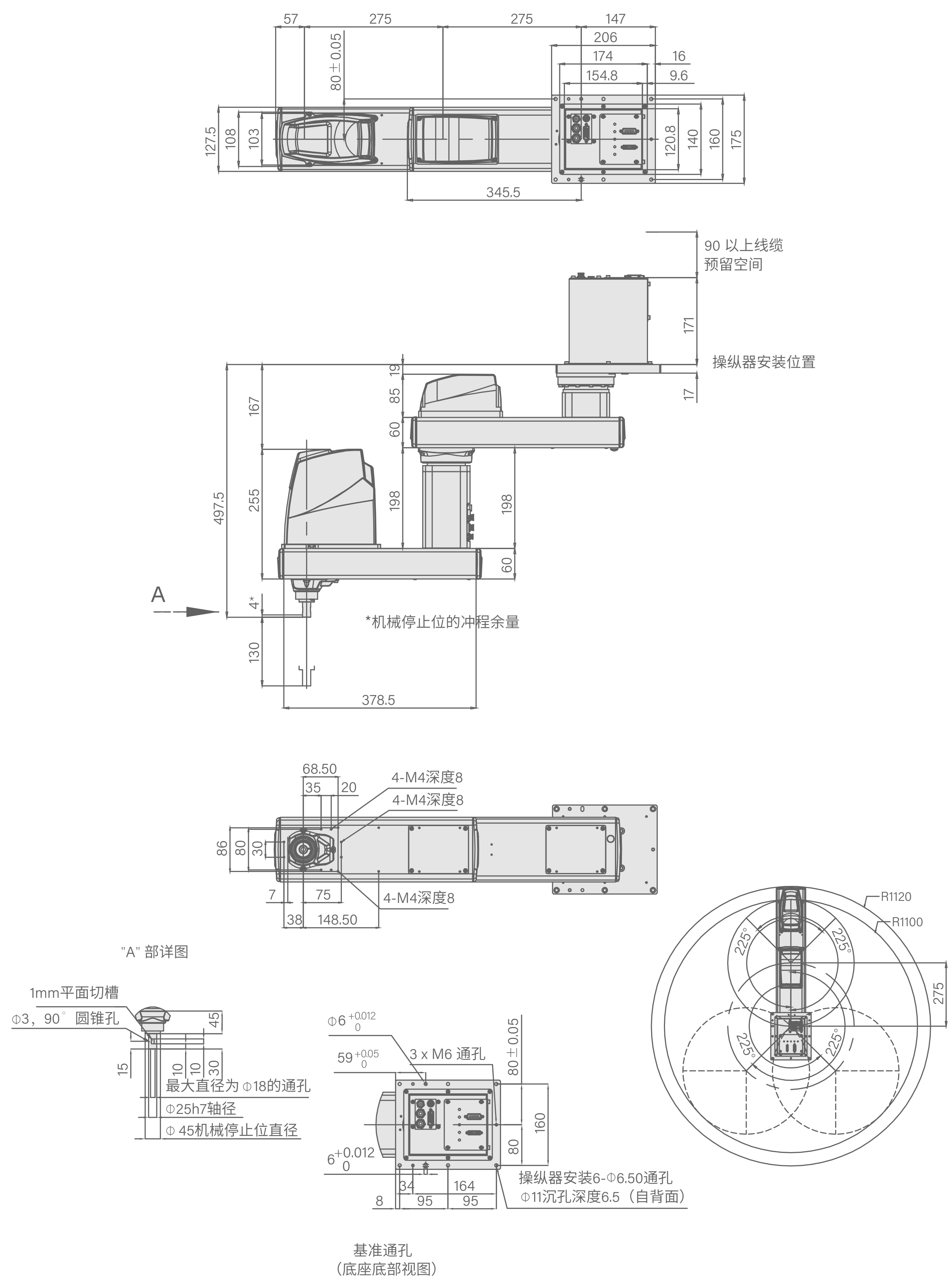
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7400mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W	400W	100W	100W
顶 压 力			150N	
本体重量	22kg（不含线缆）			

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	ф4mm*1，ф6mm*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



E10 series/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	±0.01mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

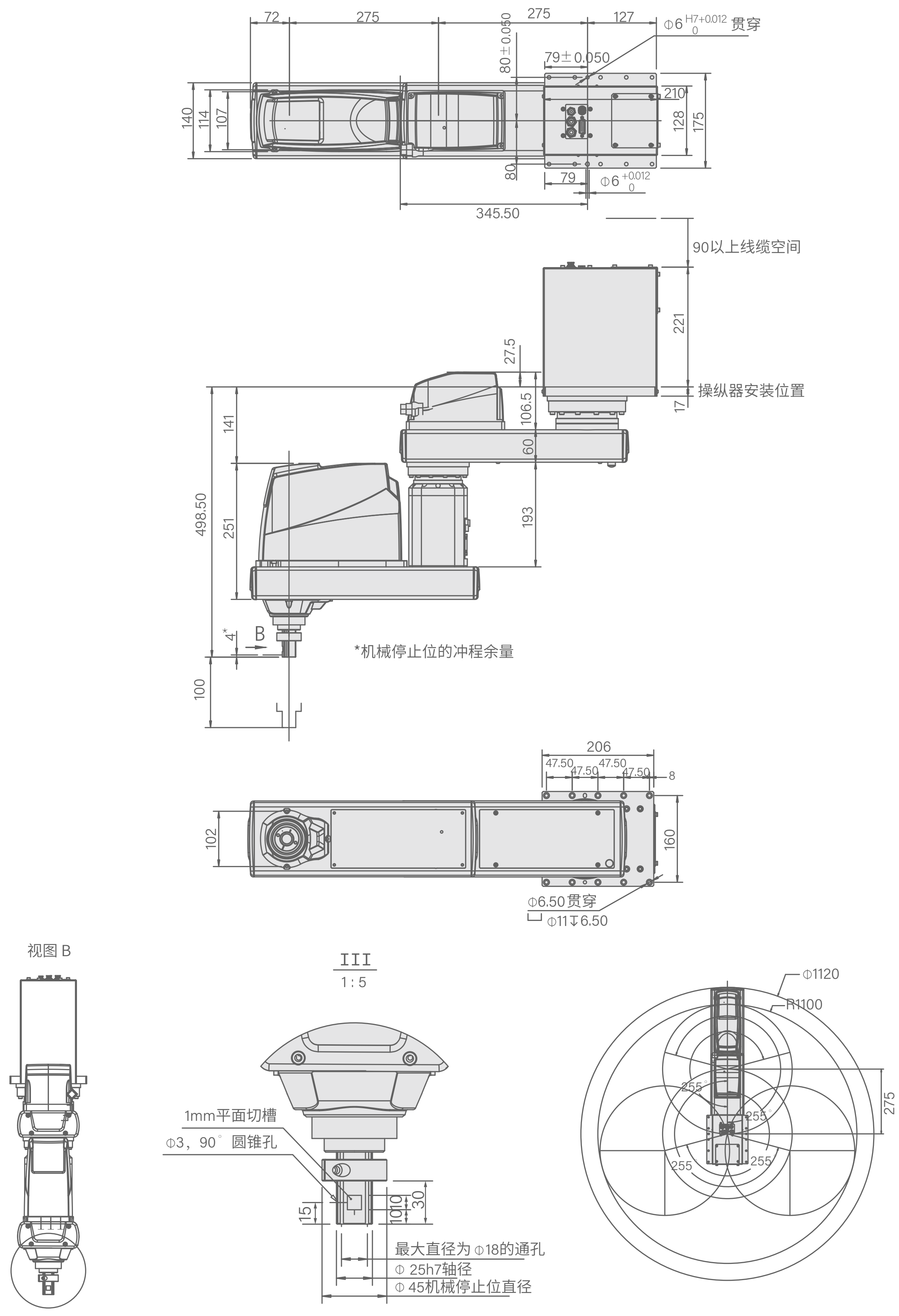
轴号/内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7500mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	100mm	±720°
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶 压 力			250N	
本体重量	40kg（不含线缆）			

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



型号 D4-401S

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

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

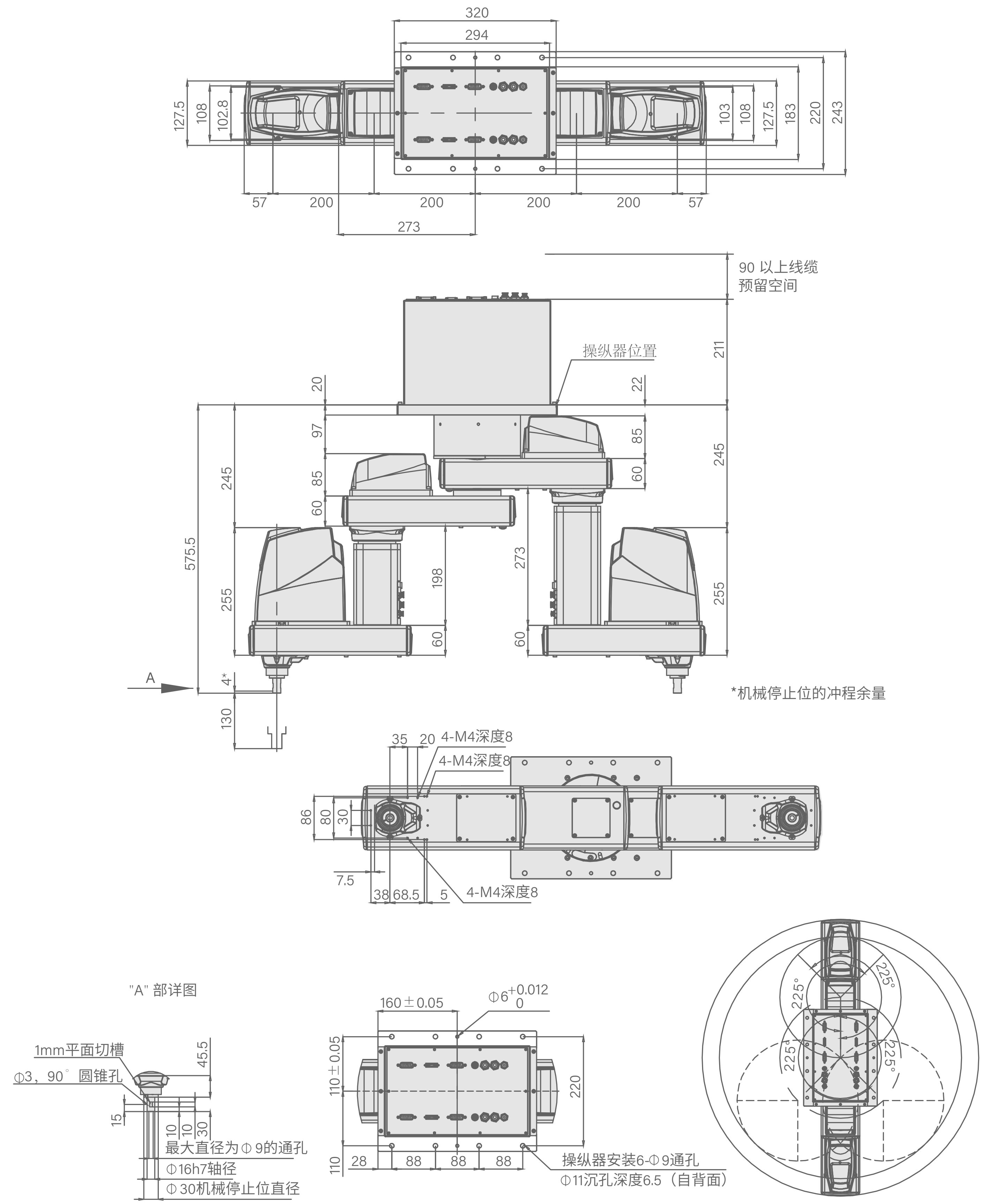
轴号 / 内容	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6237mm/s	6237mm/s	1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W\750W	400W	100W	100W
顶 压 力			150N	
本体重量	50kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩　额定值0.005kg·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	ф4mm*1，ф6mm*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



CE series/系列

Scara 工业机器人

www.sharewell.cc

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

重复定位精度

±0.02mm	±0.02mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

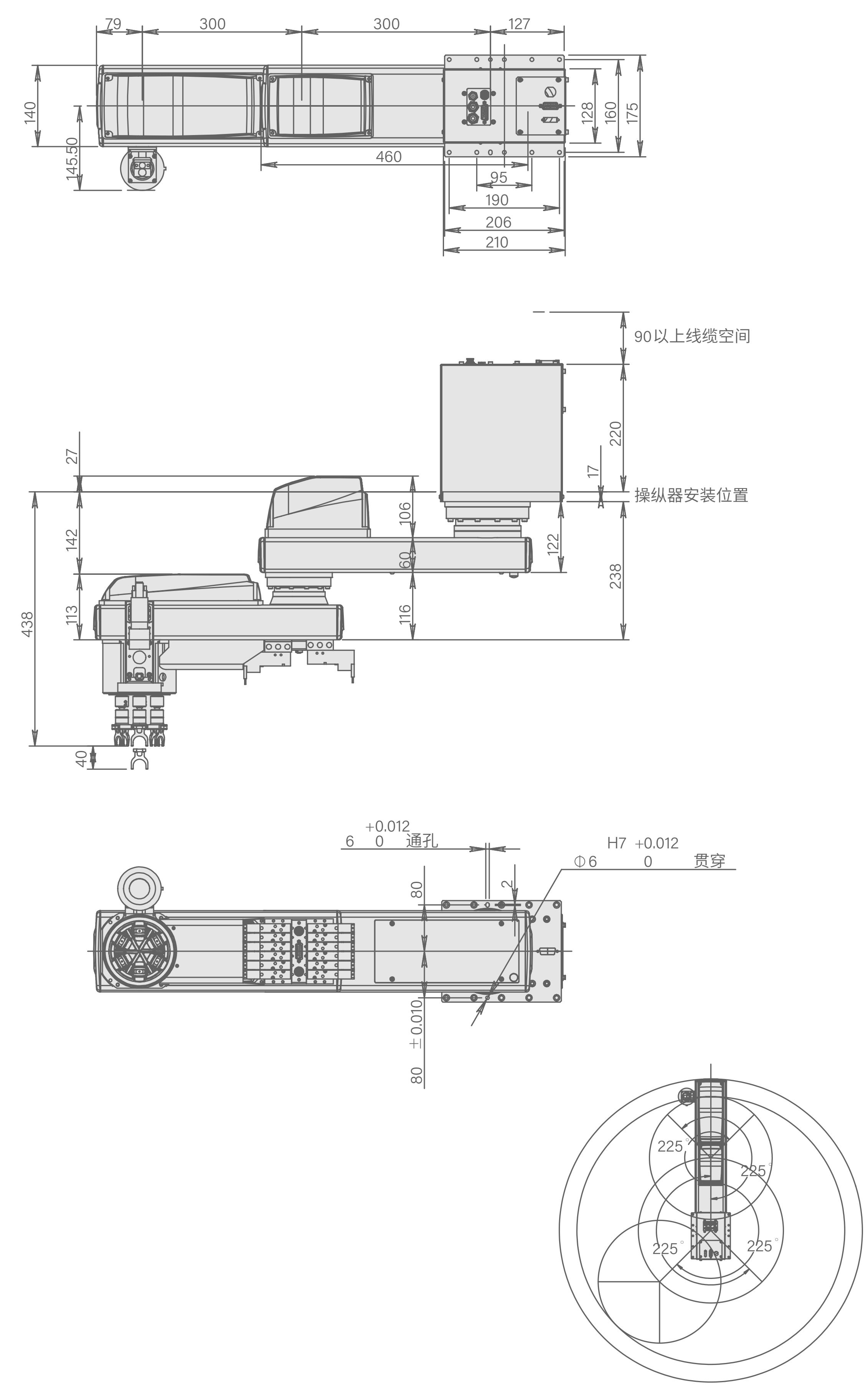
内容 \ 轴号	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7033mm/s	3082mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大运动范围	±225°	±225°	40mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	100W	100W
顶 压 力	—	—	—	—
本体重量	47kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·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+16（最多），配合6工作头（21）
用户气路	ф6mm*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



