



产品手册

PRODUCT MANUAL



- $\leftarrow$ U $\rightarrow$ +

+
 $\uparrow$
Z
 $\downarrow$
-

为应用而生



化繁为简

为应用而生

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。



EX



- ← U → +

+
↑
Z
↓
-

- ← $\theta 1$ →

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

» 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



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



S7-707A

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



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



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






一个为应用而生的机器人品牌

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

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.14	P6	P.16	P10	P.22	P20	P.28	P100	P.42
负载 额定1kg/最大3kg 臂长 400mm		负载 额定2kg/最大6kg 臂长 500 600 700mm		负载 额定5kg/最大10kg 臂长 600 700 800mm		负载 额定10kg/最大20kg 臂长 800 900 1000mm		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。

R6	P.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。

W6	P.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。

E4	P.56	E10	P.60
负载 额定1kg/最大4kg 臂长 400 550mm		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。

D4	P.62
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能，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.64	CP P.66
负载 额定5kg/最大10kg 臂长 600mm	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.68	S7-707A P.70	S7-906A P.72	S10-1206A P.74
负载 最大4kg 最大运动范围 475mm	负载 最大7kg 最大运动范围 707mm	负载 最大7kg 最大运动范围906mm	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	SP6-6010 P.80	SP10-5000/SP10-5010 P.82	SP10-6000/SP10-6010 P.86	SP10-7000/SP10-7010 P.90
负载 额定1kg/最大3kg 臂长 400mm	负载 额定2kg/最大6kg 臂长 600mm	负载 额定5kg/最大10kg 臂长 500mm	负载 额定5kg/最大10kg 臂长 600mm	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	SP40-9000/SP40-9020 P.98	P40-1000/SP40-1002 P.102	MCS P.106	TFT LED P.108
负载 额定20kg/最大40kg 臂长 800mm	负载 额定20kg/最大40kg 臂长 900mm	负载 额定20kg/最大40kg 臂长 1000mm		
				

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

$\pm 0.01\text{mm}$

平面坐标

$\pm 0.01\text{mm}$

Z轴坐标

$\pm 0.01^\circ$

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	$\pm 132^\circ$	$\pm 141^\circ$	150mm	$\pm 360^\circ$
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 $0.005\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 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针 (D-Sub接口)

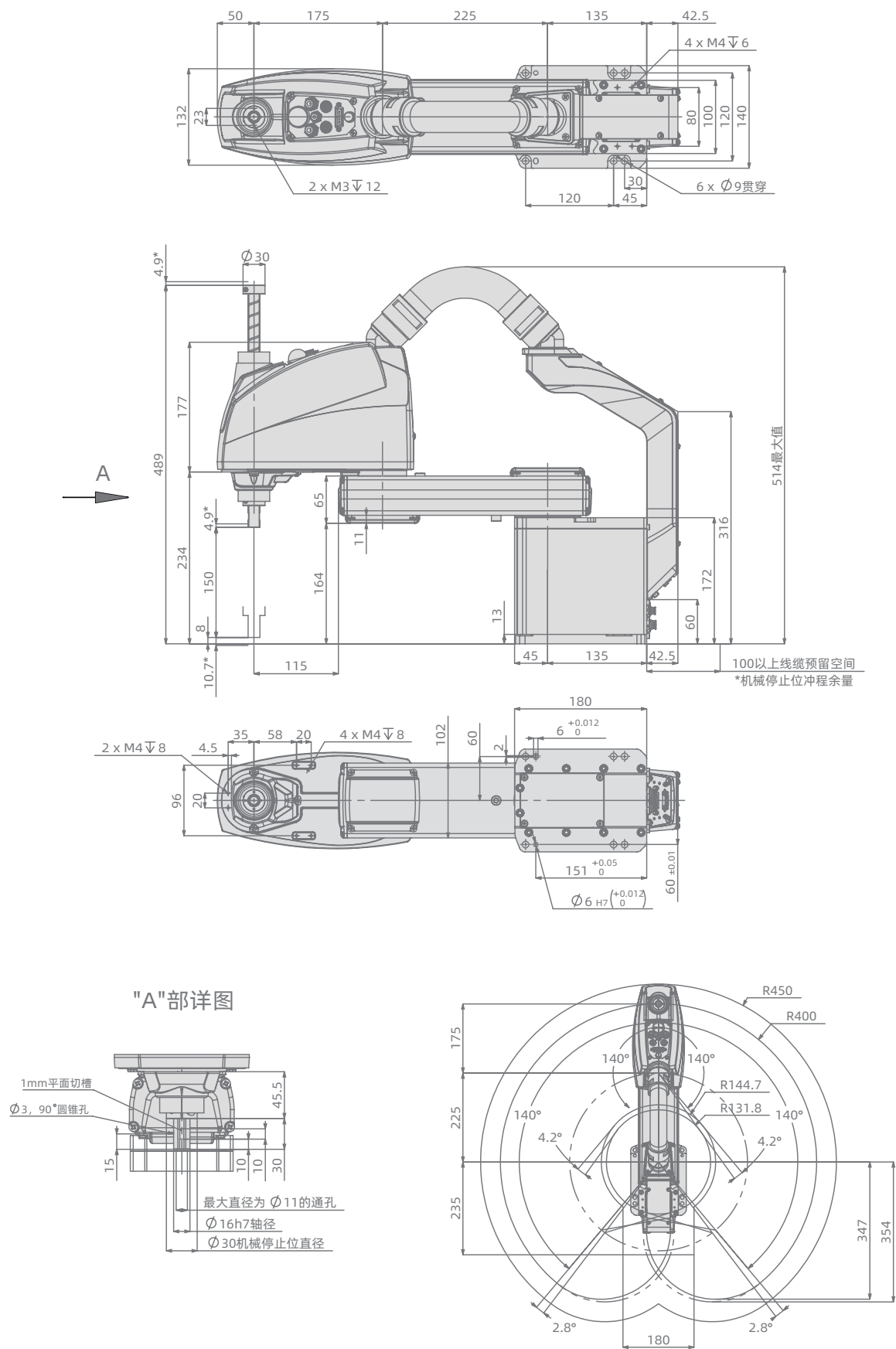
用户气路 $\phi 4\text{mm}\times 1$, $\phi 6\text{mm}\times 2$

视觉接口 M12*2 (千兆网口)

安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

www.sharewell.cc

产品尺寸与运动范围



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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
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	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	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

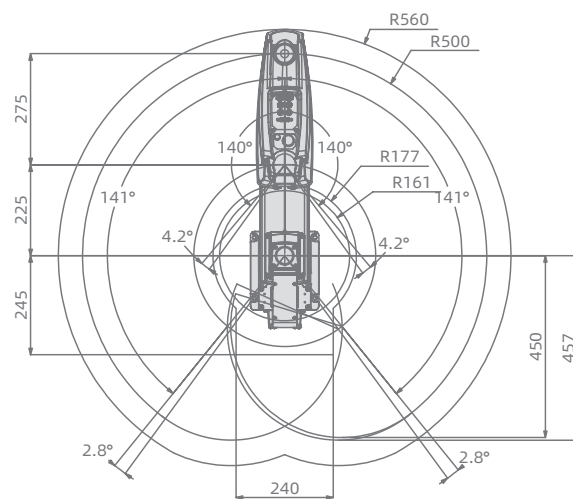
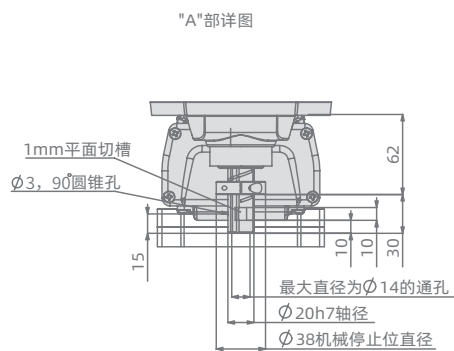
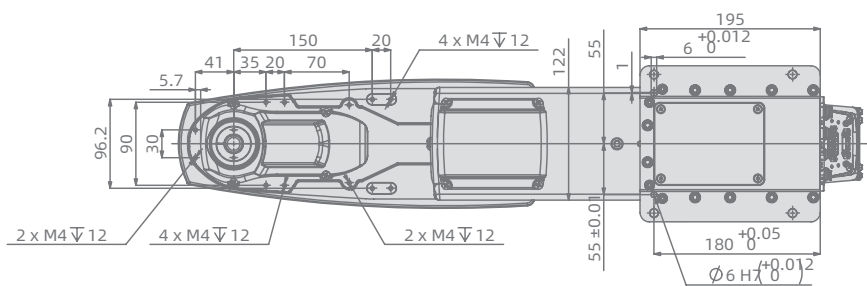
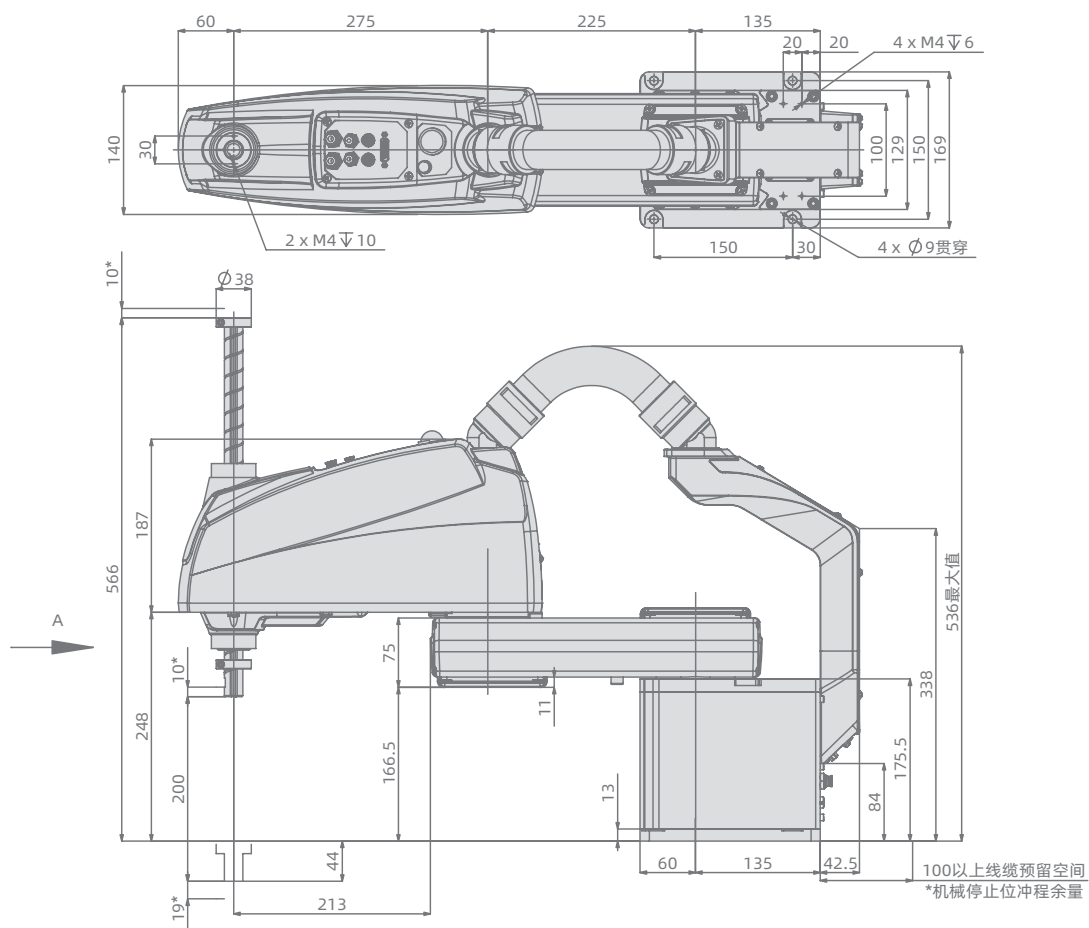
用户电路 26针 (D-Sub接口)

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

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



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)

P6series/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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

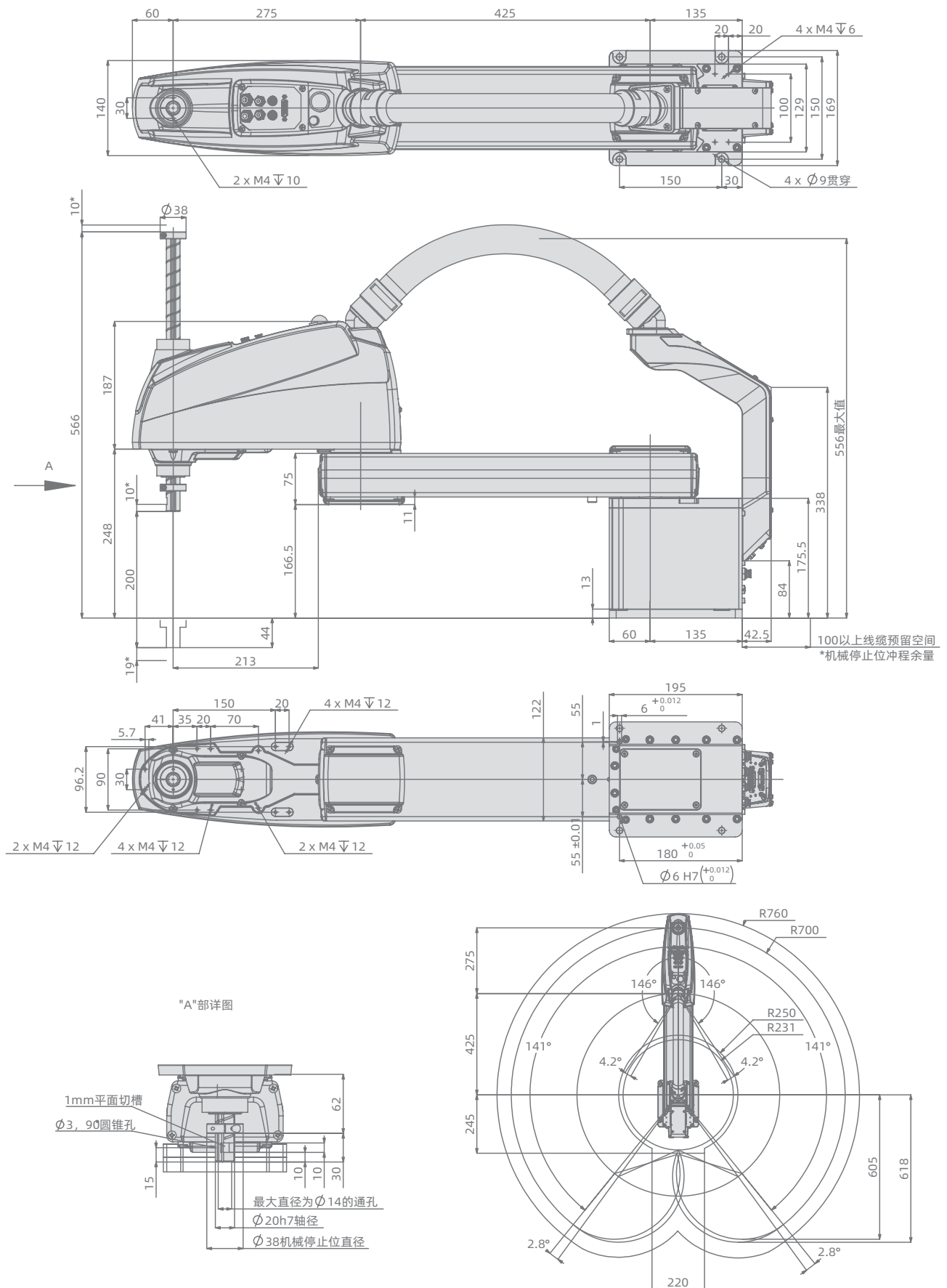
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450 mm/s		1100 mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	21kg (不含线缆)			

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



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 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

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	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm 300mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			200N	
本体重量	30kg (不含线缆)			

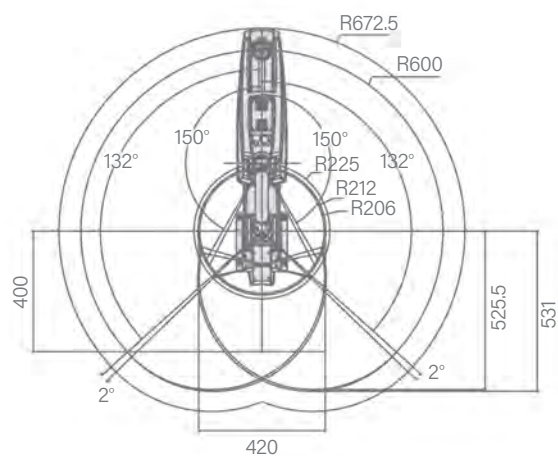
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.02\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 最大值 $0.3\text{kg} \cdot \text{m}^2$

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)

www.sharewell.cc

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



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

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	9800 mm/s		1098 mm/s	1580°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm 300mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			200N	
本体重量	31kg (不含线缆)			

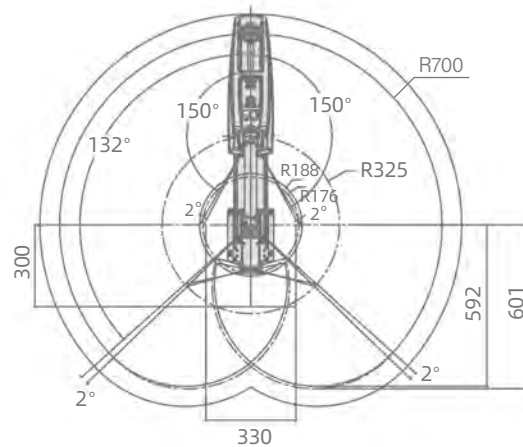
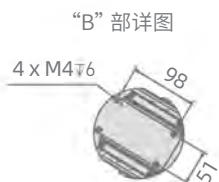
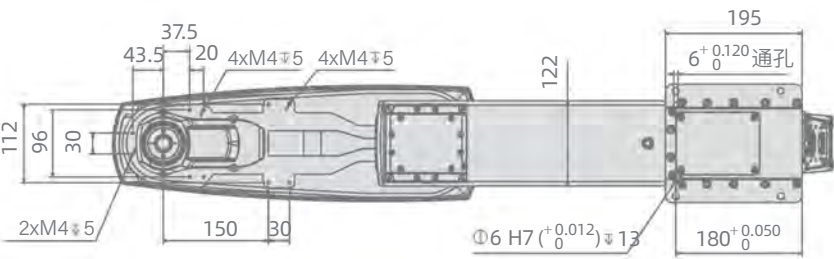
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.02\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 最大值 $0.3\text{kg} \cdot \text{m}^2$

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)

www.sharewell.cc

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 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

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	10600 mm/s		1098 mm/s	1581°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 152^\circ$	200mm 300mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			200N	
本体重量	32kg (不含线缆)			

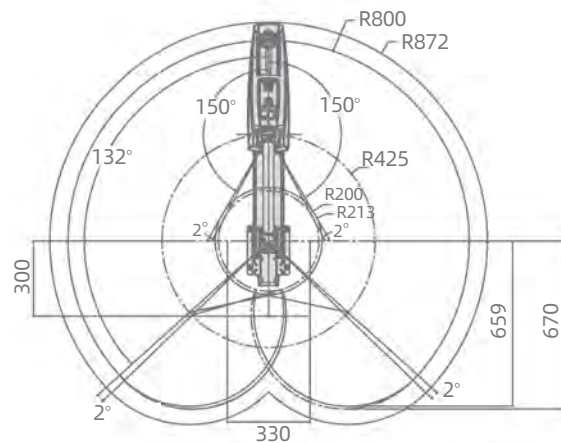
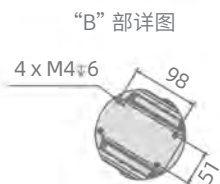
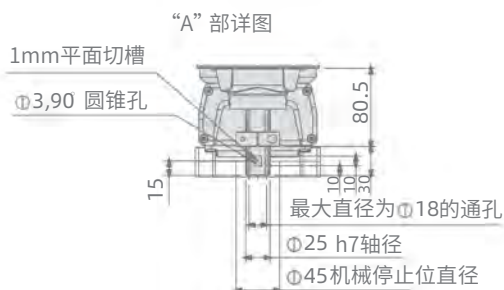
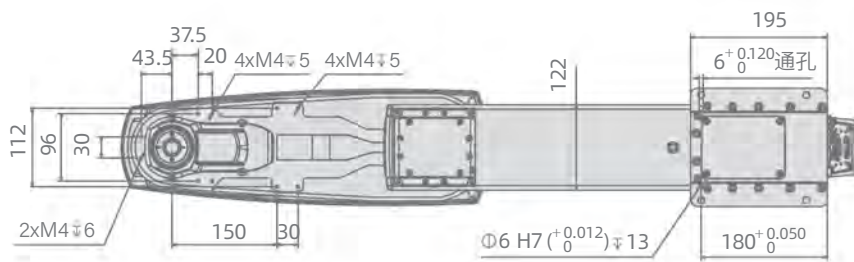
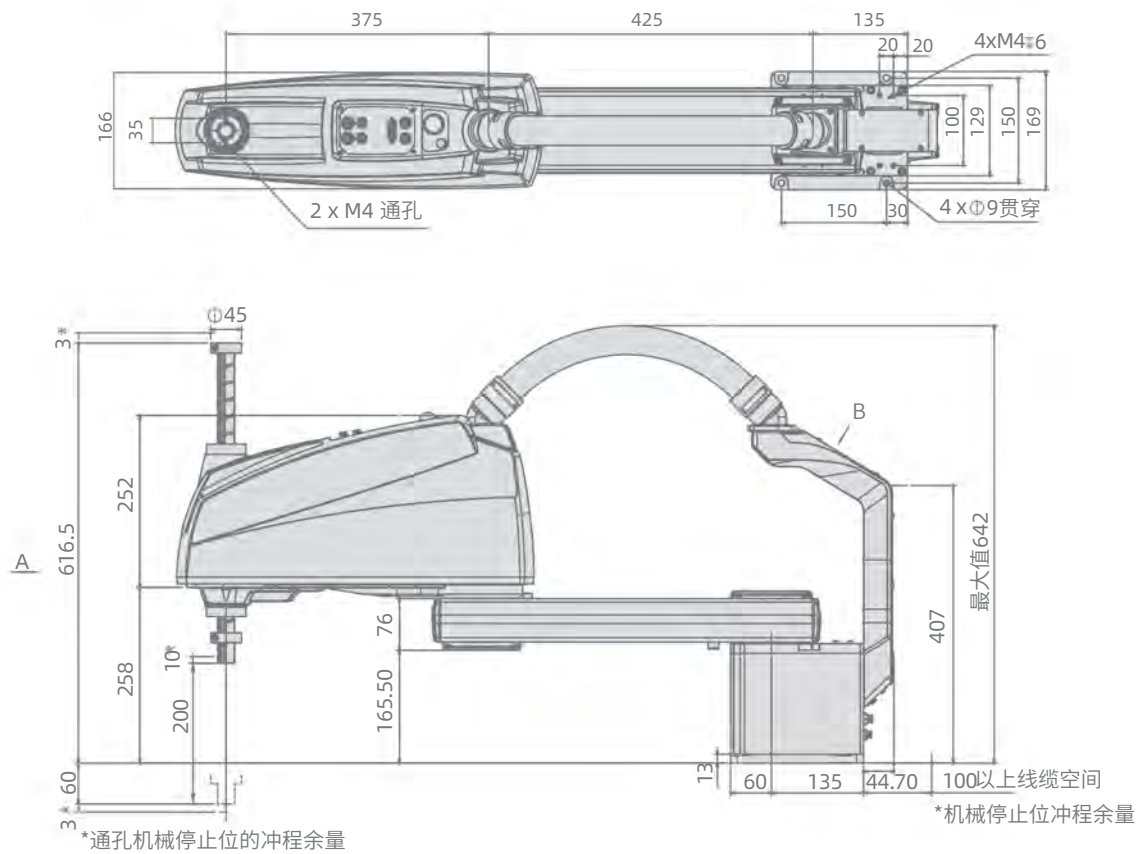
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.02\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 最大值 $0.3\text{kg} \cdot \text{m}^2$

