

楷徽工业
Automation

总部：上海楷徽工业设备有限公司
总部地址：上海市松江区柳亭路188弄18号
电话：021-67651189
传真：021-61294337
E-mail: whn@khgy.cn
网址：www.khgy.cn
销售网络：上海、昆山、苏州、南京、合肥、南昌
重庆、成都、珠海、广州、越南、台湾

本手册发行时的内容是经过本公司的研究和评审，内容如有变更，恕不另行通知。
Copyright (C) 2019 FACC CORPORATION. All rights reserved. Printed in China



为应用而生

化繁为简 为应用而生



10年 500+自动化项目经验

10年来，我们始终与客户精诚合作，共同探讨新工艺、新技术，为一流企业成功交付了500+自动化项目，对机器人的应用场景有深刻的理解和积累了丰富的经验。

让做自动化像拼积木一样简单

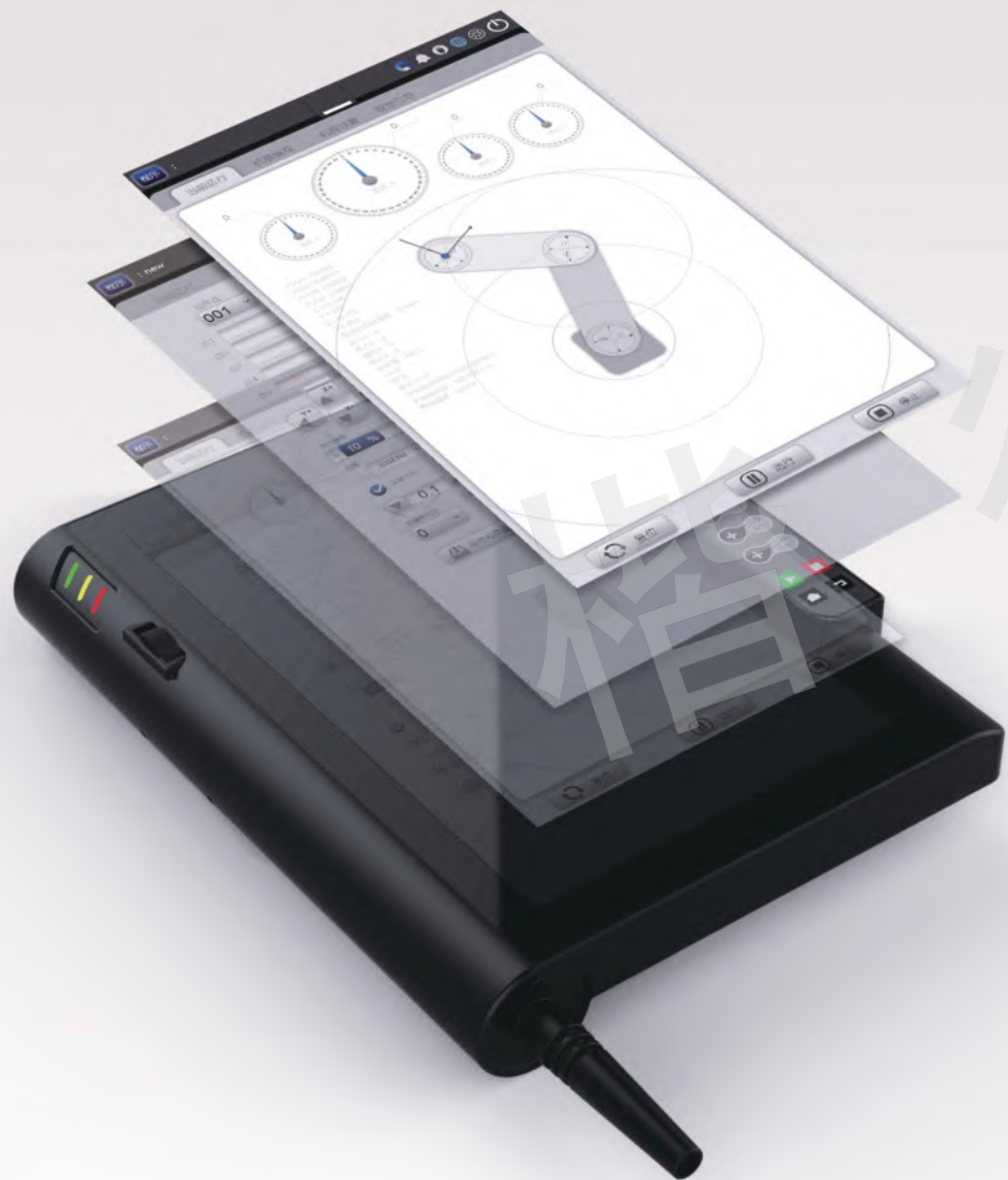
楷微工业机器人秉承“化繁为简”的理念“为应用而生”，通过自动化技术和经验的完美结合，创造新技术、新应用、新模块，实现“机器人+”的战略，为设备制造商提供最佳方案，切切实实解决了自动化集成的效率、成本、风险等问题。

— $\leftrightarrow \theta 1$ \leftrightarrow —

为何选择楷徽

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

楷徽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

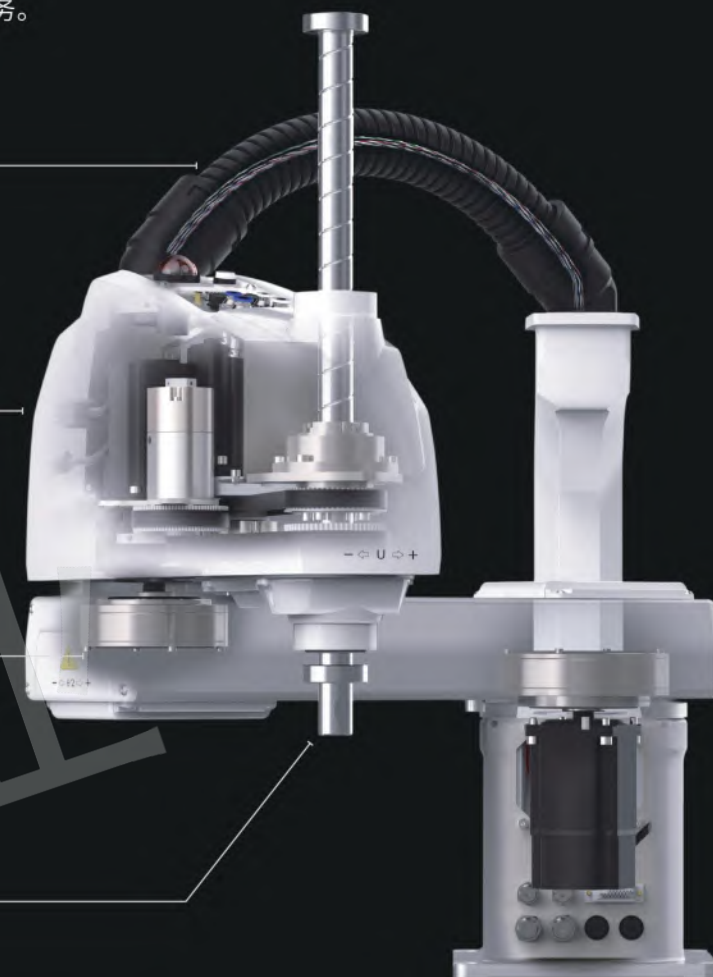
DELTA 伺服电机

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

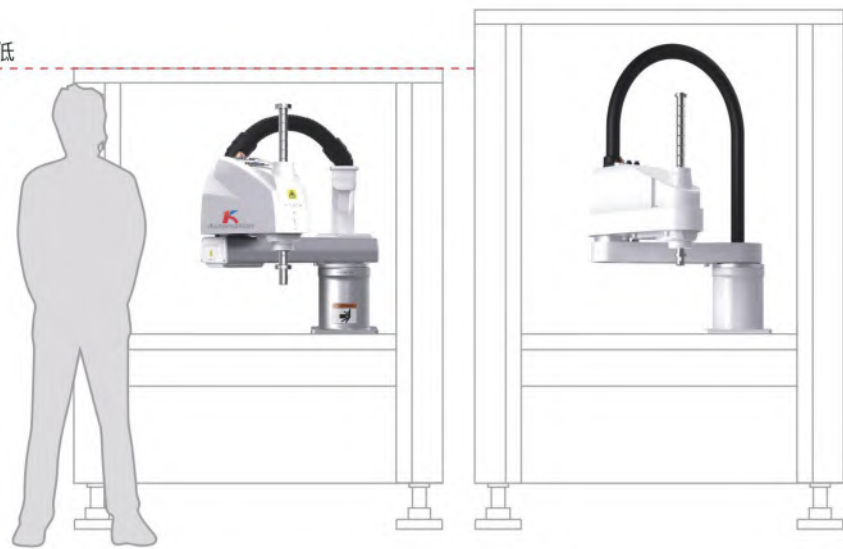


装配 | 点胶 | 锁螺丝 | 贴标 | 焊接 | 搬运 | 视觉模块 |

创新

140 mm
高度降低

相比同类产品，机身高度降低



机身降低，空间节省15%

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



产品索引

出色的外形，暗藏的匠心

坚持科技与美学的另类



TA series / 系列

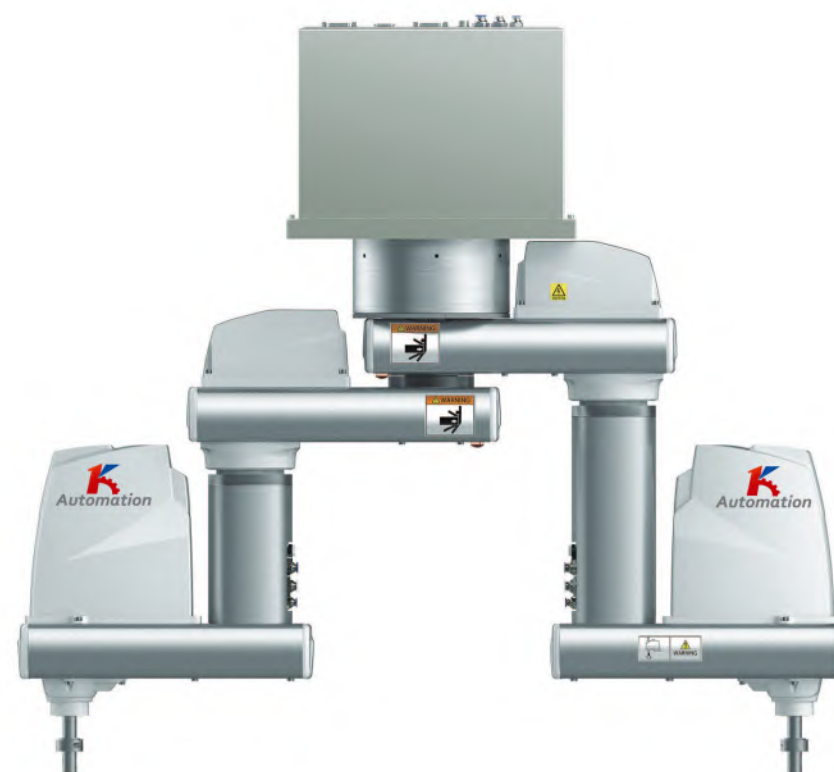
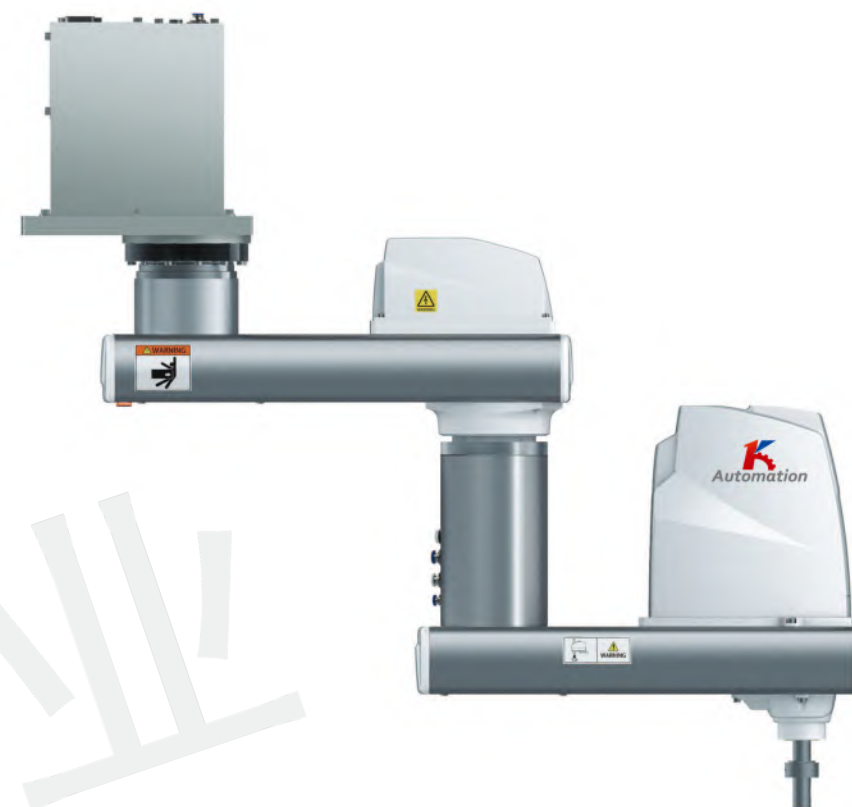
高速度 高运转

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

K4series / 系列

360度无盲点工作范围

- 负载4kg
- 臂长400-550mm
- 提供臂长的灵活定制



KD4series / 系列

高效率 灵活空间

- 负载4kg
- 臂长400mm
- 提供臂长的灵活定制

KRseries / 系列

360°座装 Scara机器人

- 负载3kg, 6kg, 10kg, 20kg
- 臂长300-1000mm
- 提供臂长的灵活定制



为应用而生

可根据应用需求, 提供定制化服务, 让您的机器更具竞争力

KCseries / 系列

360°吊装 Scara机器人

- 负载 < 20kg
- 臂长600-800mm
- 提供臂长的灵活定制



KCPseries / 系列

座装 Scara机器人

- 负载 < 20kg
- 臂长600-800mm
- 提供臂长的灵活定制

KS系列 紧凑型6轴机器人

机床上下料
分拣
搬运组装
去毛刺、打磨
涂胶



KS3-560A

3kg负载，高速度·高精度机器人。

- 控制轴数6轴
- 最大负载3kg
- 最大运动范围560mm



KS7-920A

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920mm



KS8-710A

超大负载，实现多种多样的生产需求。

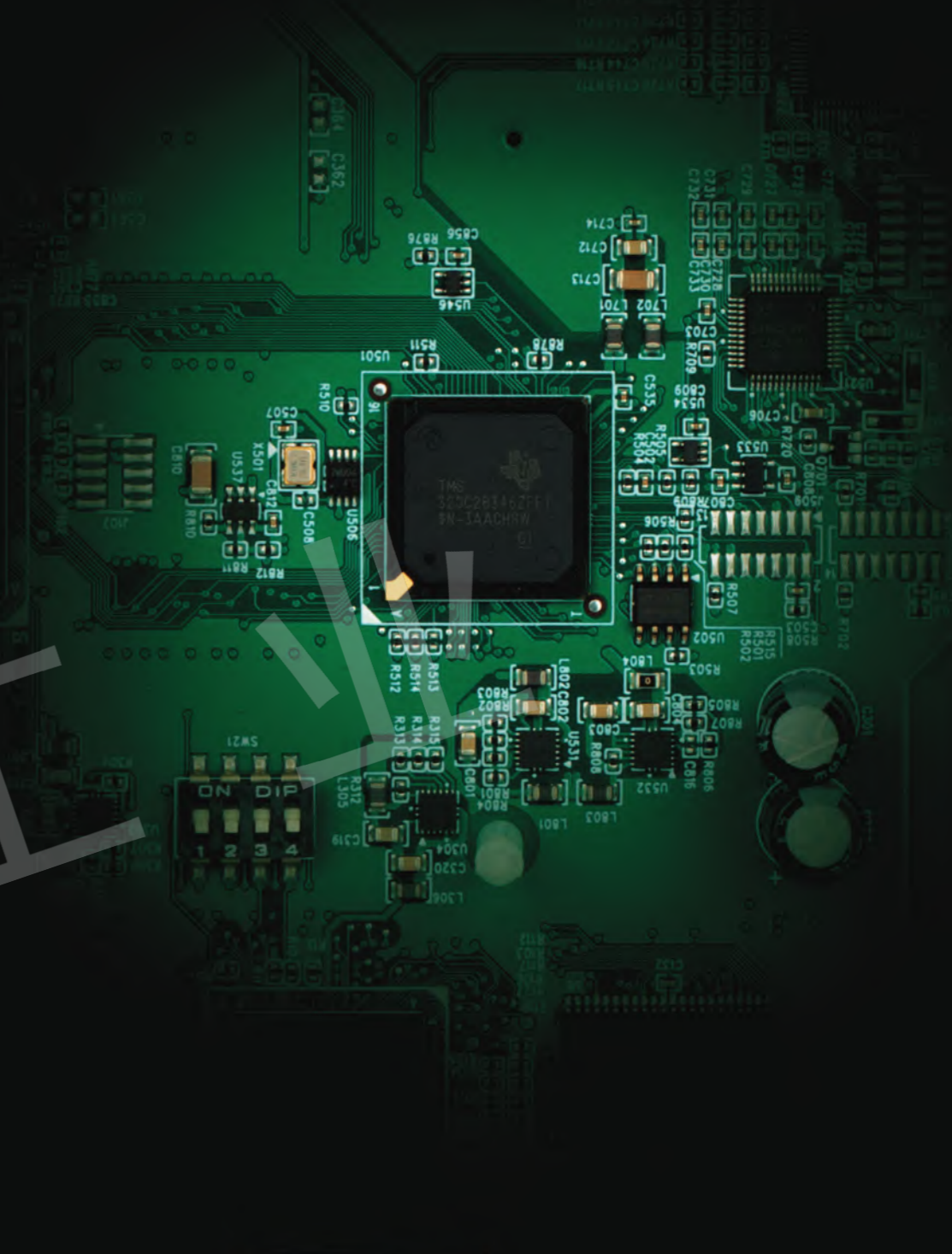
- 控制轴数6轴
- 最大负载8kg
- 最大运动范围710mm

KMCS8

驱控一体，机器人控制系统



工业档案



MCS系列 驱控一体控制器

IEC61131-3 | PLCopen | DRL语言 | Modbus/Modbus TCP

I/O: 6个远程I/O模块

扩展: 12个伺服马达 (I/O未占用时)