CP series/系列

Scara 工业机器人

www.sharewell.cc

型号 CP-650S

工作范围	臂长650mm	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

重复定位精度

±0.02mm	±0.02mm	±0.01°
平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

各轴参数

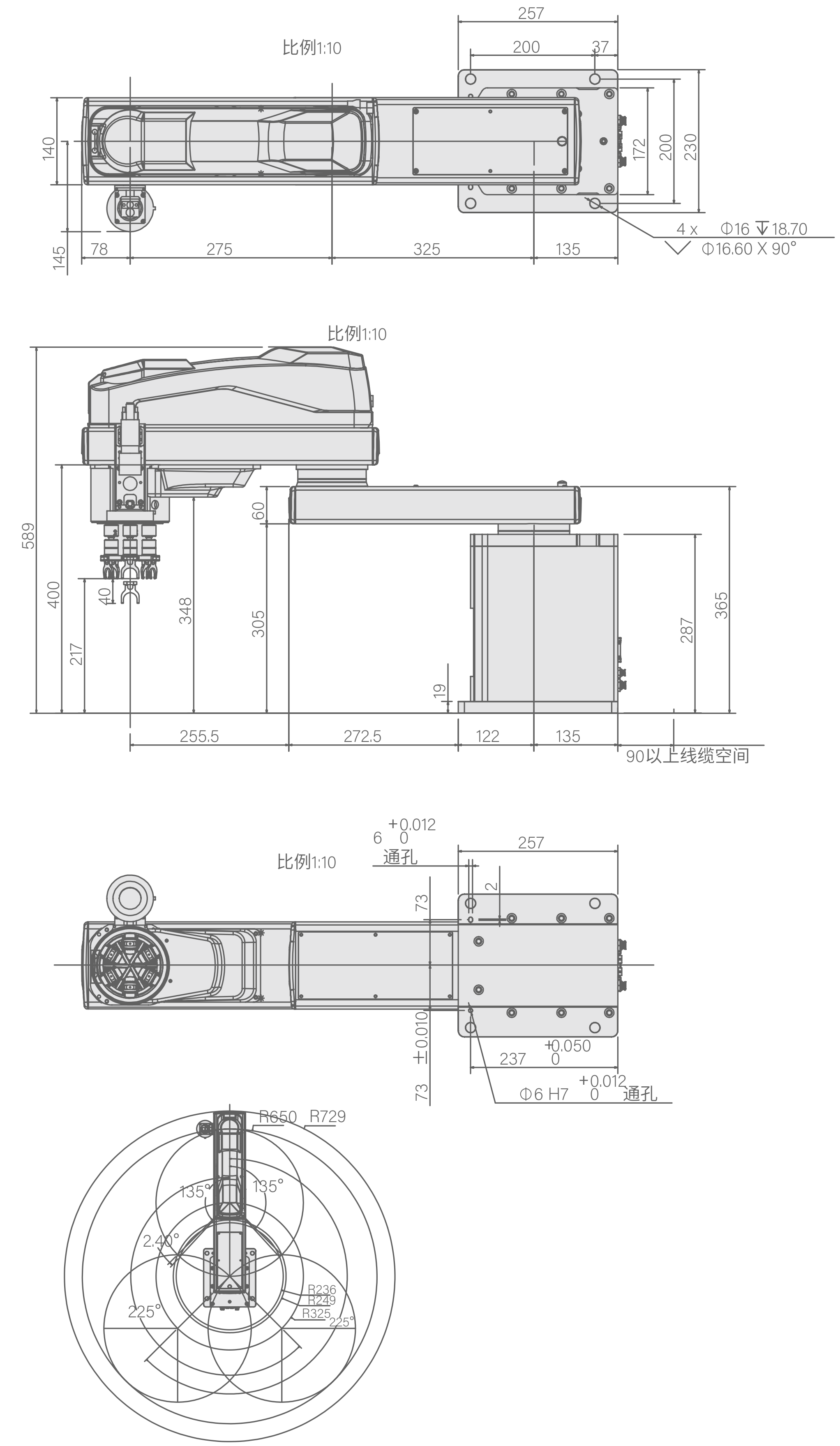
轴号 / 内容	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7619 mm/s	3642mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大运动范围	±225°	±130°	40mm	±360°
电机功耗	1000W	750W	100W	100W
顶 压 力	—	—	—	—
本体重量	49kg（不含线缆）			

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	标准: 21路　最大: 42路(不带工作头+M12*2航空接头)
用户气路	ф6mm*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



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

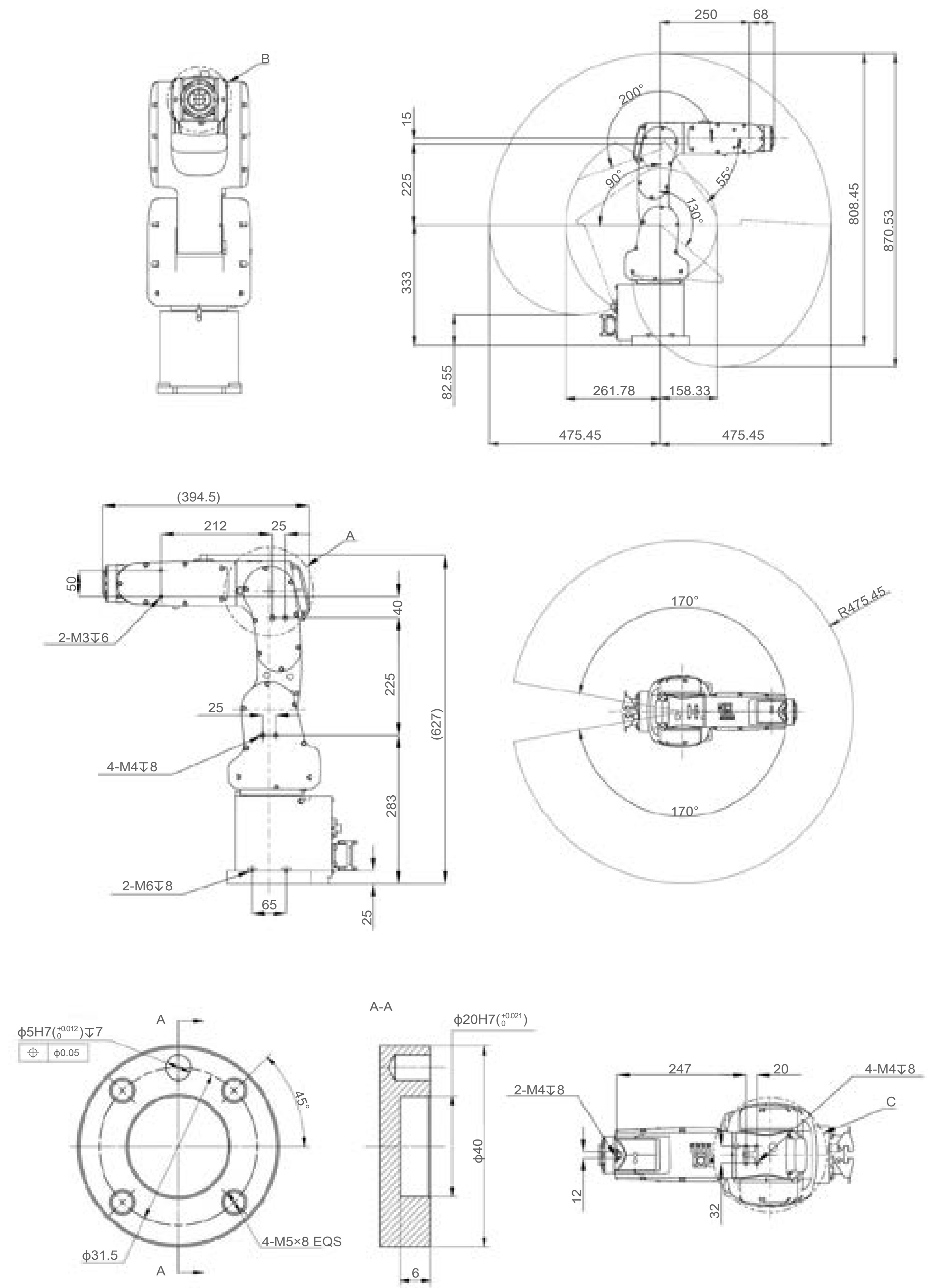
6轴 工 业 机 器 人

各轴参数

内容 \ 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

型号 S7-707A

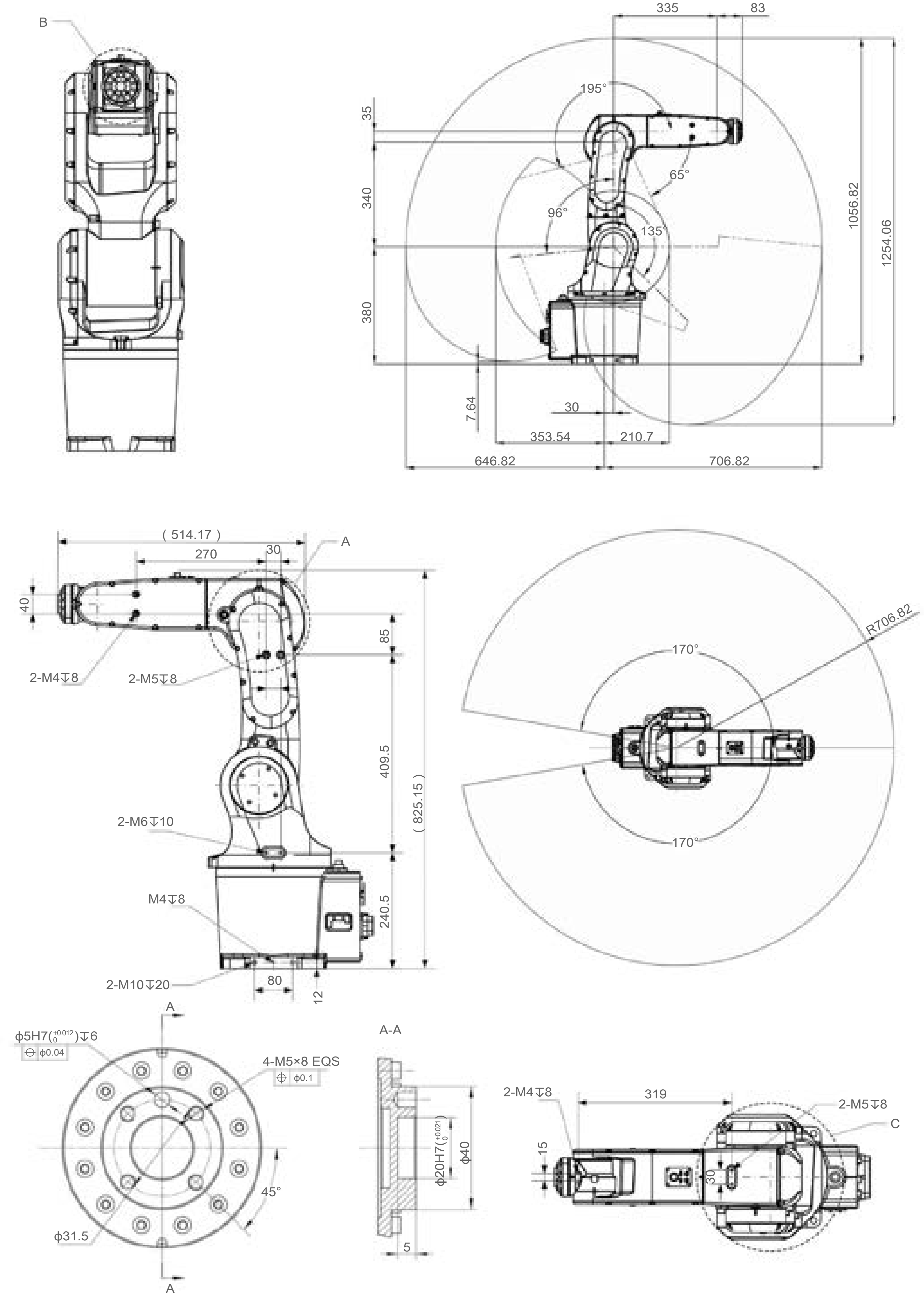
最大运动范围	707mm
最大负载	7kg
重复定位精度	±0.02mm
安装方式	地面/悬挂
本体重量	50kg
IP等级	IP67