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)

www.sharewell.cc

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



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

各轴参数

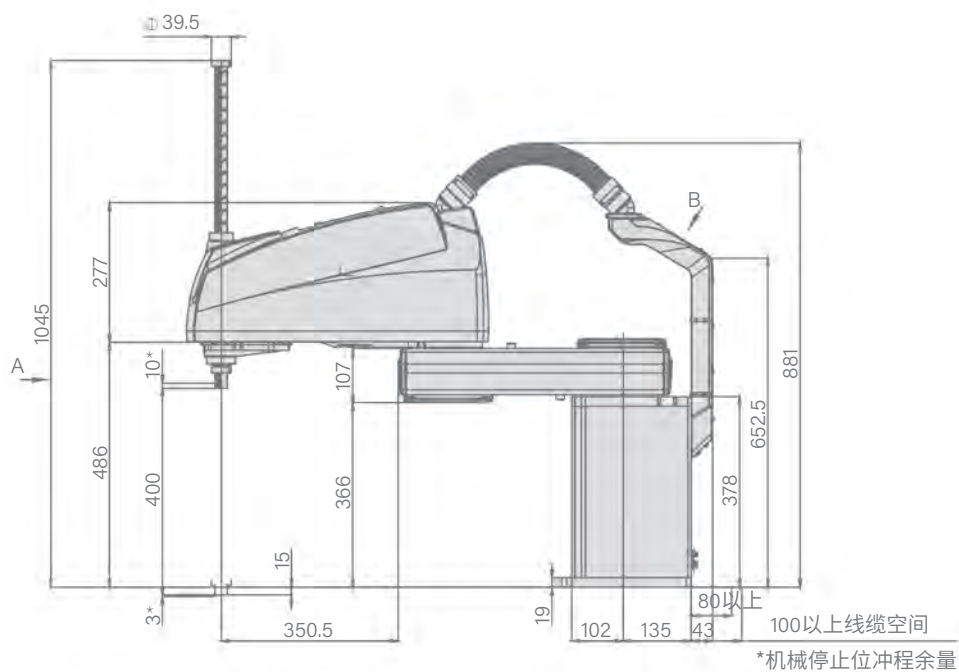
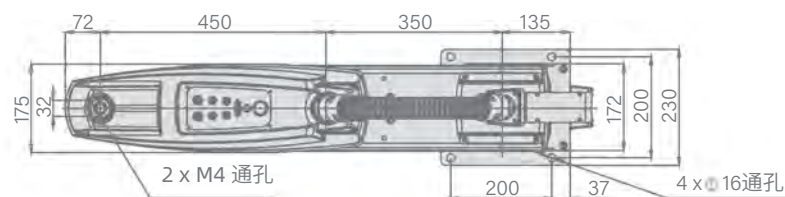
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9485 mm/s		2020 mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	49kg (不含线缆)			

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

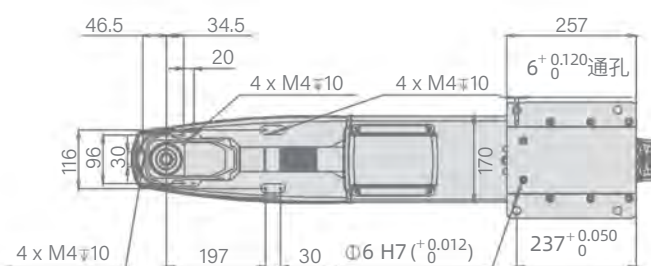
电气参数 原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)



产品尺寸与运动范围



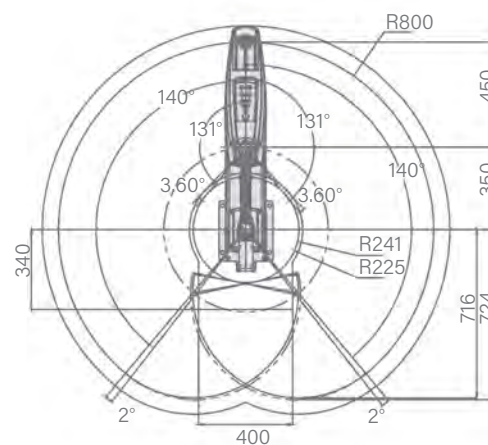
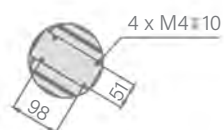
*机械停止位冲程余量



"A" 部详图



"B" 部详图



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 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

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	10244 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

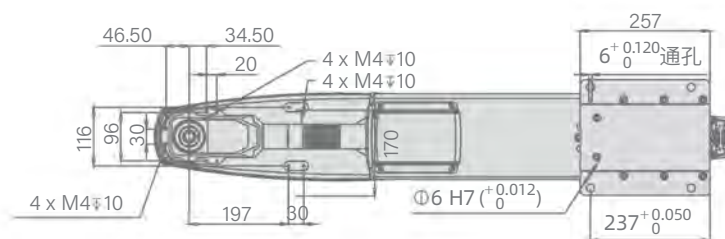
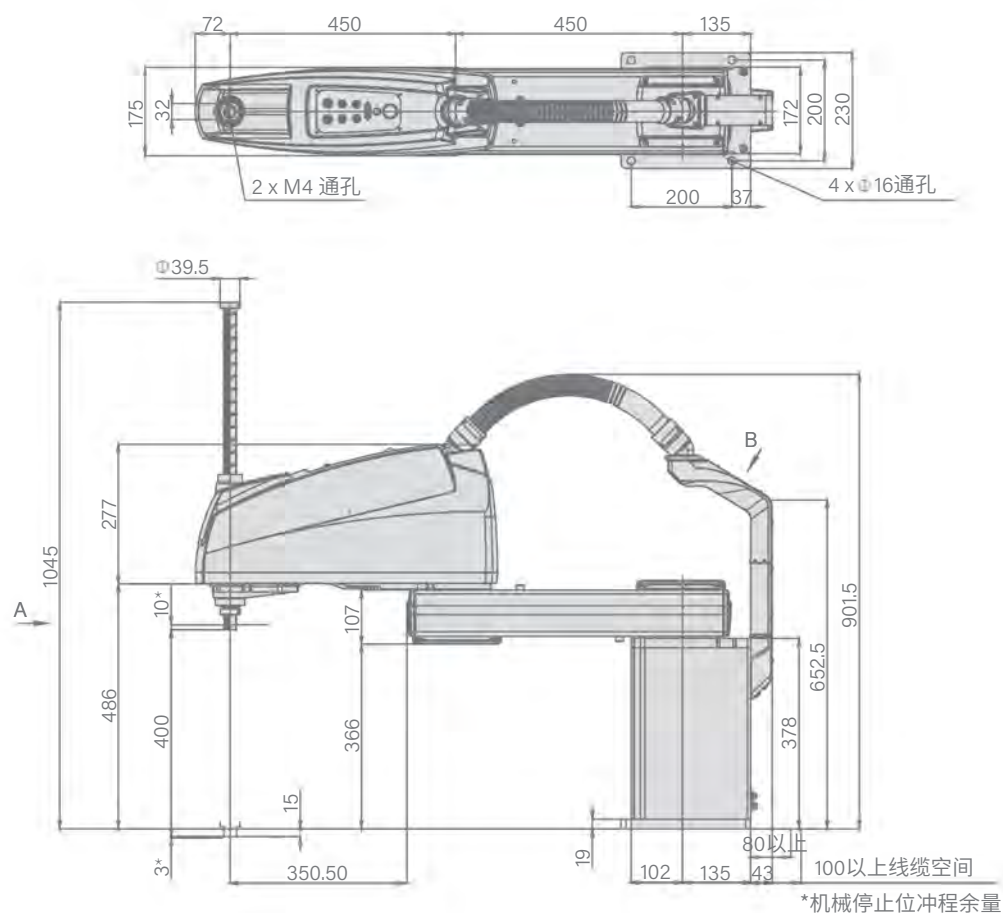
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.45\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

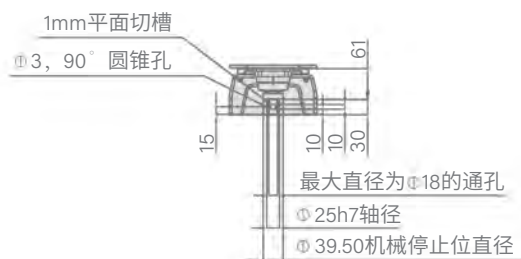
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm}\times 2$, $\phi 6\text{mm}\times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

www.sharewell.cc

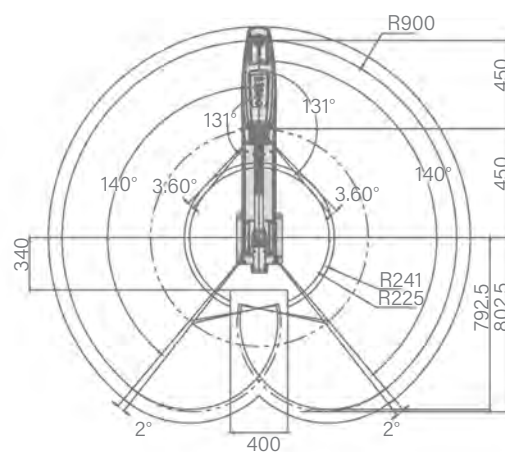
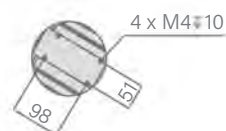
产品尺寸与运动范围



"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 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

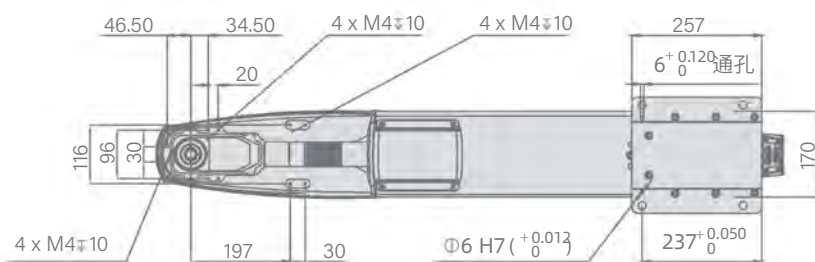
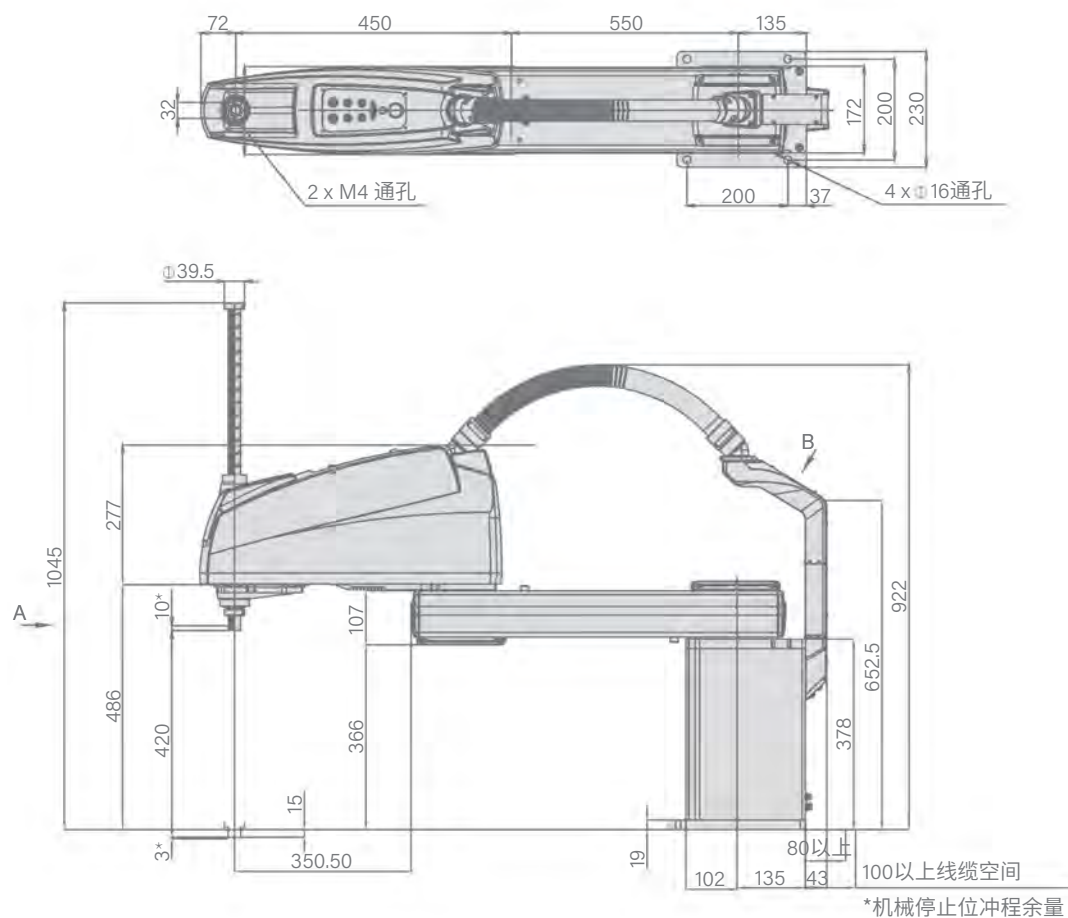
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	11003 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	55kg (不含线缆)			

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

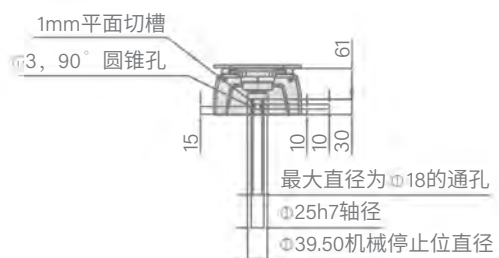
电气参数

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)

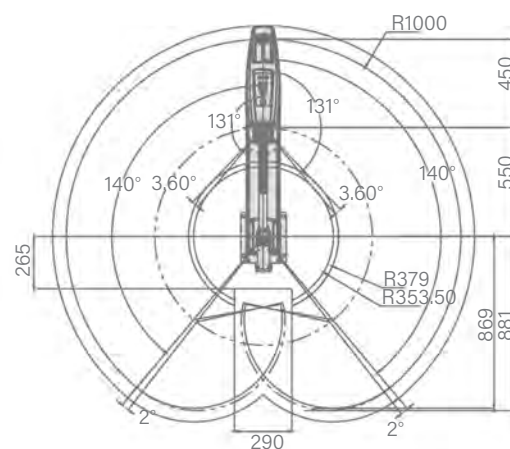
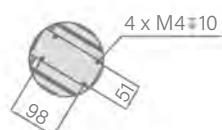
产品尺寸与运动范围



"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



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

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	8271 mm/s		2020 mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
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 $0.05\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 最大值 $0.45\text{kg} \cdot \text{m}^2$

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)

www.sharewell.cc

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



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

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	8878 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

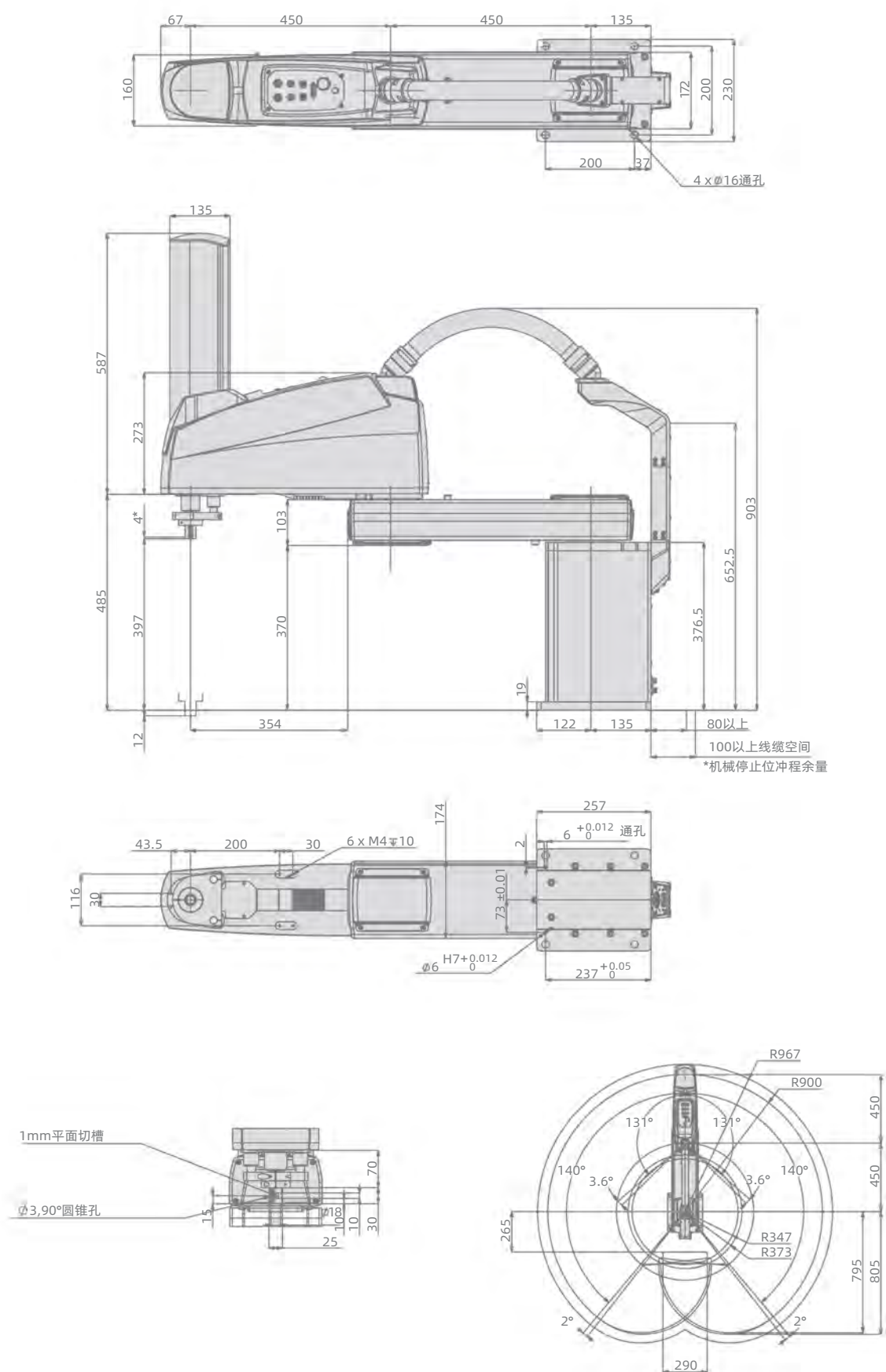
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.05\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 最大值 $0.45\text{kg} \cdot \text{m}^2$

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)

www.sharewell.cc

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 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

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	9485 mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
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 $0.05\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 最大值 $0.45\text{kg} \cdot \text{m}^2$

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)

www.sharewell.cc

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 $\pm 0.05\text{mm}$ $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.005^\circ$
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	7400 mm/s		750mm/s	600°/s
最大运动范围	$\pm 125^\circ$	$\pm 150^\circ$	400mm	$\pm 180^\circ$
电机功耗	2000W	1000W	750W	750W
本体重量	124kg (不含线缆)			