通讯: TCP/IP

驱控一体架构



K Automation 为应用而生

TA3-401S

TA6-502S

TA6-602S

TA6-702S

TA10-602S

TA10-802S

TA20-804S

TA20-904S

TA20-1004S

TA 系列

KR6-502S

KR6-602S

KR6-702S

K4-401S

K4-551S

K10-551S

KR 系列

K 系列

KD4-401S

KD4 系列

KCE-600S

KCE 系列

KCP-650S

KCP 系列

KS3-560A

KS7-920A

KS8-710A

KS 系列

驱控一体化控制器

示教器

Scara工业机器人 TA3 系列

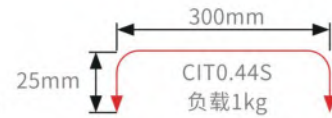
型号TA3-401S

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 0.44秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



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

各轴参数

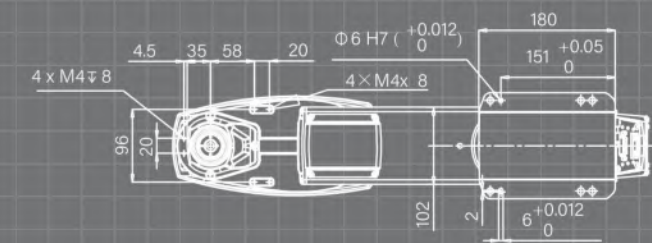
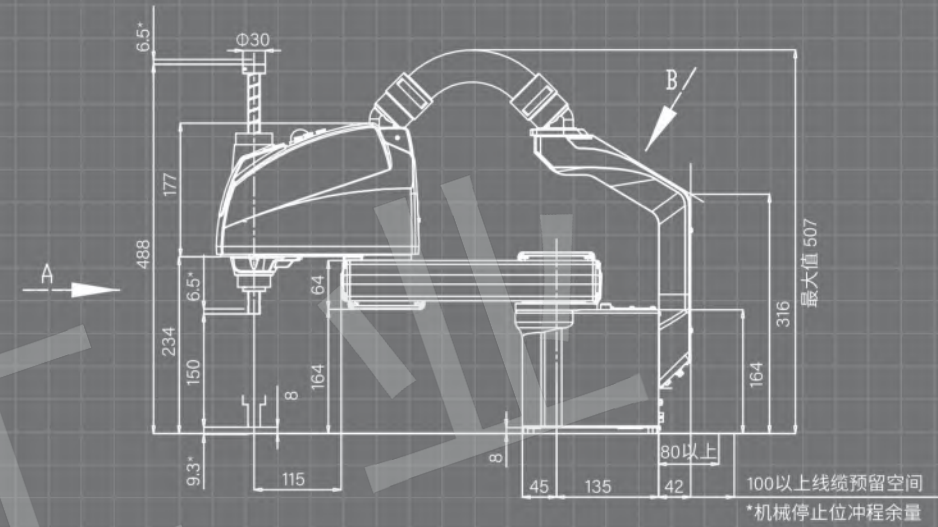
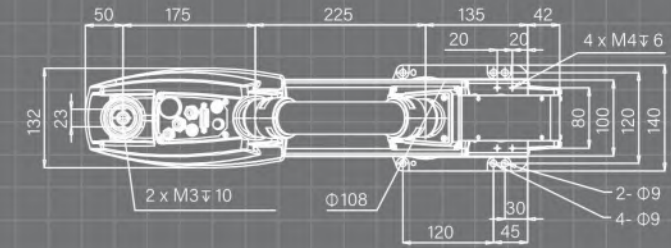
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6000mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 141^\circ$	150mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	400W	100W	100W	100W
顶压力			100N	
本体重量	16kg (不含线缆)			

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/洁净型 (定制品)

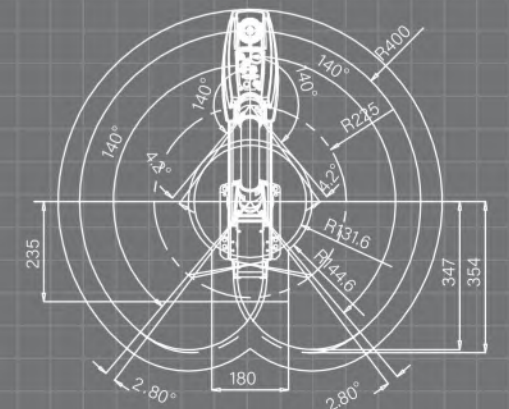
产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



"B" 部详图



Scara工业机器人
TA6系列

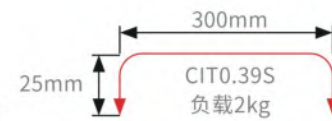
型号TA6-502S

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	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
最大运动速度	6150mm/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	19kg (不含线缆)			

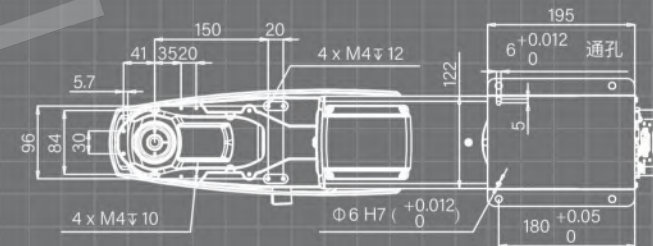
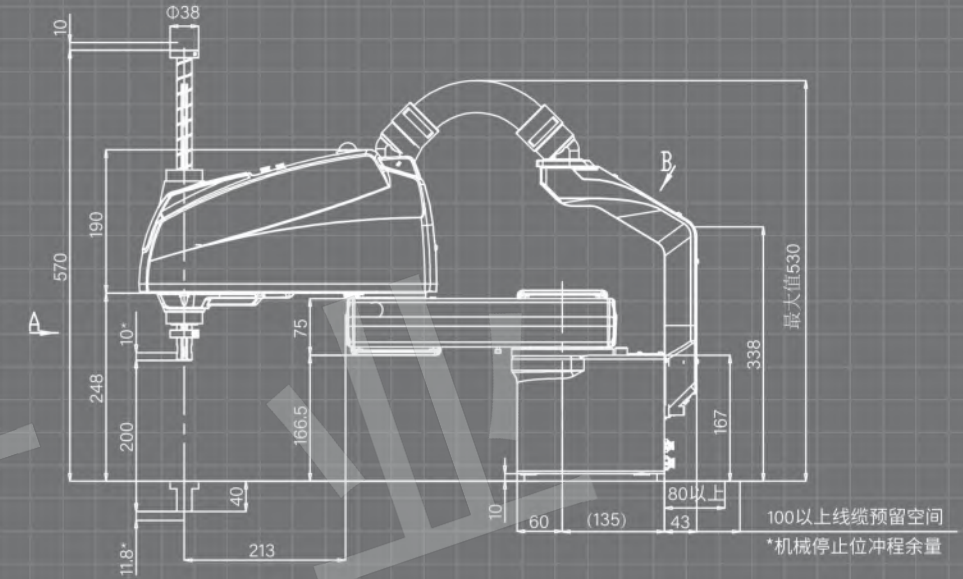
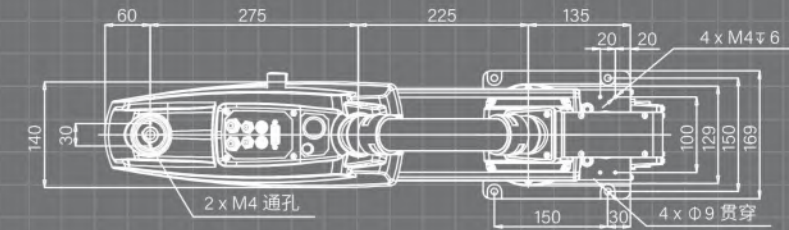
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·m² 最大值0.12kg·m²

电气参数

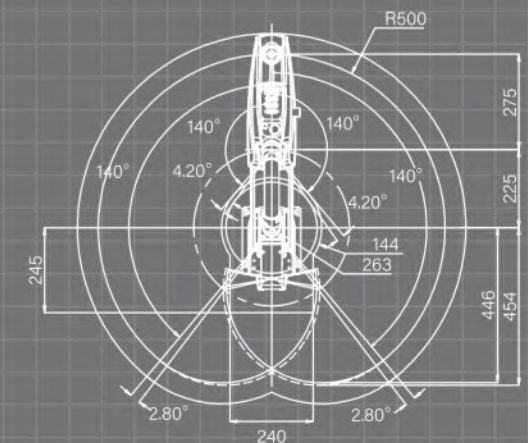
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/洁净型 (定制品)



产品尺寸与运动范围



比例 1:20



Scara工业机器人 TA6系列

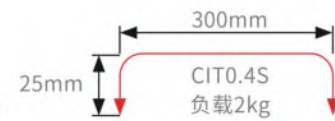
型号TA6-602S

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	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	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	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)			

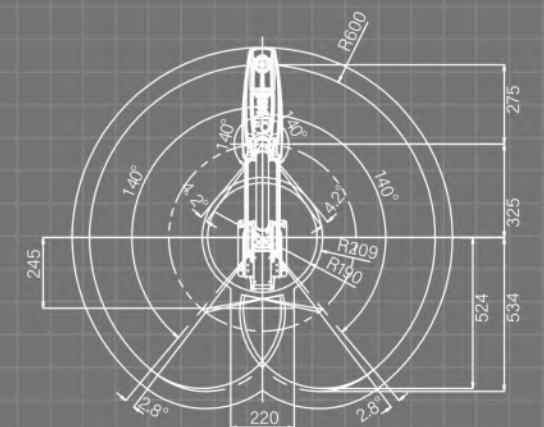
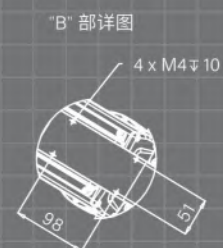
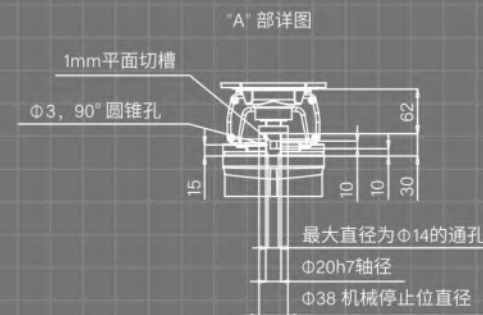
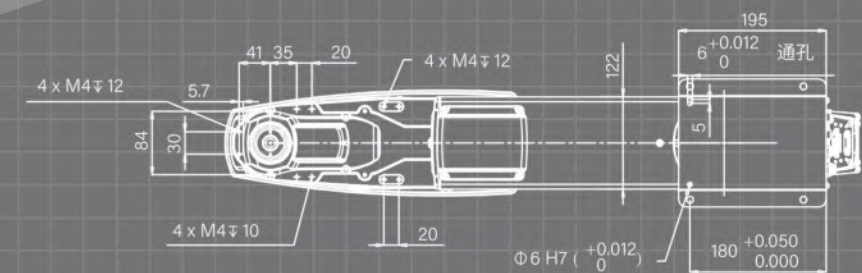
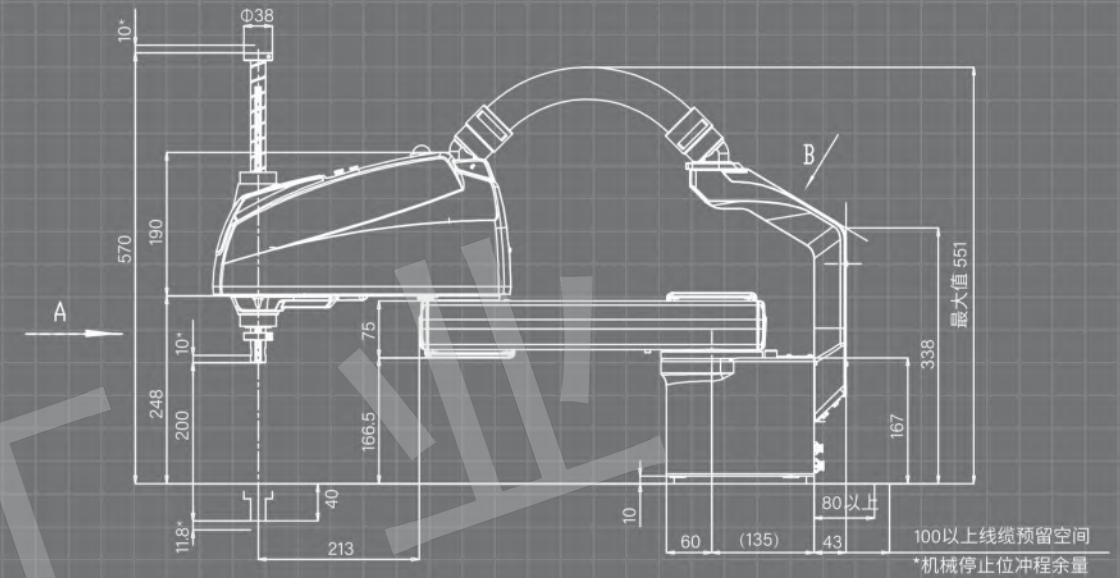
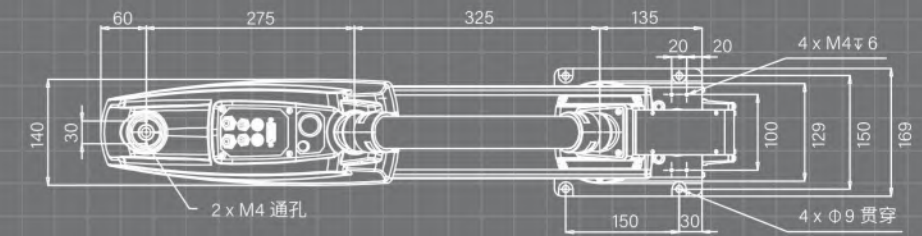
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

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



产品尺寸与运动范围



Scara工业机器人
TA6系列

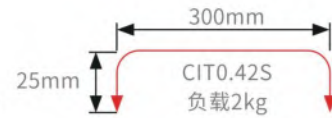
型号TA6-702S

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	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	$\pm 132^\circ$	$\pm 150^\circ$	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)			

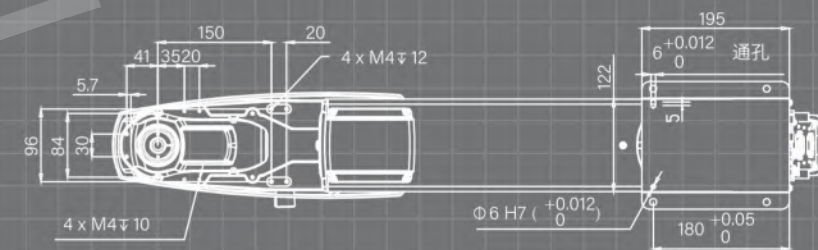
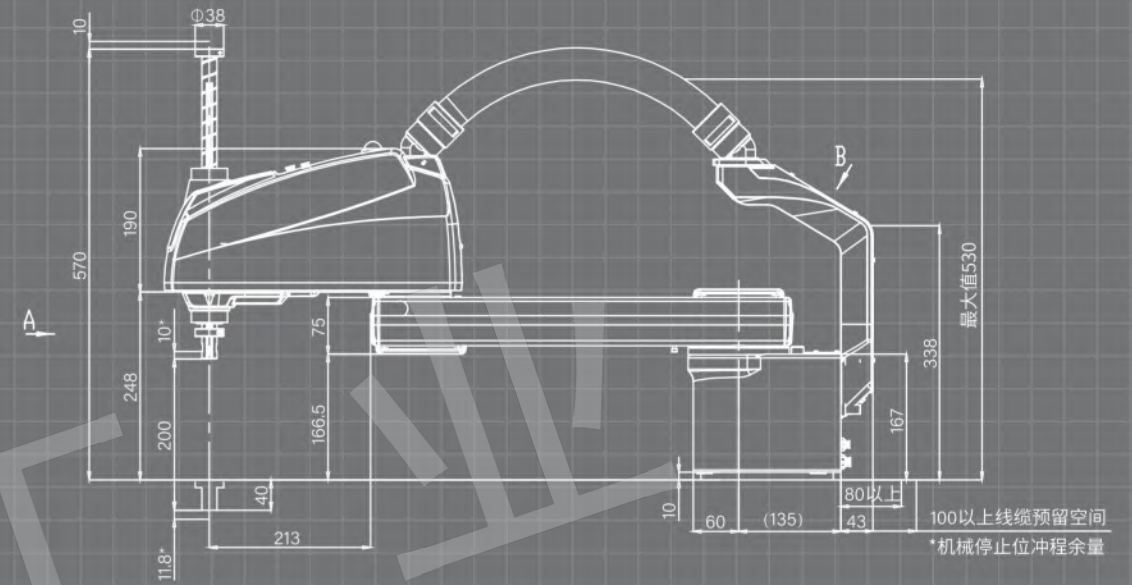
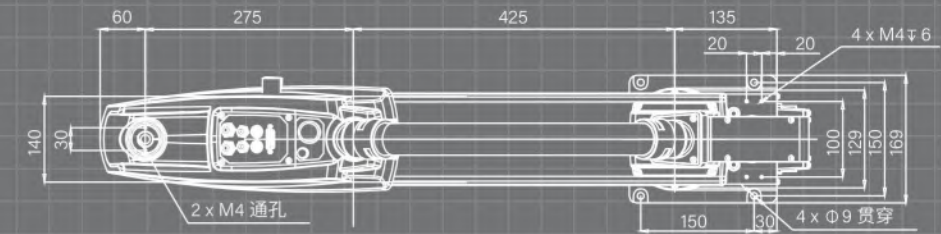
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.01\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.12\text{kg}\cdot\text{m}^2$