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-ф4，5bar

产品尺寸与运动范围



型号 S7-906A

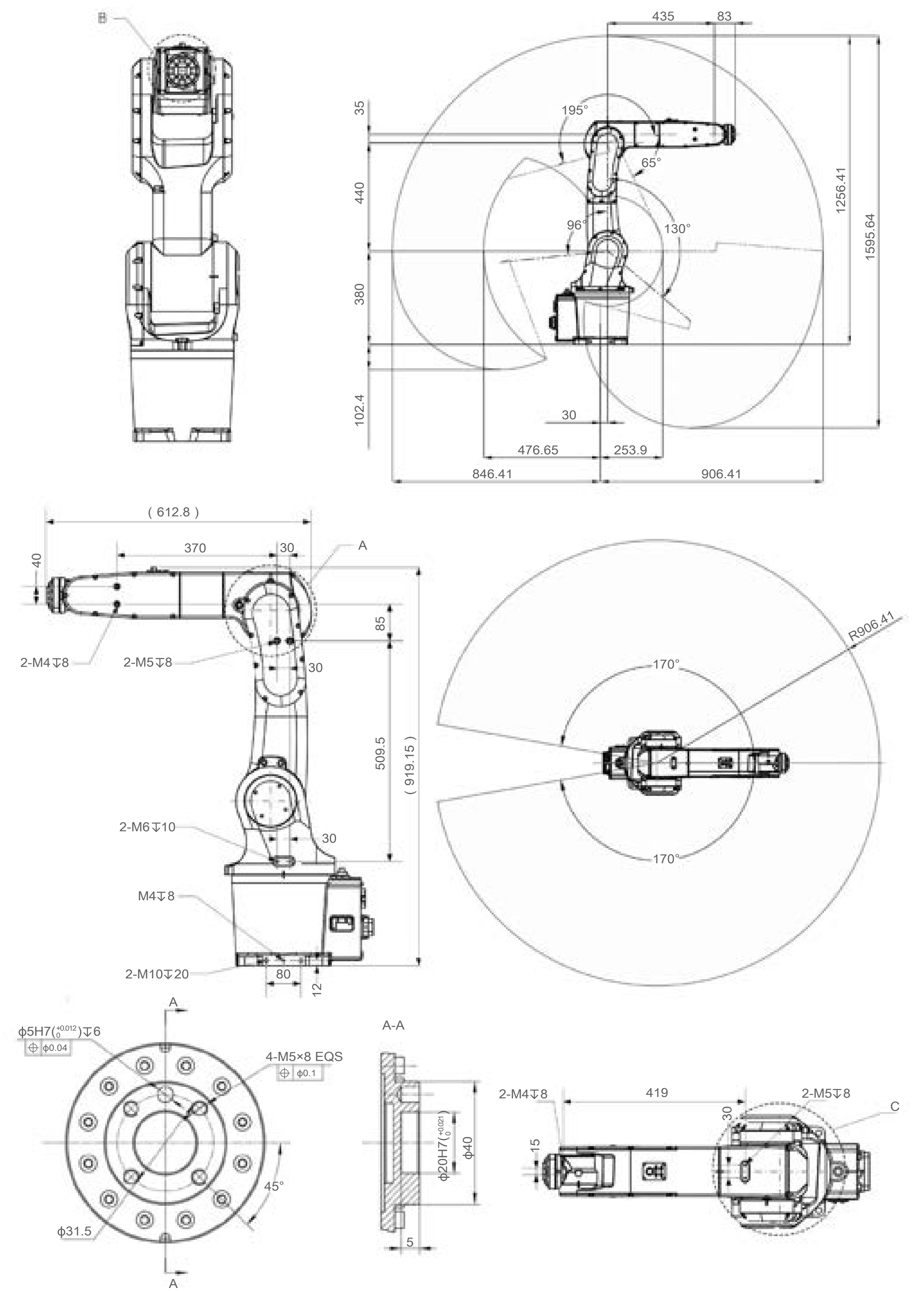
最大运动范围	906mm
最大负载	7kg
重复定位精度	±0.03mm
安装方式	地面/悬挂
本体重量	52kg
IP等级	IP67

各轴参数

内容 \ 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	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-ф4，5bar

产品尺寸与运动范围



型号 S10-1206A

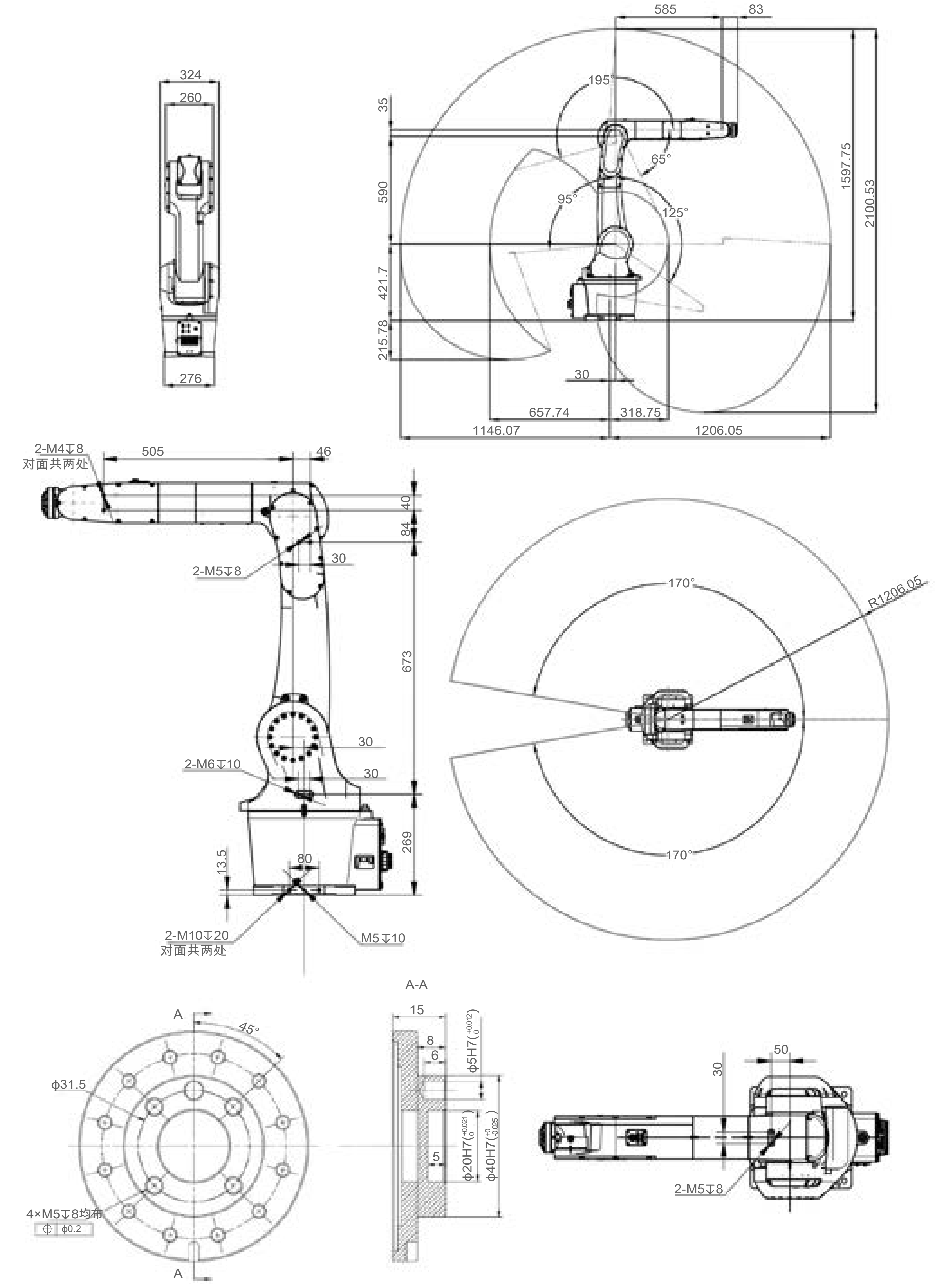
最大运动范围	1206mm
最大负载	10kg
重复定位精度	±0.05mm
安装方式	地面/悬挂
本体重量	76kg
IP等级	IP54

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



SP series/系列

Scara 工业机器人

SP3-4000

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 ±0.01mm

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)

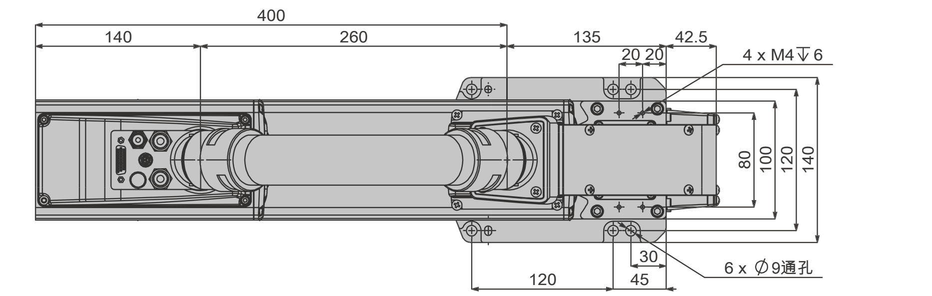
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