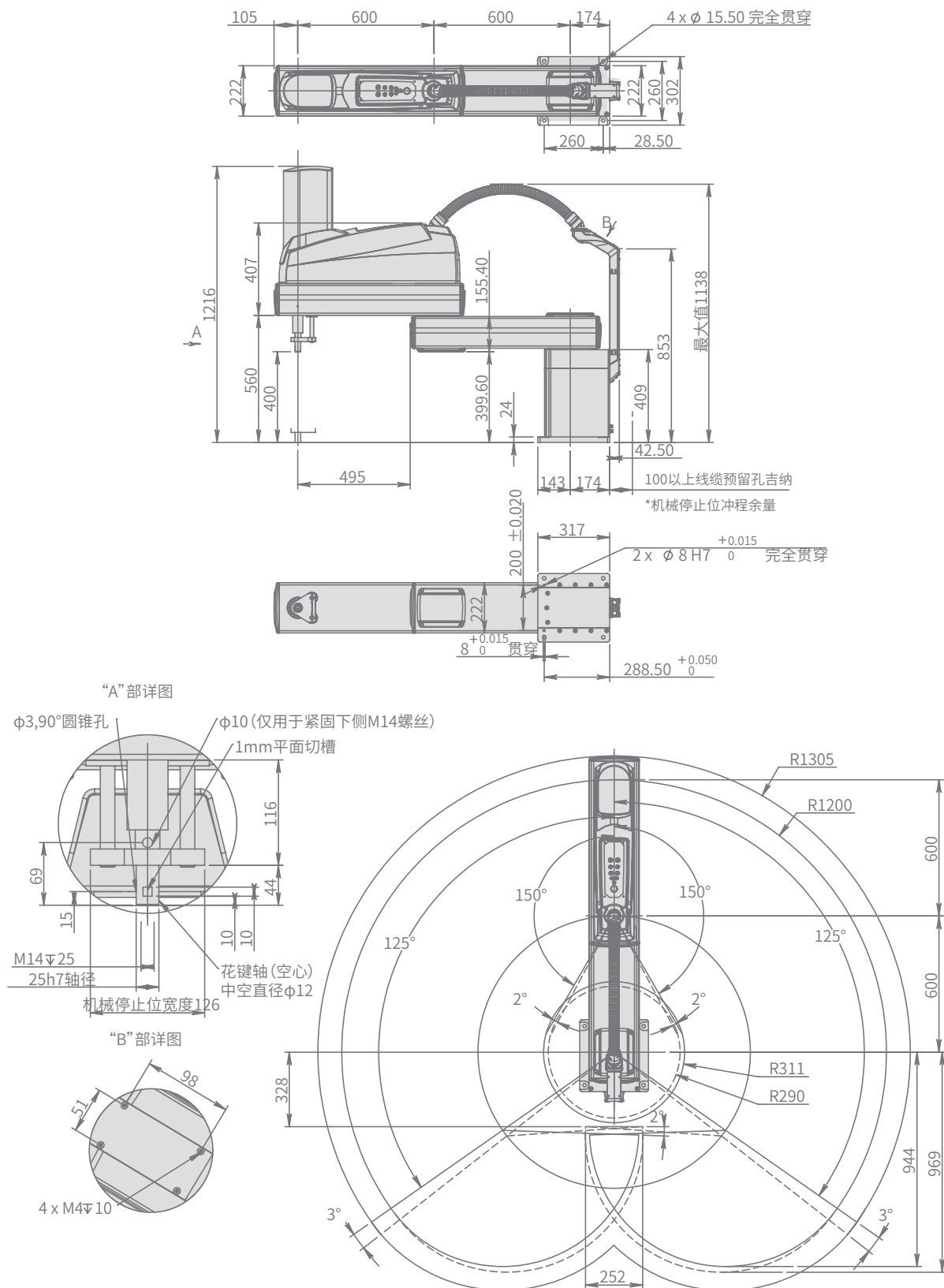
注：第四轴容许惯性力矩 2.45kgm²

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 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

www.sharewell.cc

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



重复定位精度 $\pm 0.05\text{mm}$ $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.005^\circ$
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	7400 mm/s		750mm/s	600°/s
最大运动范围	$\pm 125^\circ$	$\pm 150^\circ$	400mm	$\pm 180^\circ$
电机功耗	2000W	1000W	750W	750W
本体重量	124kg (不含线缆)			

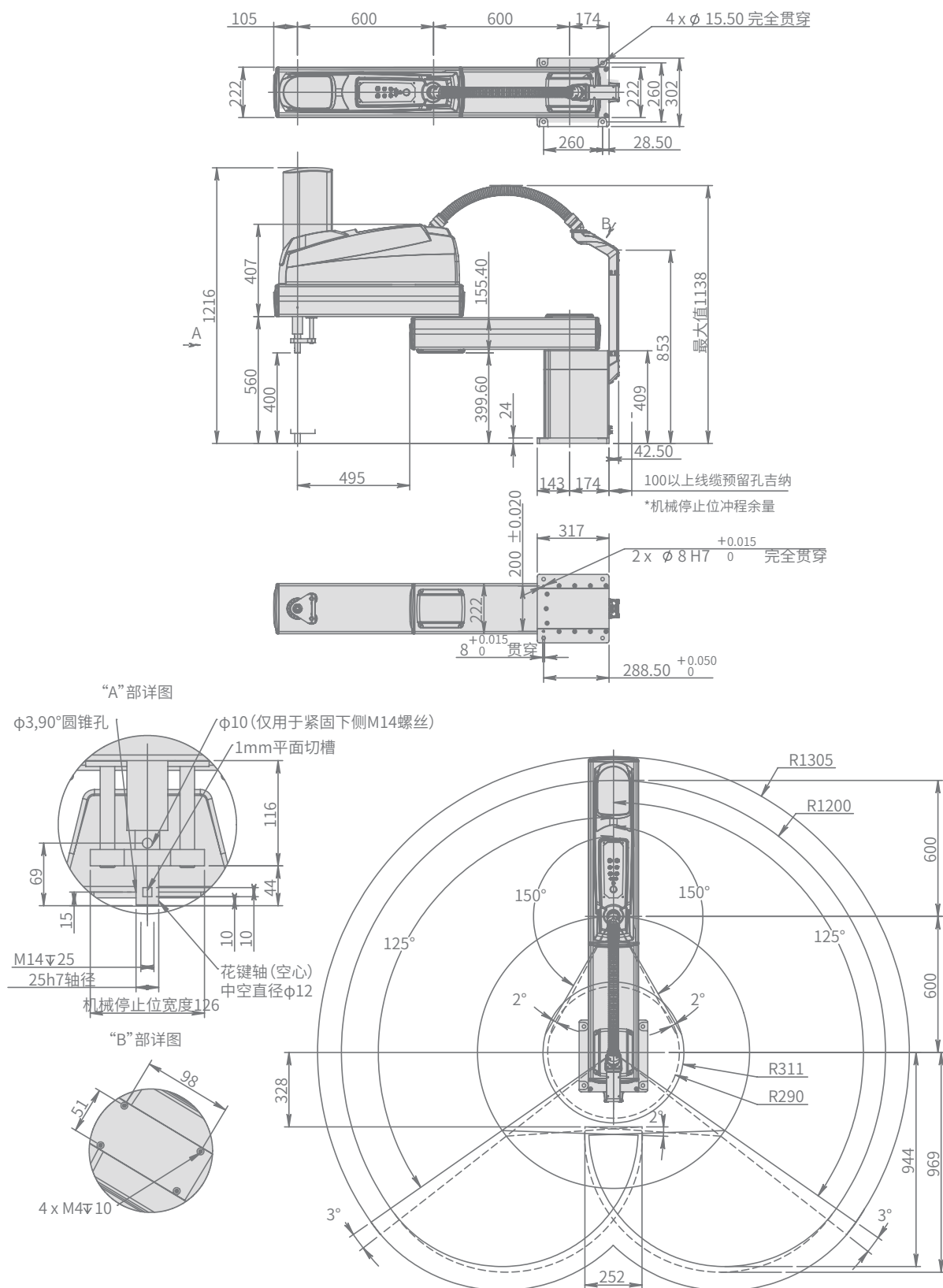
注：第四轴容许惯性力矩 2.45kgm²

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 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

www.sharewell.cc

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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度



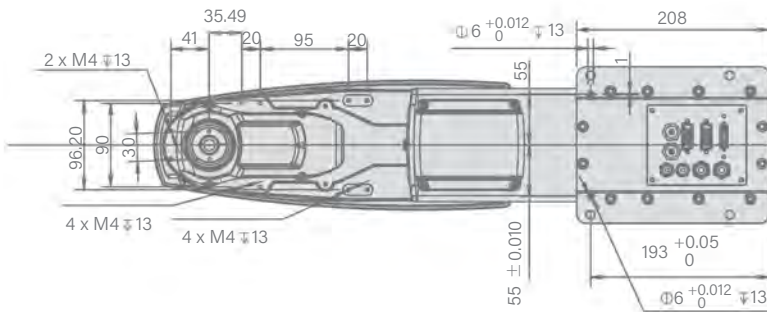
各轴参数

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	$\pm 270^\circ$	$\pm 150^\circ$	200 mm	$\pm 360^\circ$
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 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
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



1mm平面切槽

Φ3, 90° 圆锥孔

62

10

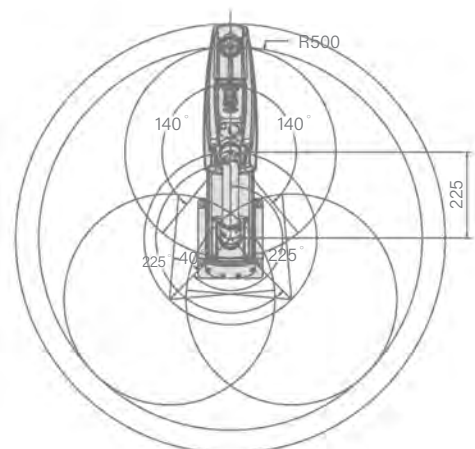
30

15

最大直径为Φ12的通孔

Φ20 h7轴径

Φ38 机械停止位直径



R6 series/系列

Scara 工业机器人

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

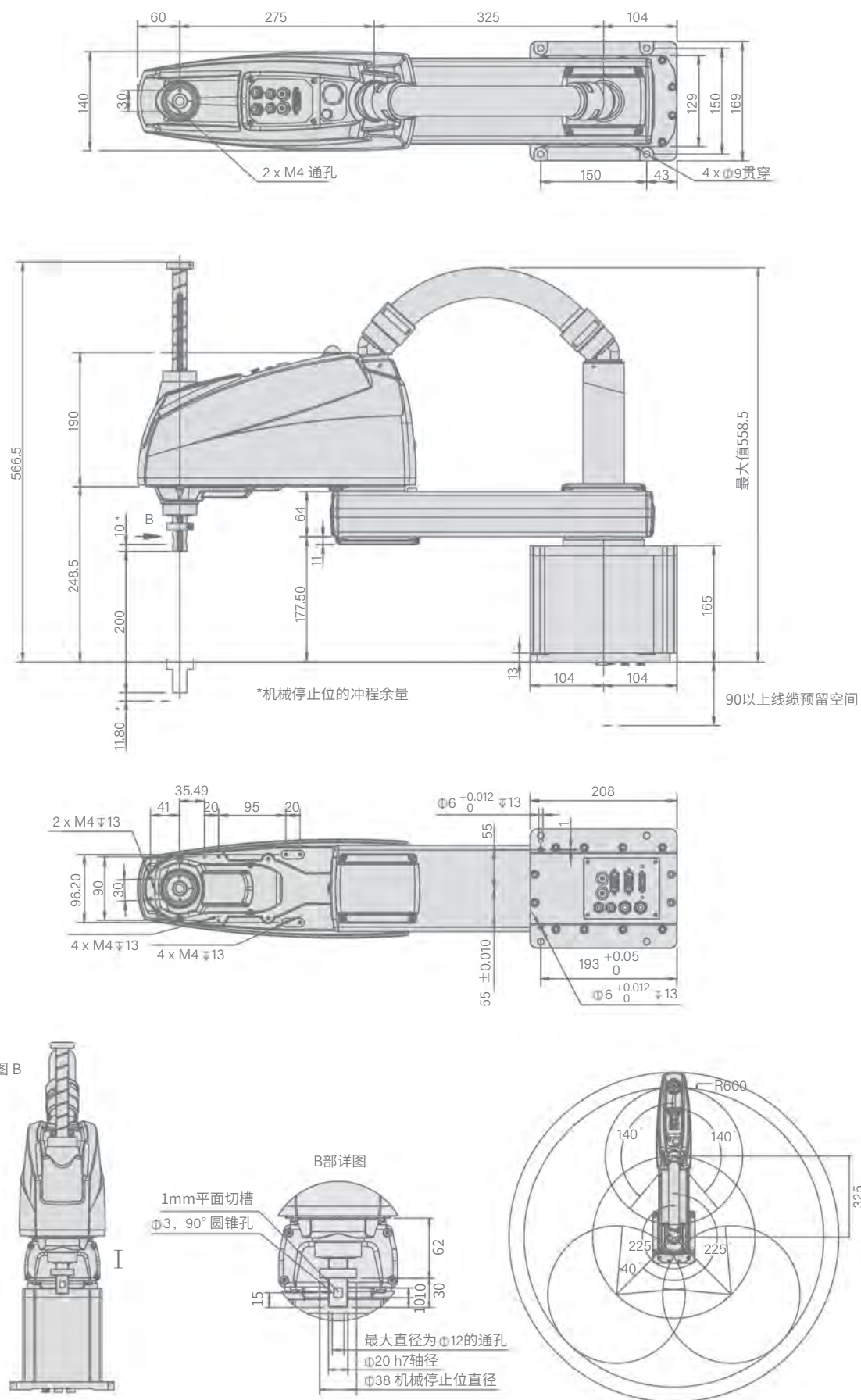
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 270^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	20kg (不含线缆)			

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



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

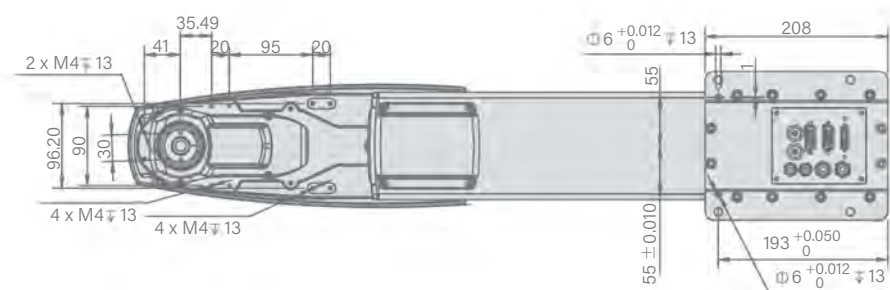
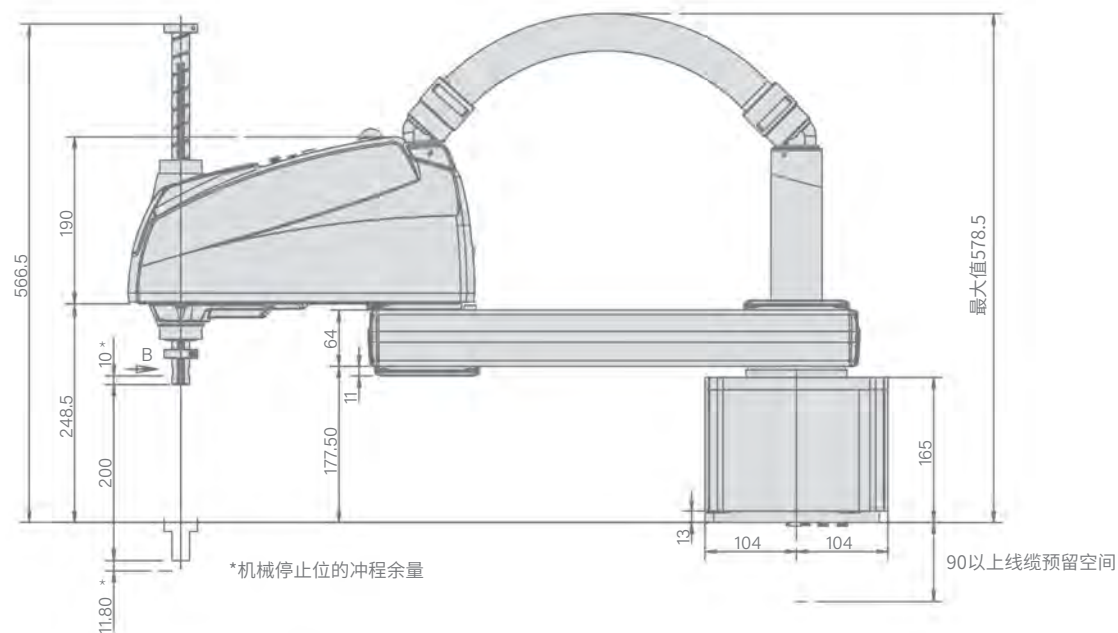
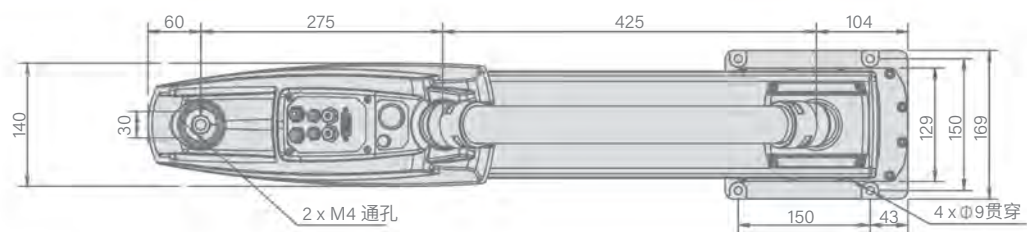
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	$\pm 270^\circ$	$\pm 150^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	21kg (不含线缆)			

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)



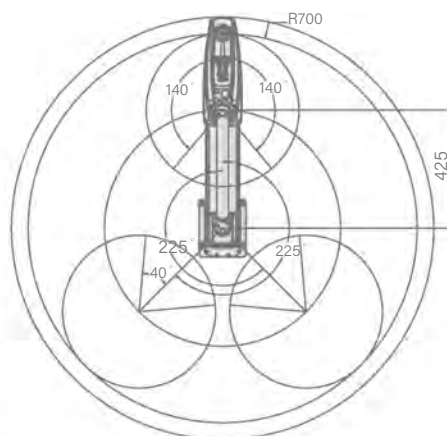
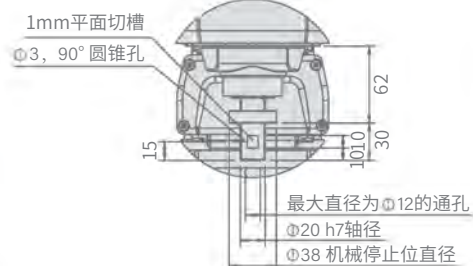
产品尺寸与运动范围



视图 B



B部详图



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

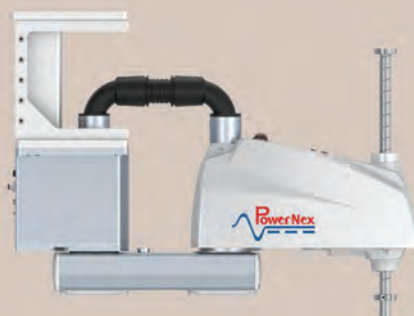
负载 额定2kg/最大6kg

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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
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



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

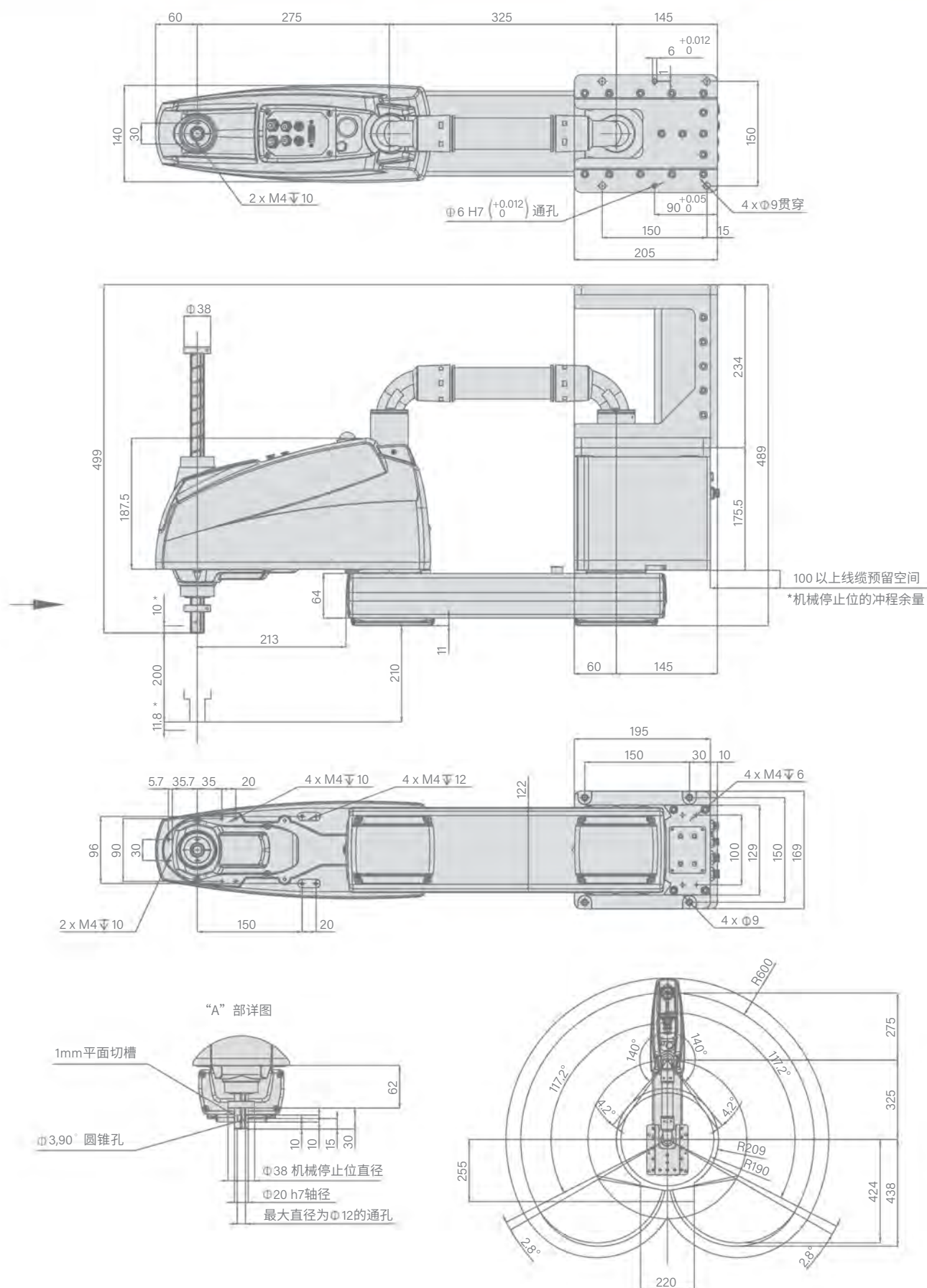
用户电路 26针（D-Sub接口）

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



W6series/系列

Scara 工业机器人

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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