电气参数

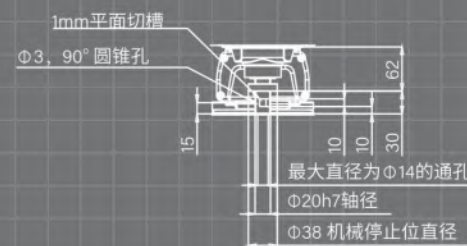
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm}^2$, $\phi 6\text{mm}^2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/洁净型 (定制品)



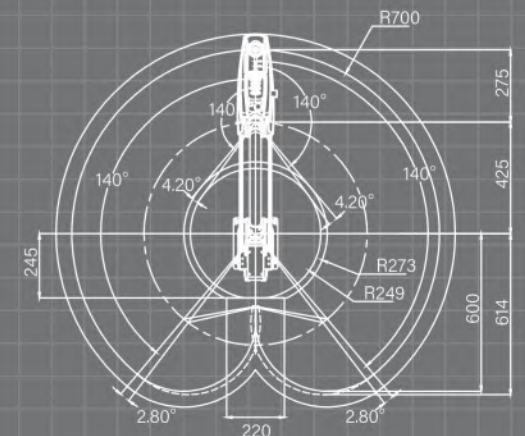
产品尺寸与运动范围



"A"部详图



"B"部详图



Scara工业机器人
TA10系列

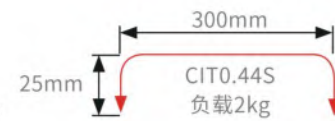
型号TA10-602S

工作范围 臂长600mm Z轴行程200mm

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	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	$\pm 132^\circ$	$\pm 152^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

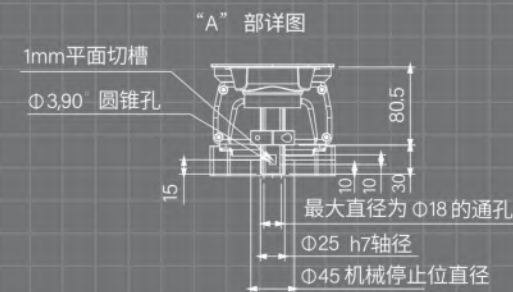
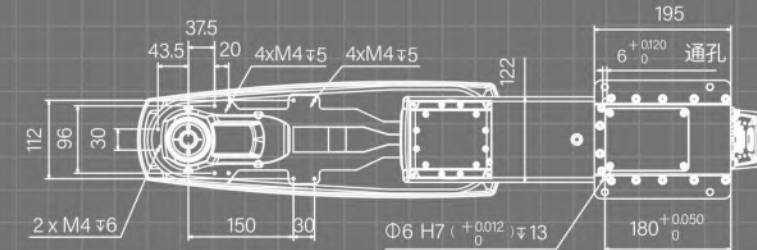
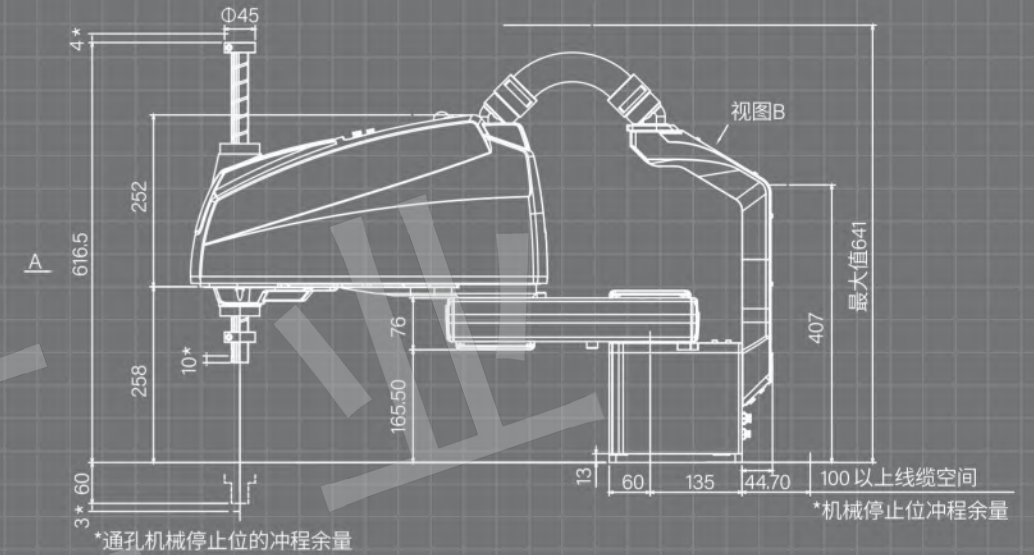
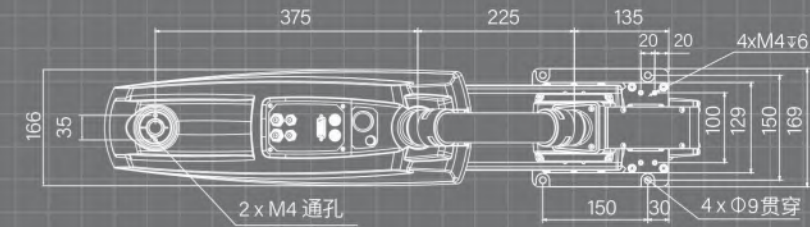
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

电气参数

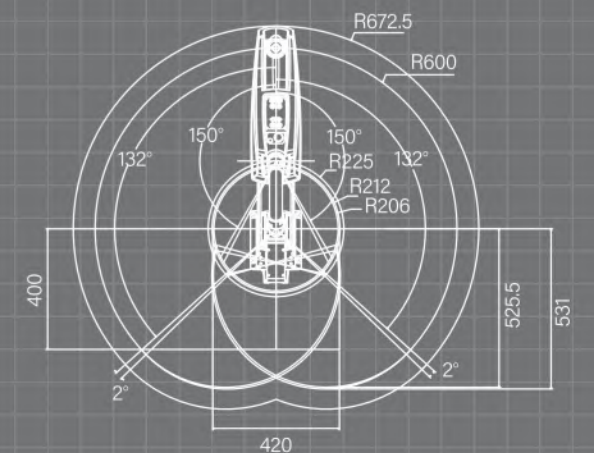
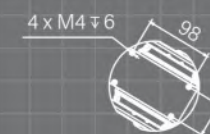
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/洁净型 (定制品)



产品尺寸与运动范围



"B"部详图



Scara工业机器人 TA10系列

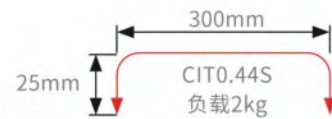
型号TA10-702S

工作范围 臂长700mm Z轴行程200mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 4.09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

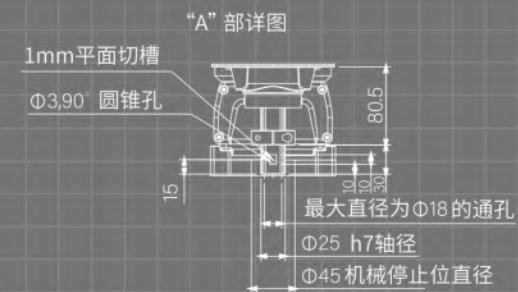
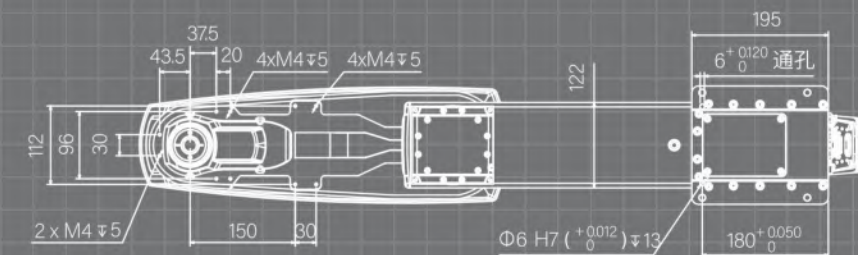
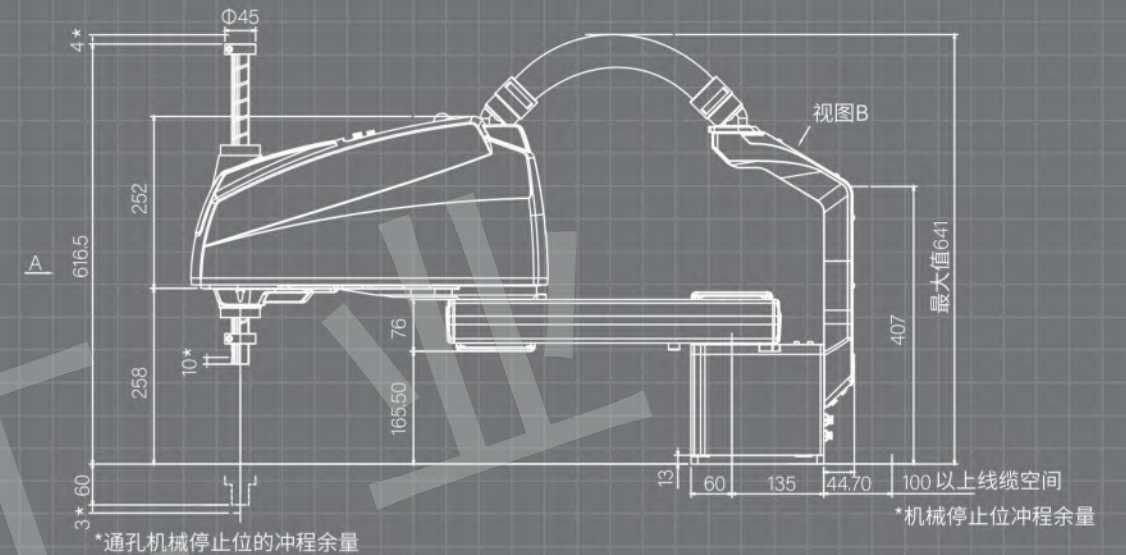
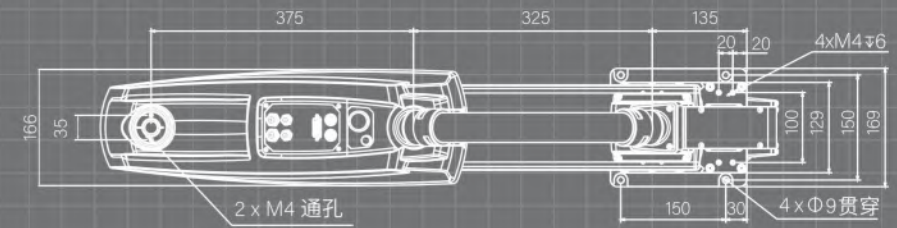
轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9800mm/s		1098mm/s	1580°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 152^\circ$	200mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

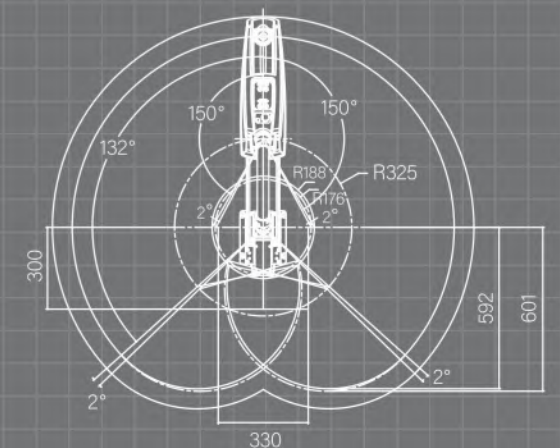
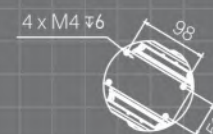
电气参数

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

产品尺寸与运动范围



"B"部详图



Scara工业机器人 TA10系列

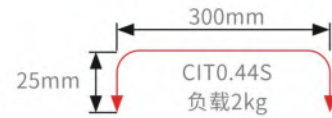
型号TA10-802S

工作范围 臂长800mm Z轴行程200mm

负载 额定5kg/最大10kg

标准循环时间 0.449秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标



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

各轴参数

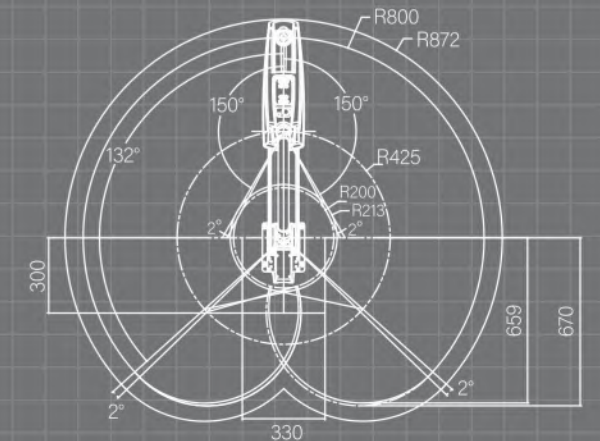
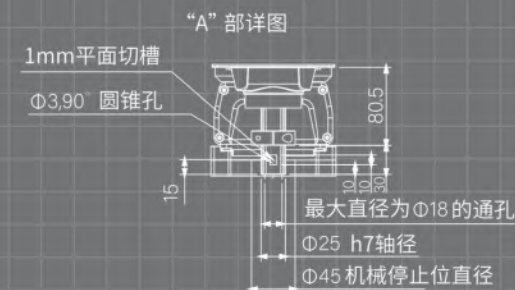
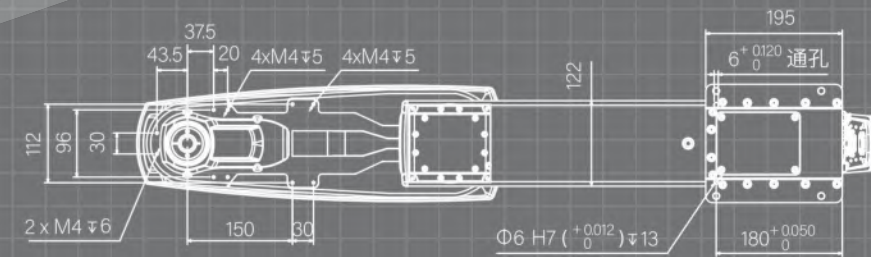
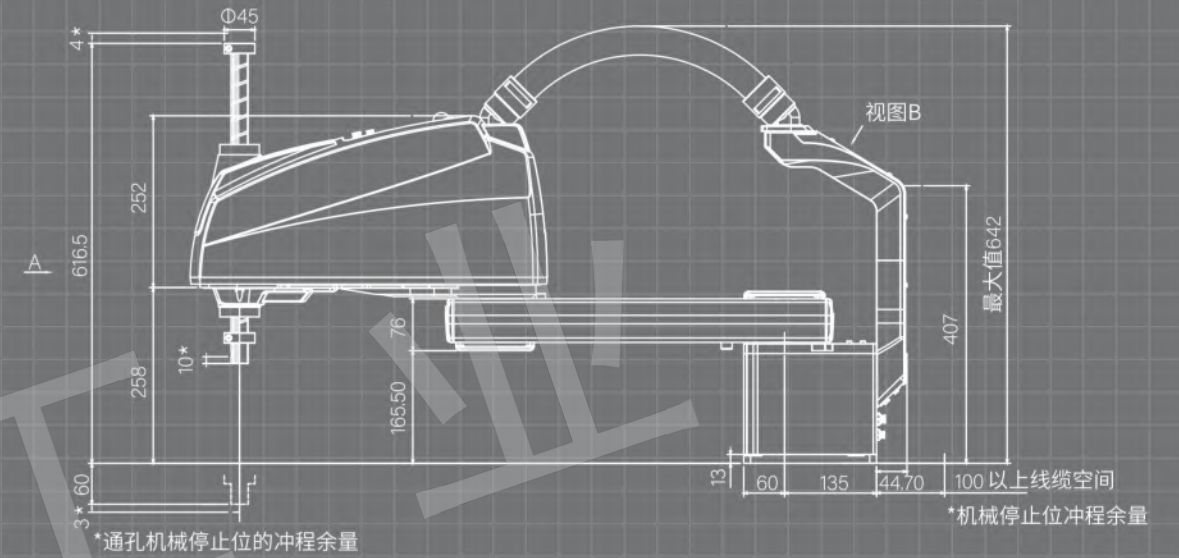
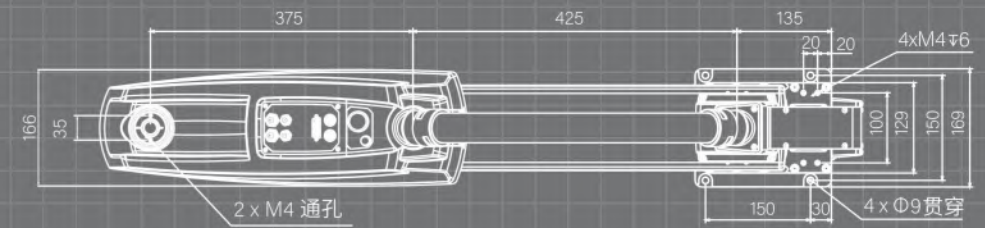
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	10600mm/s		1098mm/s	1581°/s
最大运动范围	±132°	±152°	200mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