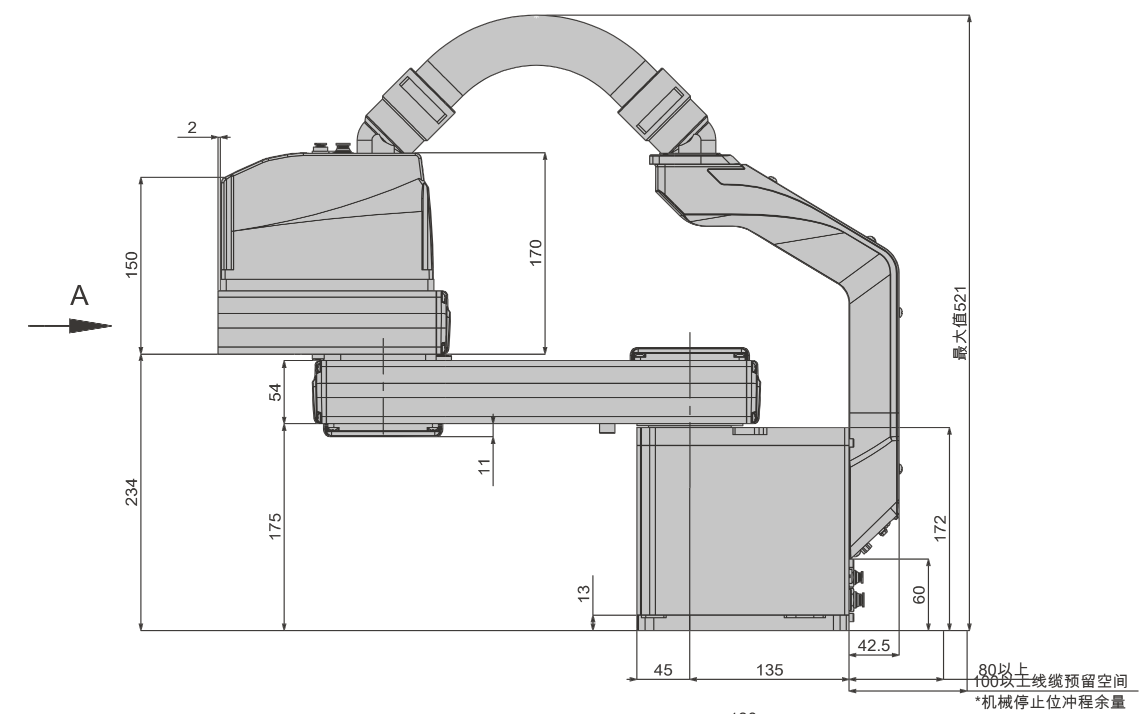
www.sharewell.cc

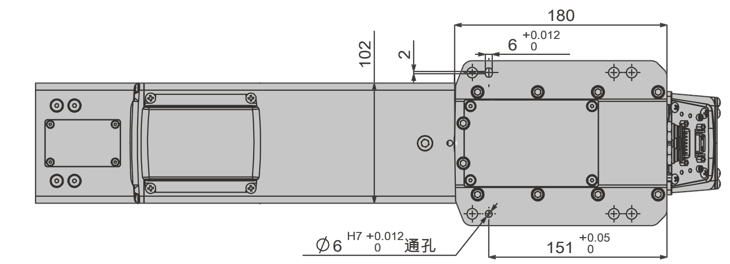
各轴参数 / Motion parameters

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

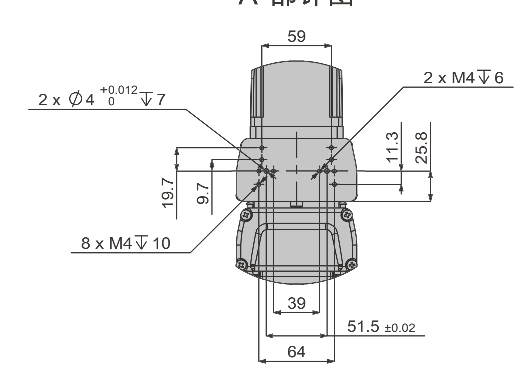
产品尺寸与运动范围

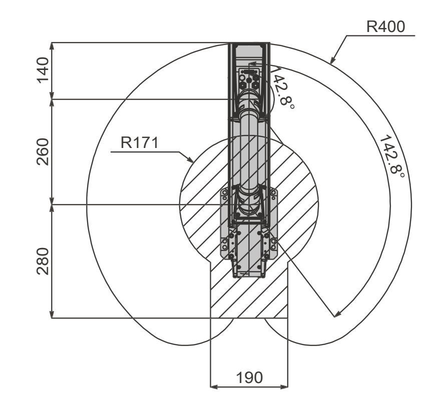






"A"部详图





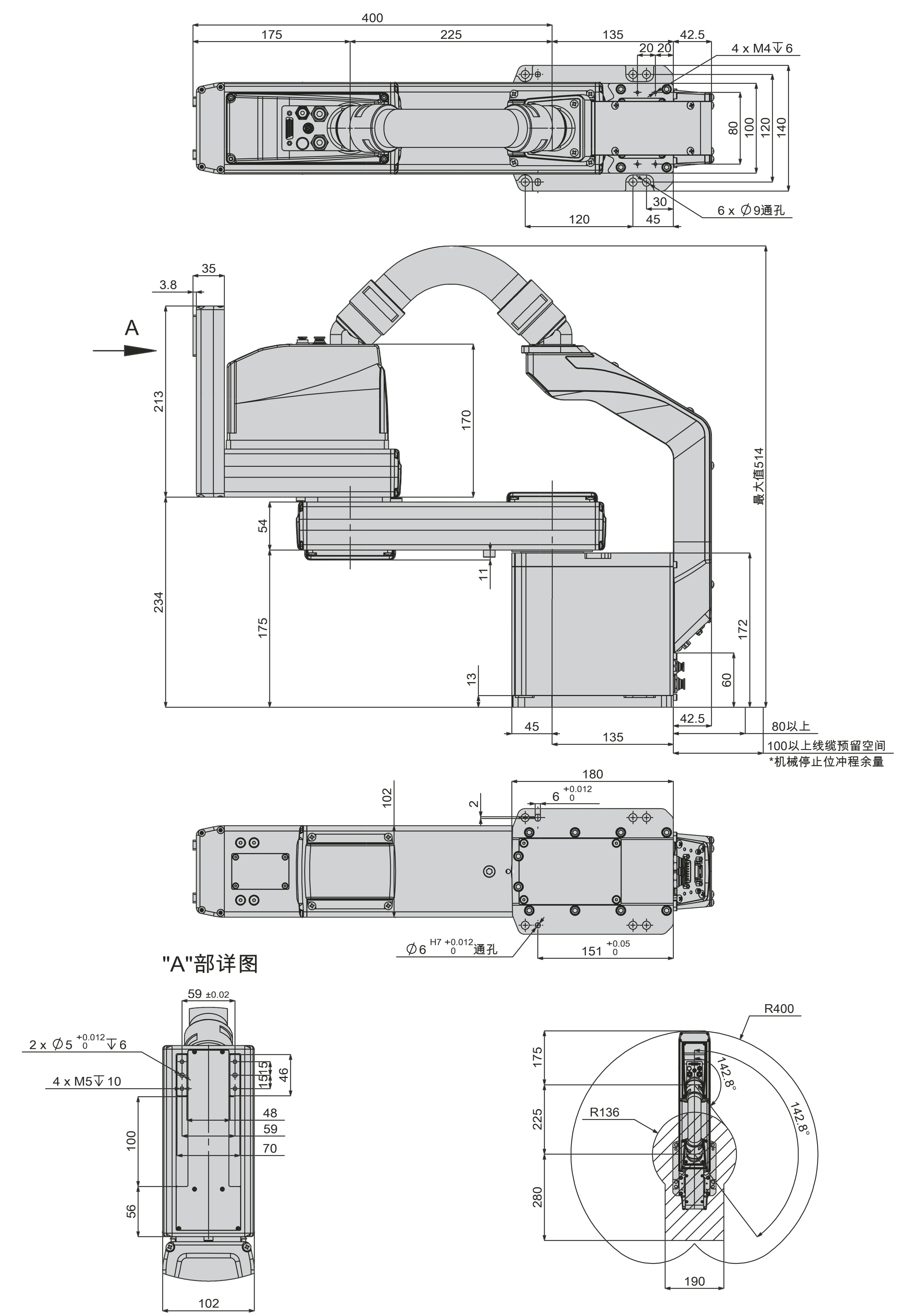
阴影部分为操作盲区

SP series/系列

Scara 工 业 机 器 人

SP3-4010

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 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 ±0.01mm

Z 轴坐标 ±0.01mm

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	6981mm/s		966mm/s
最大运动范围	±142.8°	±142.8°	100mm
电机功耗	400W	100W	100W
本体重量	15kg（不含线缆）		

www.sharewell.cc

SP series/系列

Scara 工 业 机 器 人

SP10-5000

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 ±0.025mm

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)

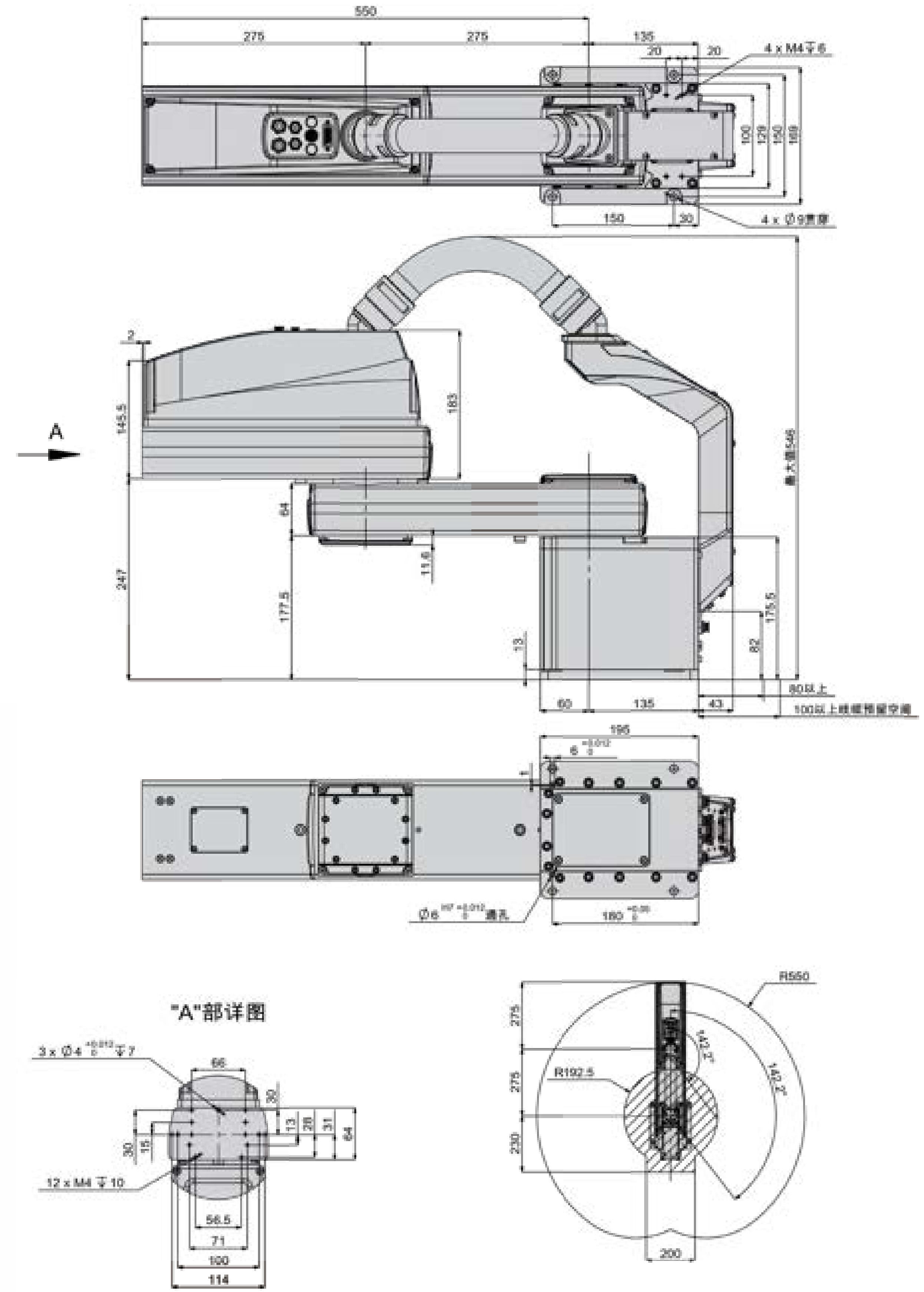
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

www.sharewell.cc

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	±142.2°	±142.2°
电机功耗	750W	750W
本体重量	26kg（不含线缆）	

产品尺寸与运动范围



阴影部分为操作盲区

SP series / 系列

Scara 工 业 机 器 人

SP10-5010

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 ±0.025mm
Z 轴坐标 ±0.01mm

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)

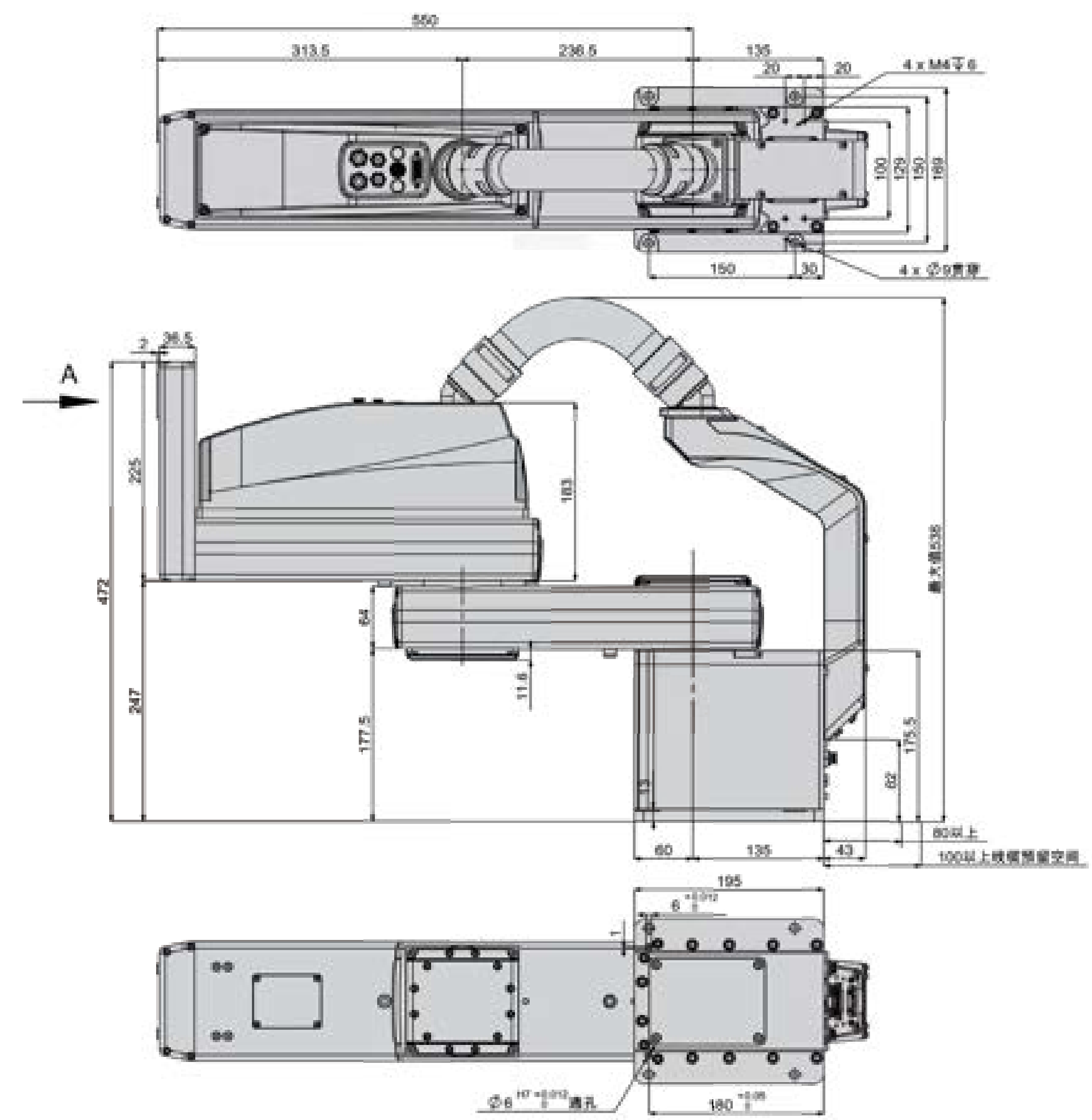
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

各轴参数 / Motion parameters

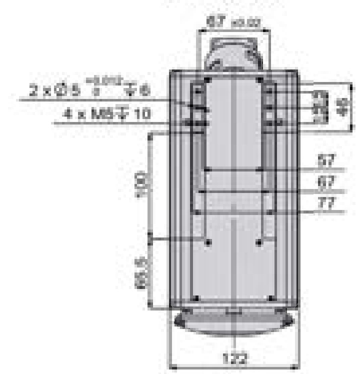
轴号 / 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	7133mm/s		1063mm/s
最大运动范围	±142.2°	±142.2°	100mm
电机功耗	750W	750W	100W
本体重量	28kg（不含线缆）		

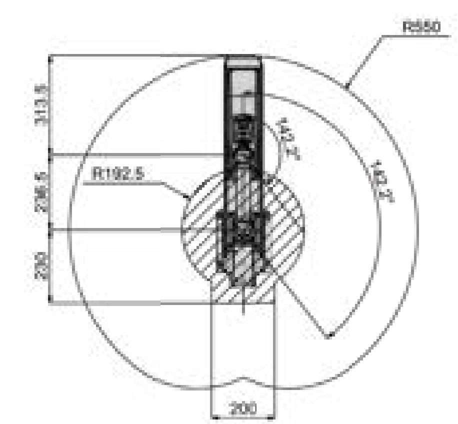
www.sharewell.cc

产品尺寸与运动范围



"A"部详图





阴影部分为操作盲区

SP series / 系列

Scara 工业机器人

SP10-6000

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 ±0.025mm

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)

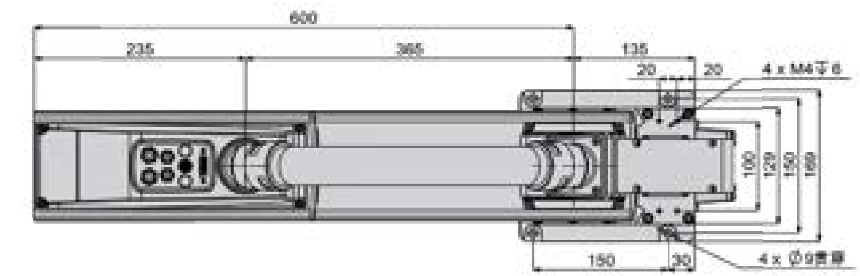
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