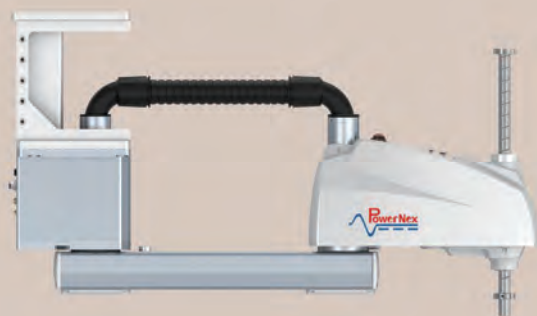
各轴参数

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)			

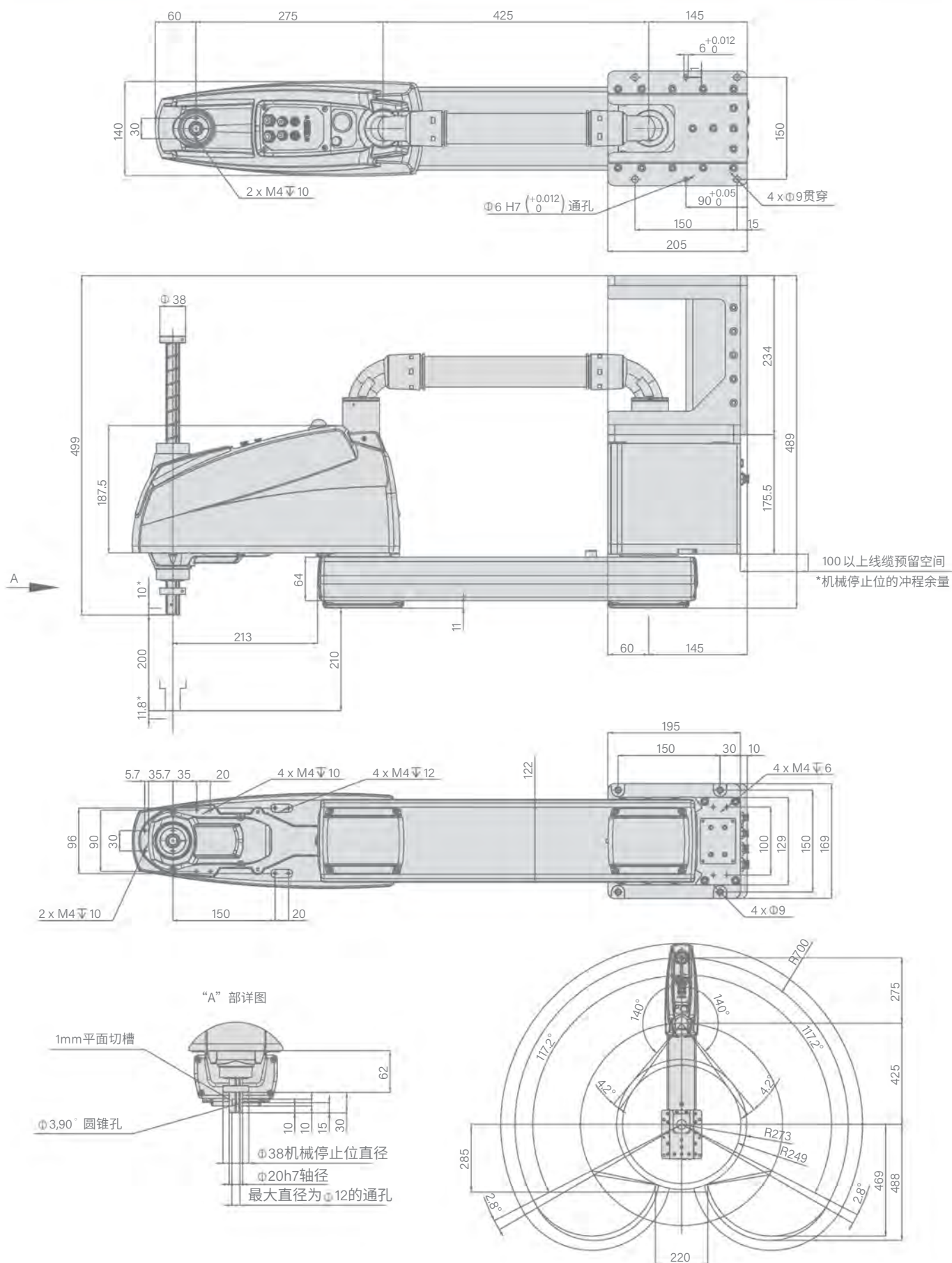
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

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



重复定位精度

$\pm 0.01\text{mm}$

平面坐标

$\pm 0.01\text{mm}$

Z轴坐标

$\pm 0.01^\circ$

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	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	130mm	$\pm 720^\circ$
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 $0.005\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 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 15针 (D-Sub接口)

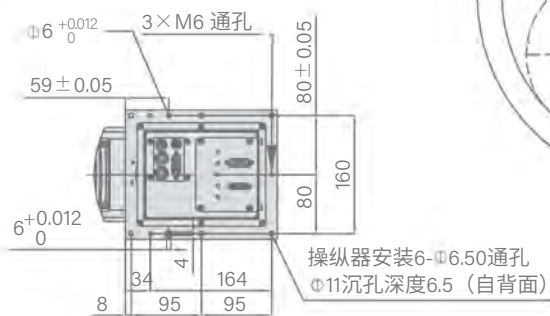
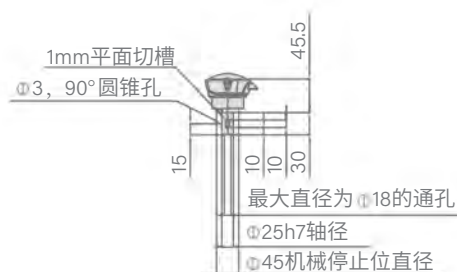
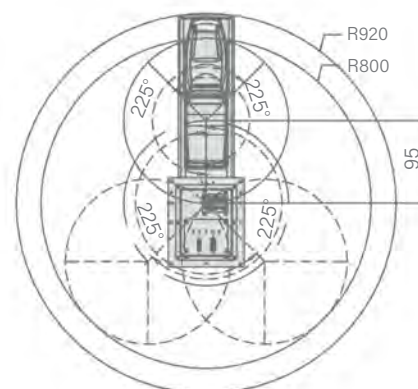
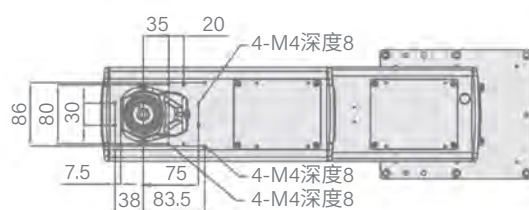
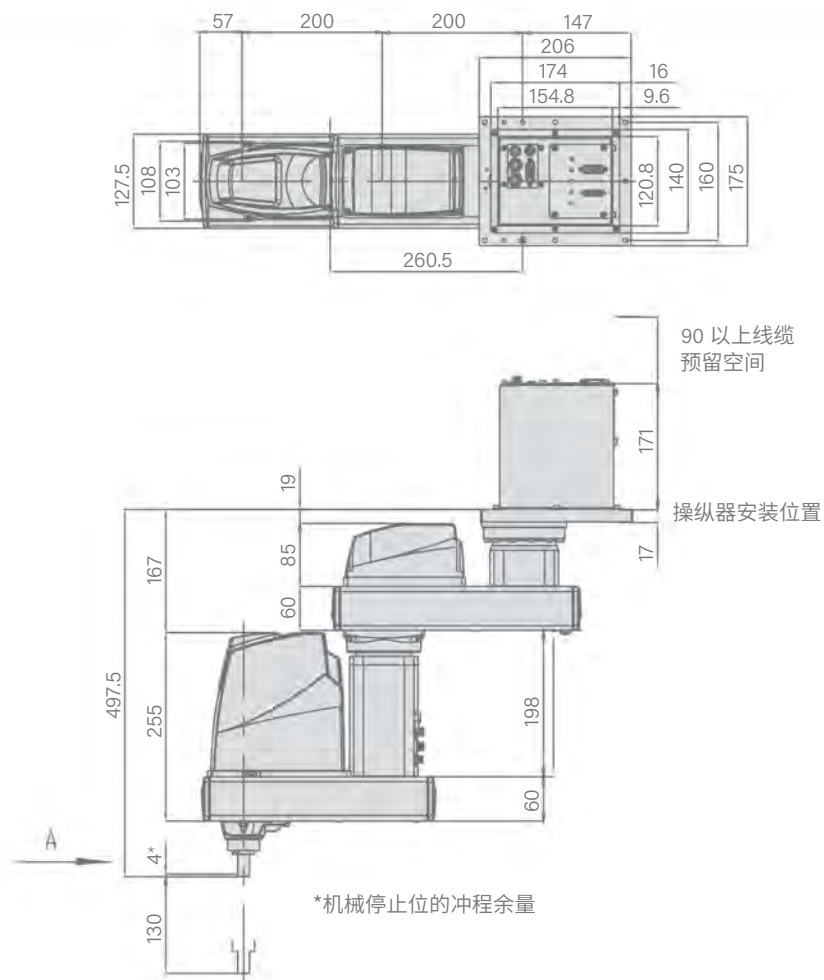
用户气路 $\phi 4\text{mm}^*1$, $\phi 6\text{mm}^*2$

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

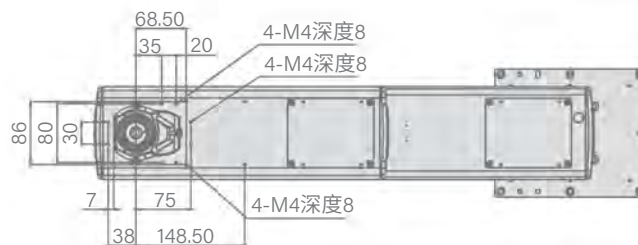
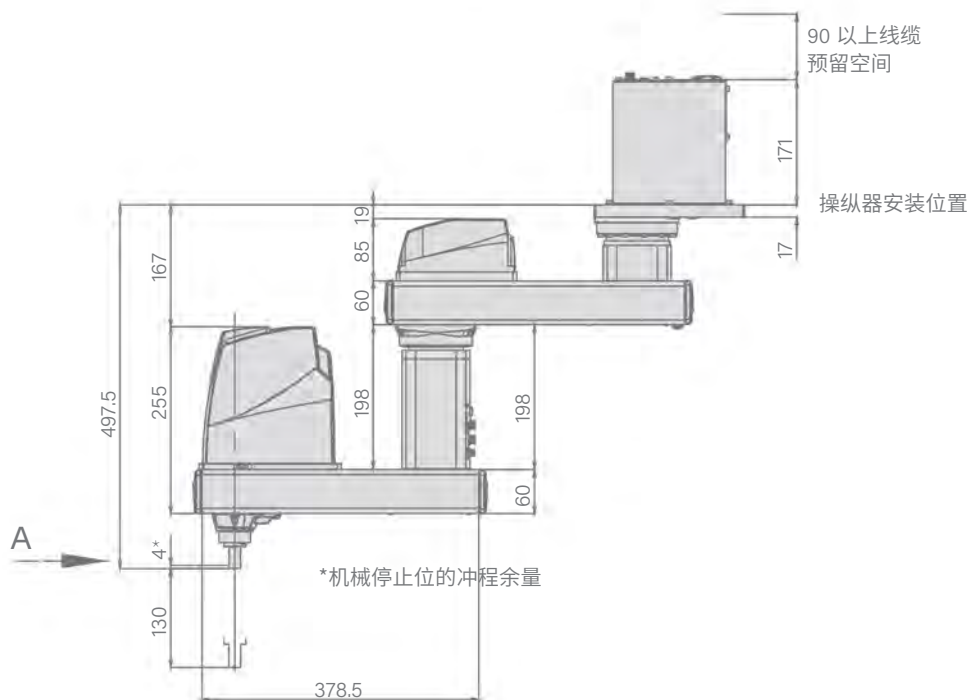
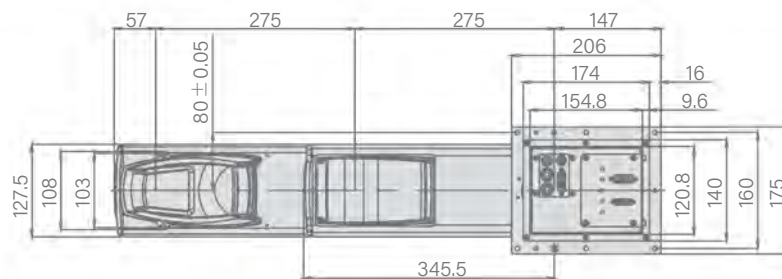
用户电路 15针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*1，φ6mm*2

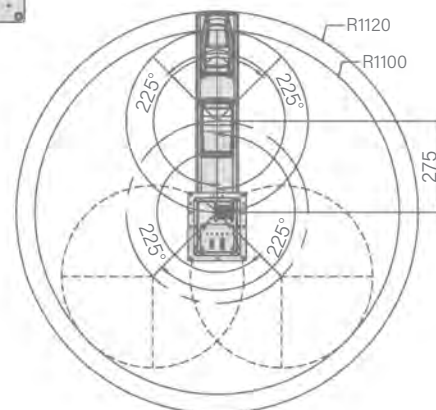
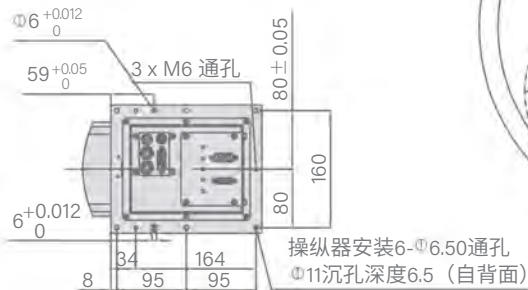
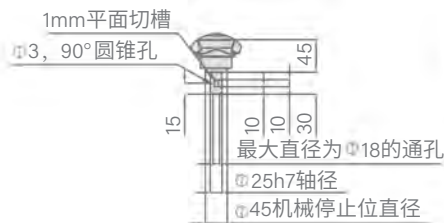
视觉接口 —

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)

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 $\pm 0.025\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

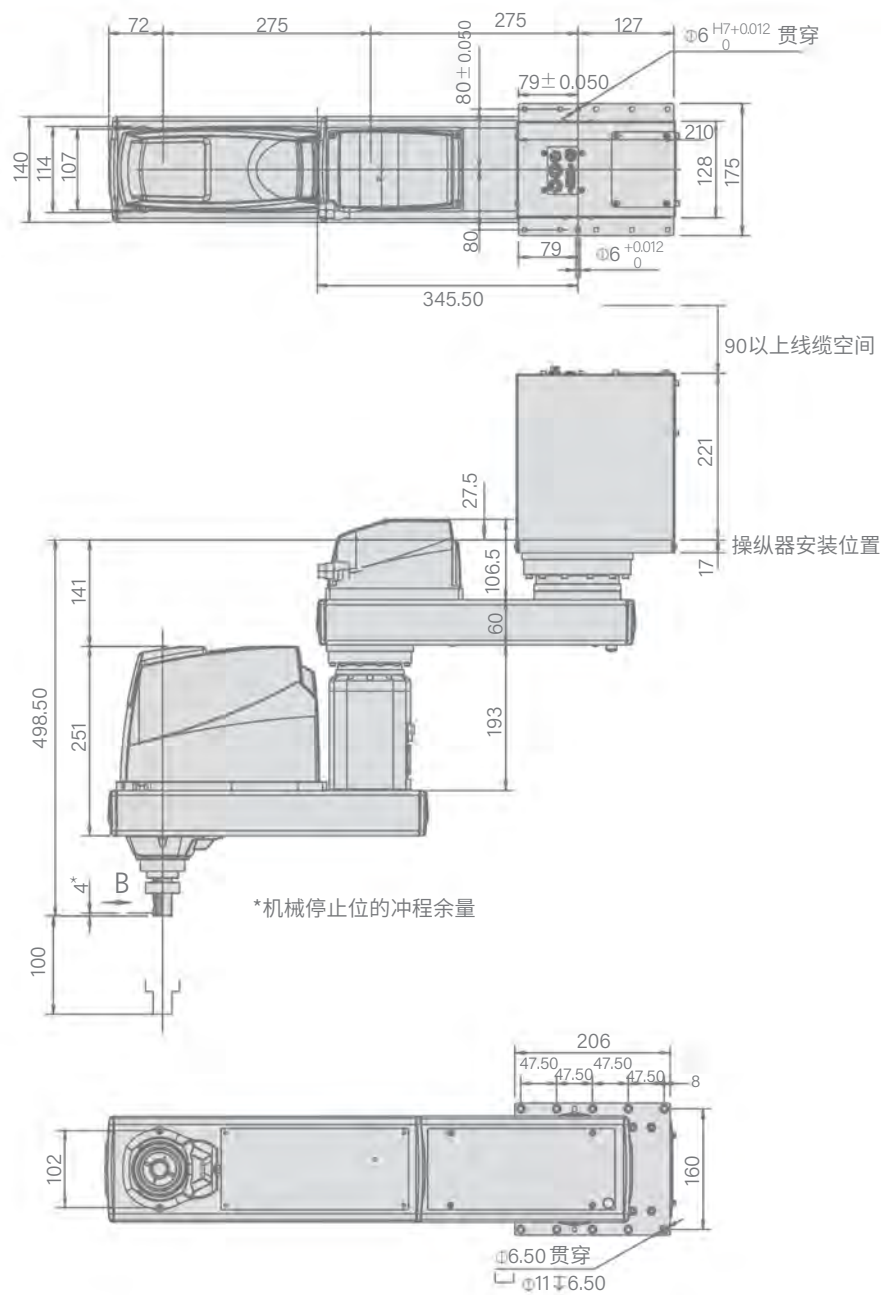
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7500mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	100mm	$\pm 720^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	40kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.02\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.3\text{kg}\cdot\text{m}^2$

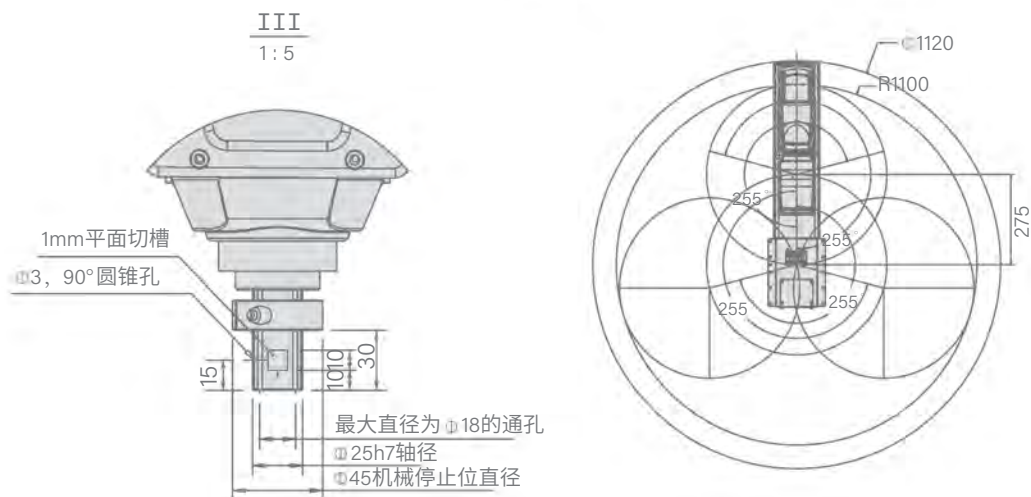
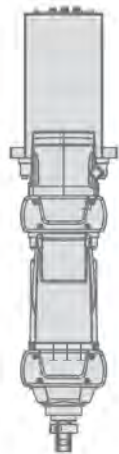
电气参数 原点复位 无需原点复位
用户电路 15针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm}^*1$, $\phi 6\text{mm}^*2$
视觉接口 —
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)



产品尺寸与运动范围



视图 B



D4series/系列

Scara 工业机器人

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

$\pm 0.01\text{mm}$

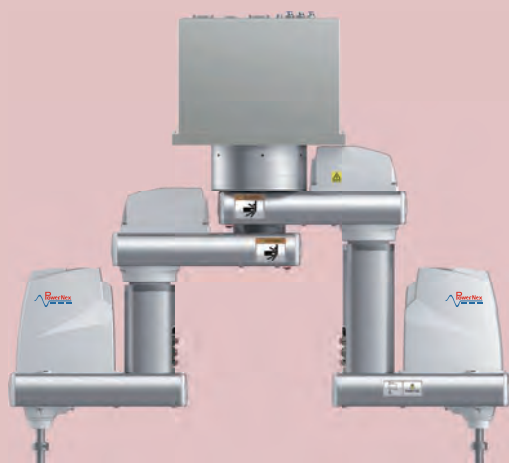
平面坐标

$\pm 0.01\text{mm}$

Z轴坐标

$\pm 0.01^\circ$

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	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	130mm	$\pm 720^\circ$
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 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