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/洁净型 (定制品)

产品尺寸与运动范围



Scara工业机器人 TA20系列



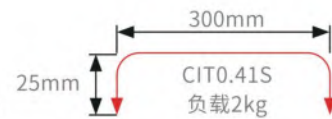
型号TA20-804S

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

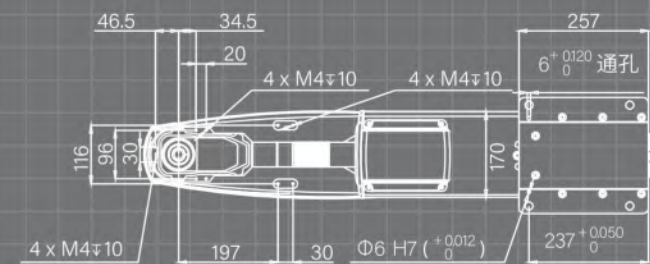
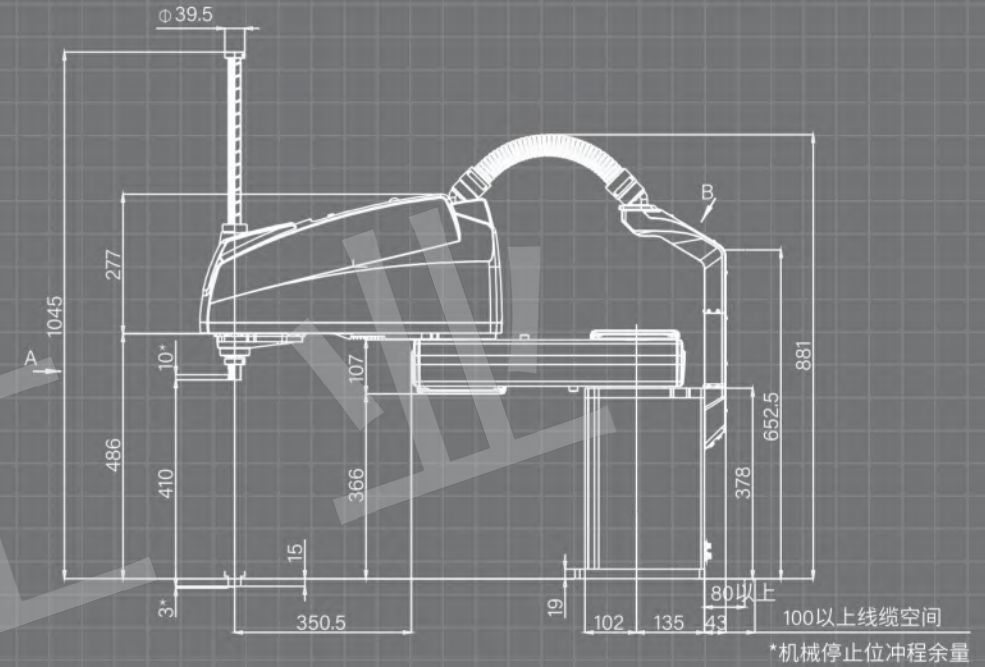
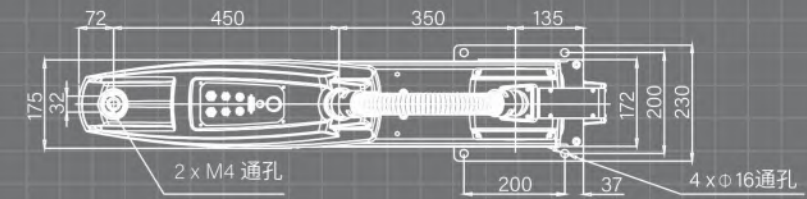
轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	9940mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 152^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	200W
顶压力			250N	
本体重量	49kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

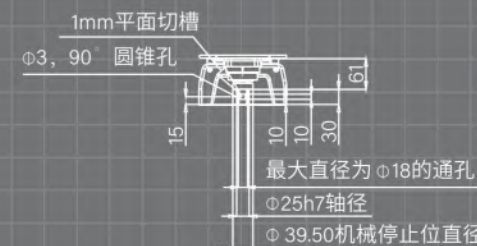
电气参数

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

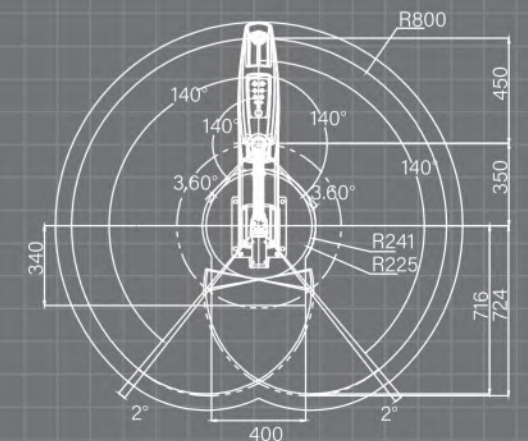
产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



"B" 部详图



Scara工业机器人 TA20系列



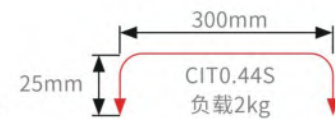
型号TA20-904S

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

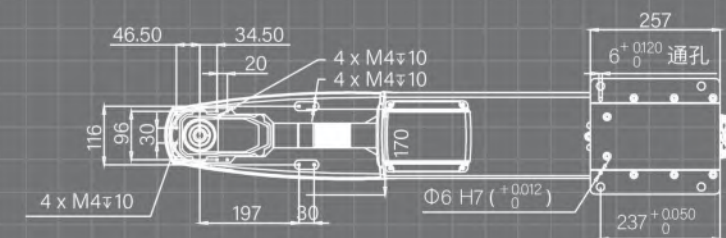
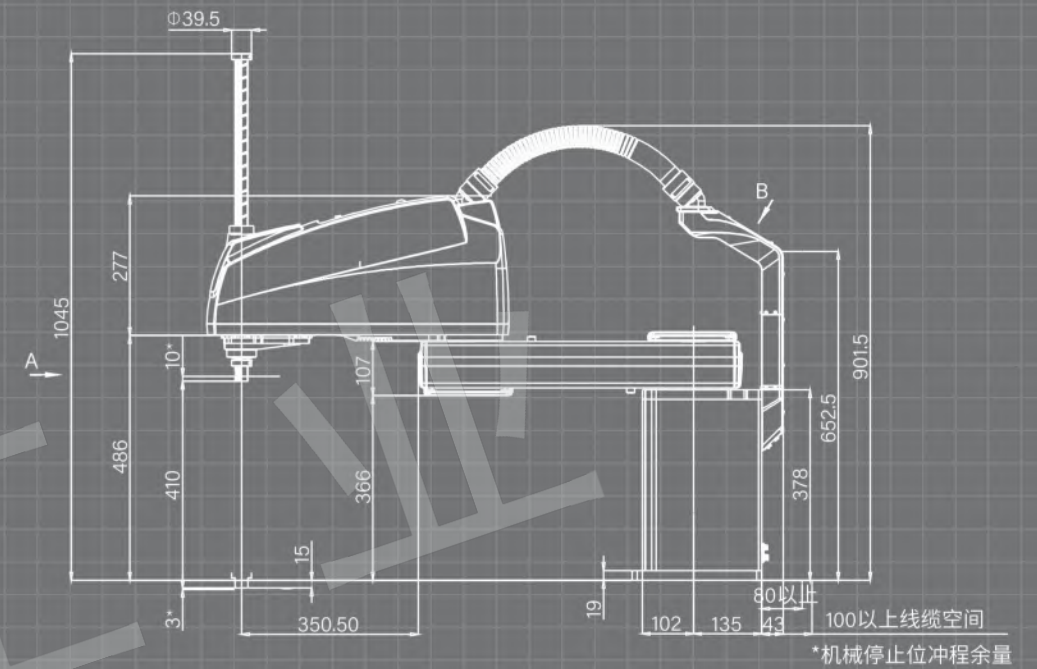
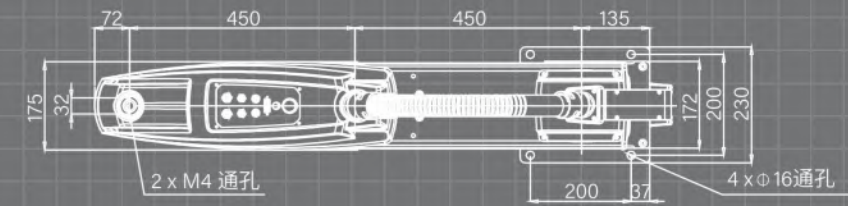
轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	11250mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 152^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	200W
顶压力			250N	
本体重量	52kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

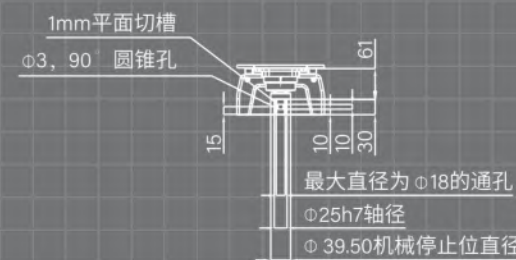
电气参数

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

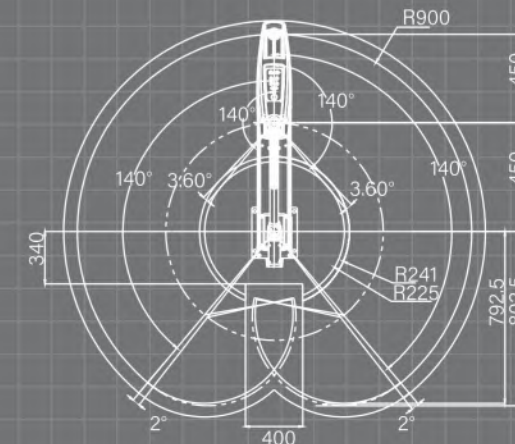
产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



"B" 部详图



Scara工业机器人 TA20系列

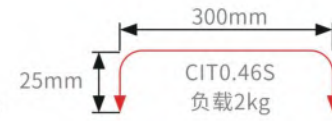
型号TA20-1004S

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	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
最大运动速度	9940mm/s		2020mm/s	1400°/s
最大运动范围	$\pm 132^\circ$	$\pm 152^\circ$	420mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	200W
顶压力			250N	
本体重量	55kg (不含线缆)			

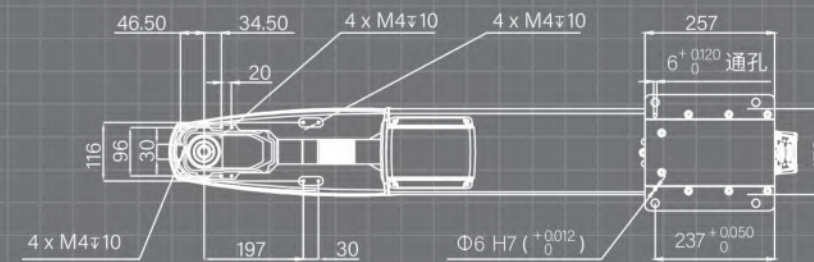
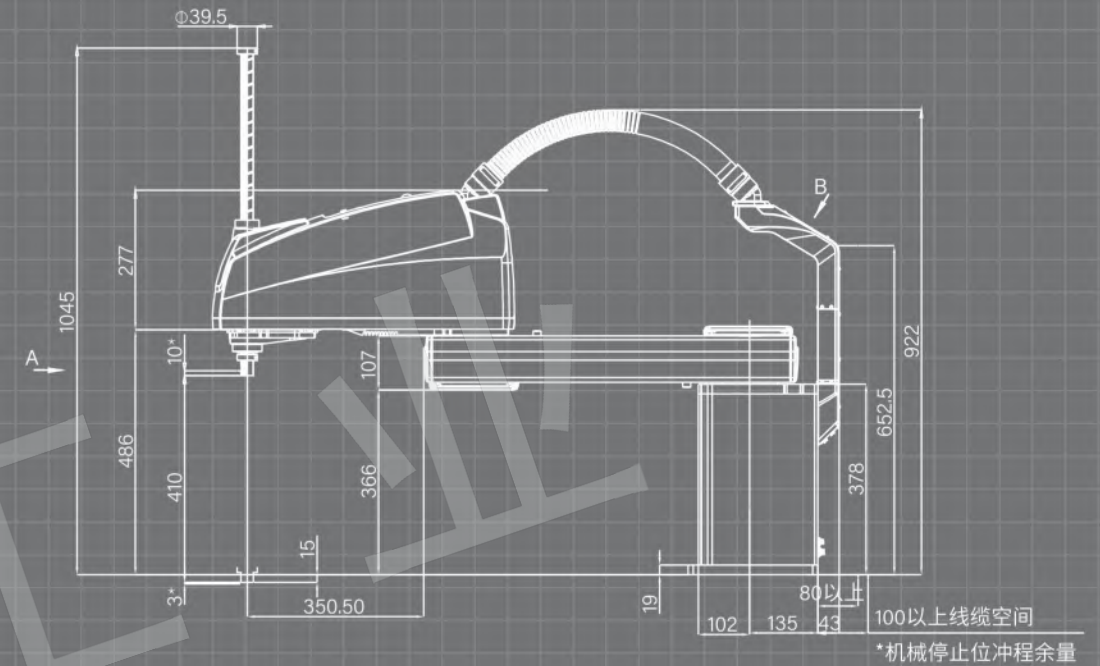
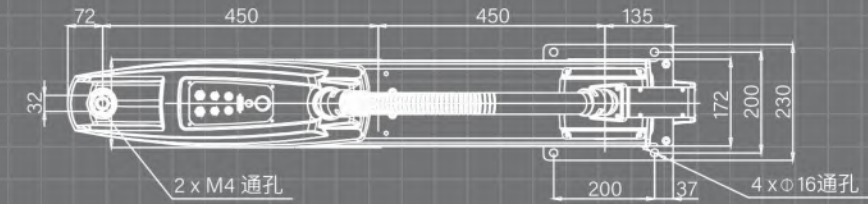
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m2 最大值0.45kg·m2

电气参数

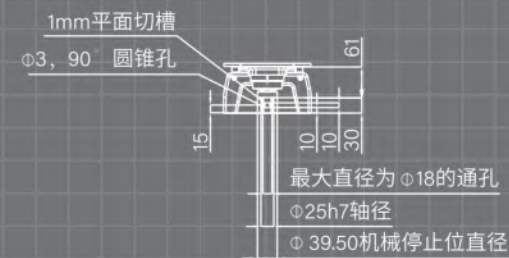
原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm} \times 2$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 M12*2 (千兆网口)
安装环境 标准型/洁净型 (定制品)



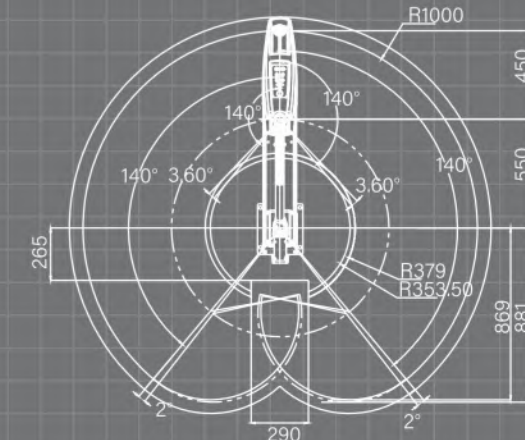
产品尺寸与运动范围



"A"部详图



"B"部详图



Scara工业机器人
KR系列

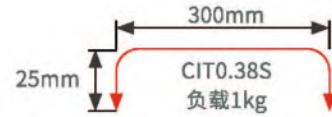
型号 KR6-502S

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 0.4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 平面坐标
±0.01mm Z轴坐标
±0.01° 旋转角度