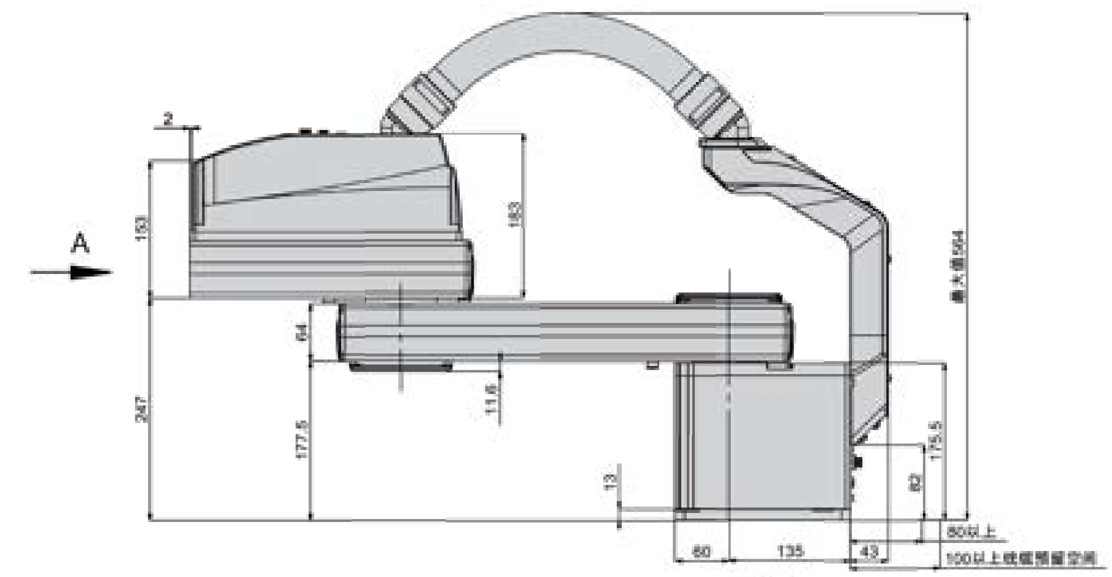
各轴参数 / Motion parameters

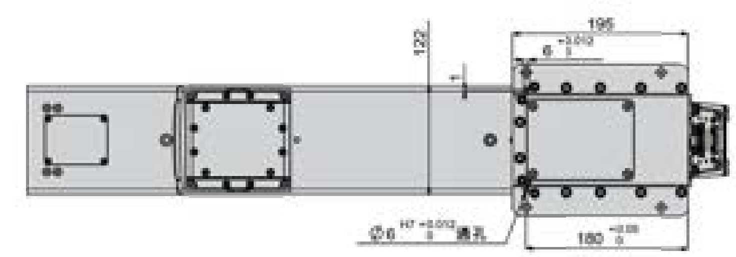
轴号 / 内容	第一轴	第二轴
最大运动速度	7406mm/s	
最大运动范围	±142.2°	±142.2°
电机功耗	750W	750W
本体重量	29kg（不含线缆）	

www.sharewell.cc

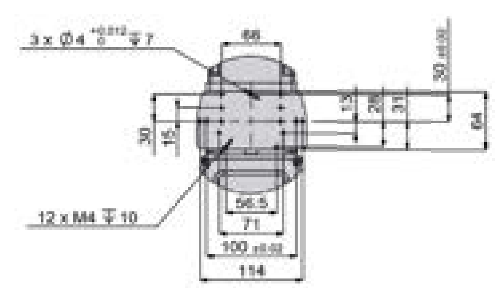
产品尺寸与运动范围

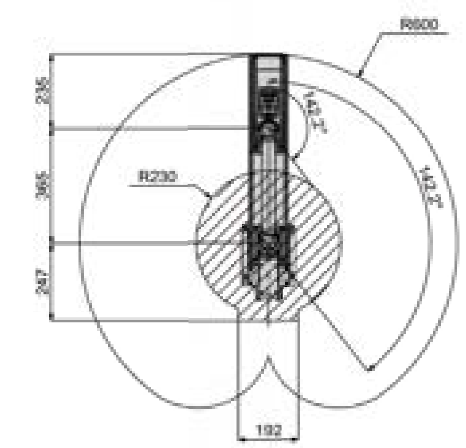






"A"部详图





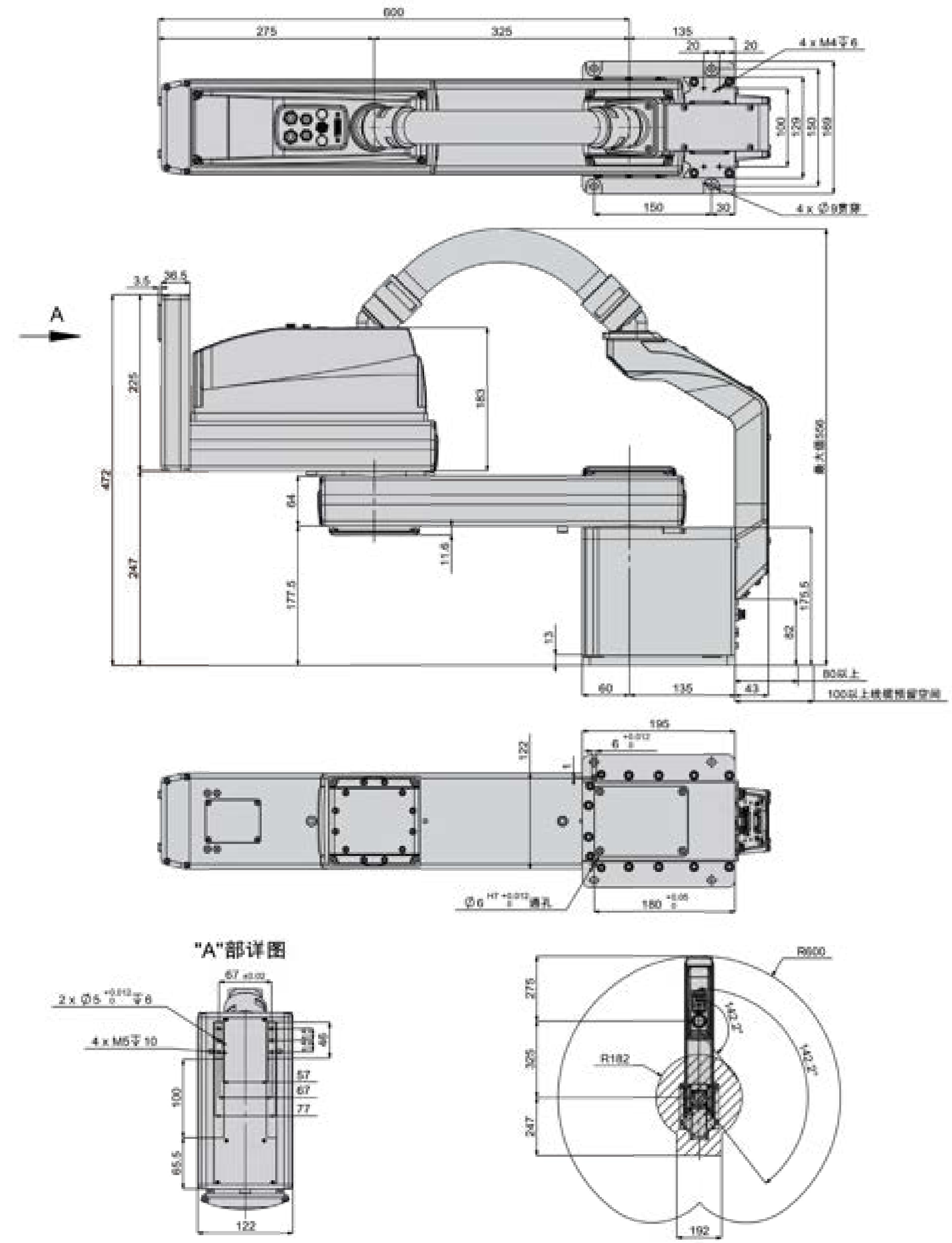
阴影部分为操作盲区

SP series / 系列

Scara 工业机器人

SP10-6010

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 ±0.025mm
Z 轴坐标 ±0.01mm

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	7891mm/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	27kg（不含线缆）		

SP series / 系列

Scara 工业机器人

SP10-7000

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 ±0.025mm

电气参数 / Electrical parameters

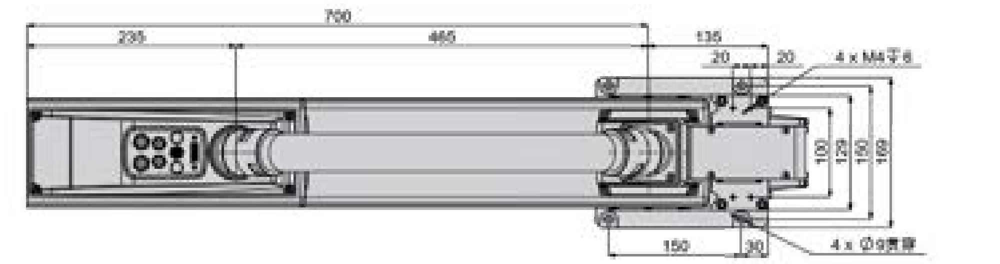
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	ϕ4mm*2，ϕ6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

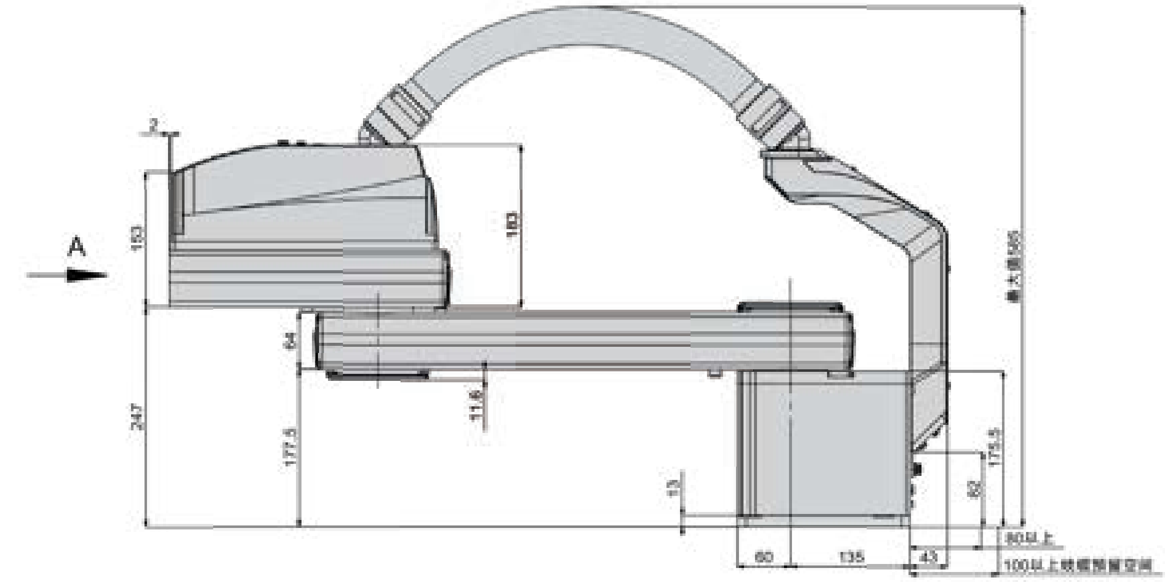
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

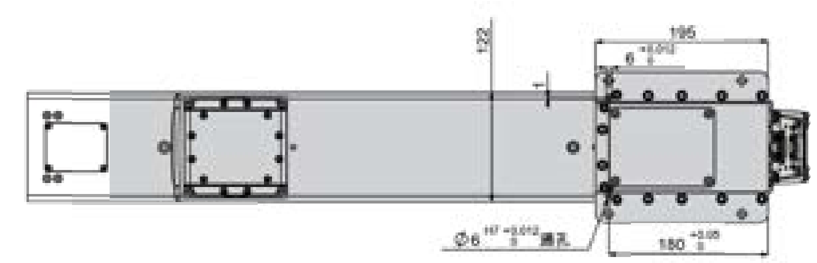
各轴参数 / Motion parameters

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

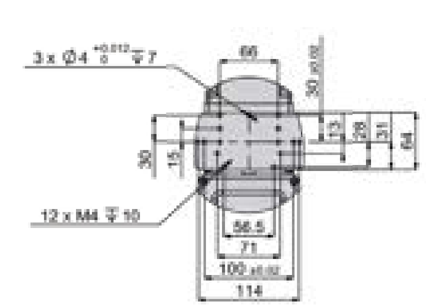
产品尺寸与运动范围

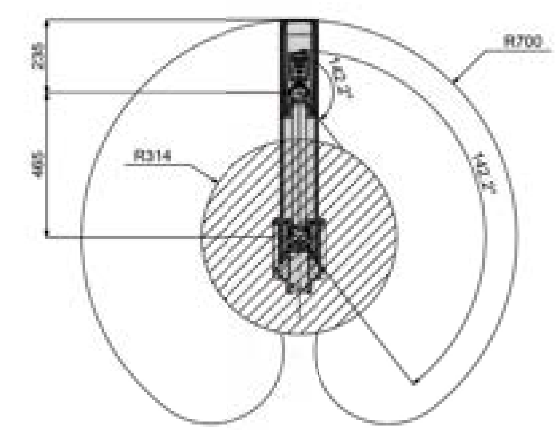






"A"部详图





阴影部分为操作盲区

SP series/系列

Scara 工业机器人

SP10-7010

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 ±0.025mm
Z 轴坐标 ±0.01mm

电气参数 / Electrical parameters

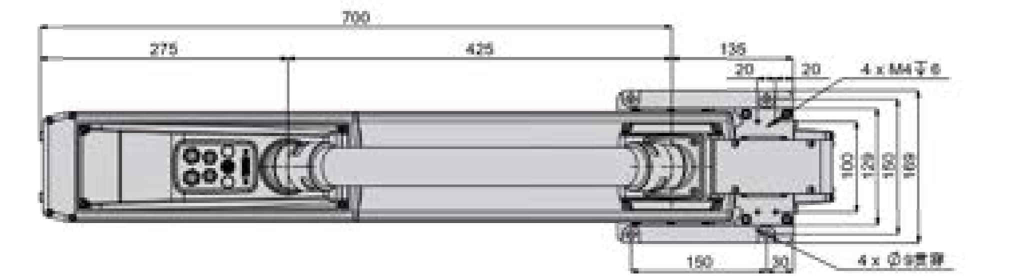
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	ф4mm*2，ф6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