原点复位 无需原点复位

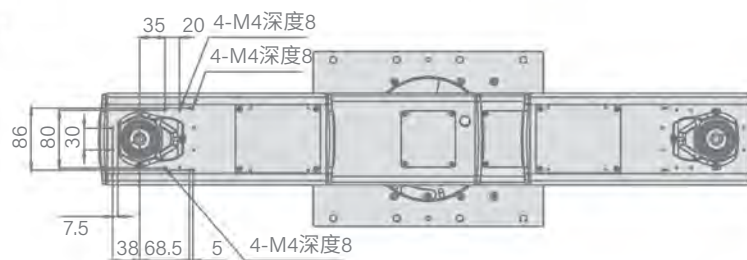
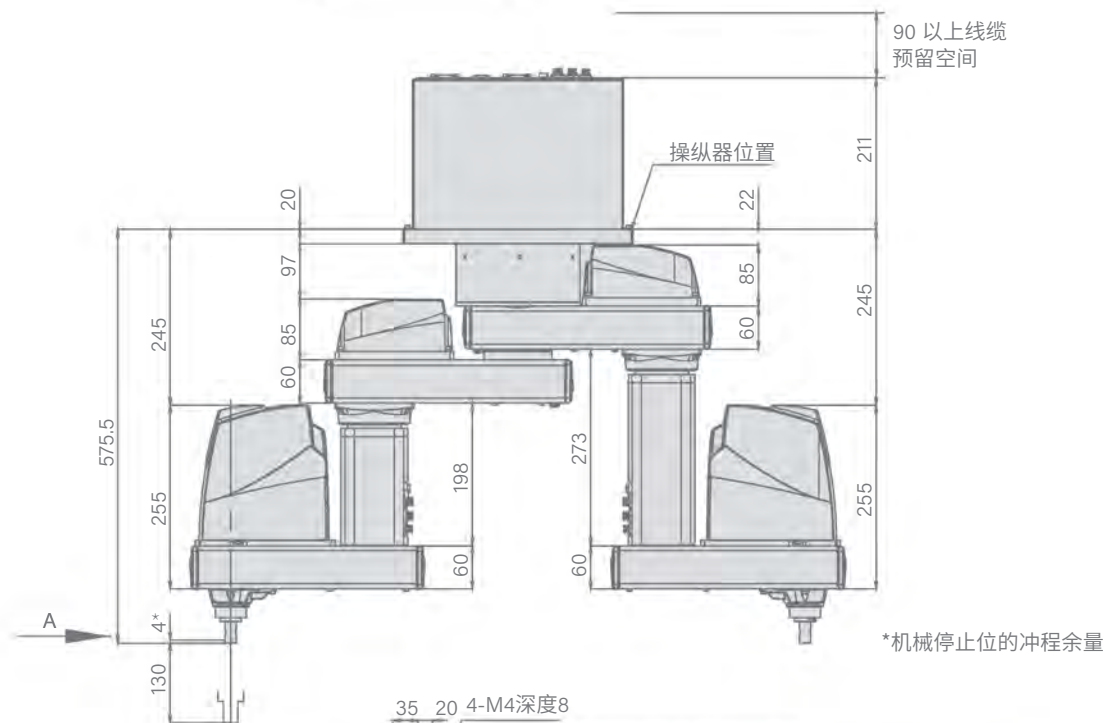
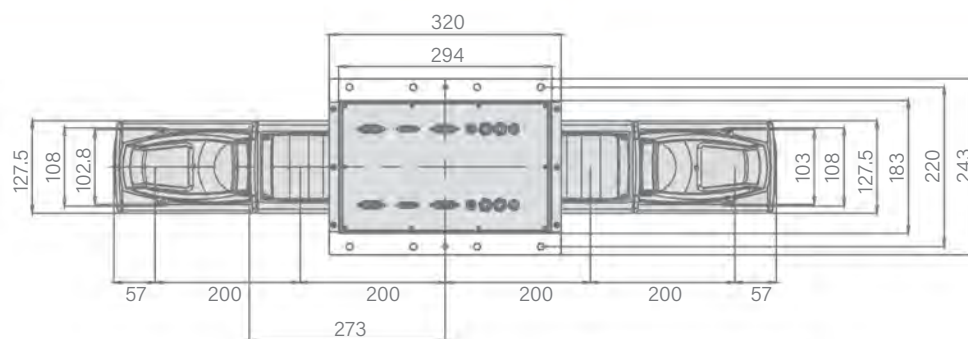
用户电路 15针 (D-Sub接口)

用户气路 $\phi 4\text{mm}^*1$, $\phi 6\text{mm}^*2$

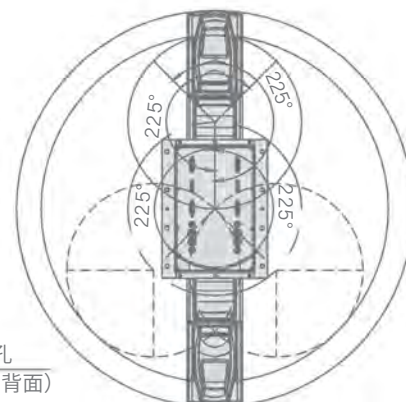
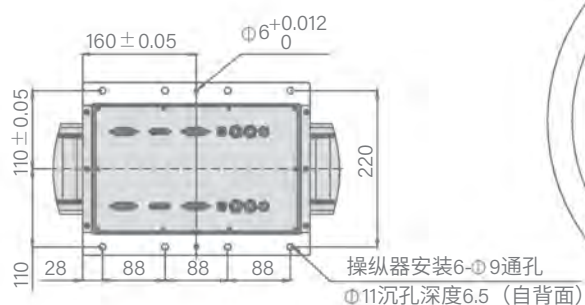
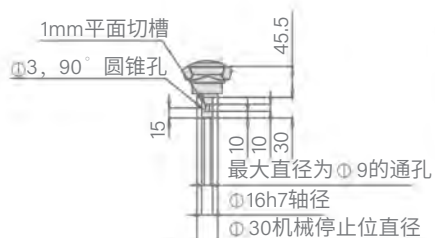
视觉接口 —

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



CE series/系列

Scara 工业机器人

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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度



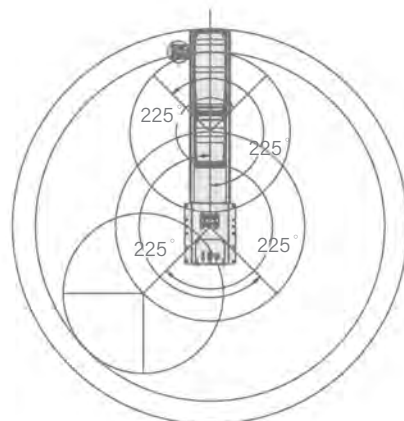
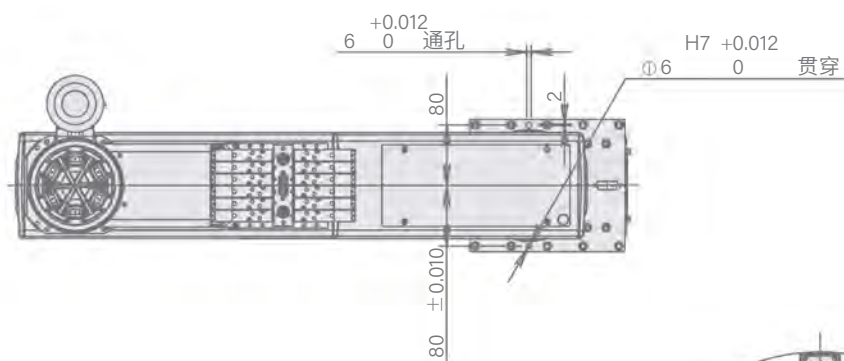
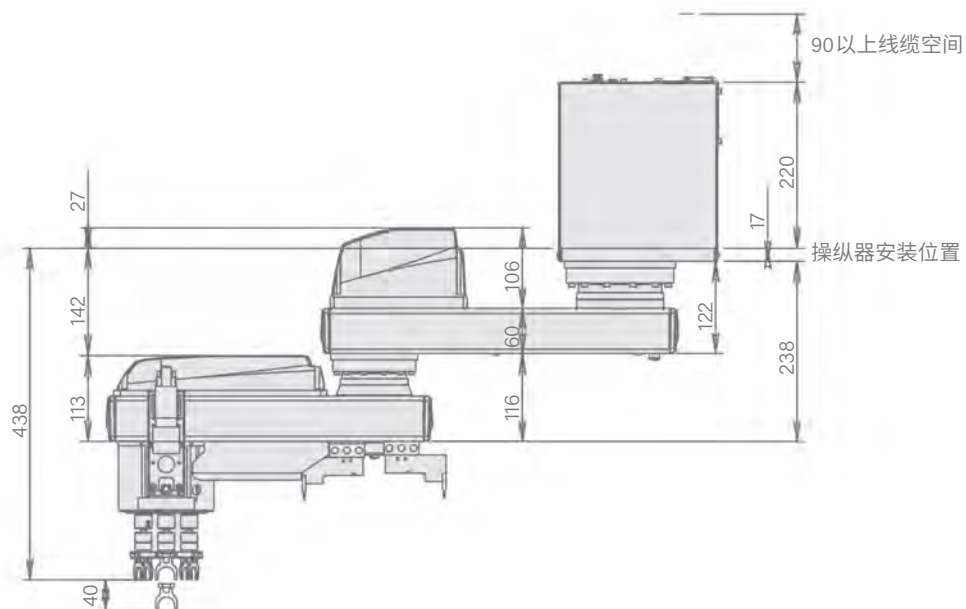
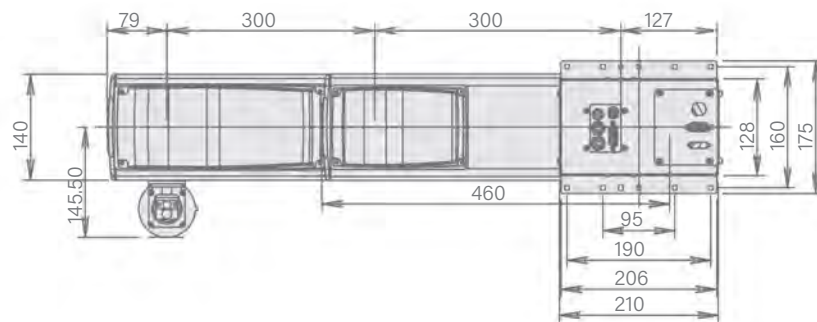
各轴参数

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



CP series/系列

Scara 工业机器人



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 $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.02\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
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	7619 mm/s	3642mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 130^\circ$	40mm	$\pm 360^\circ$
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 $0.005\text{kg} \cdot \text{m}^2$ 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

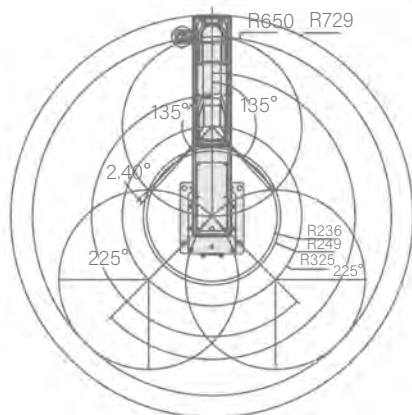
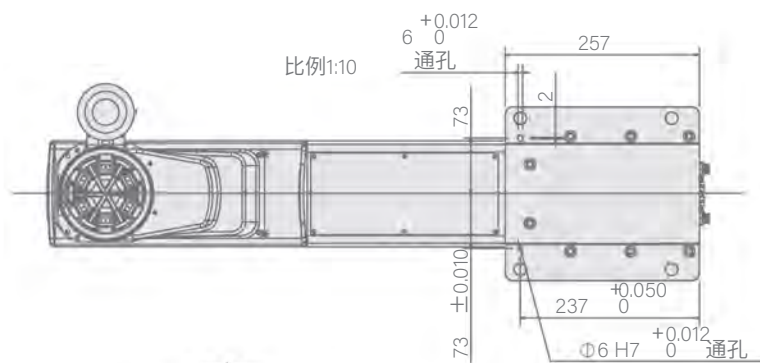
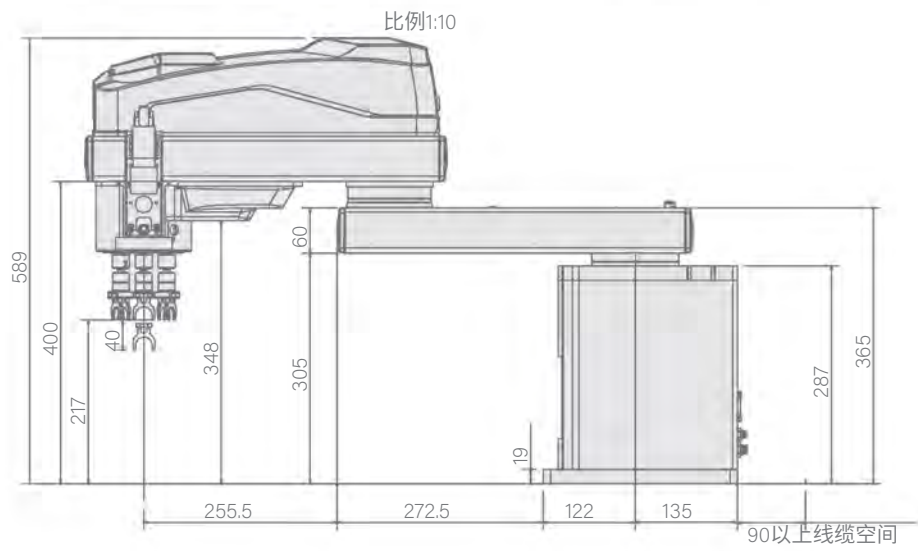
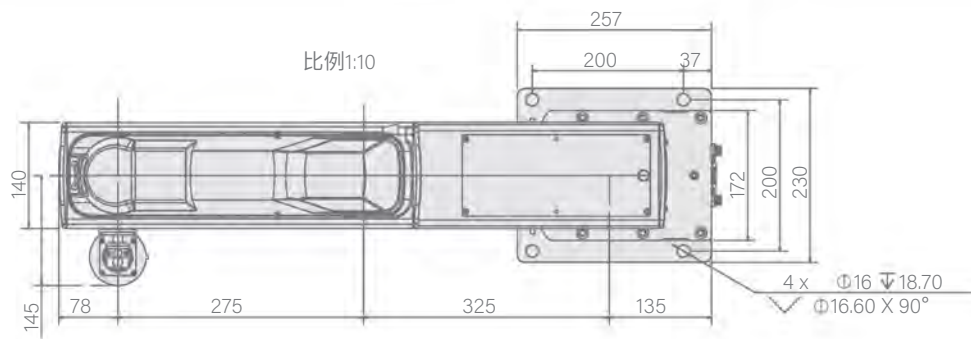
用户电路 标准: 21路 最大: 42路 (不带工作头+M12*2航空接头)

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



S series/系列

6轴工业机器人



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 $\pm 0.02\text{mm}$

安装方式 地面/悬挂

本体重量 21kg

IP等级 IP67

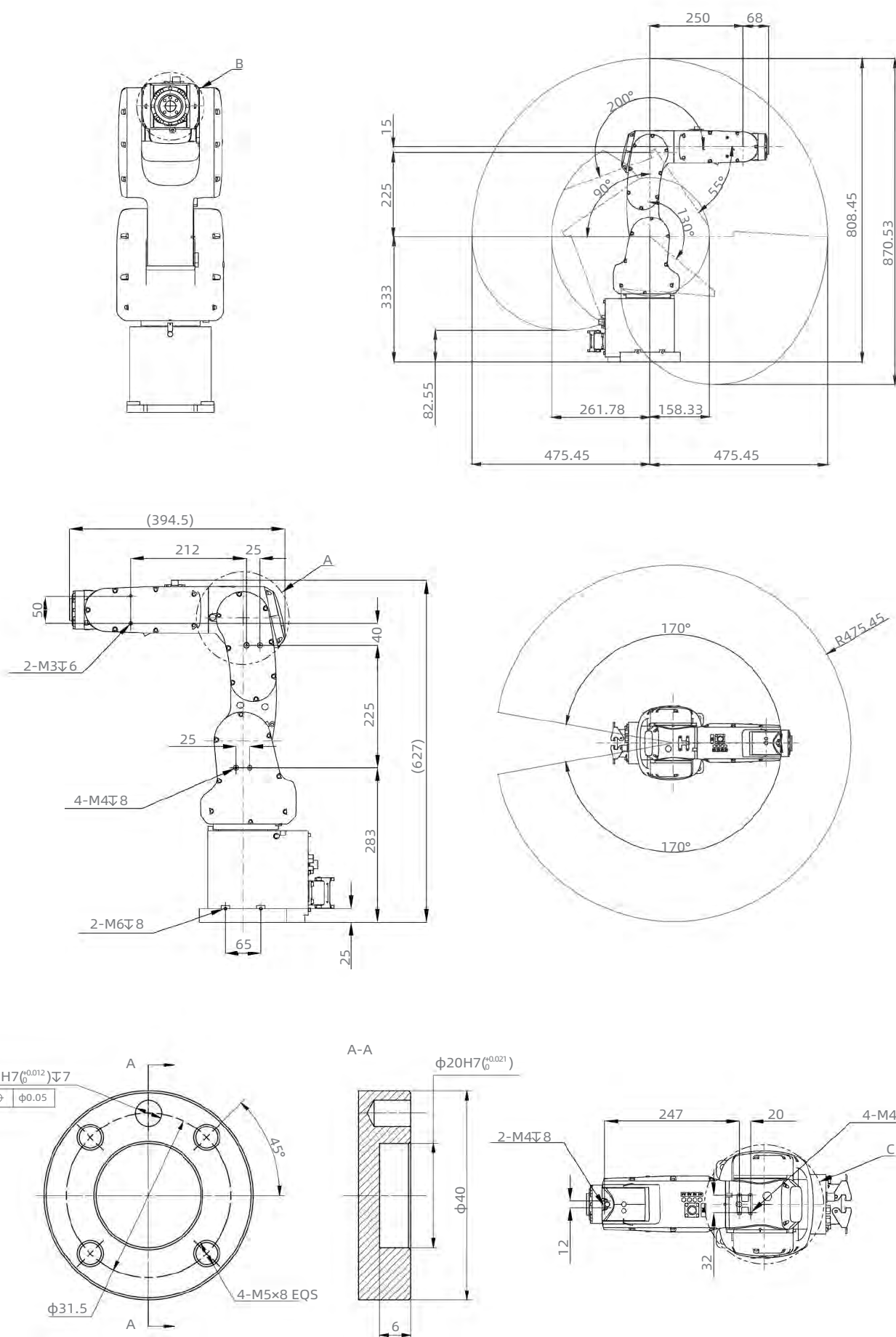
各轴参数

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	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- $\phi 4$, 5bar

外形尺寸及运动范围



S series / 系列

6轴工业机器人



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 $\pm 0.02\text{mm}$

安装方式 地面/悬挂

本体重量 50kg

IP等级 IP67

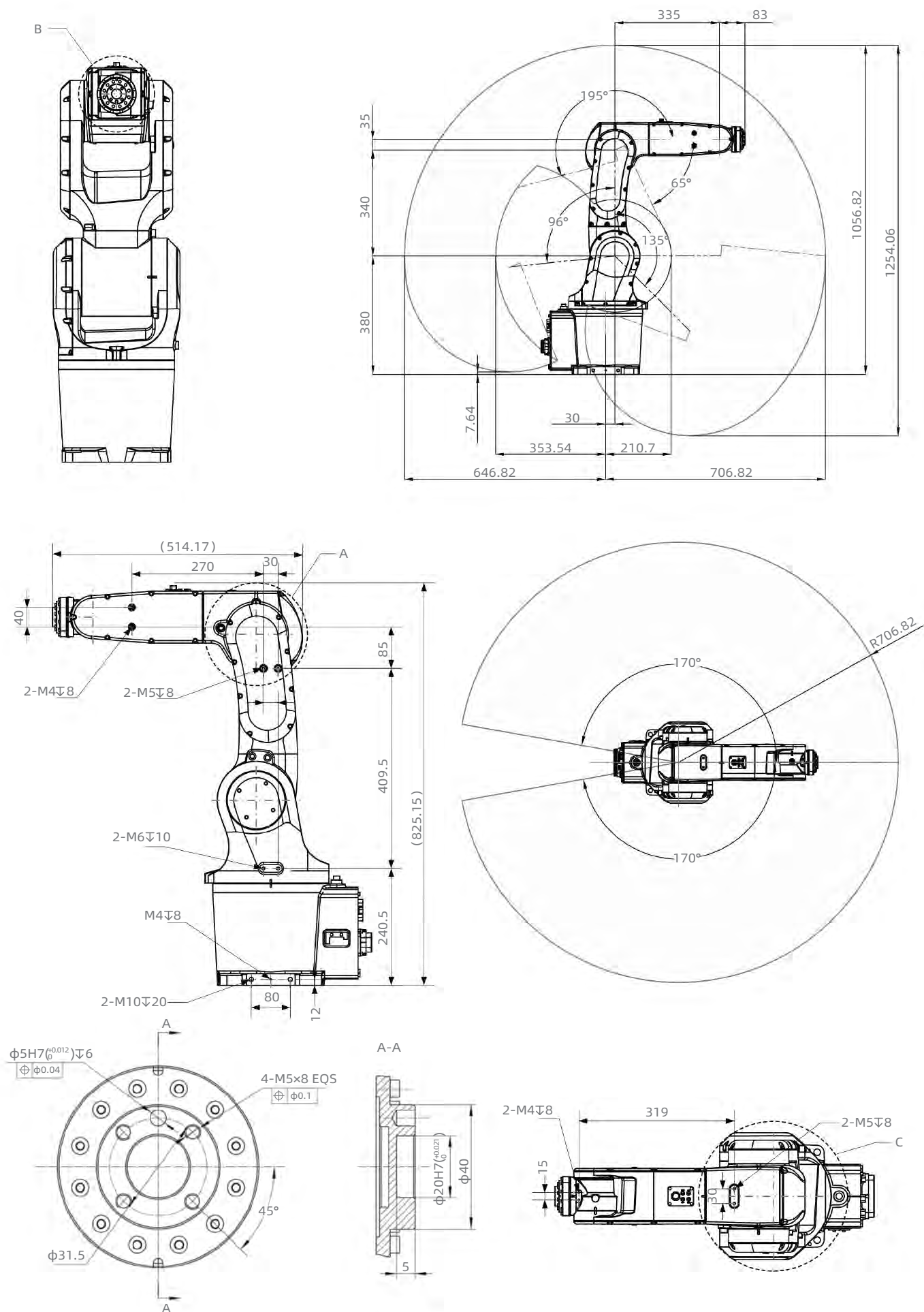
各轴参数

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



S series/系列

6轴工业机器人



型号 S7-906A

最大运动范围 906mm

最大负载 7kg

重复定位精度 $\pm 0.03\text{mm}$

安装方式 地面/悬挂

本体重量 52kg

IP等级 IP67

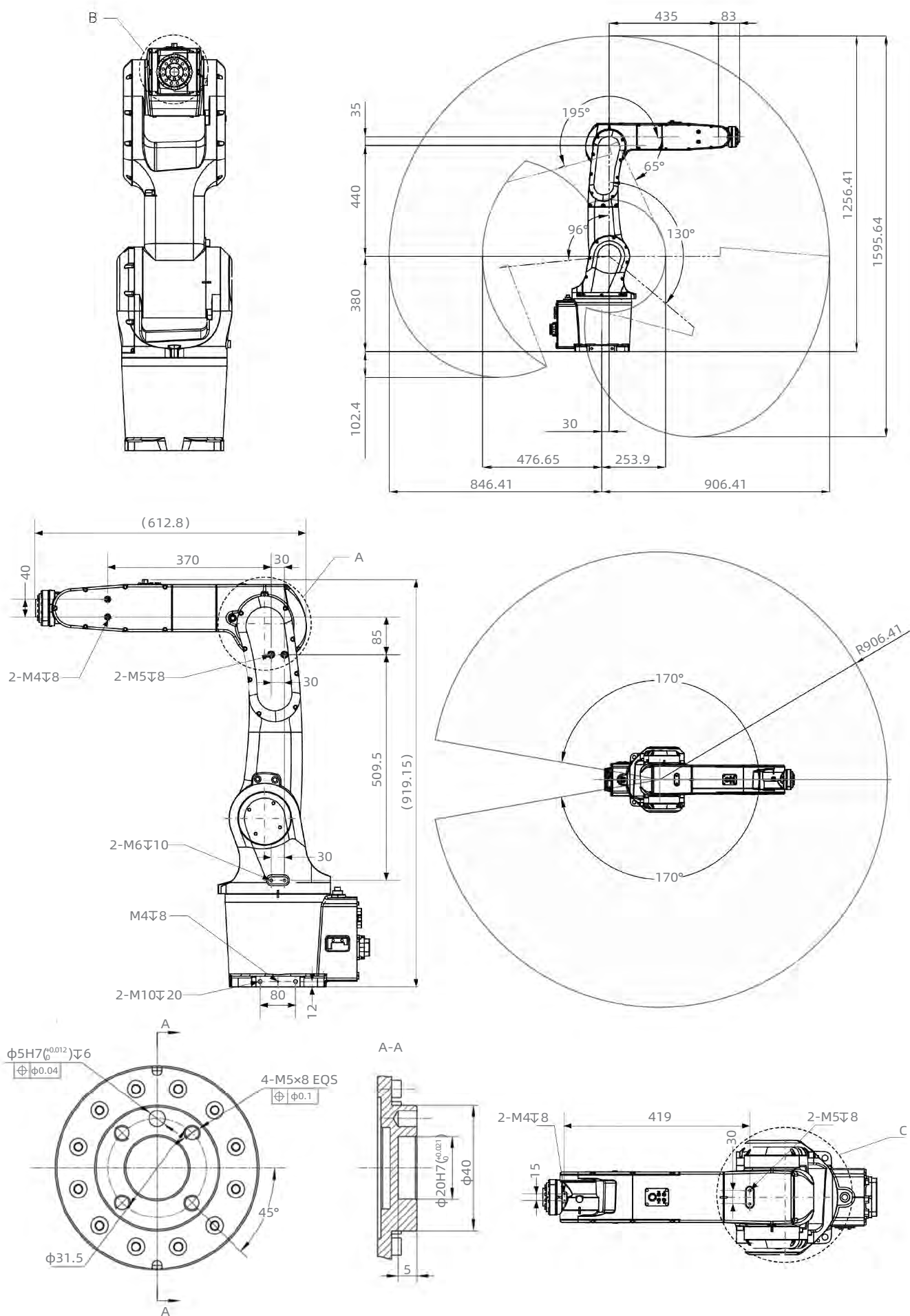
各轴参数

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	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- $\phi 4$, 5bar