各轴参数

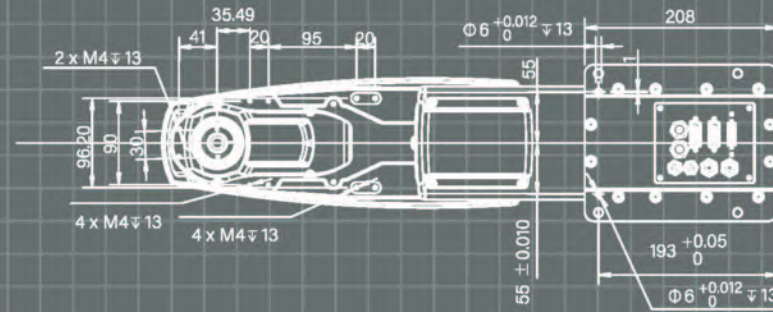
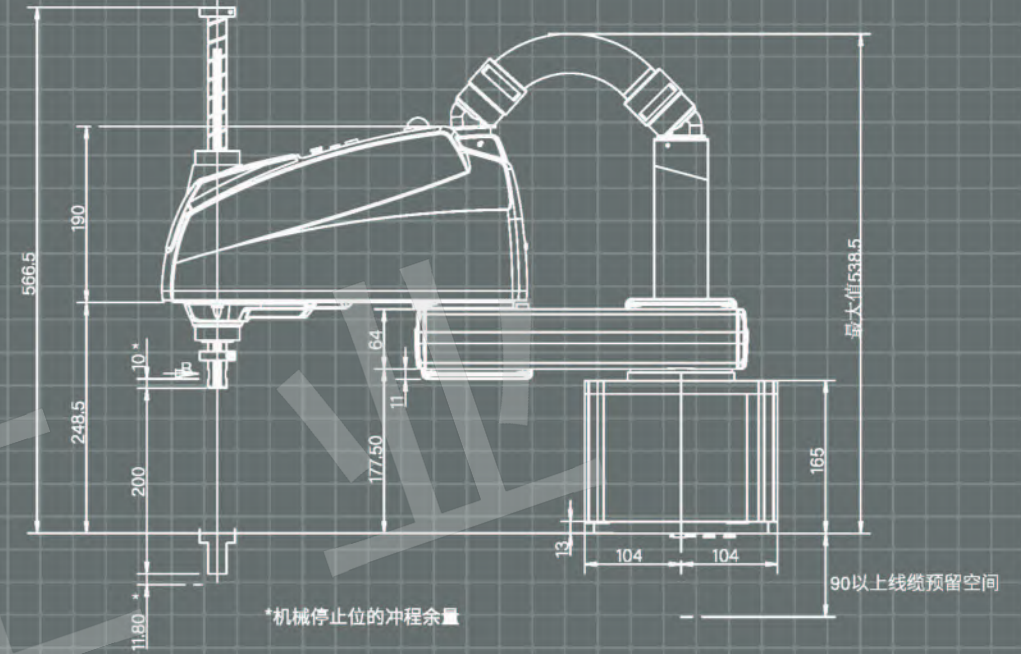
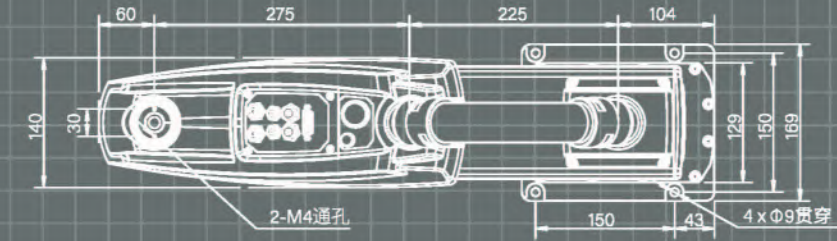
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6150mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	19kg (不含线缆)			

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)

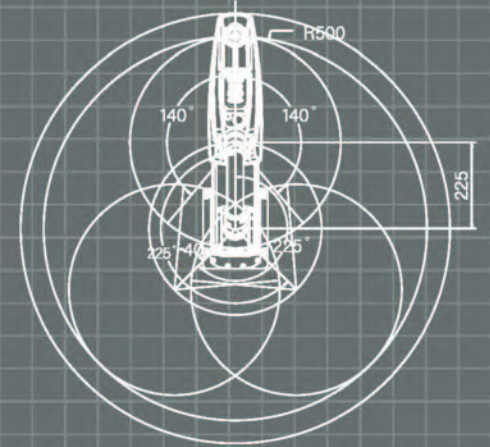
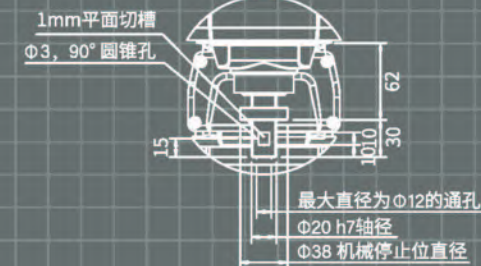
产品尺寸与运动范围



视图 B



B部详图



Scara工业机器人
KR系列

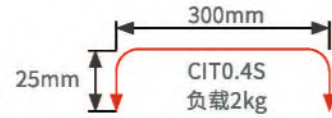
型号 KR6-602S

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 平面坐标
±0.01mm Z轴坐标
±0.01° 旋转角度

各轴参数

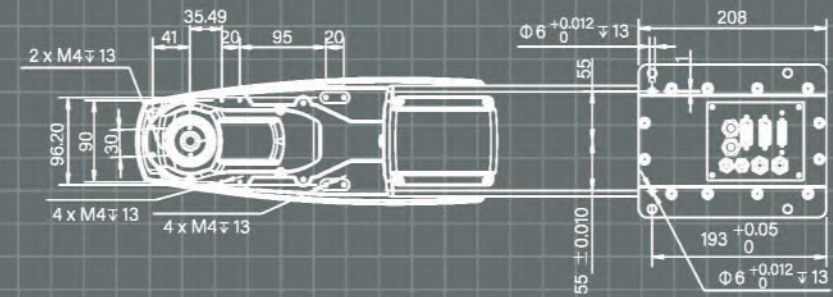
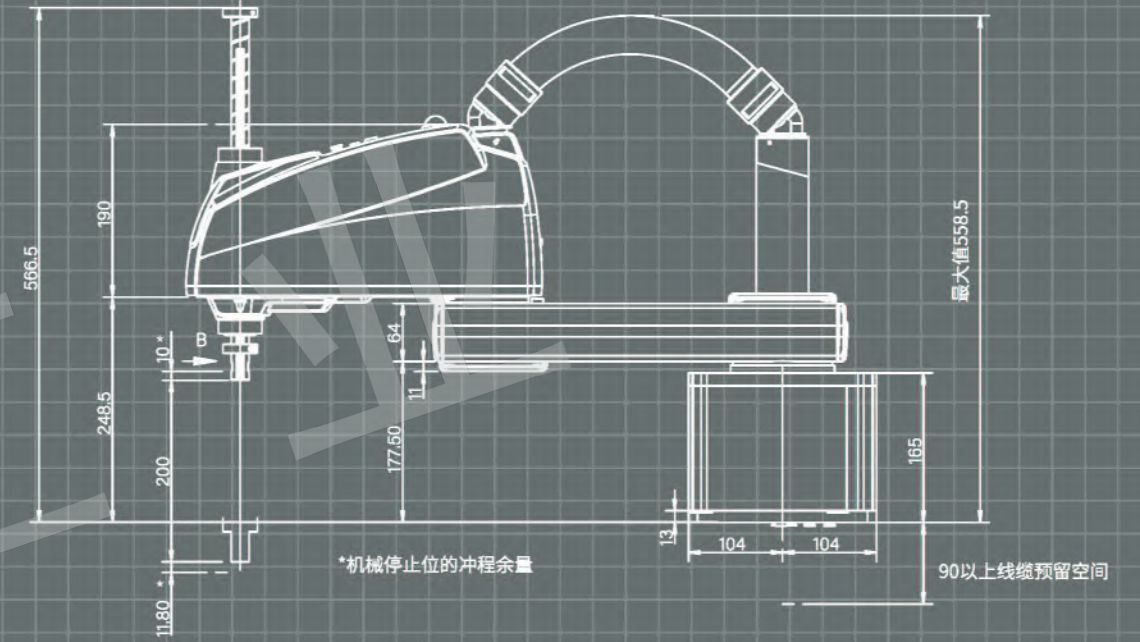
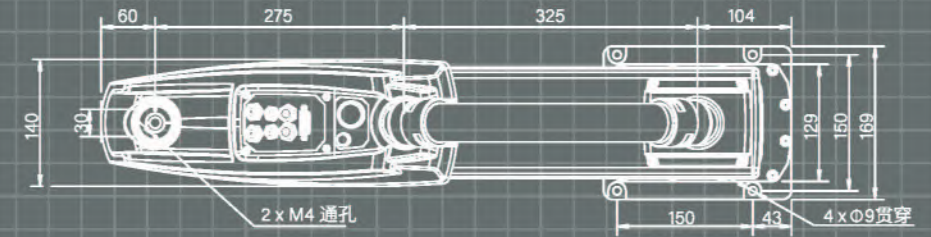
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	6800mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	20kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·m² 最大值0.12kg·m²

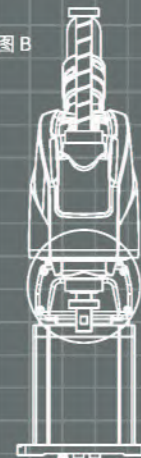
电气参数

原点复位 无需原点复位
用户电路 26针 (D-Sub接口)
用户气路 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)

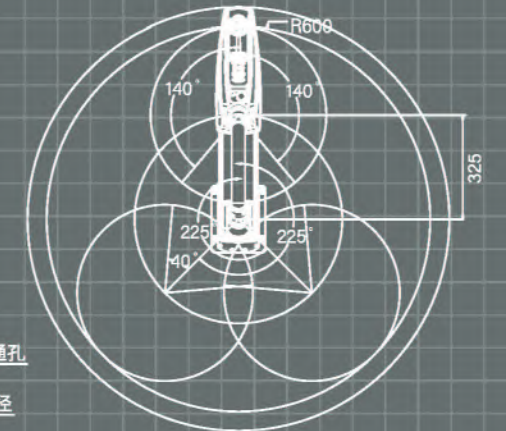
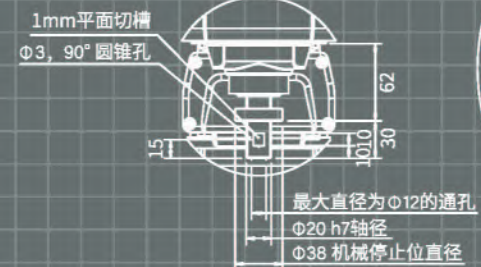
产品尺寸与运动范围



视图 B



B部详图



Scara工业机器人
KR系列

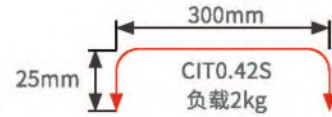
型号 KR6-702S

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 平面坐标
±0.01mm Z轴坐标
±0.01° 旋转角度

各轴参数

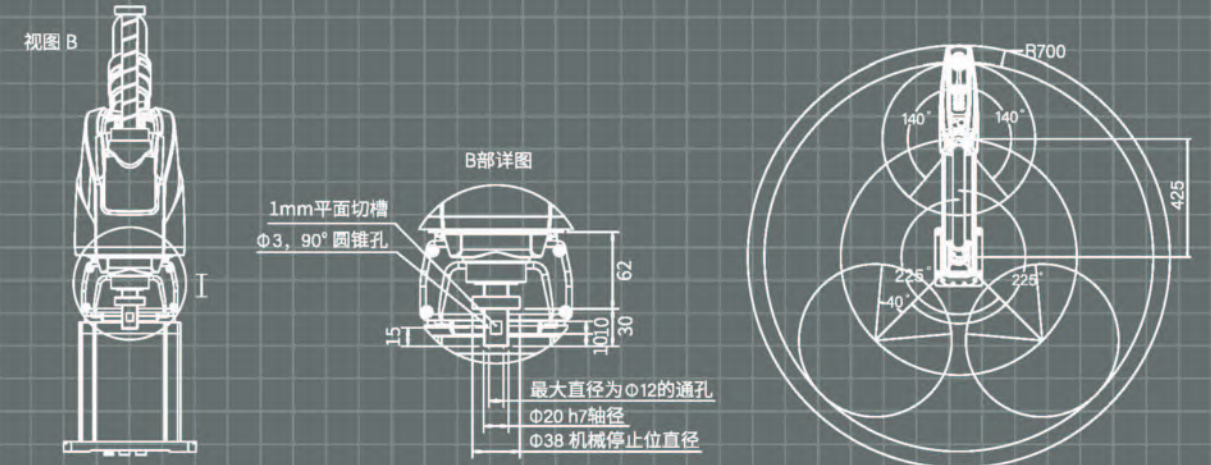
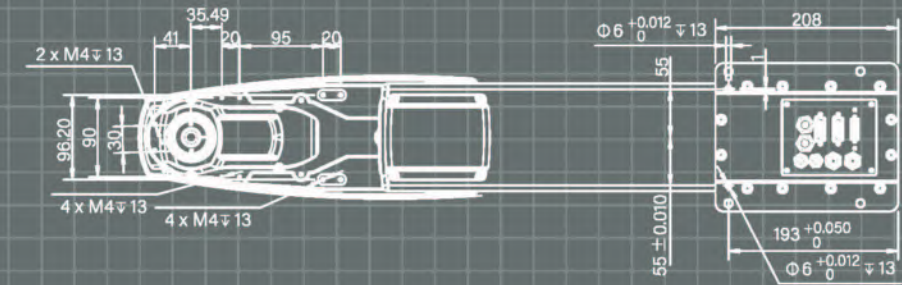
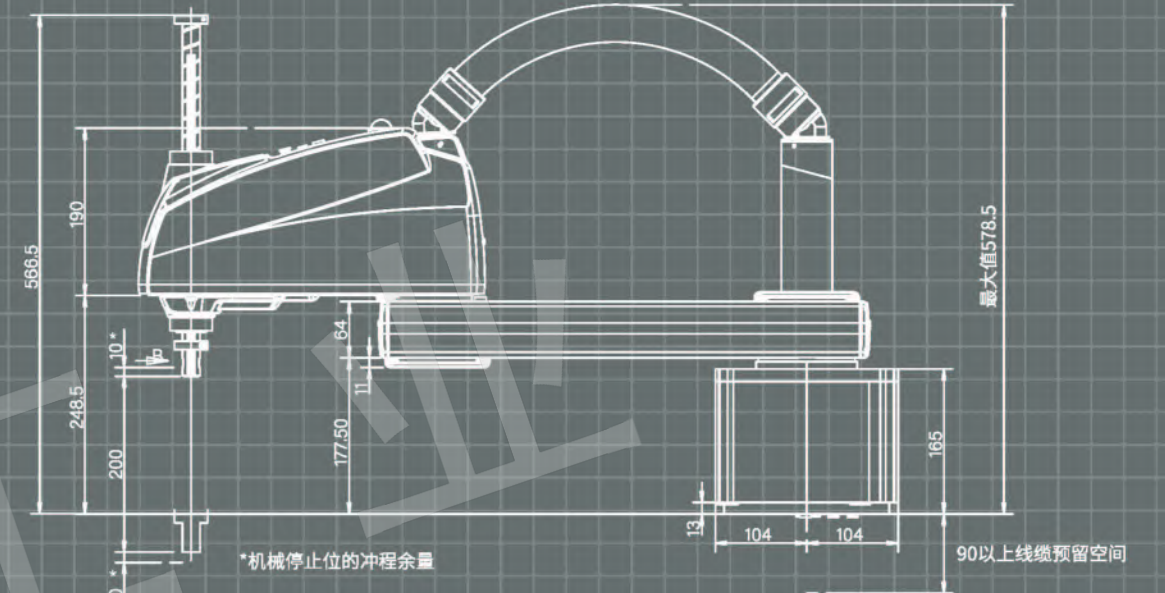
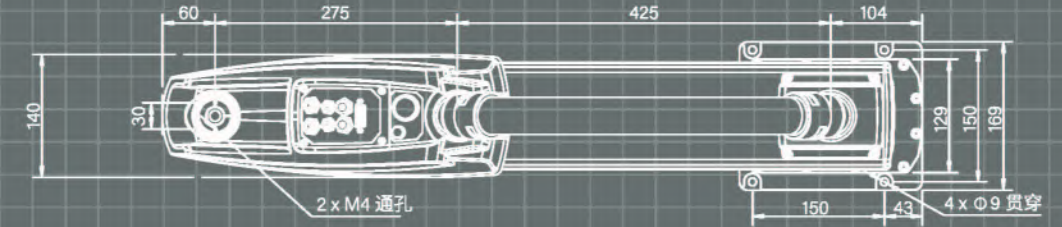
轴号 内容	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7450mm/s		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±270°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶压力			100N	
本体重量	21kg (不含线缆)			

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



Scara工业机器人
K4系列

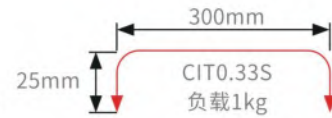
型号 K4-401S

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

各轴参数

轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
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)			