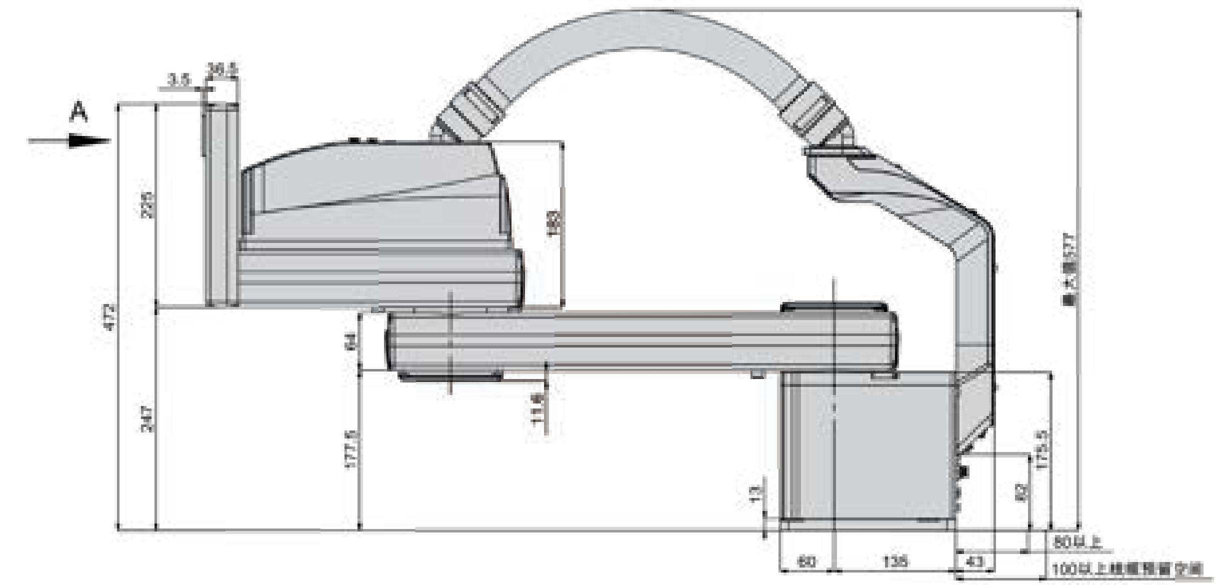
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

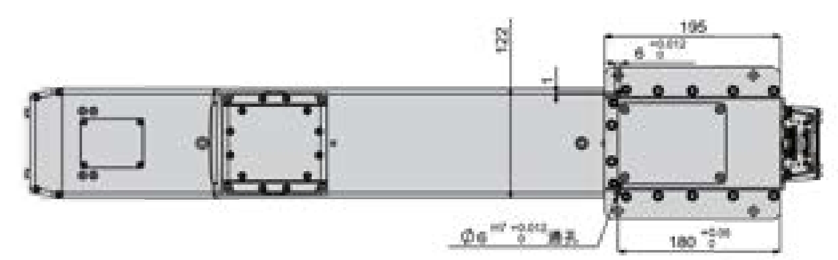
各轴参数 / Motion parameters

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）		

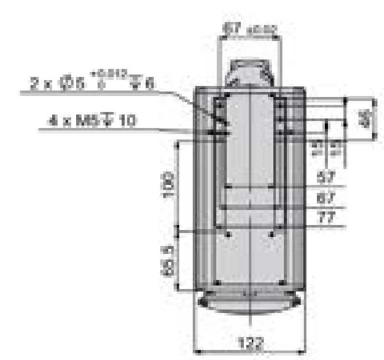
产品尺寸与运动范围

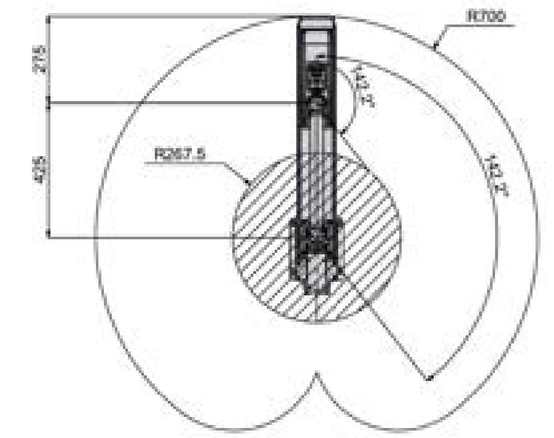






"A"部详图





阴影部分为操作盲区

SP series / 系列

Scara 工 业 机 器 人

SP40-8000

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 ±0.025mm

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	ф4mm*2，ф6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型（定制品）

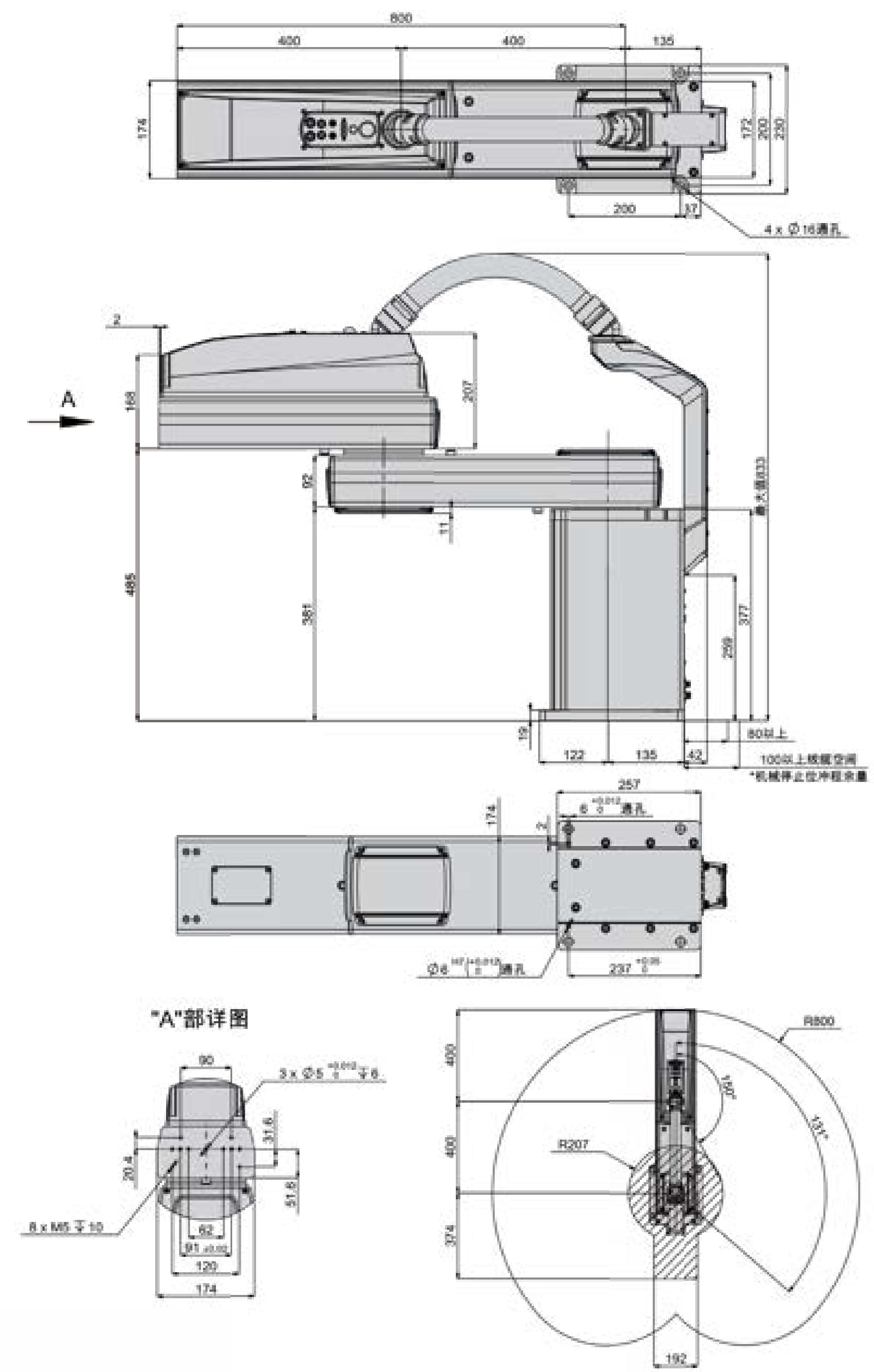
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

www.sharewell.cc

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	±131°	±150°
电机功耗	1000W	750W
本体重量	46kg（不含线缆）	

产品尺寸与运动范围

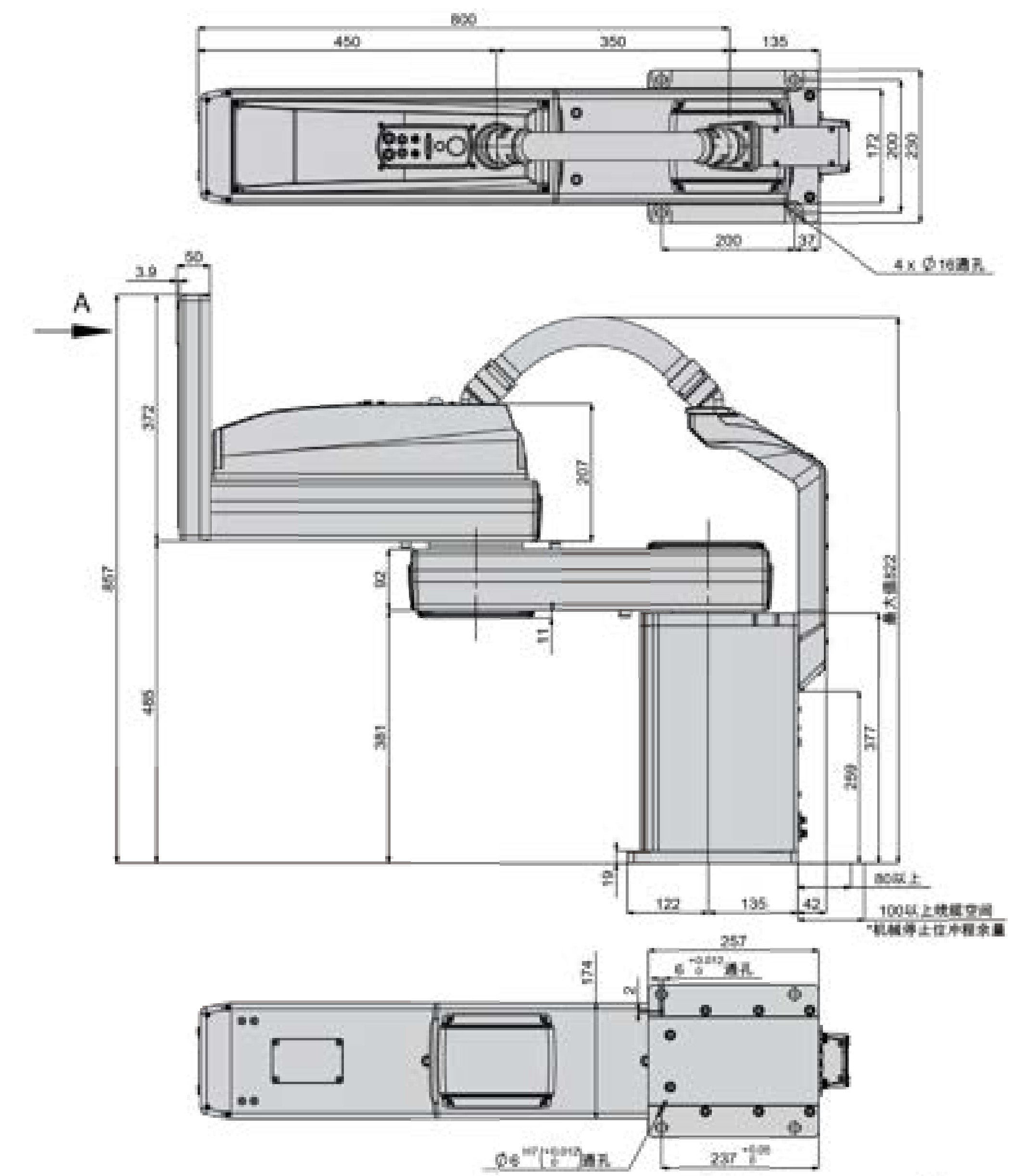


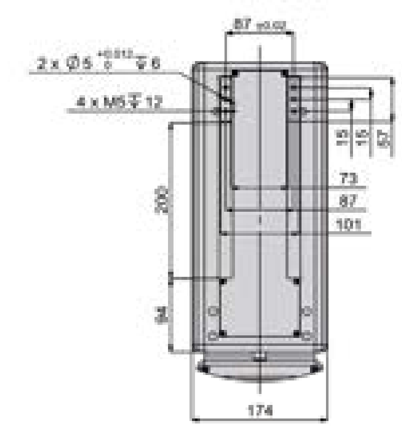
SP series / 系列

Scara 工业机器人

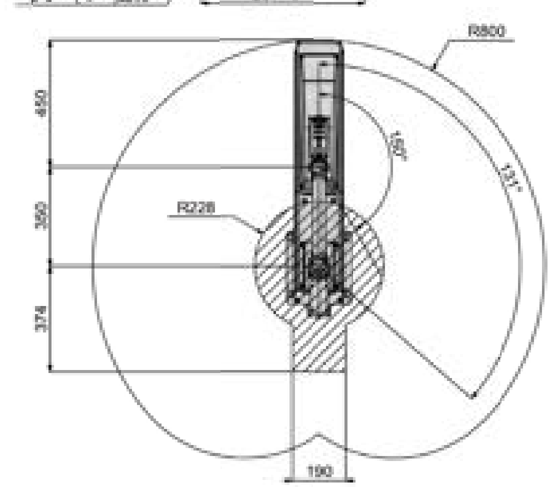
SP40-8020

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

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 ±0.025mm

Z 轴坐标 ±0.01mm

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	ф4mm*2，ф6mm*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	第三轴
最大运动速度	9675mm/s		1450mm/s
最大运动范围	±131°	±150°	200mm
电机功耗	1000W	750W	400W
本体重量	48kg（不含线缆）		

SP series / 系列

Scara 工 业 机 器 人

SP40-9000

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 ±0.025mm

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)