产品尺寸与运动范围



S series/系列

6轴工业机器人



型号 S10-1206A

最大运动范围 1206mm

最大负载 10kg

重复定位精度 $\pm 0.05\text{mm}$

安装方式 地面/悬挂

本体重量 76kg

IP等级 IP54

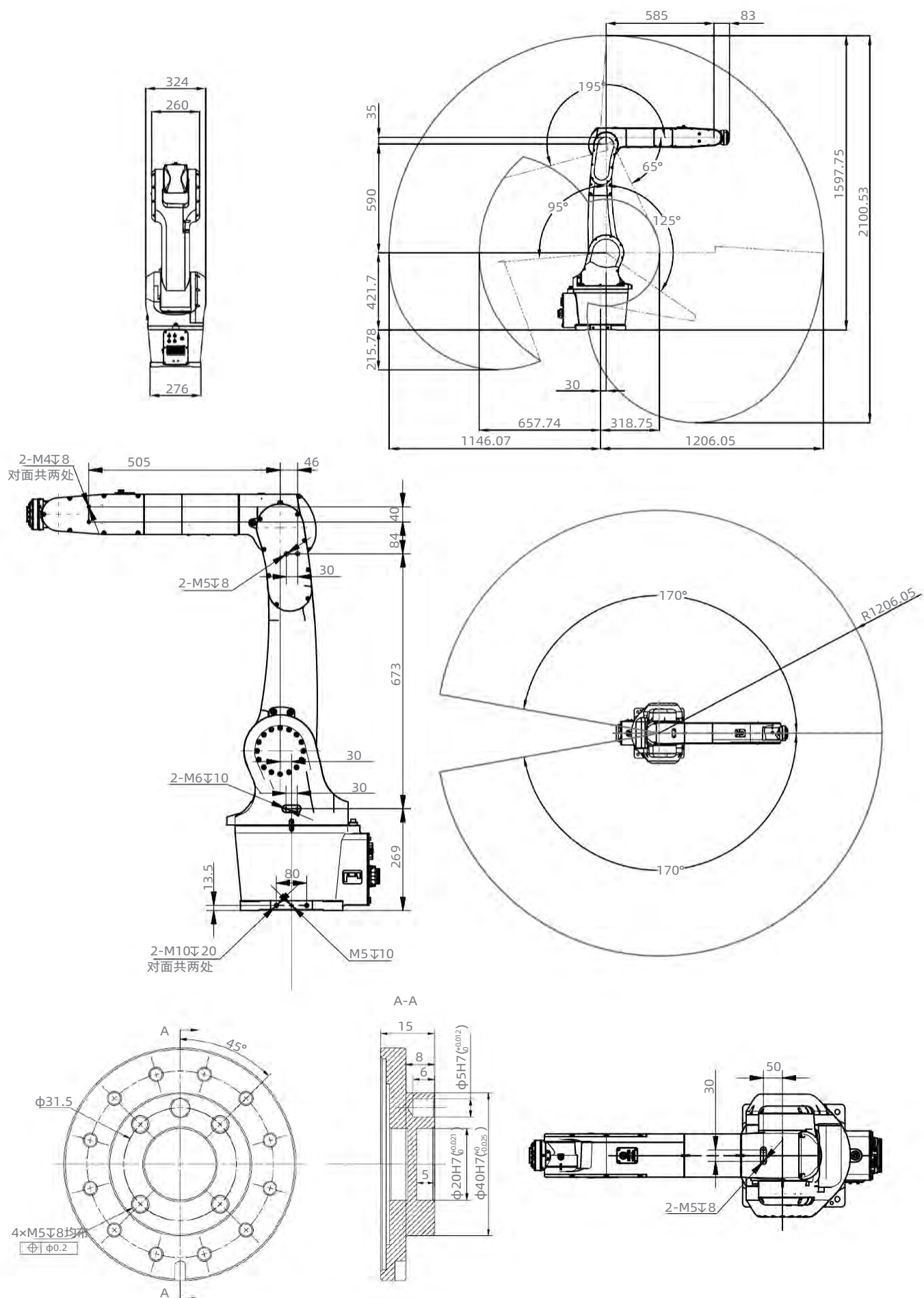
各轴参数

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- $\phi 4$, 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

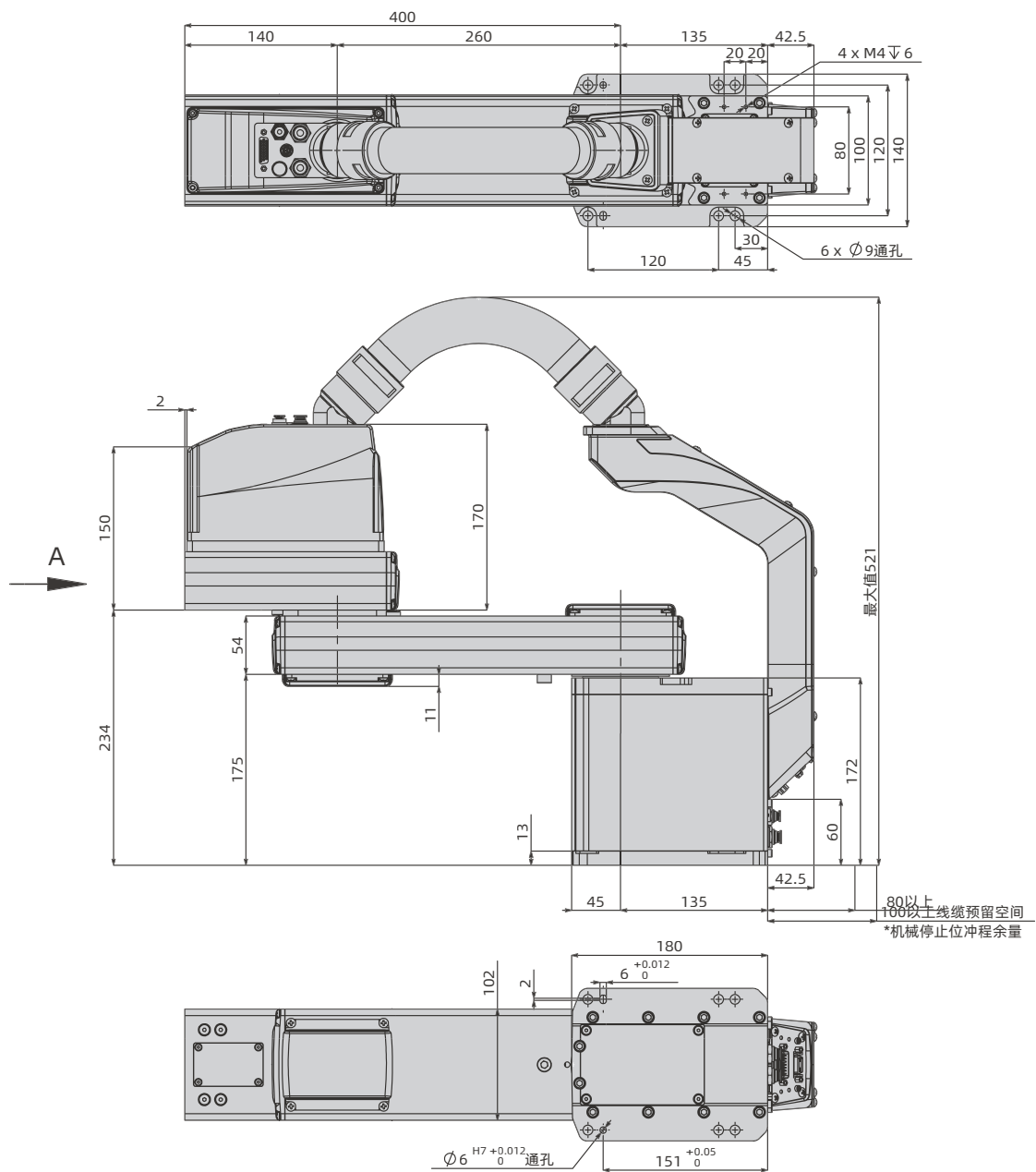
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

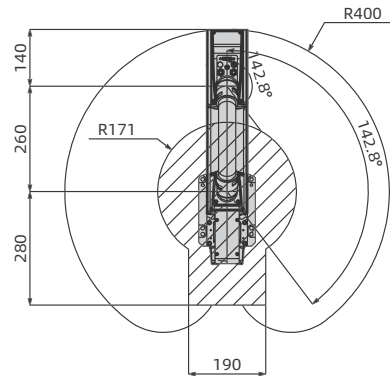
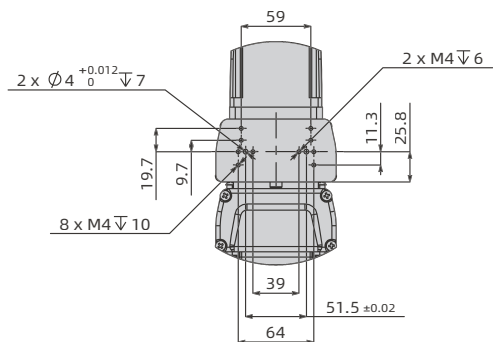
各轴参数 / Motion parameters

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



"A"部详图



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

电气参数 / Electrical parameters

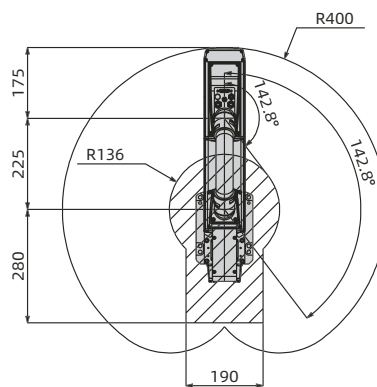
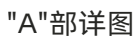
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2(千兆网口)
安装环境 标准型 / 防尘型(定制品)

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)		

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

110



阴影部分为操作盲区



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)

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)		

※ 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 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

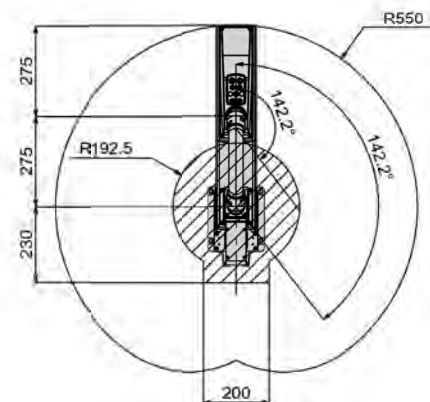
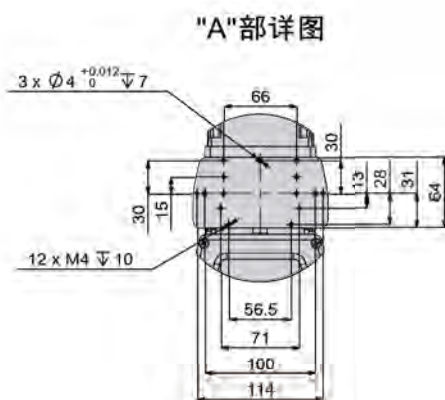
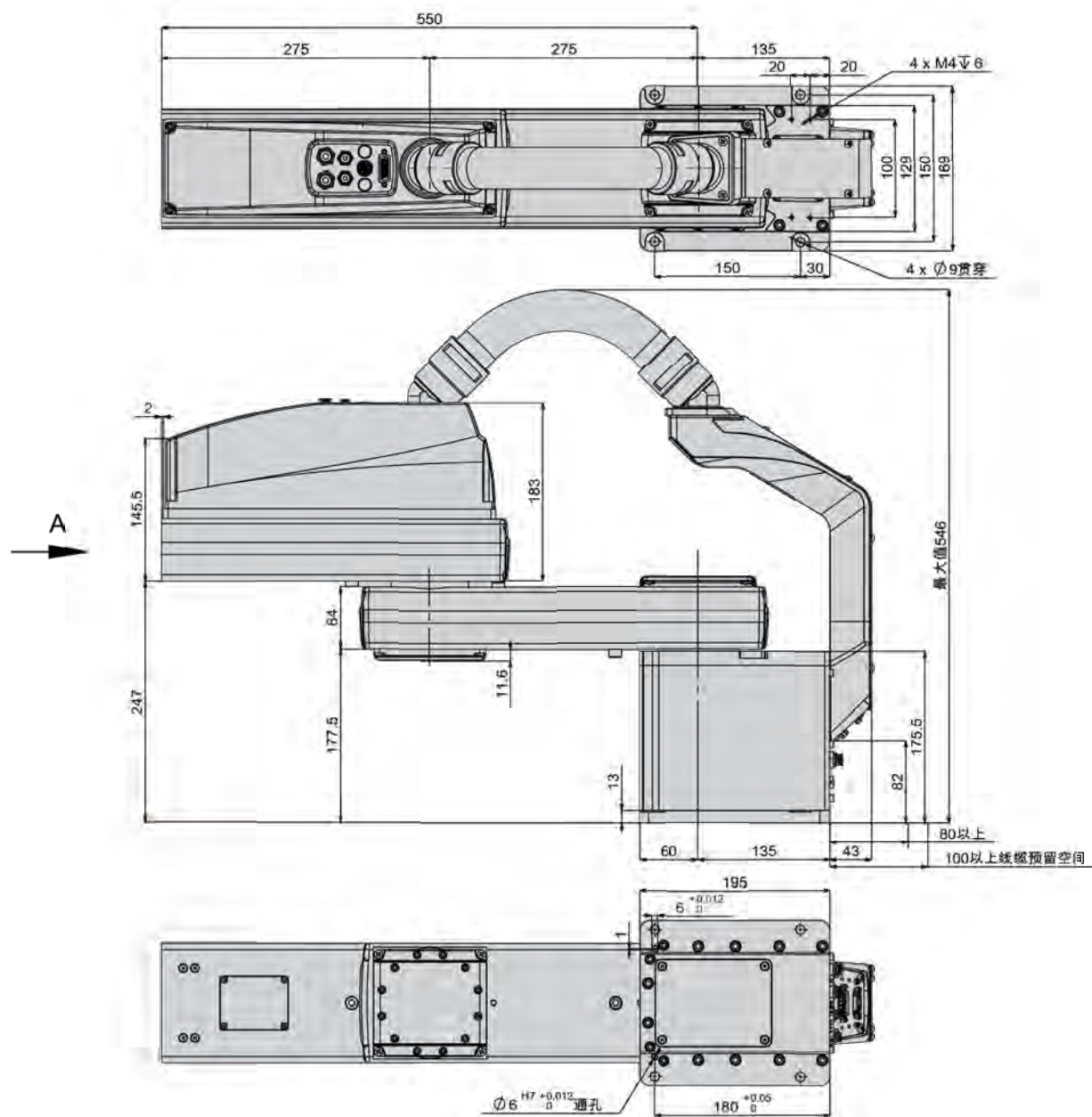
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 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



阴影部分为操作盲区



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

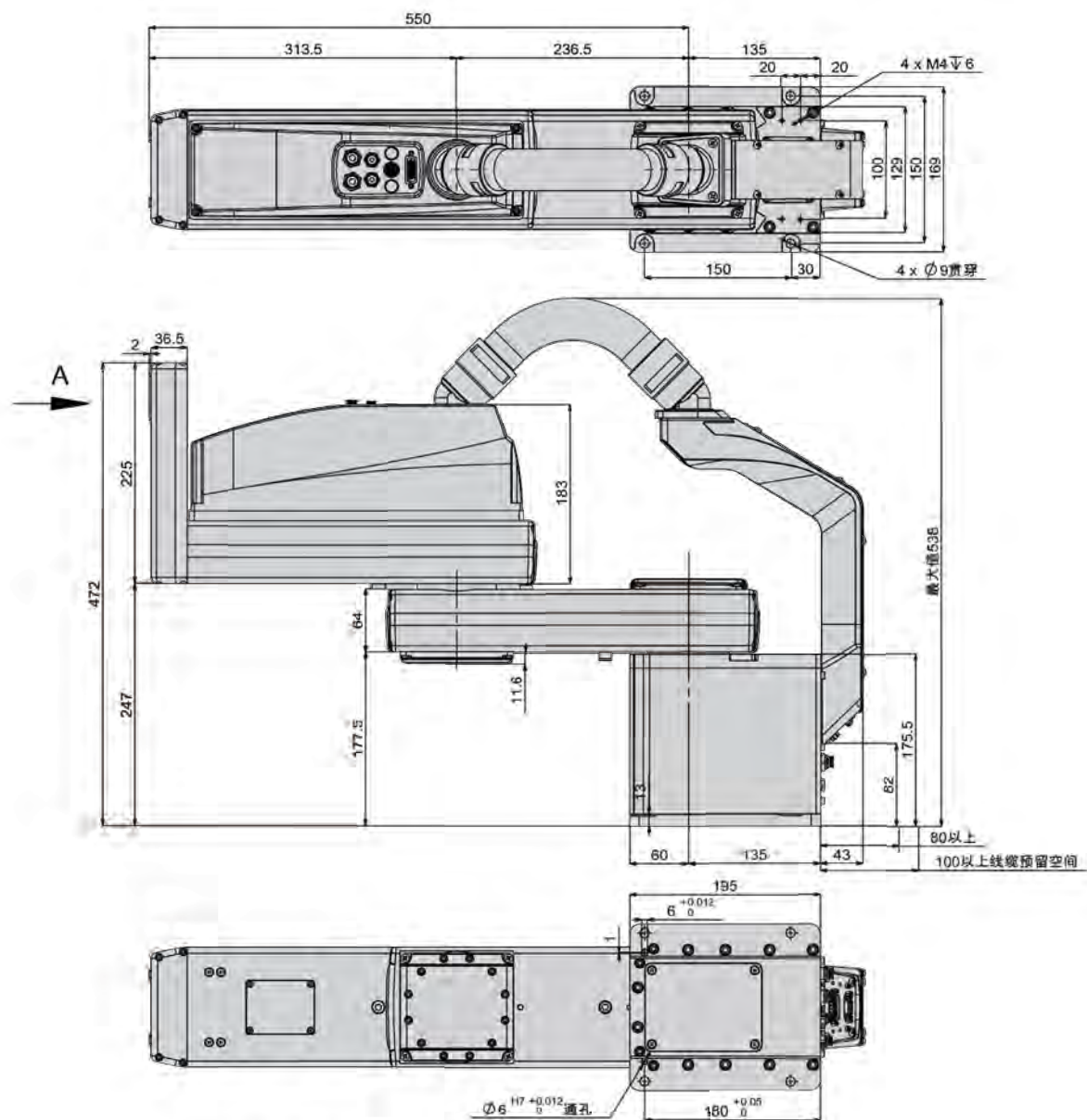
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2(千兆网口)
安装环境 标准型 / 防尘型(定制品)

各轴参数 / Motion parameters

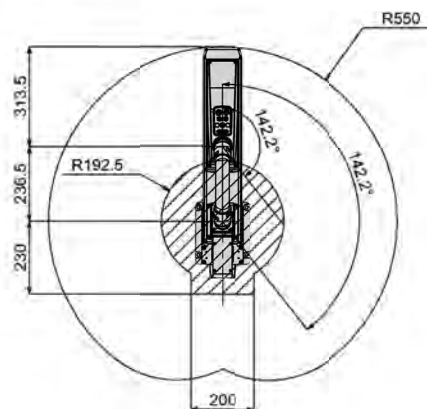
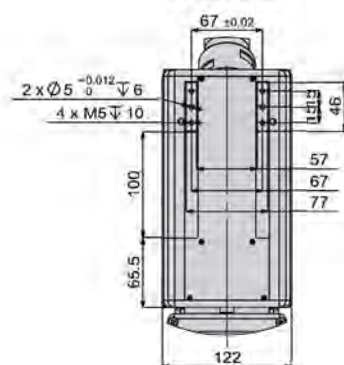
轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大 运动速度	7133mm/s		1063mm/s
最大 运动范围	$\pm 142.2^\circ$	$\pm 142.2^\circ$	100mm
电机功耗	750W	750W	100W
本体重量	28kg (不含线缆)		