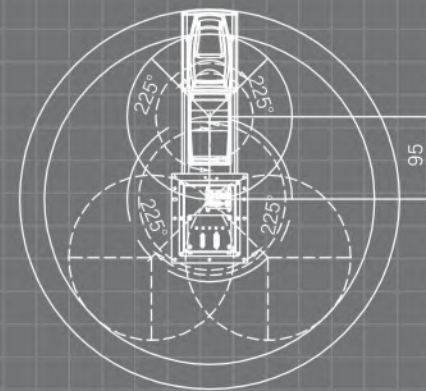
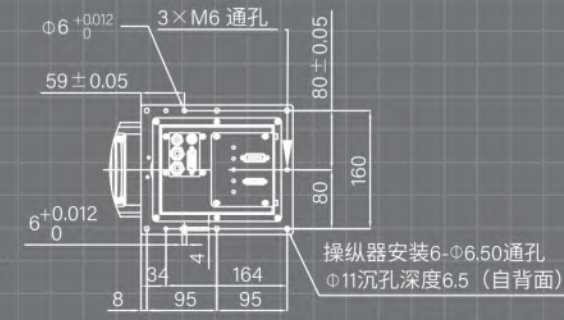
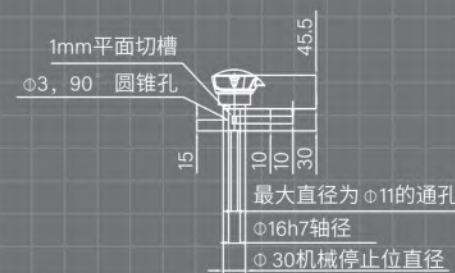
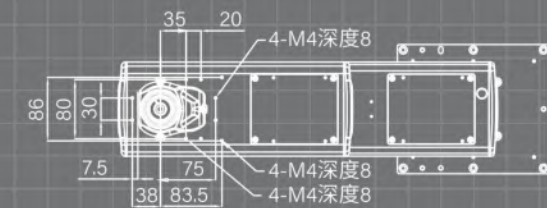
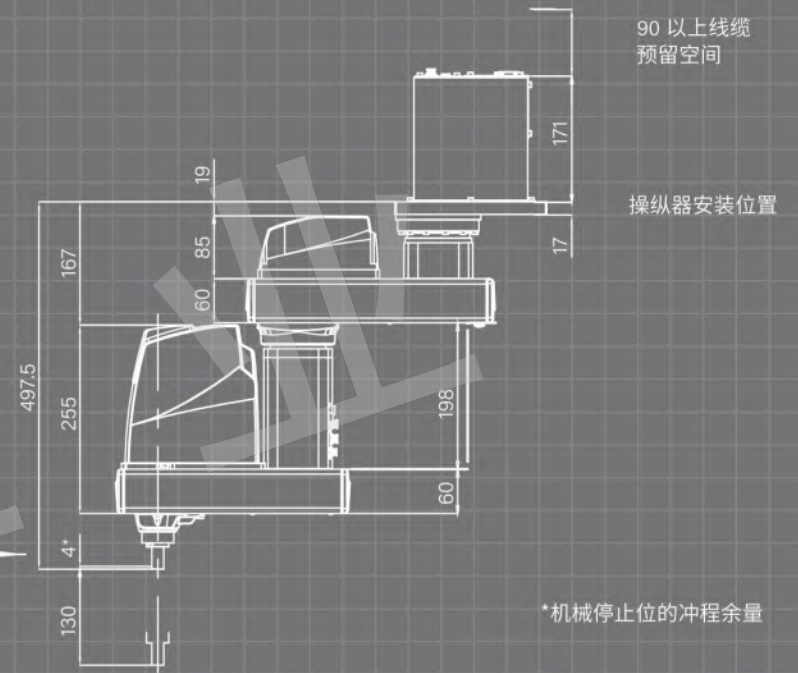
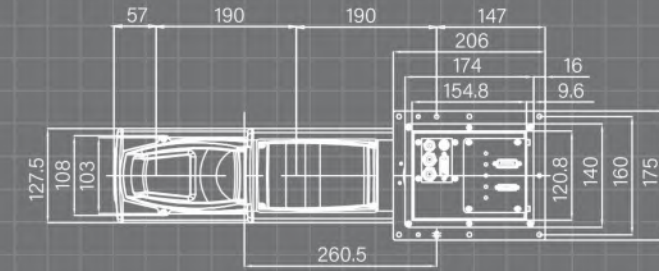
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·m² 最大值0.05kg·m²

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 $\phi 4\text{mm} \times 1$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 —
安装环境 标准型/洁净型 (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)

Scara工业机器人

K4系列

型号 K4-551S

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



重复定位精度 $\pm 0.015\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

各轴参数

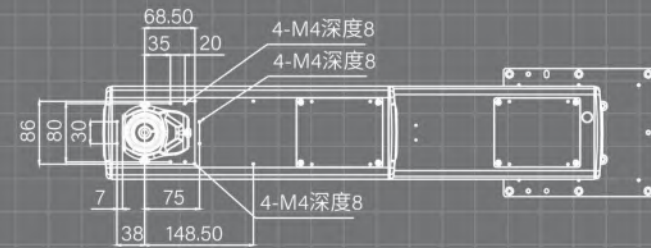
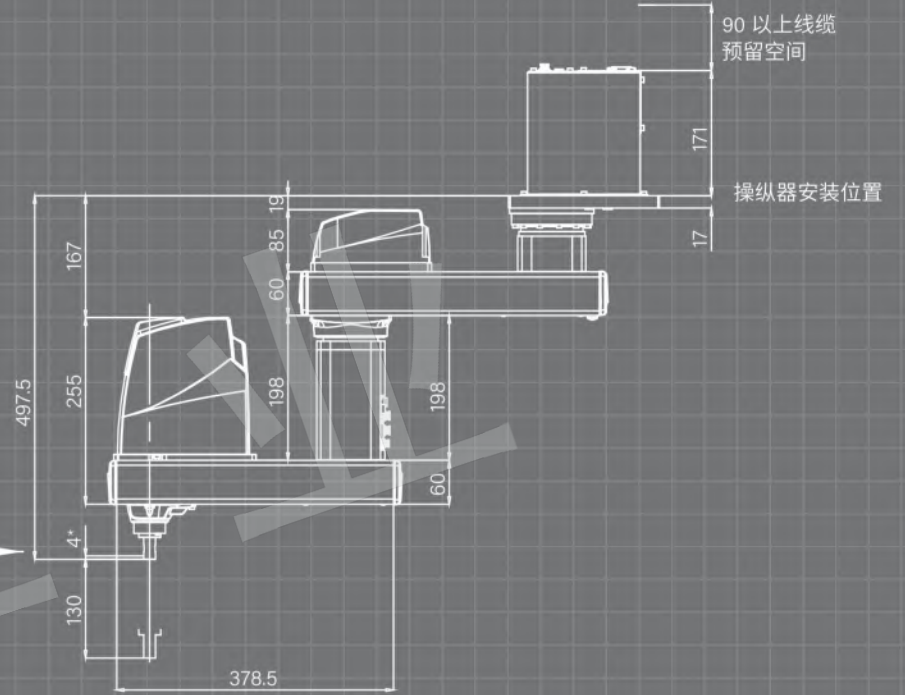
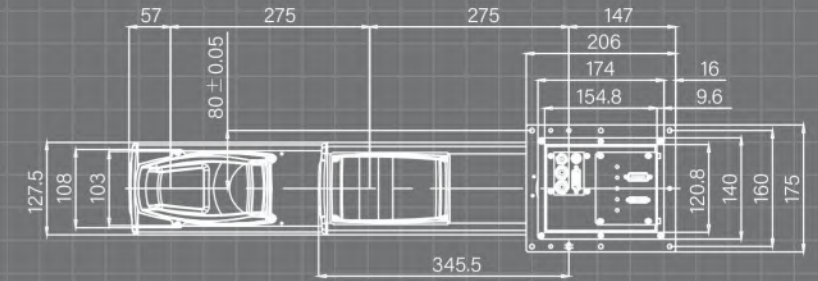
轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
最大运动速度	7400mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	130mm	$\pm 720^\circ$
电机功耗	400W	400W	100W	100W
顶压力			150N	
本体重量	22kg (不含线缆)			

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

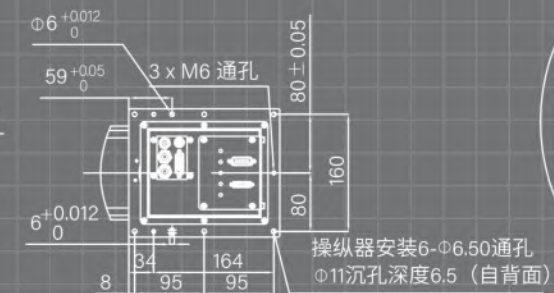
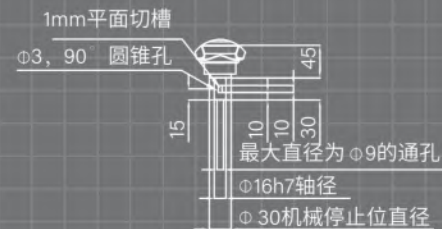
电气参数

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

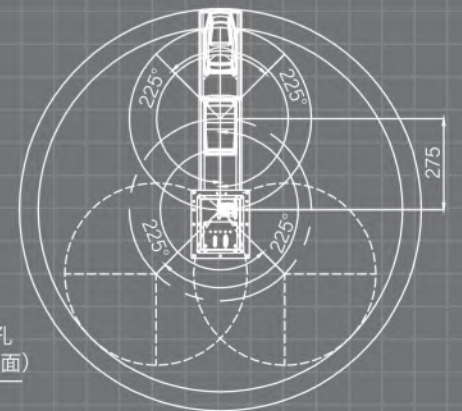
产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



基准通孔
(底座底部视图)



Scara工业机器人
K10系列

型号 K10-551S

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



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

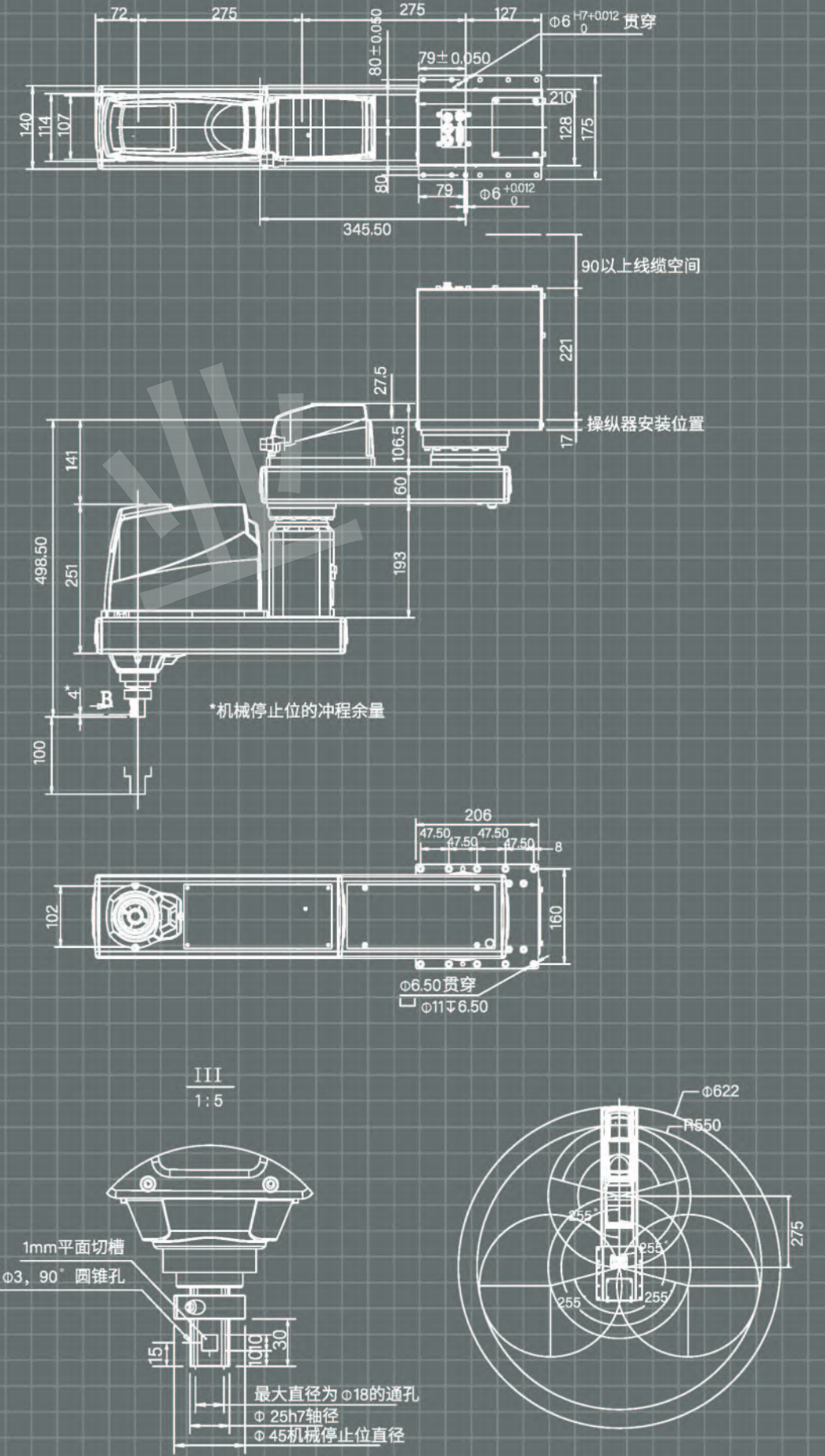
轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴
内容				
最大运动速度	7500mm/s		1100mm/s	2600°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	100mm	$\pm 720^\circ$
电机功耗	1000W	750W	400W	400W
顶压力			250N	
本体重量	40kg (不含线缆)			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·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 $\phi 4\text{mm} \times 1$, $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 —
安装环境 标准型/防尘型 (定制品)

产品尺寸与运动范围



Scara工业机器人
KD4系列

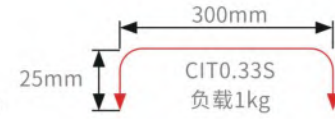
型号KD4-401S

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

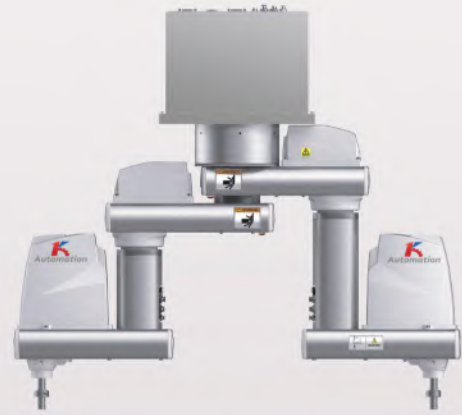
各轴参数

轴号	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)			

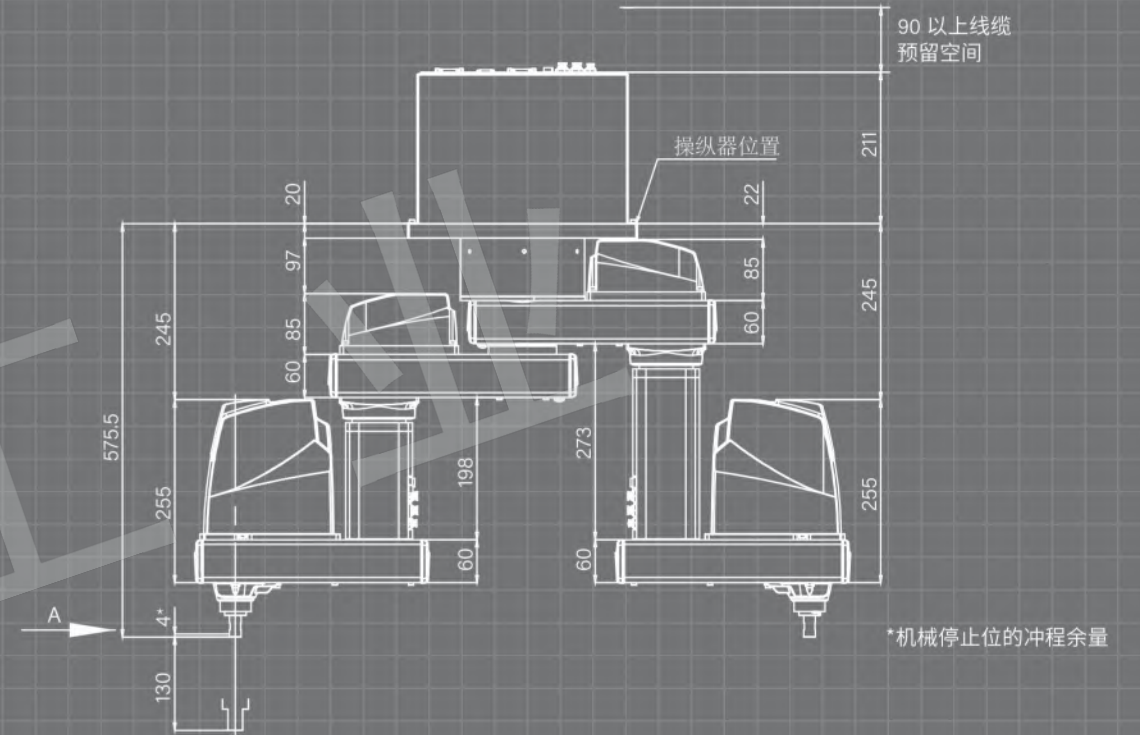
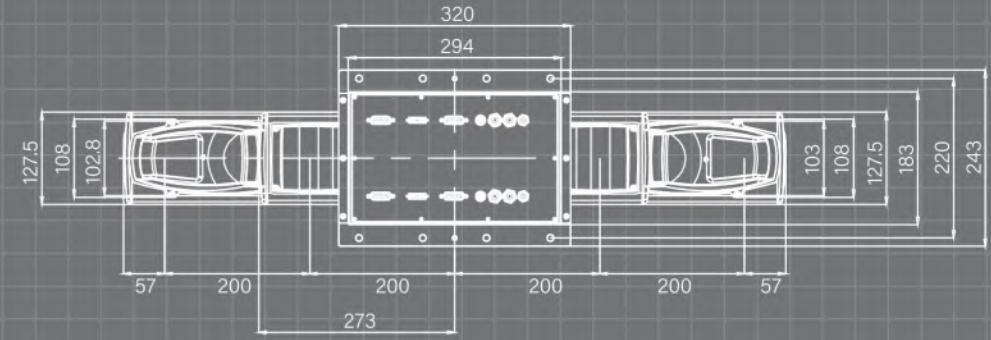
注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.005kg·m2 最大值0.05kg·m2