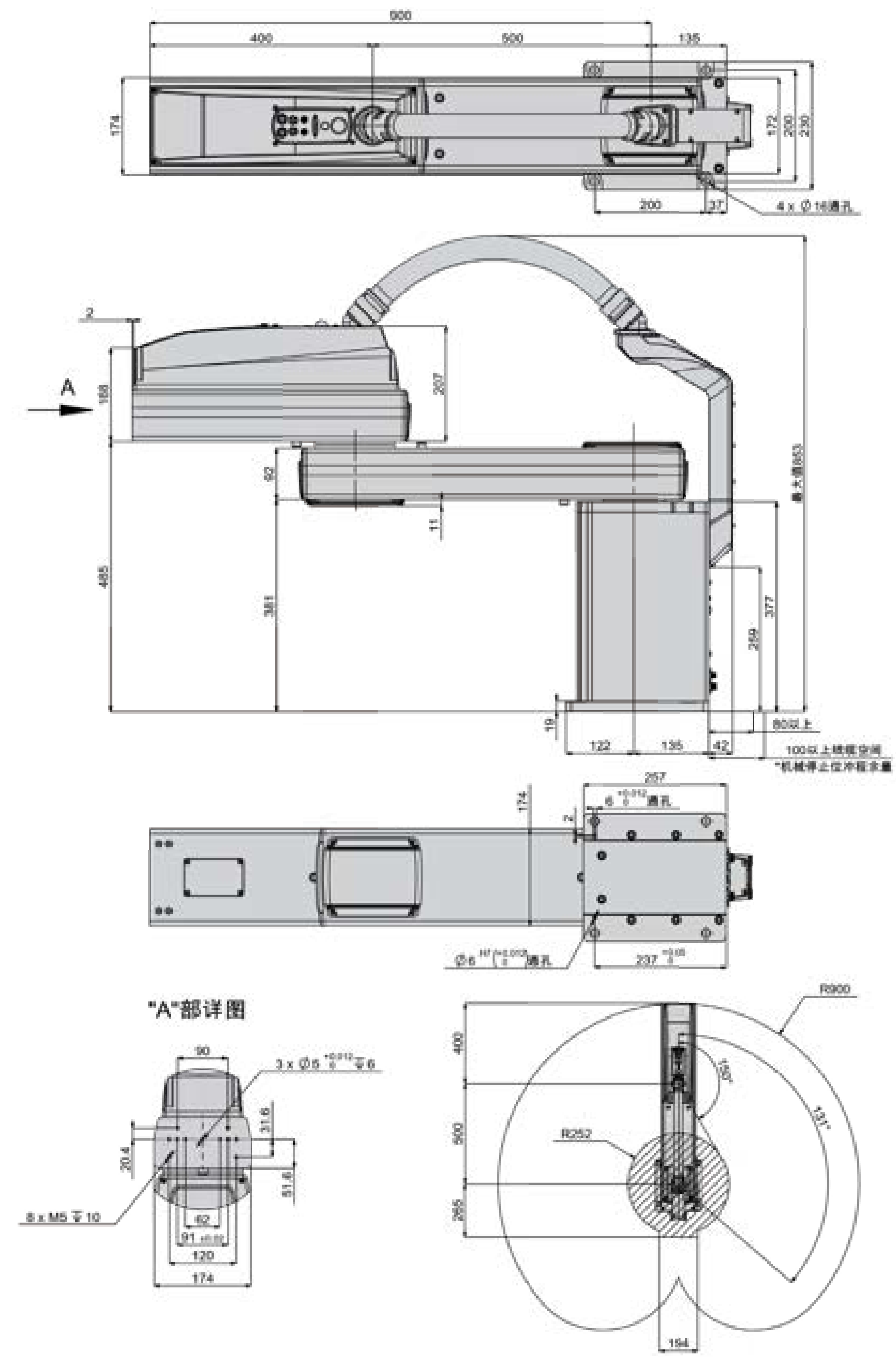
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

www.sharewell.cc

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	±131°	±150°
电机功耗	1000W	750W
本体重量	49kg（不含线缆）	

产品尺寸与运动范围



阴影部分为操作盲区

SP series/系列

Scara 工 业 机 器 人

SP40-9020

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 ±0.025mm

Z 轴坐标 ±0.01mm

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)

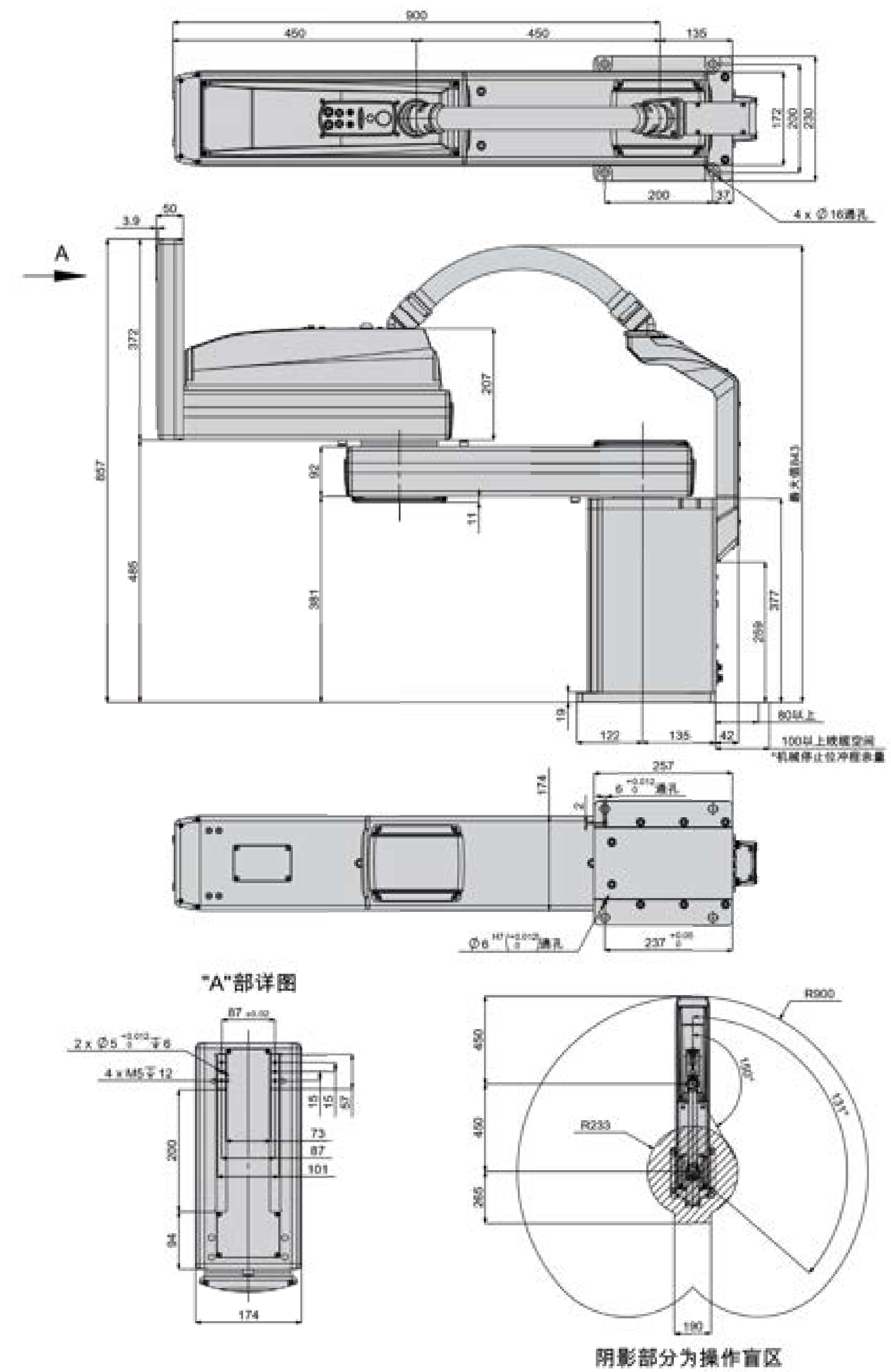
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

www.sharewell.cc

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	10244mm/s		1450mm/s
最大运动范围	±131°	±150°	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



SP series / 系列

Scara 工业机器人

SP40-1000

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 ±0.01mm

电气参数 / Electrical parameters

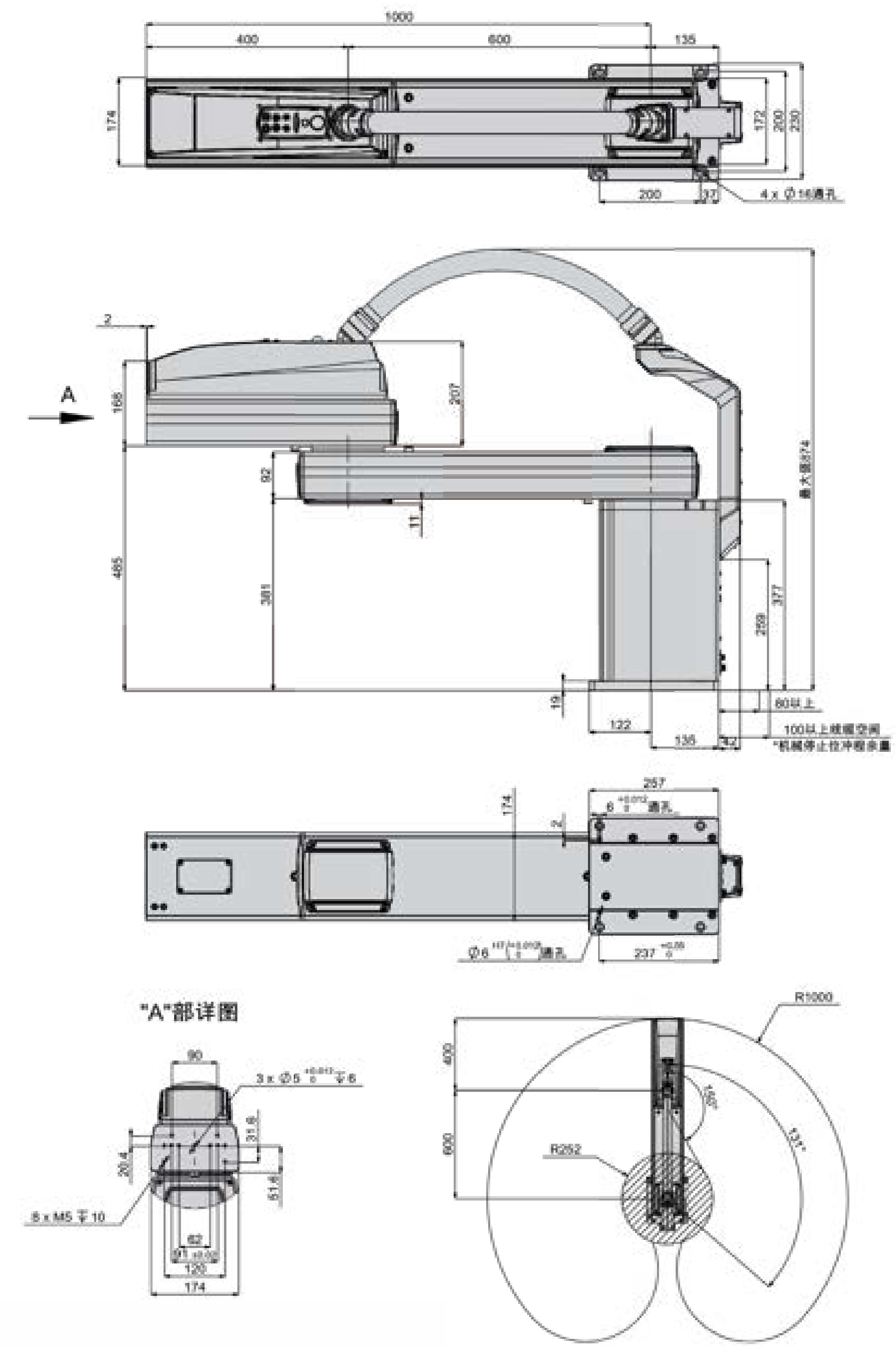
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针（D-Sub接口）
用户气路	ϕ4mm*2，ϕ6mm*2
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 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



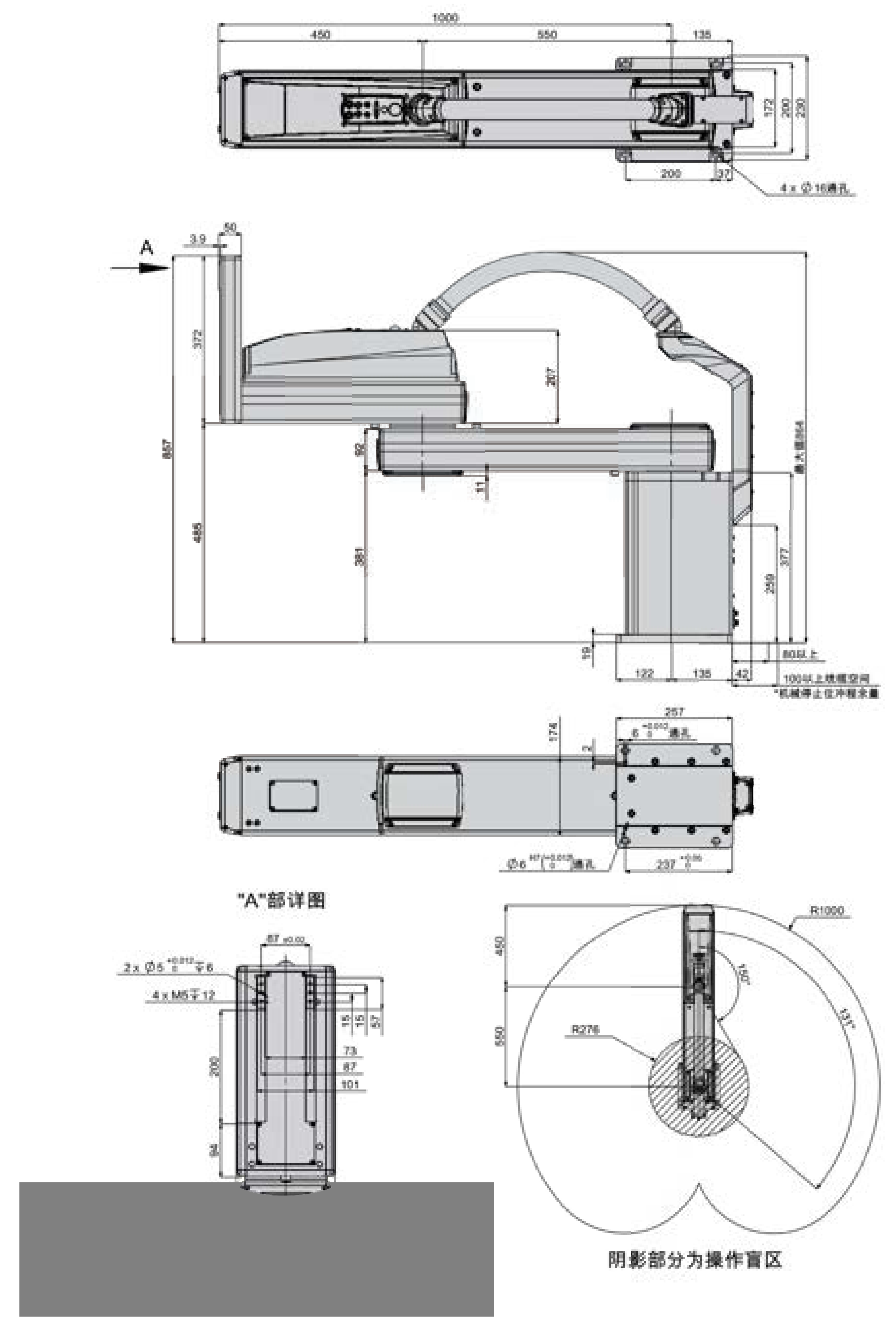
阴影部分为操作盲区

SP series/系列

Scara 工 业 机 器 人

SP40-1002

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 ±0.025mm
Z 轴坐标 ±0.01mm

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	ф4mm*2，ф6mm*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		1450mm/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）		