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

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 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

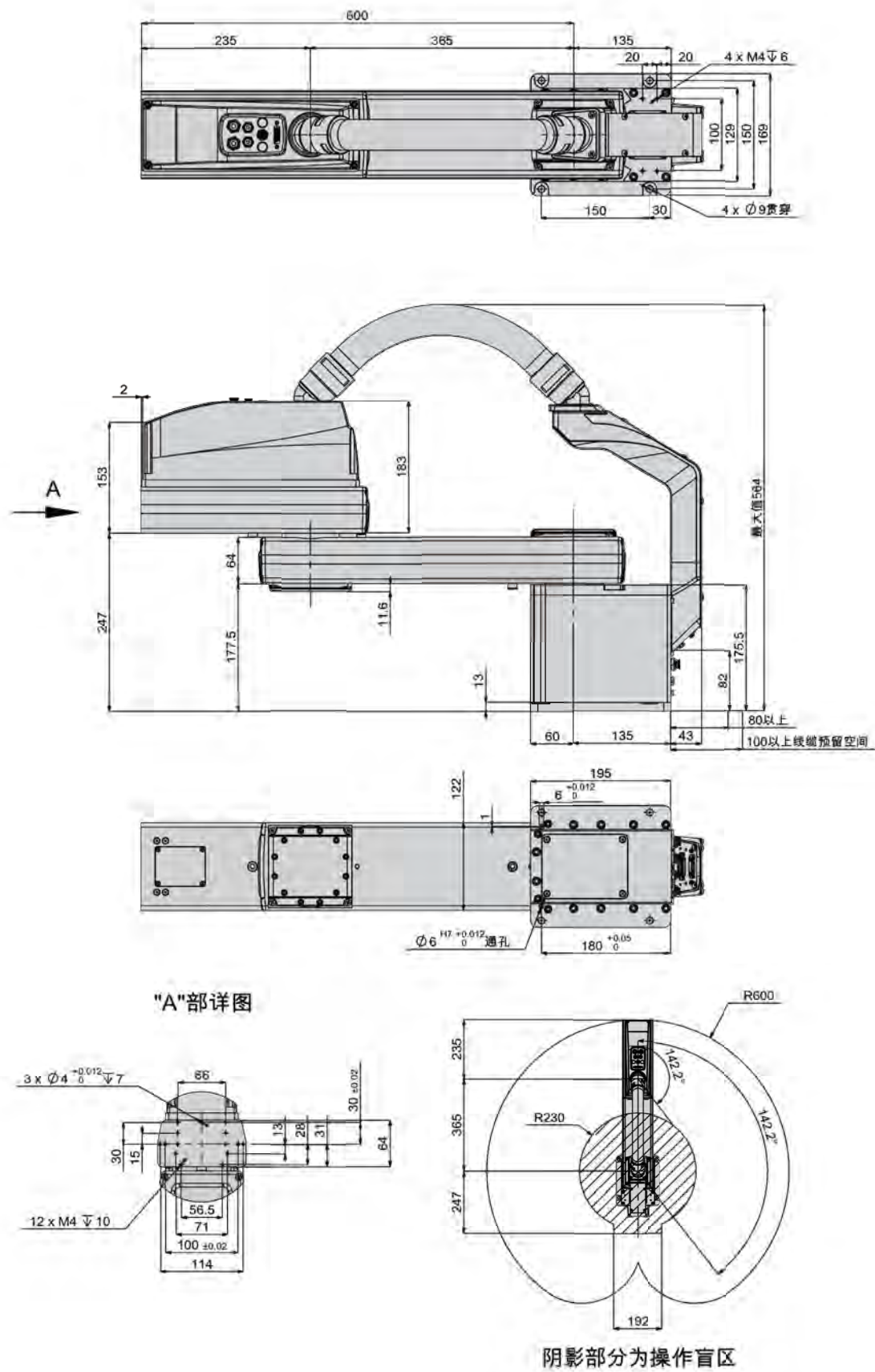
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 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	7406 mm/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

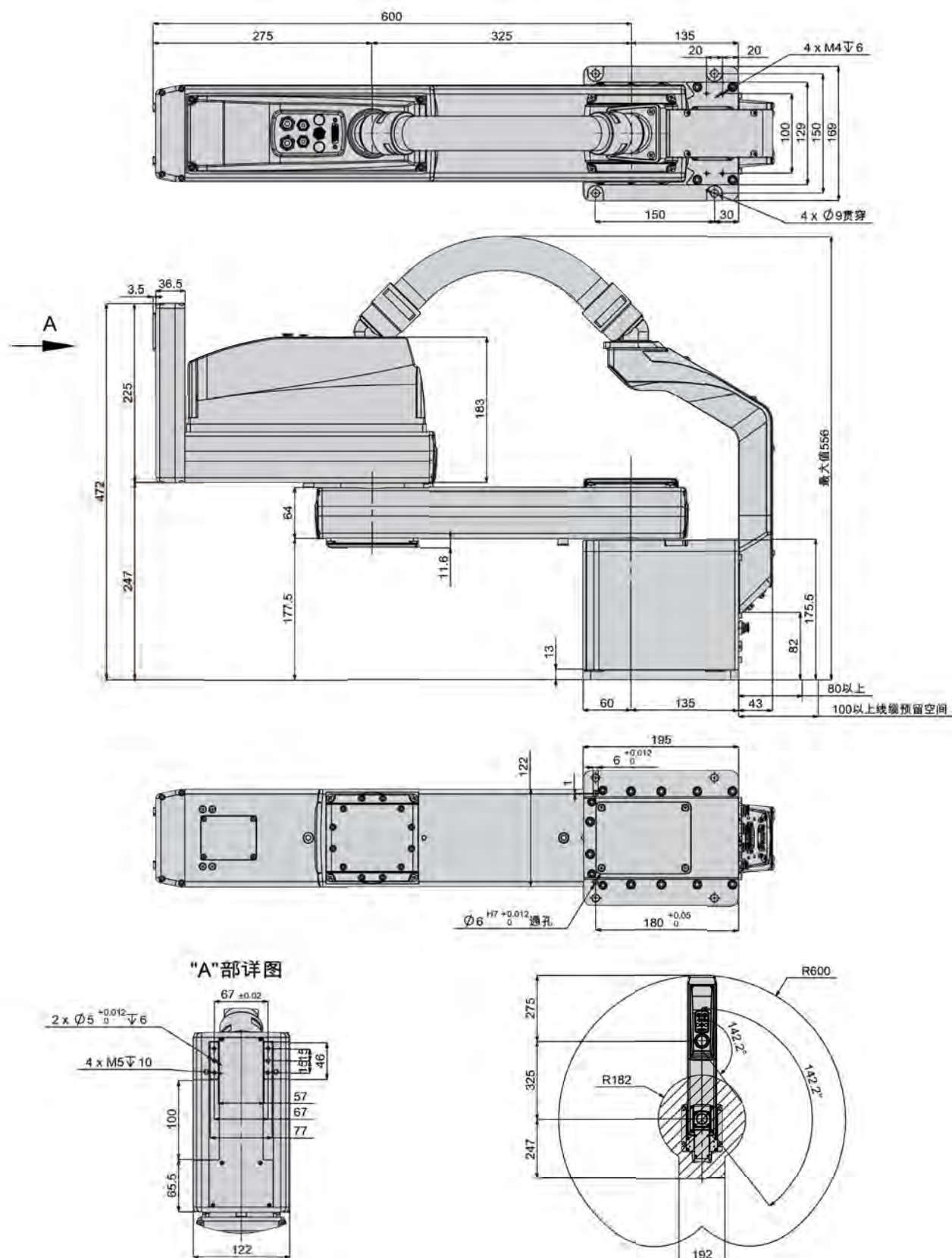
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2(千兆网口)
安装环境 标准型 / 防尘型(定制品)

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)		

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

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

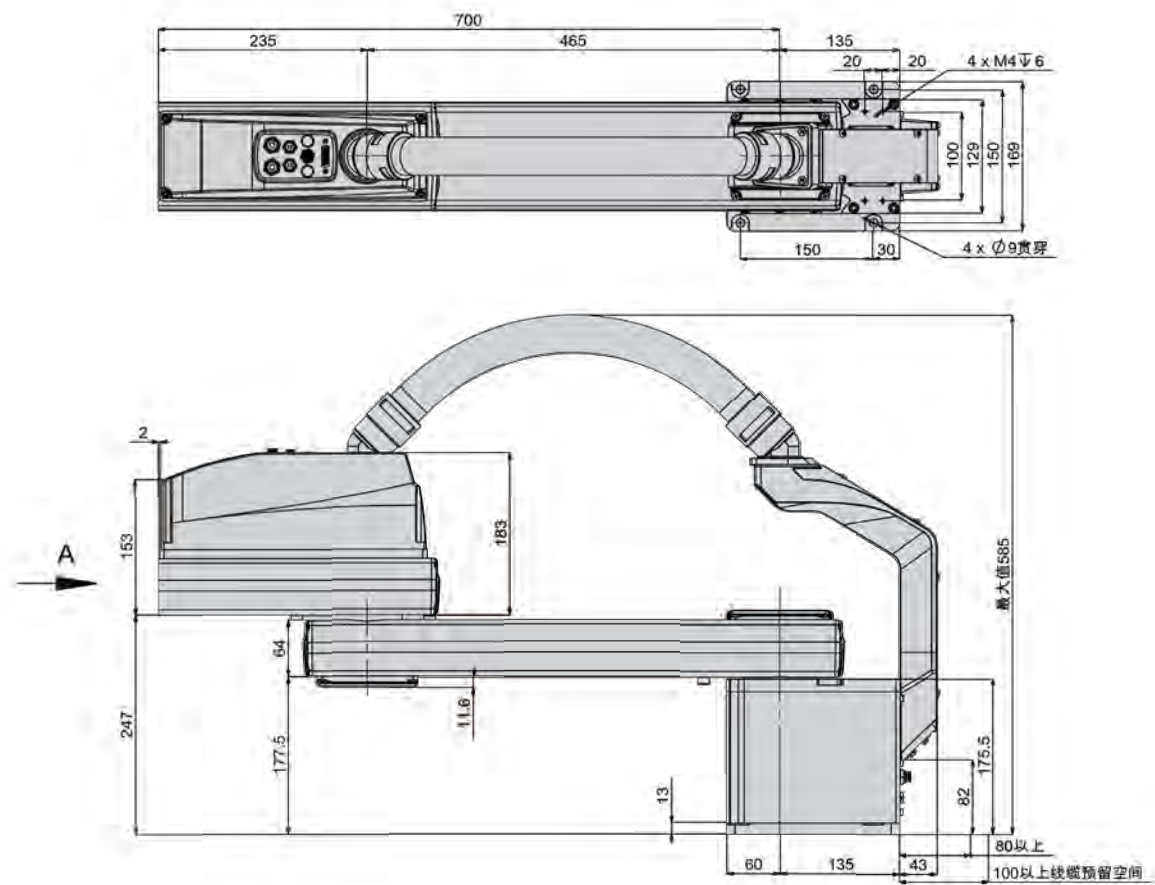
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

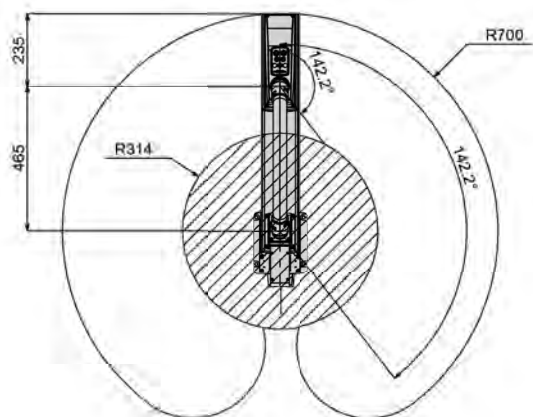
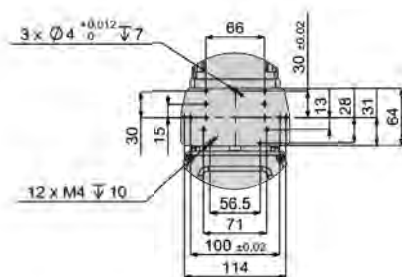
各轴参数 / Motion parameters

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)	

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 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

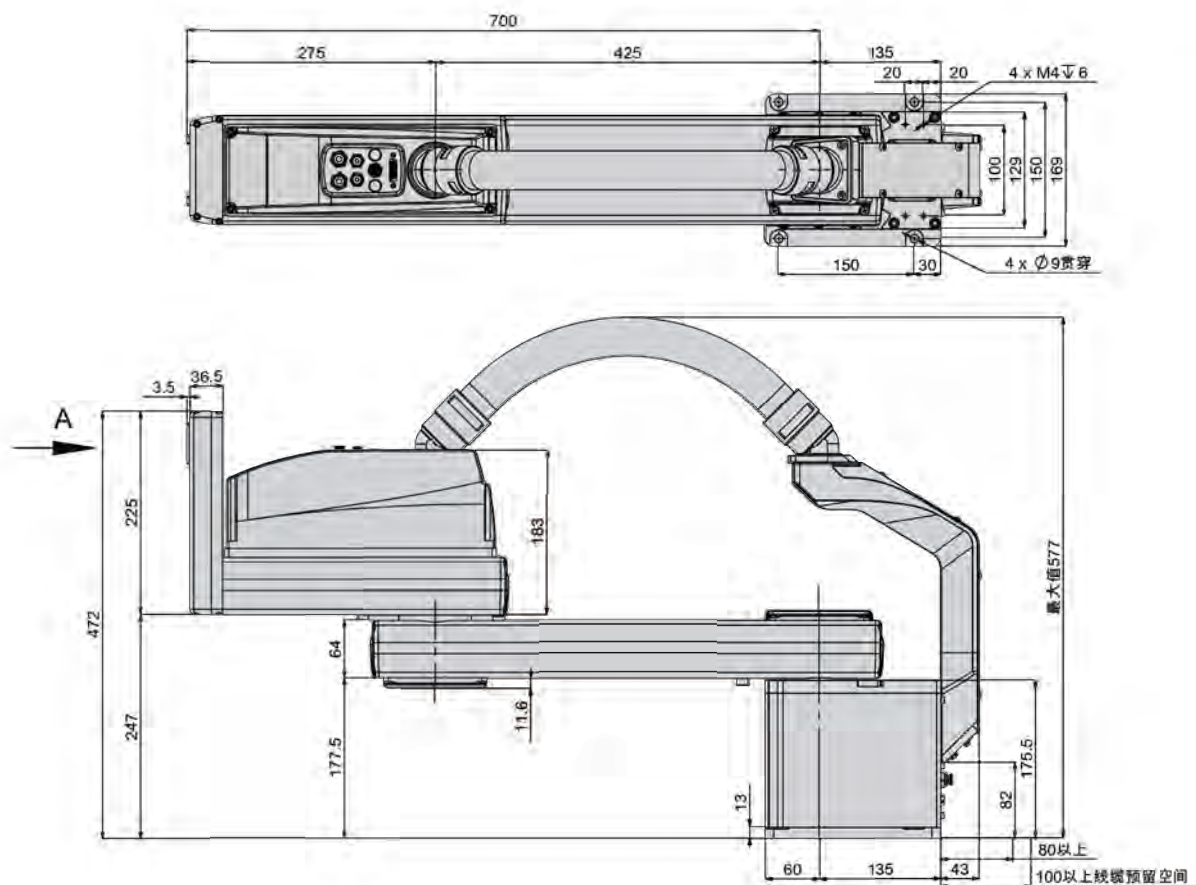
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

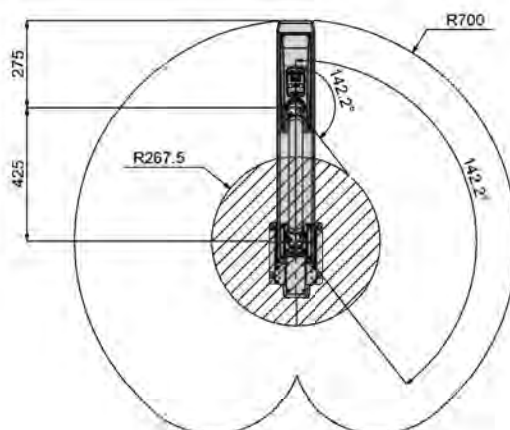
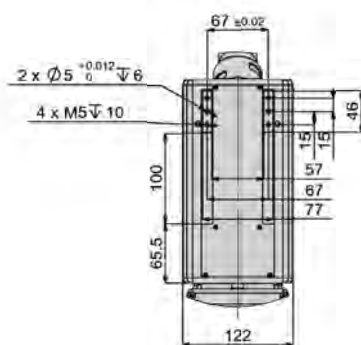
各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	8650mm/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)		

产品尺寸与运动范围



"A"部详图



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 $\pm 0.025\text{mm}$

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)

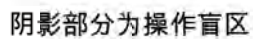
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

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)	

www.sharewell.cc

110



SP series/系列

Scara 工业机器人

SP40-8020



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)

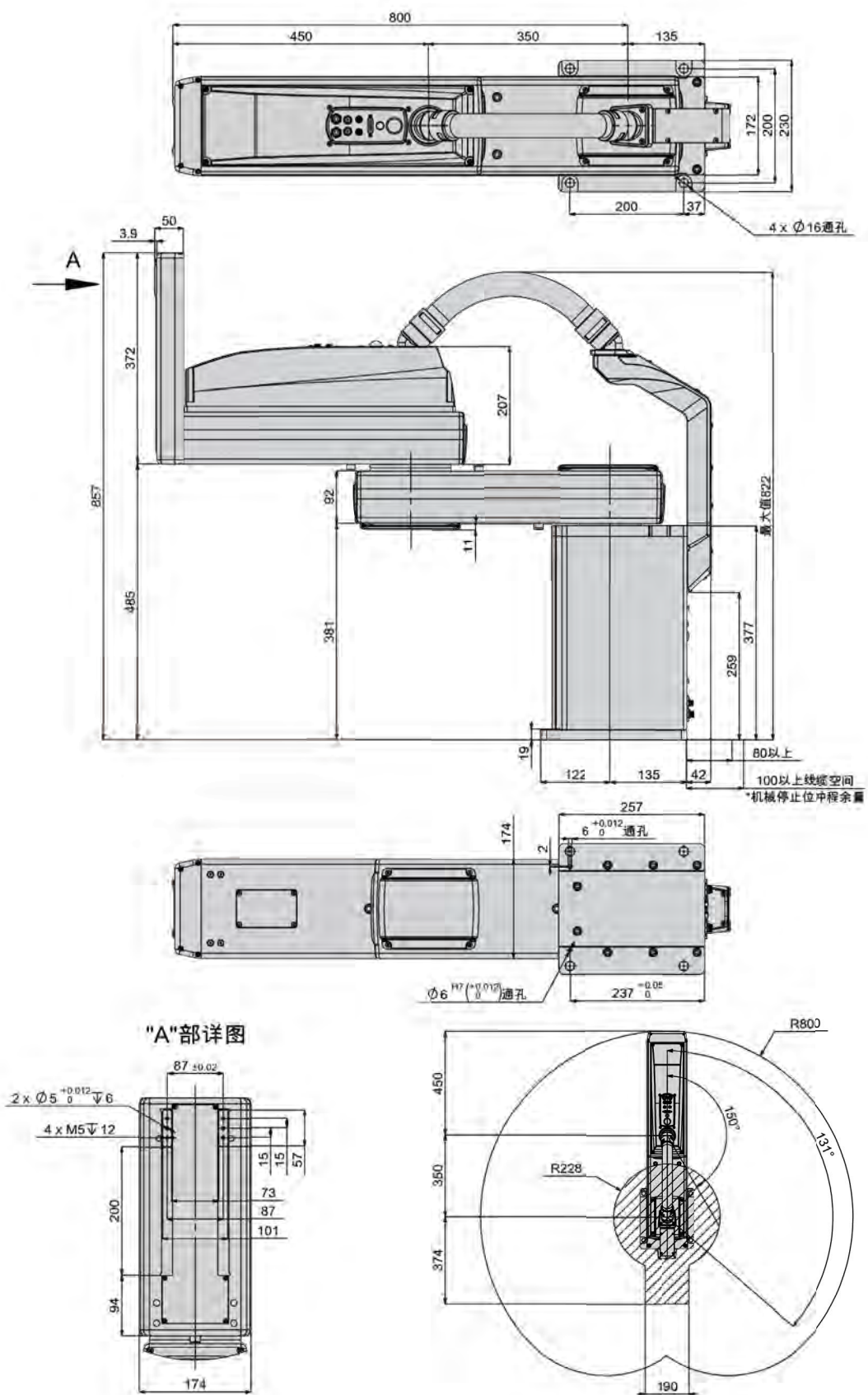
※ 在本公司指定条件下的测试结果。

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)		

www.sharewell.cc

产品尺寸与运动范围





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

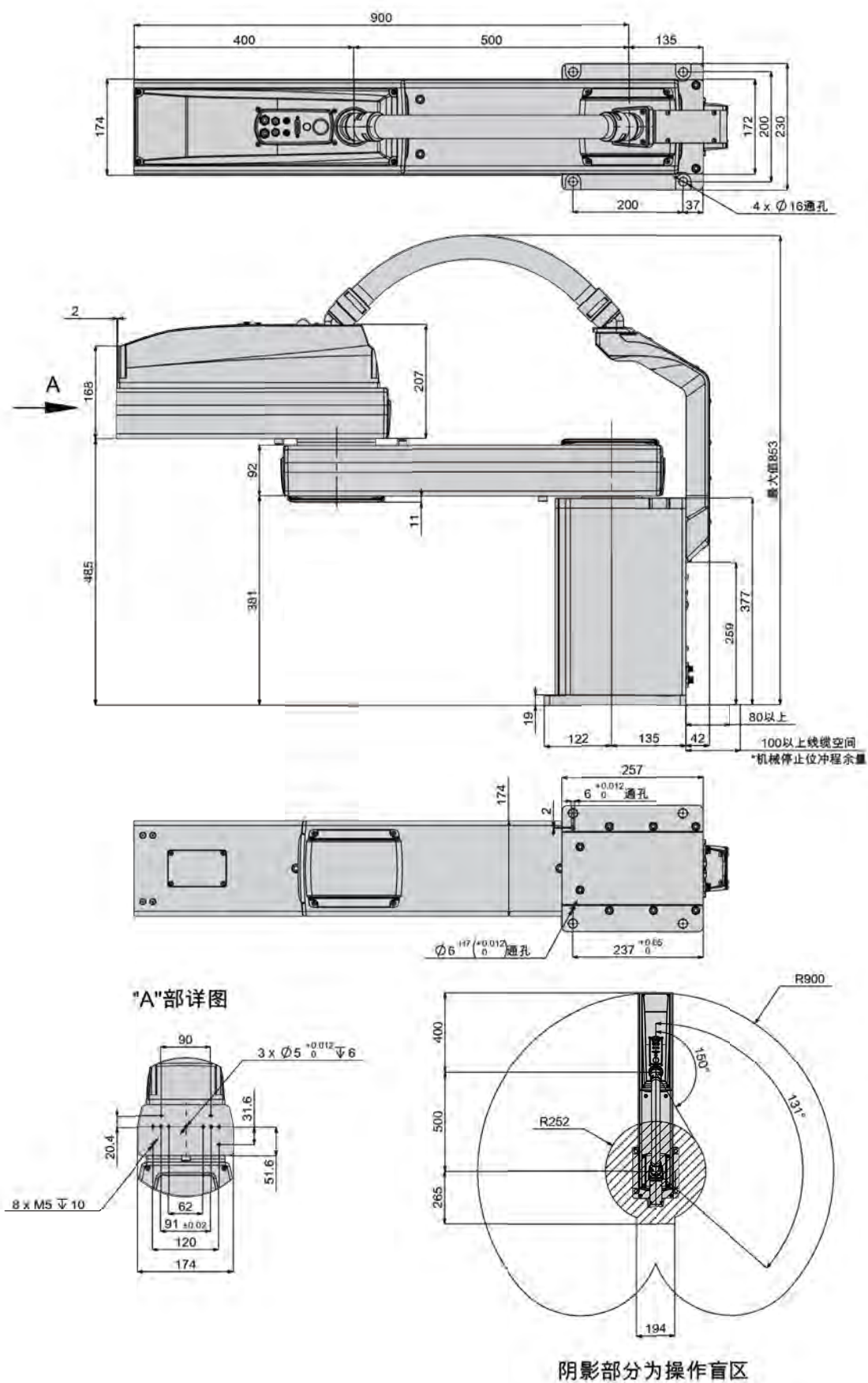
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 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)	