电气参数

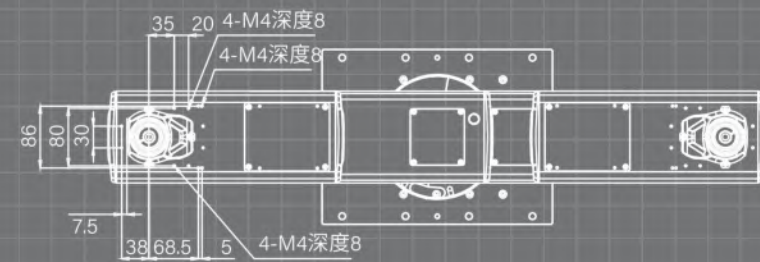
原点复位 无需原点复位
用户电路 15针 (D-Sub接口)
用户气路 $\phi 4\text{mm}^*1, \phi 6\text{mm}^*2$
视觉接口 —
安装环境 标准型/洁净型 (定制品)



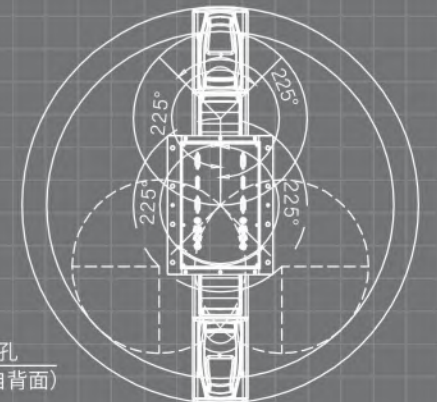
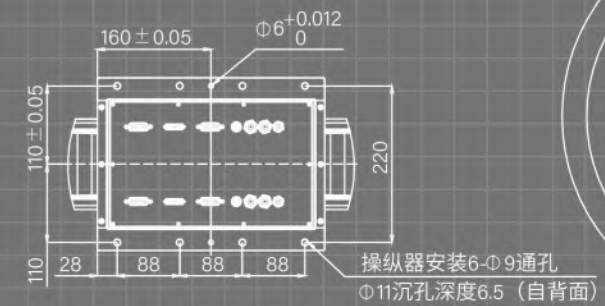
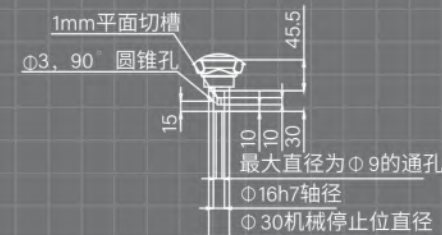
产品尺寸与运动范围



*机械停止位的冲程余量



"A" 部详图



Scara工业机器人

KCE系列

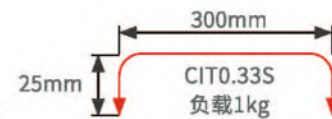
型号 KCE-600S

工作范围 臂长600mm Z轴行程40mm

负载 额定5kg/最大20kg

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

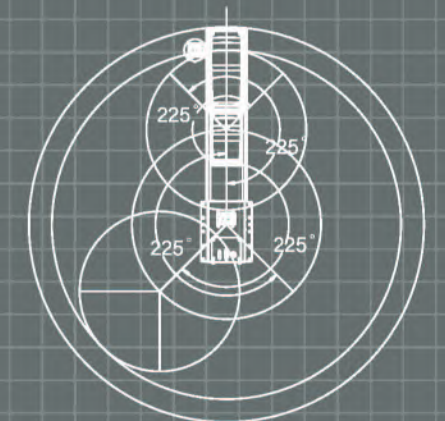
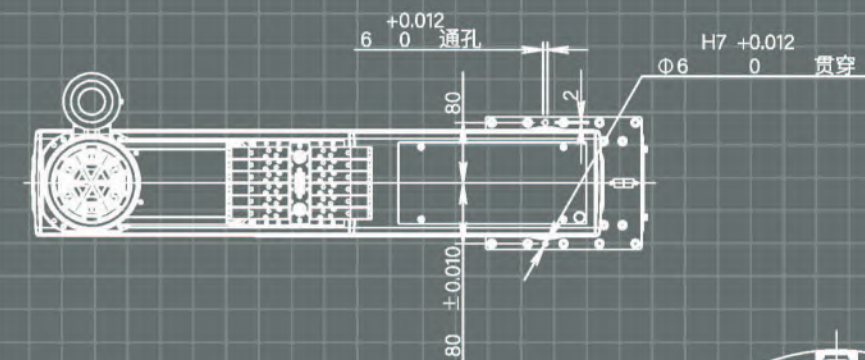
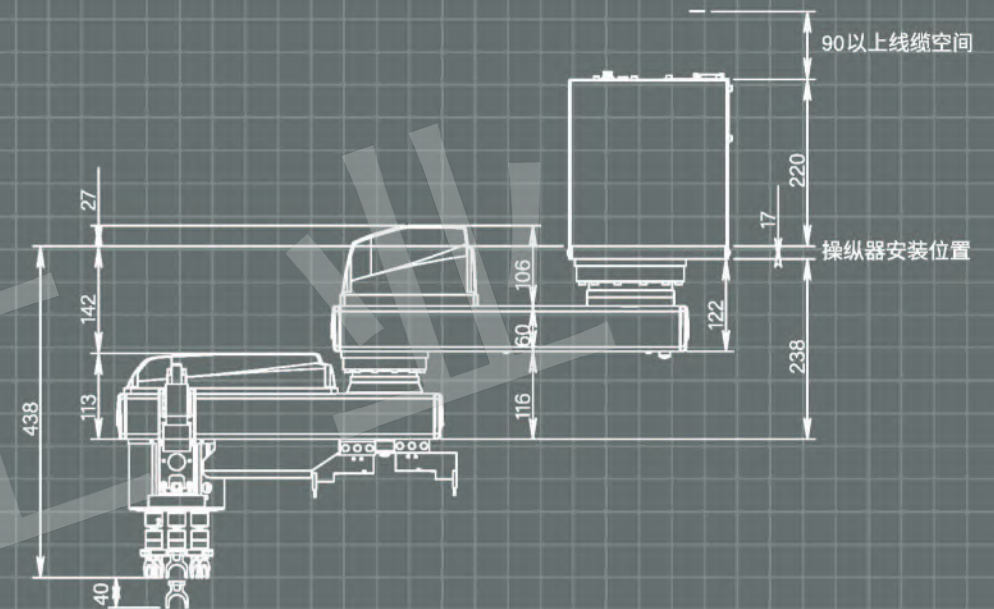
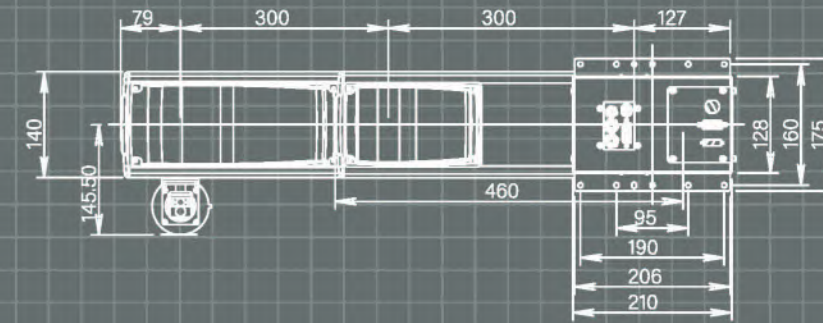
轴号 内容	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7033mm/s	3082mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	40mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	100W	100W
顶压力	-	-	-	-
本体重量	47kg (不含线缆)			

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个工作头(21)
用户气路 $\phi 6\text{mm}^*2$
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



Scara工业机器人 KCP系列



型号 KCP-650S

工作范围 臂长650mm Z轴行程40mm

负载 额定5kg/最大20kg

标准循环时间 0.6秒



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

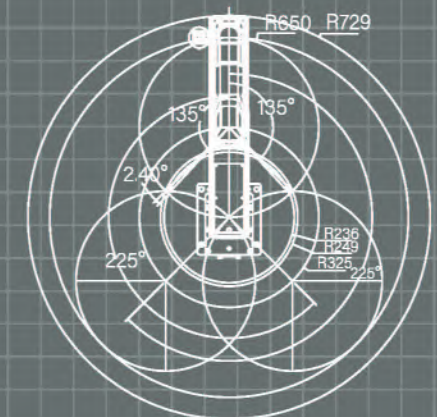
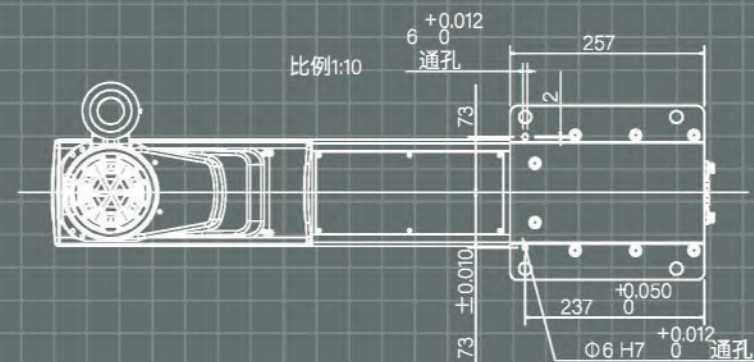
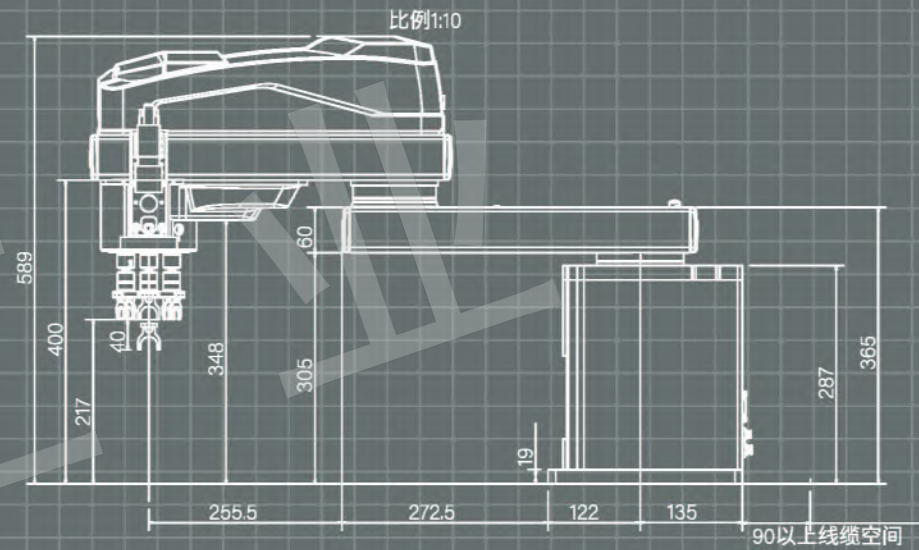
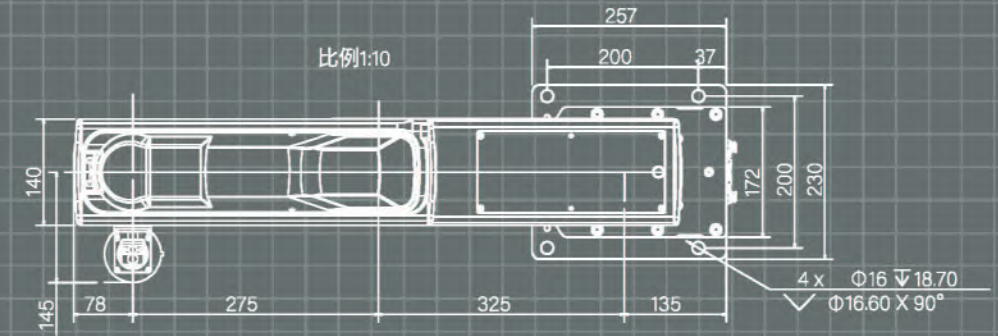
轴号 内容	第一轴\第五轴	第二轴	第三轴	第四轴
最大运动速度	7619mm/s	3642mm/s	2346mm/s	3625°/s
最大运动范围	$\pm 225^\circ$	$\pm 130^\circ$	40mm	$\pm 360^\circ$
电机功耗	1000W	750W	100W	100W
顶压力	-	-	-	-
本体重量	49kg (不含线缆)			

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



6轴 工业机器人 KS系列

型号 **KS3-560A**

最大运动范围 560mm

最大负载 3kg

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$

安装方式 座装/壁装/吊装

本体重量 23kg

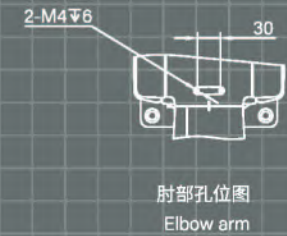
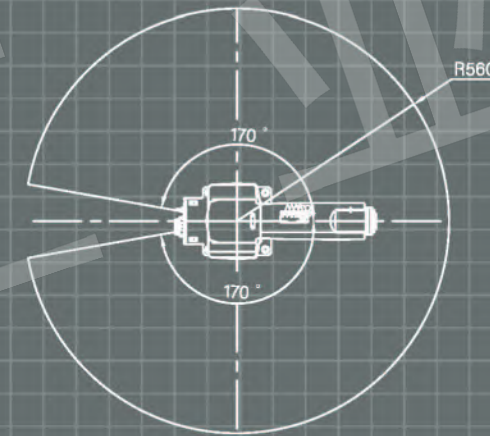
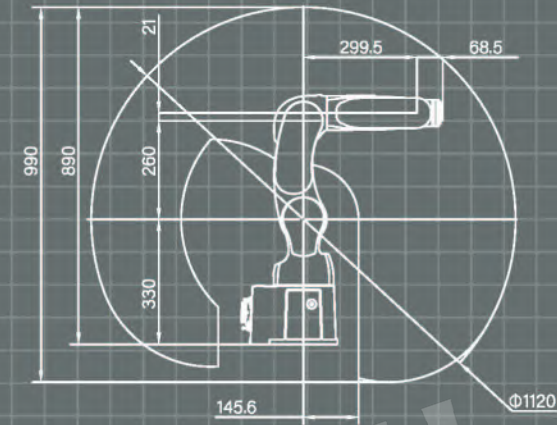
IP等级 IP65

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	450°/s	525°/s	600°/s	600°/s	800°/s
最大运动范围	-170°/+170°	-110°/+120°	-110°/+155°	-200°/+200°	-120°/+120°	-350°/+350°

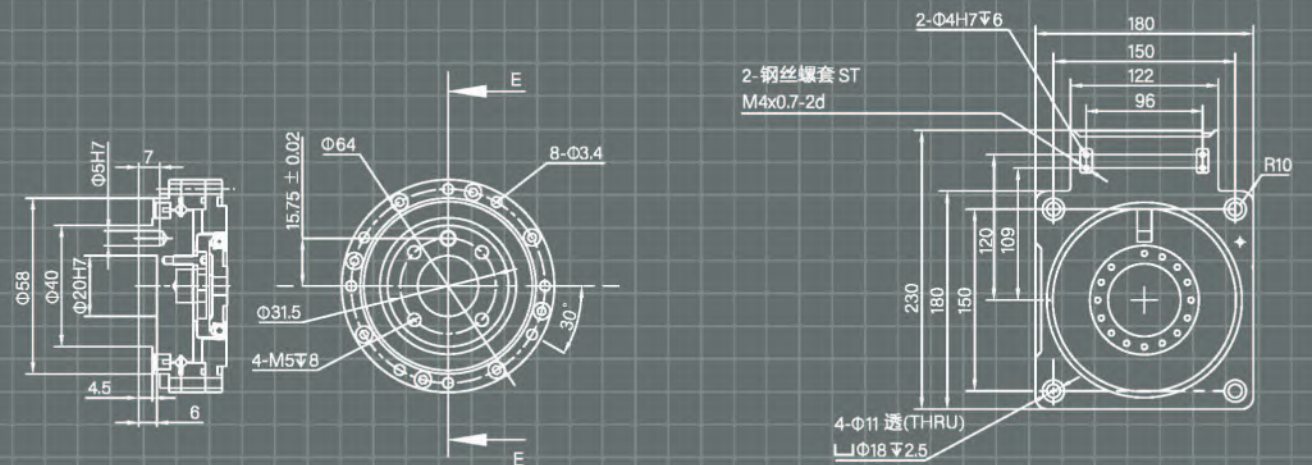
控制器	型号	KMCS8
电气参数	用户电路	9-25AWG (5DI+2DO+24V+GND)
	用户气路	空气入口 $\phi 4*4$ 空气出口 $\phi 4*4$