驱控一体化控制器

特点：

1.支持远程I/O

2.支持TCP/IP通讯

3.驱控一体架构，为四轴机械臂专机用

电源	三相 220VAC 相数/电压	单相 200-230VAC（-15%-10%） 容许电压变动频率	24V DC (-10%~10%) 5A 控制电源	
	12.68 输入电流（3PH）单位：A	24.3 输入电流（1PH）单位：A	5 连续输入电流 单位：A	
尺寸/重量	W175mm*H300mm*D159mm,Weight/5kg			
冷却方式	风扇冷却	控制模式	手动/自动	
机器人控制	Haif Robot Language 程式语言	PTP(Point to Point)Motion 、Linear Interpolation 、Circular interpolation 运动模式	1K Points For Global Use Maximum 32K Points for Every User Program 20MByte for User Program and Data Memory 记忆体容量	
输入输出	User I/O:Input:24, Output:12 标准I/O	OutPut:4 马达刹车		
通讯界面	1Channel Ethernet	1 Port One port can switch two communication function RS232/RS485	1Channel DMCNET	1Port USB Host
环境规格	室内（避免阳关直射），无腐蚀性雾气（避免油烟，易燃性瓦斯及尘埃） 安装地点	0°~55°（若环境温度超过45°以上时，请强制周边空气循环） 环境温度	-20°~65° 储存温度	0~99% RH以下（不结露） 温度

驱动六轴控制器

特点：

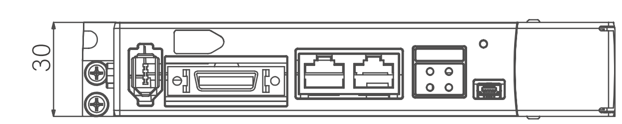
1.支持Modbus/Rs485通讯、CAN OPEN通讯控制

2.高通用性、高稳定性、高性能

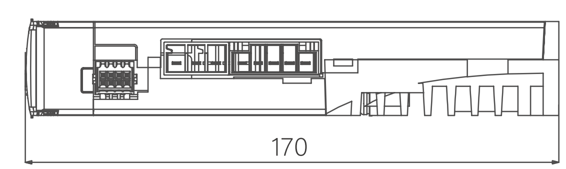
3.为拓展六轴机械臂专机用

型号 ASD

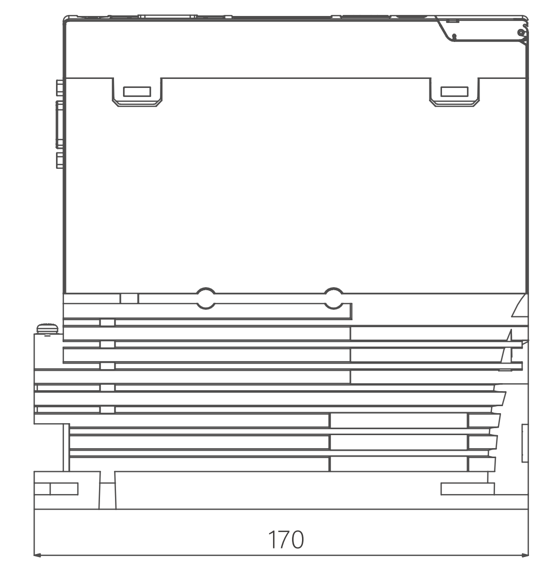
外形尺寸：



正视图



左视图



俯视图

输入电源	单相 200-230VAC	冷却方式	散热座冷却
最大输入功率	2.2KVA 100W-200W	环境温度	0~45°C
尺寸	170x170x30(mm)	重 量	0.84kg
通讯方式	ModBus 通讯 CAN OPEN	保护等级	IP20

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；

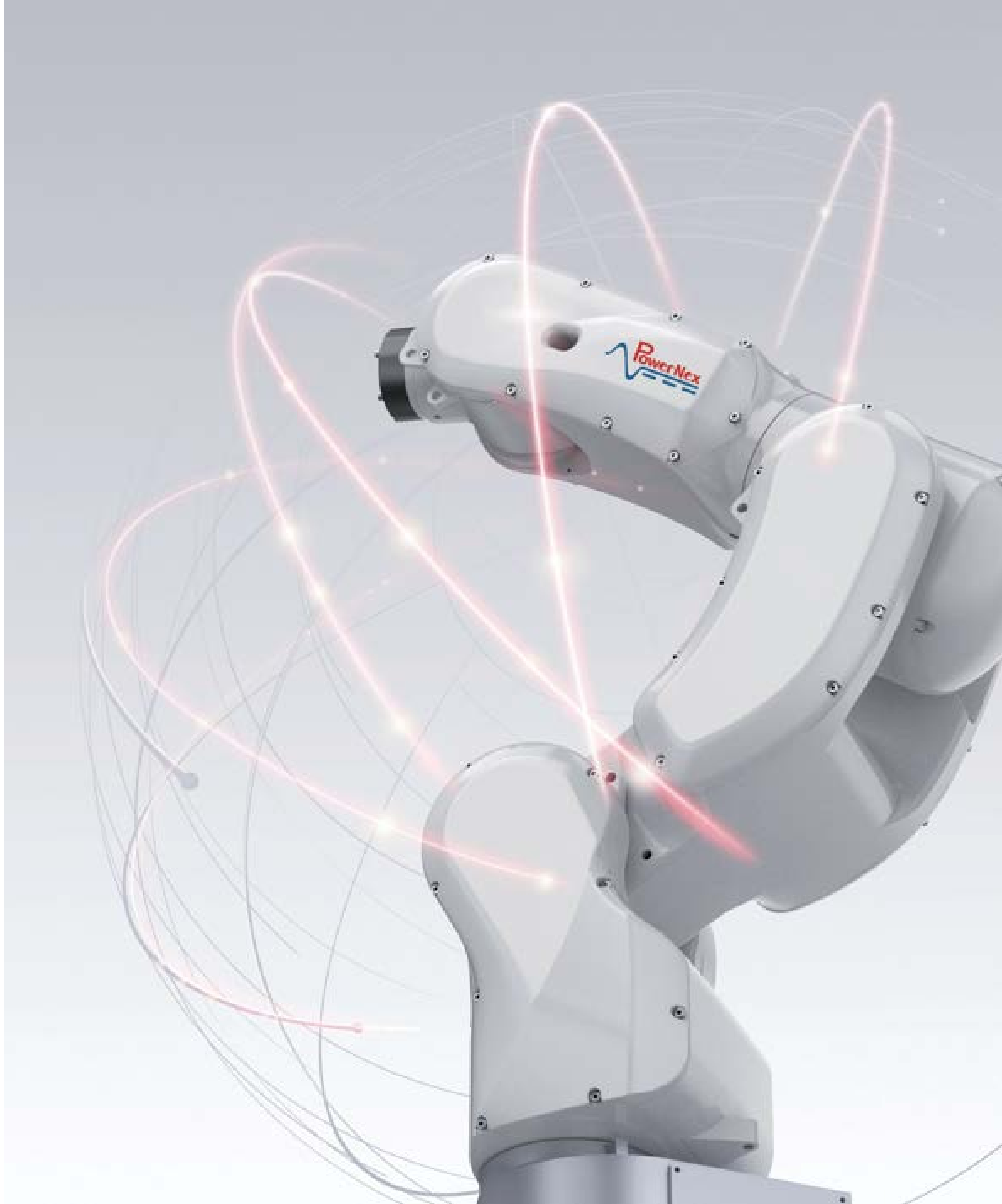
4.兼备按键和触控，应用场合更广，选择更灵活；

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
	通讯端口	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/s^2，三轴/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



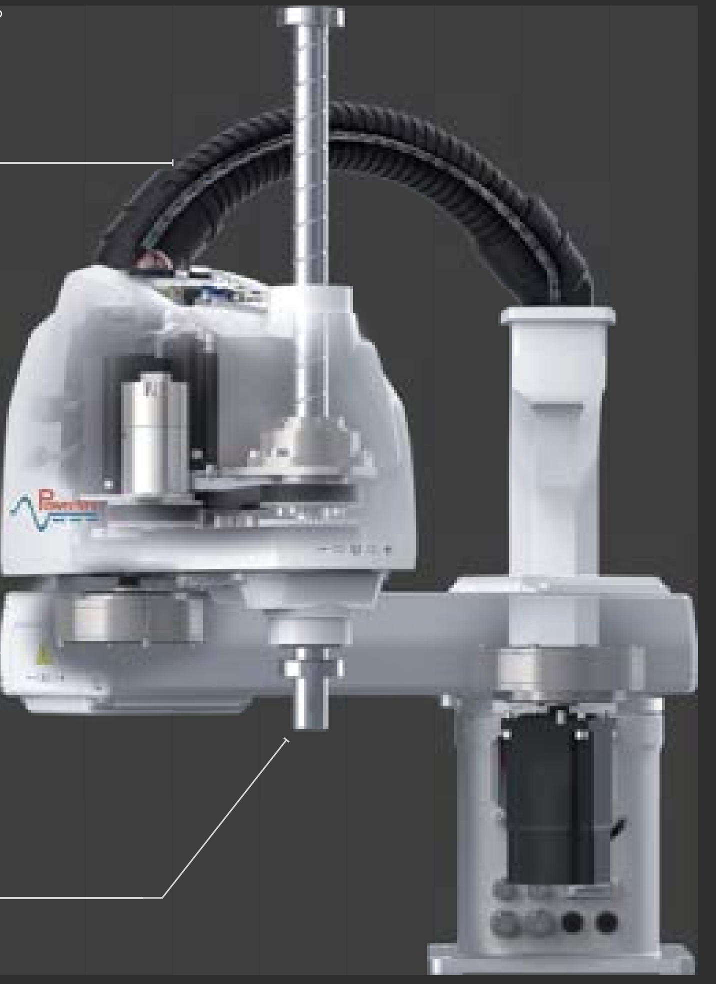
为何选择 Power Nex？

零代码编程，让人人都是工程师

AIProe OS 3.0 源于多年的自动化经验，秉承“化繁为简”的理念，
用极致简单的方式，让你轻松、高效的完成编程工作。

品牌护航，品质保障，售后无忧

Power Nex 与国际主流品牌合作，
保证品质的同时，能为您提供可持续的备件与售后服务。



>2000万次
NEWTEX 株式会社ニューテックス 电缆

6000r/min
DELTA 伺服电机

10000小时
Nidec All for dreams 谐波减速机

36个月
LAIEN 滚珠花键丝杆

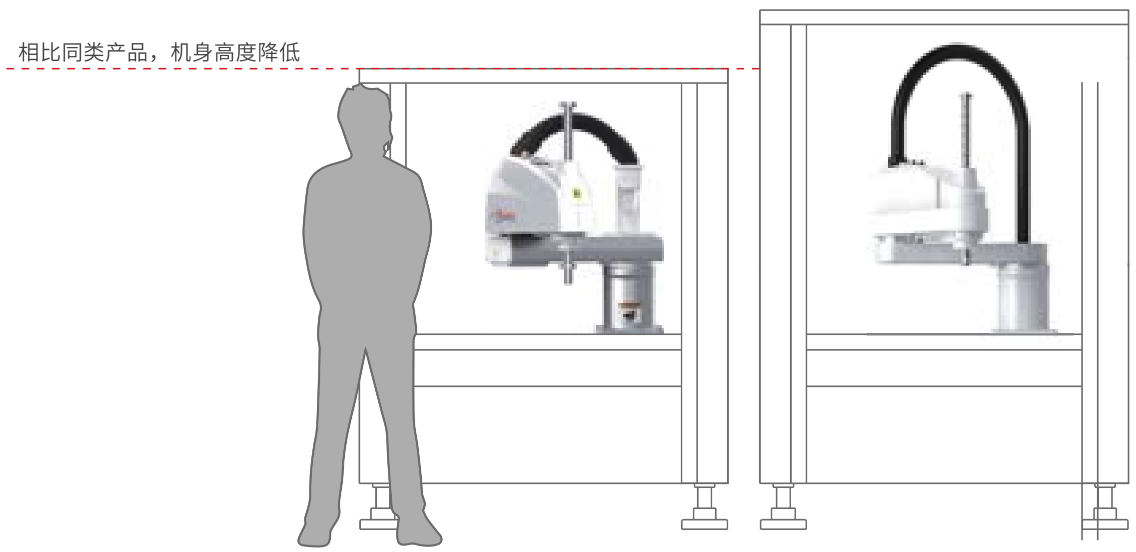
为应用而生，让自动化像拼积木一样简单

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+”战略

装配 | 点胶 | 锁螺丝 | 贴标 | 焊接 | 搬运 | 视觉模块 | ......

Power Nex创新

140mm
高度降低



机身降低，空间节省15%

ProEasy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


PowerNex