产品尺寸与运动范围





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

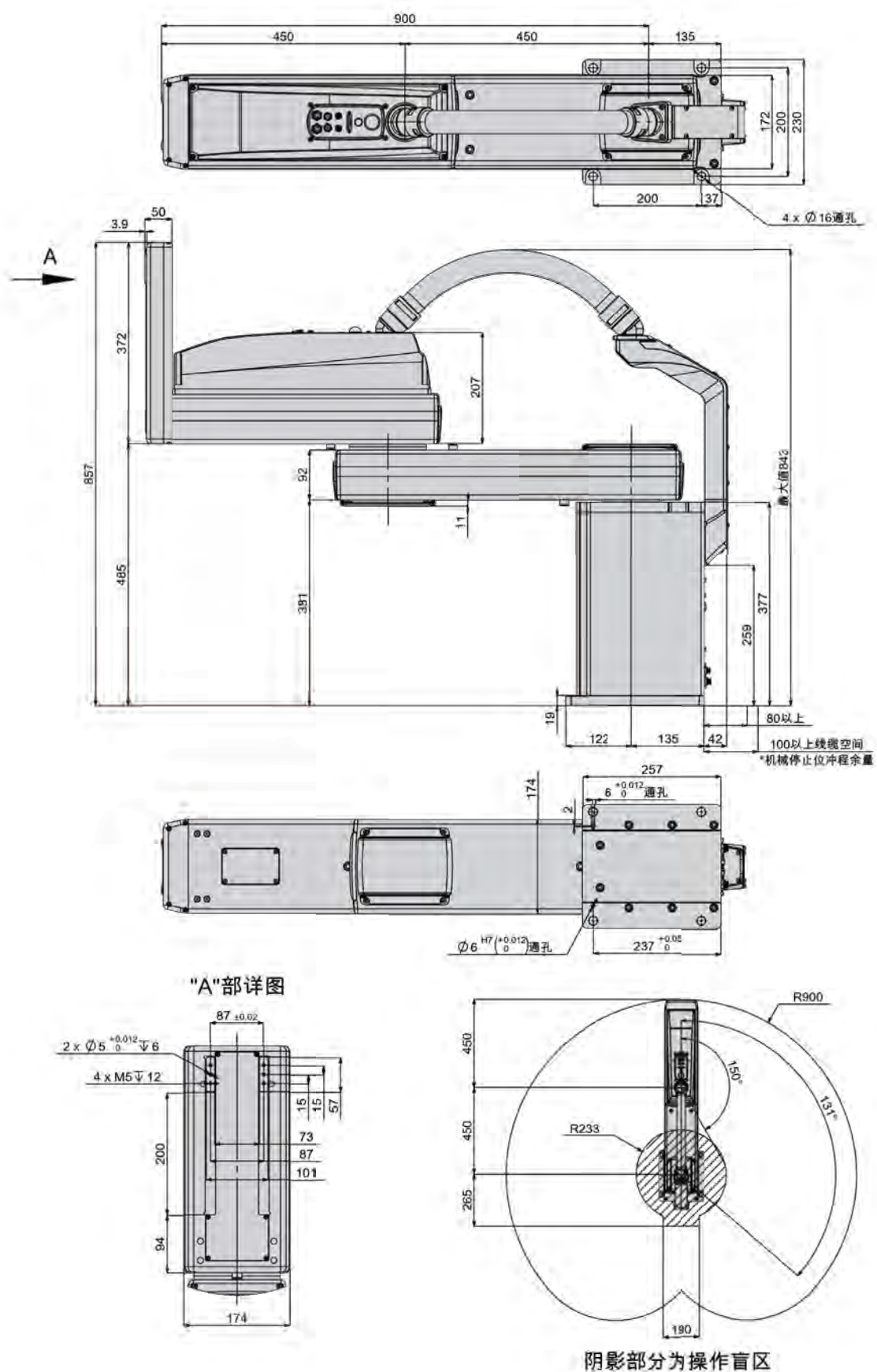
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 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	10244mm/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	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

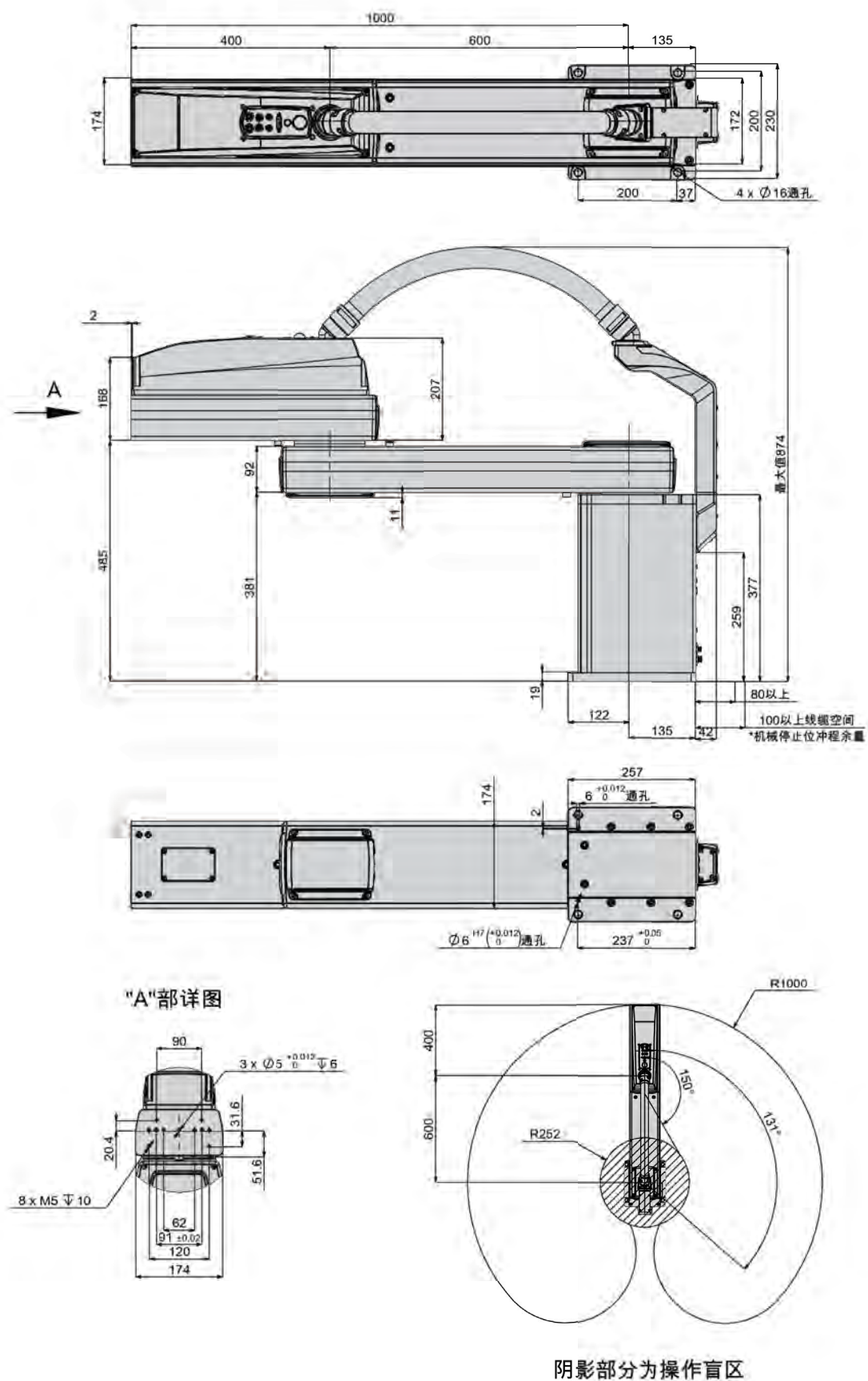
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 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	10623mm/s	
最大运动范围	$\pm 131^\circ$	$\pm 150^\circ$
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

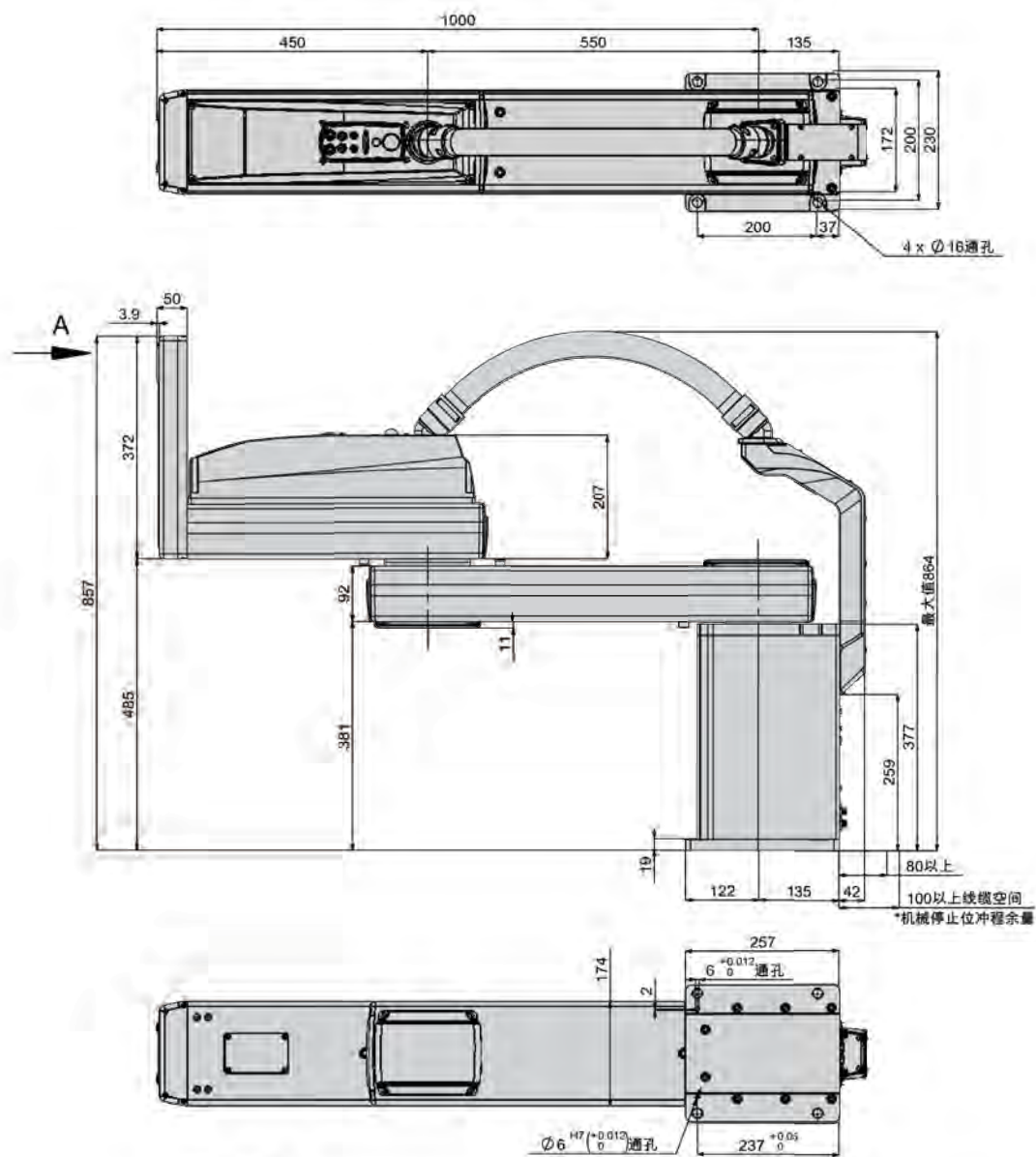
原点复位	无需原点复位
用户电路	26针 (D-Sub接口)
用户气路	$\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口	M12*2(千兆网口)
安装环境	标准型 / 防尘型(定制品)

※ 在本公司指定条件下的测试结果。

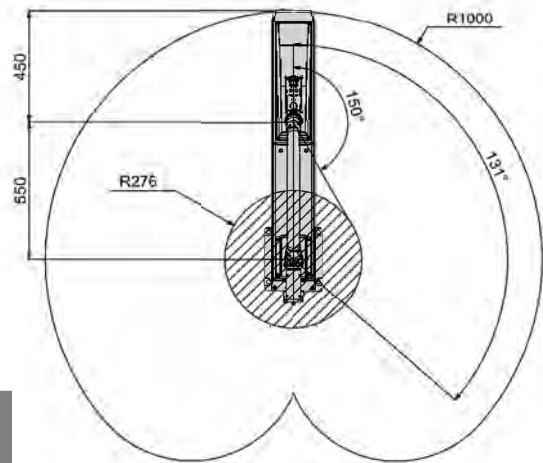
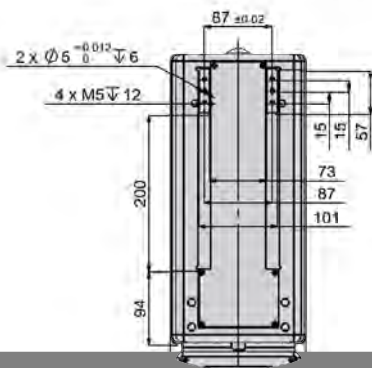
各轴参数 / Motion parameters

轴号 内容	第一轴	第二轴	第二轴
最大运动速度	11003mm/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	54kg (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

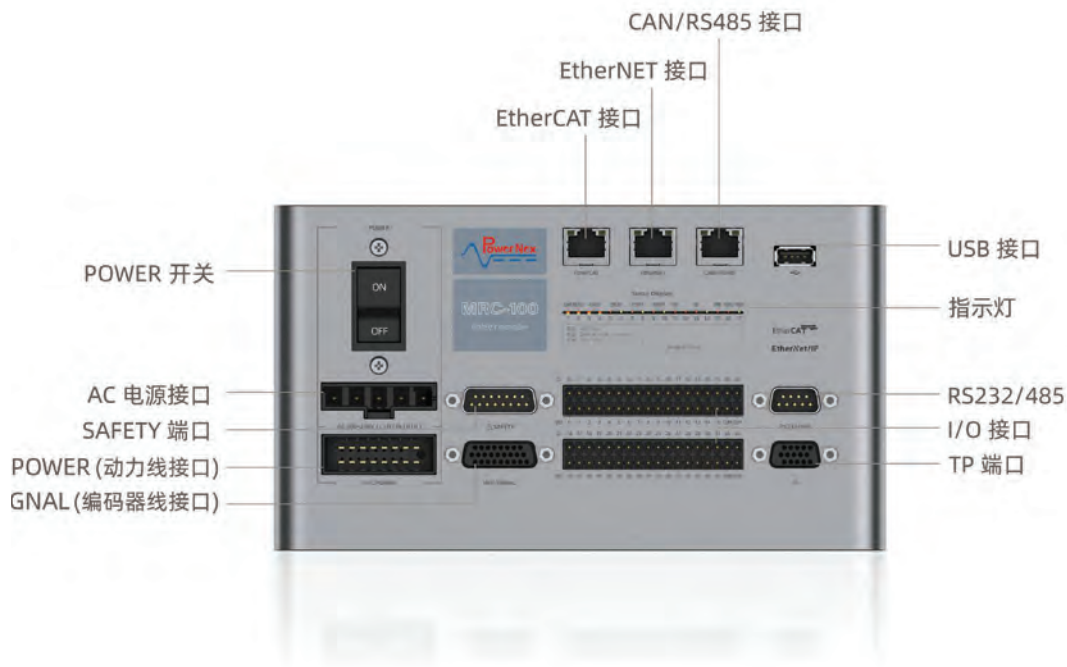
MRC-100

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

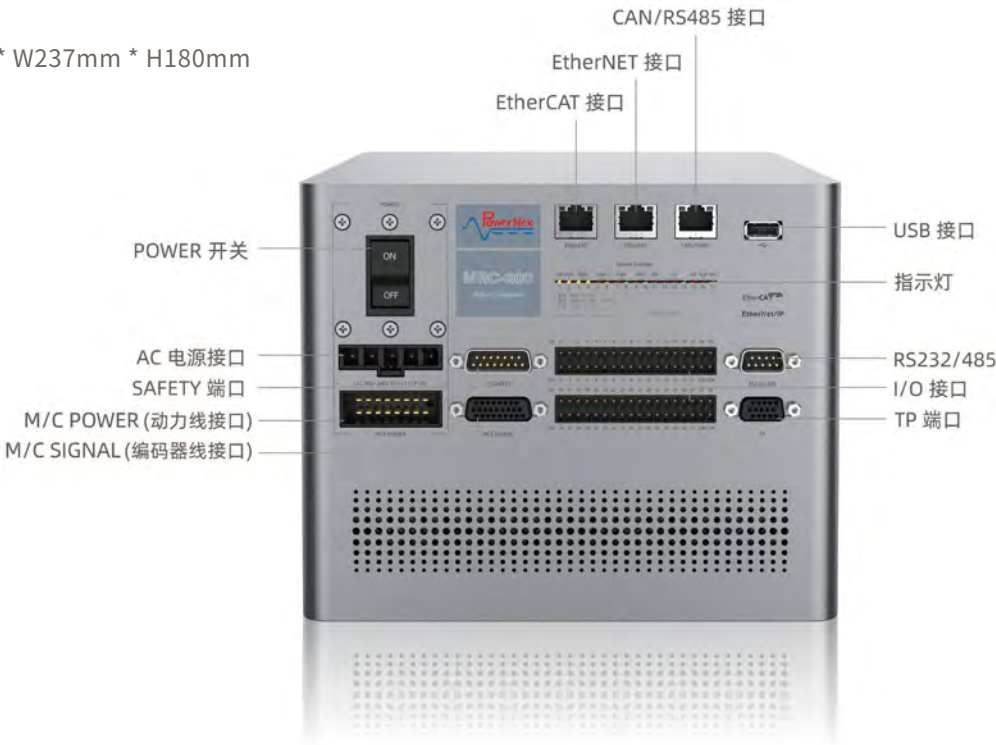
MRC-200

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用用



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
	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

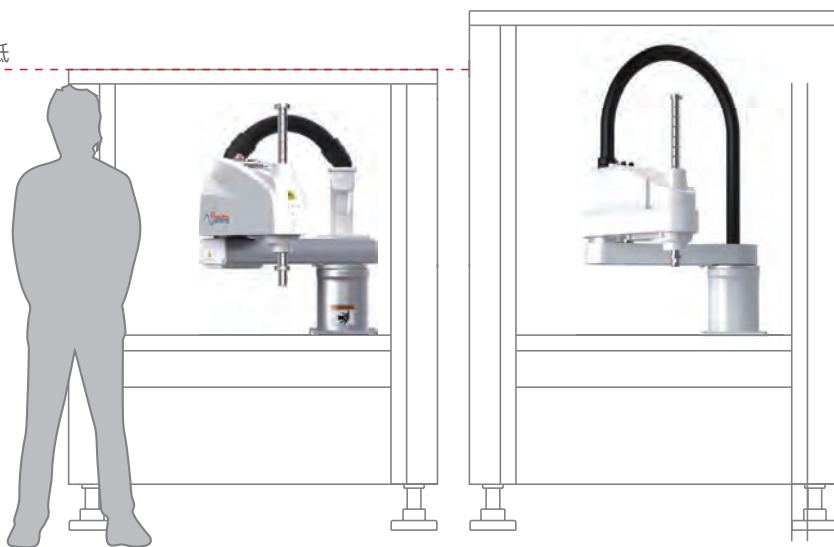
精准、敏捷、经济



PowerNex 创新



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



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