外形尺寸及运动范围



法兰图

底座安装图



6轴 工业机器人 KS系列

型号 **KS7-920A**



最大运动范围 920mm

最大负载 7kg

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$

安装方式 座装/壁装/吊装

本体重量 53kg

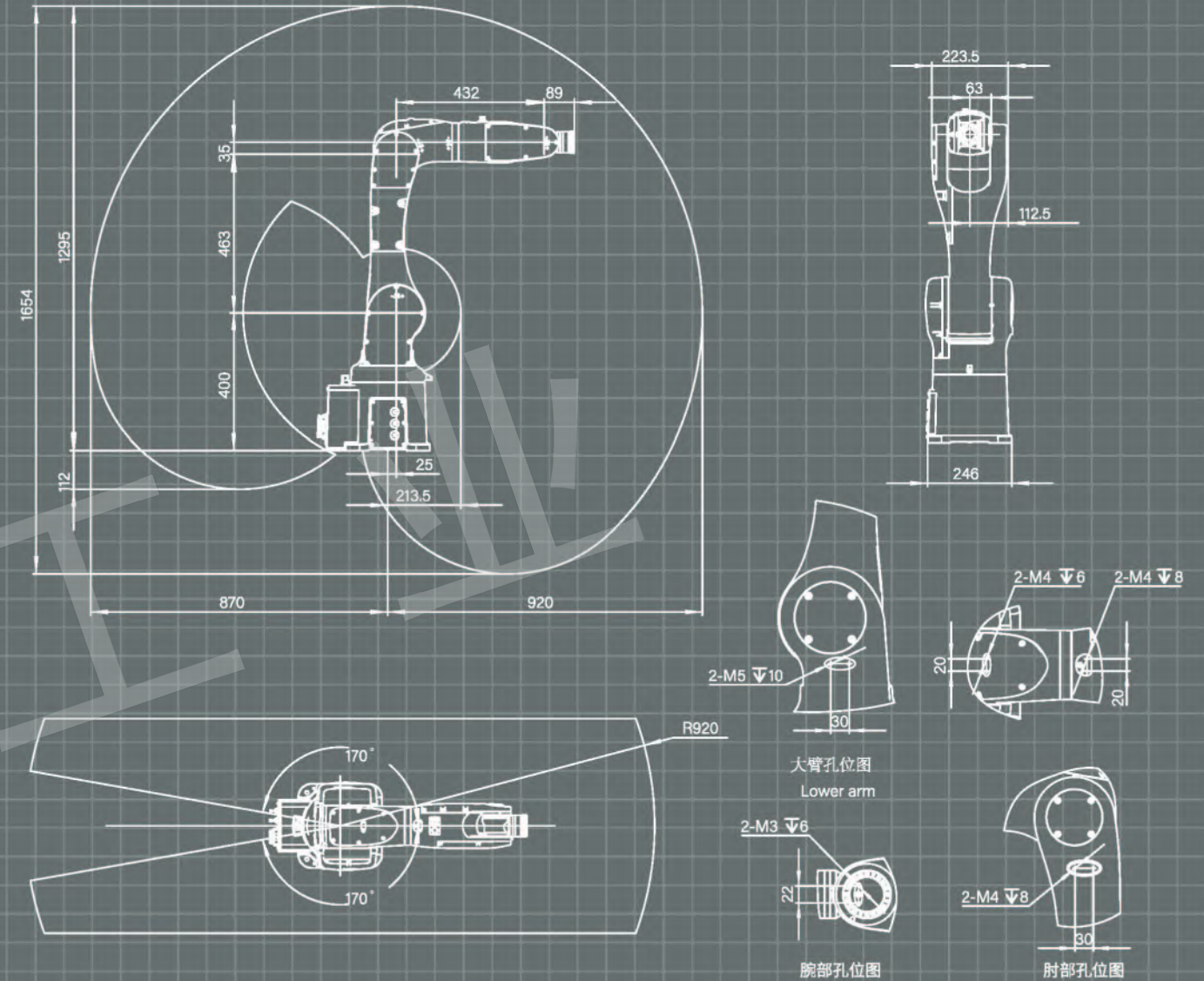
IP等级 IP67

各轴参数

轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴	第五轴	第六轴
最大运动速度	380°/s	320°/s	390°/s	490°/s	565°/s	815°/s
最大运动范围	-170°/+170°	-100°/+135°	-120°/+156°	-200°/+200°	-135°/+135°	-360°/+360°

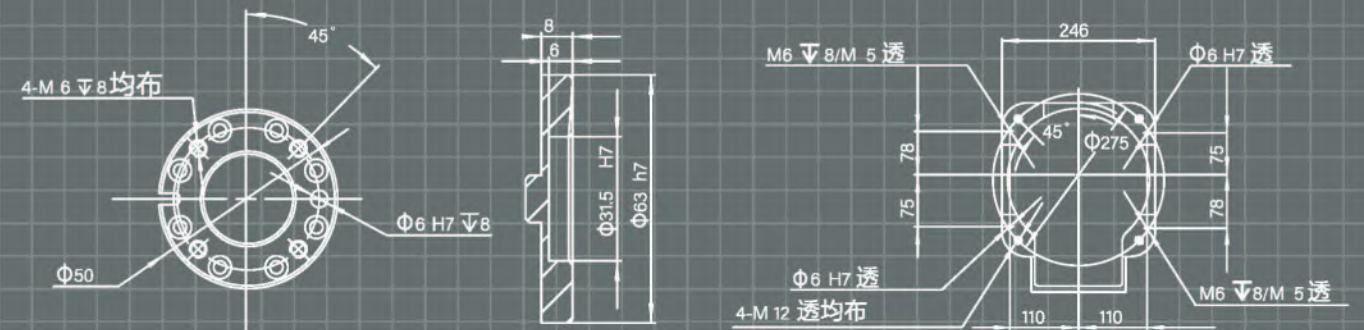
控制器	型号	KMCS8
电气参数	用户电路	10-25AWG (5DI+2DO)
	用户气路	空气入口 $\phi 6*4$ 空气出口 $\phi 4*4$

外形尺寸及运动范围



法兰图

底座安装图



6轴 工业机器人 KS系列

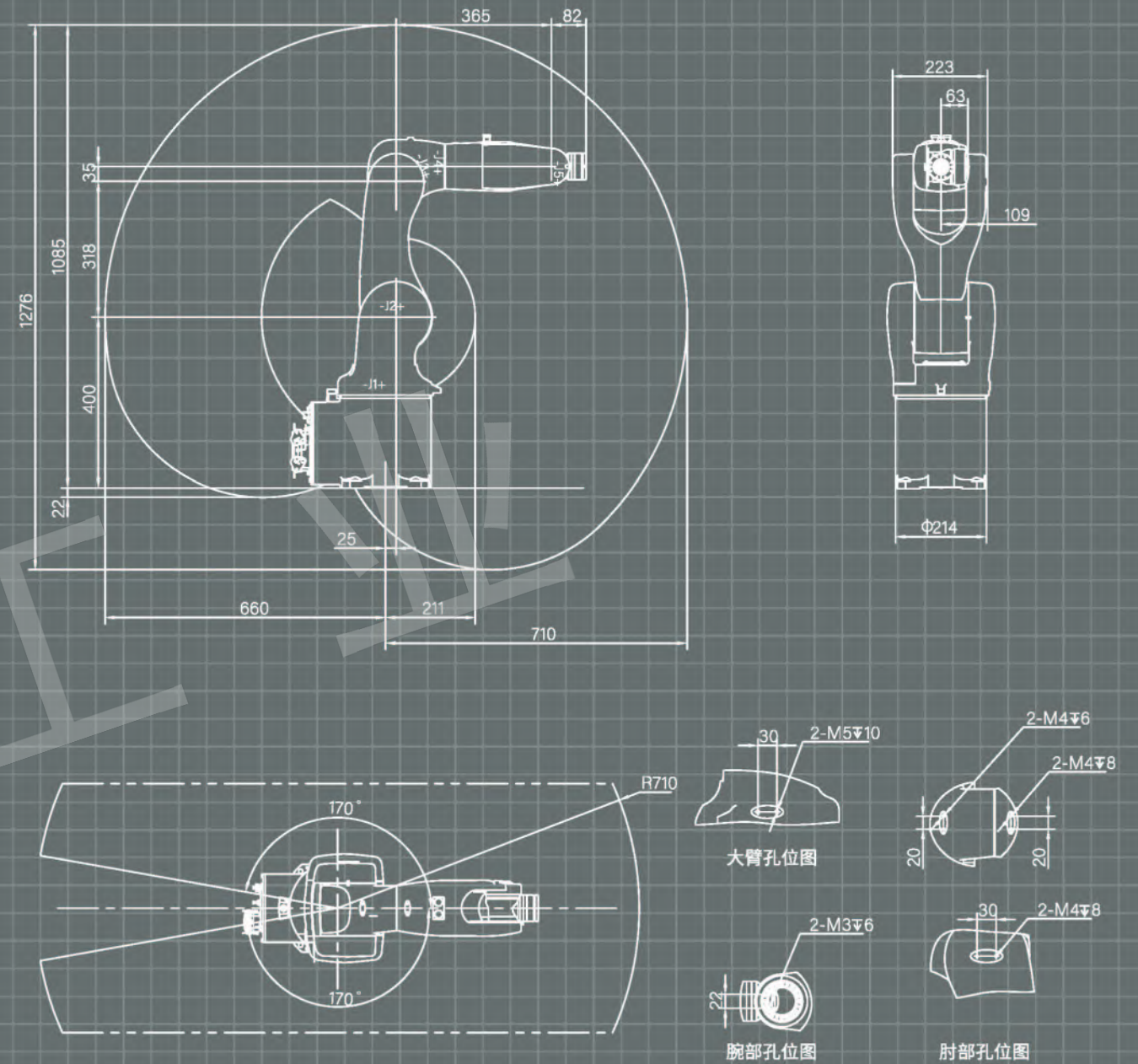
型号 **KS8-710A**



最大运动范围	710mm					
最大负载	8kg					
重复定位精度	±0.02mm					
安装方式	座装/壁装/吊装					
本体重量	45kg					
IP等级	IP65					
各轴参数						
轴号	第一轴	第二轴	第三轴	第四轴	第五轴	第六轴
内容						
最大运动速度	380°/s	350°/s	480°/s	490°/s	565°/s	815°/s
最大运动范围	-170°/+170°	-100°/+135°	-120°/+156°	-200°/+200°	-135°/+135°	-360°/+360°

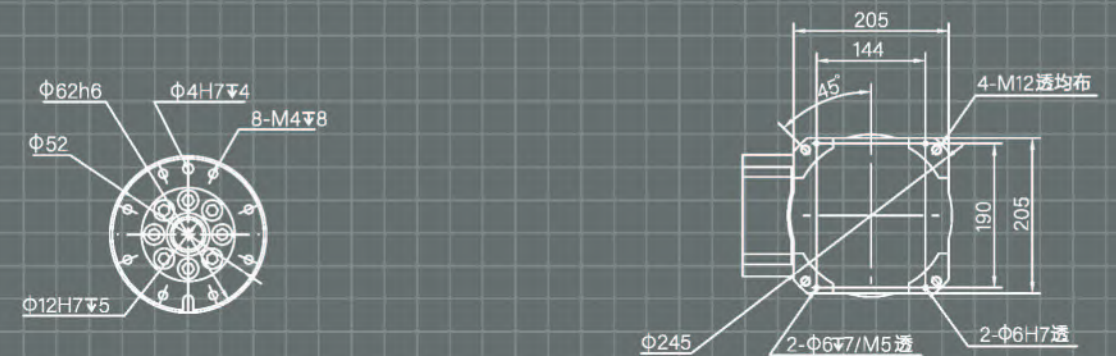
控制器	型号	KMCS8
电气参数	用户电路	9-25AWG (5DI+2DO+24V+GND)
	用户气路	空气入口φ6*2 空气出口φ4*2

外形尺寸及运动范围



法兰图

底座安装图



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,为四轴机械臂专用



电源	三相或单相220VAC 相数/电压	三相或单相200-230VAC (-15%-10%) 容许电压变动频率	24VDC±10%~10% 控制电源
	12.4 输入电流 (3PH) 单位: Ams	23.8 输入电流 (1PH) 单位: Ams	5.1/轴 连续输出电流 单位Ams

尺寸/重量 | W175mm*H300mm*D159mm,Weight/5.kg

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 (避免阳光直射), 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
------	--	---	------------------	------------------------

驱控一体化控制器

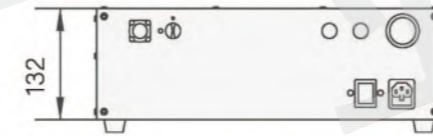
特点:

- 1.支持远程I/O
- 2.高通用性、高稳定性
- 3.驱控一体架构,为六轴机械臂专用

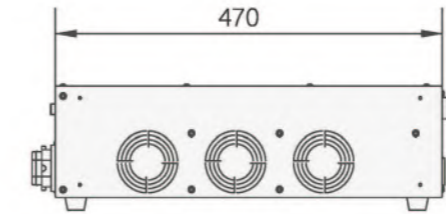


型号 KMCS8

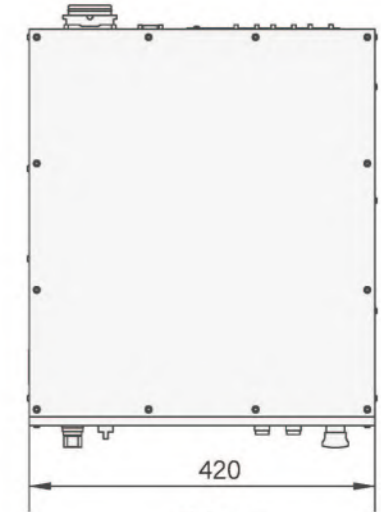
外形尺寸:



正视图



左视图



俯视图

输入电源 | 220VAC ± 10%

冷却方式 | 风扇冷却

最大输入功率 | 2.2KVA

环境温度 | 0~45°C

尺寸 | 420x133x472(mm)

重量 | 22kg

通讯方式 | RS232通讯接口
Modbus模式
以太网接口
EtherCAT总线

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

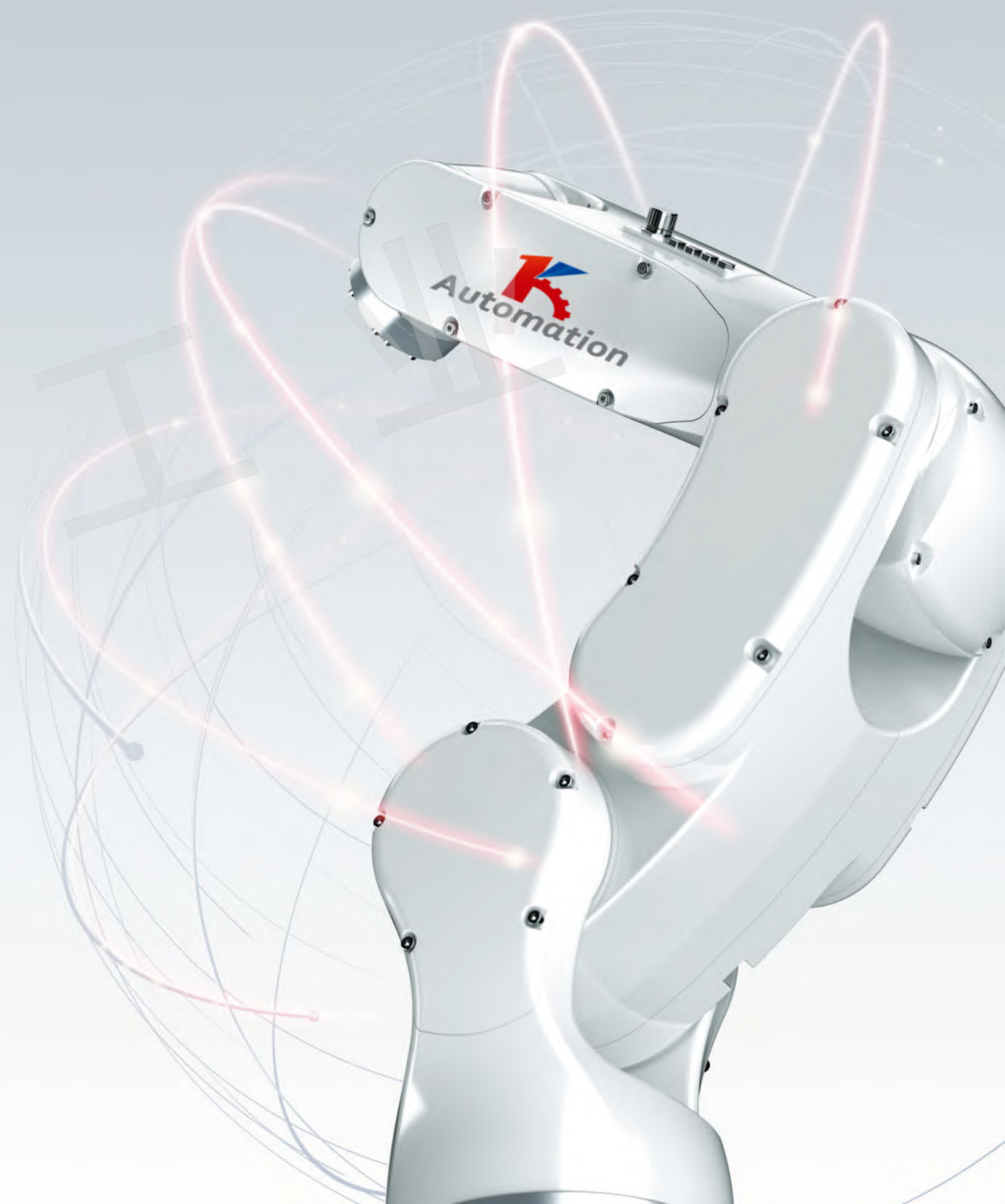
结构规格	外形尺寸	220×156×45(mm)
	重量	3KG
	外壳材料	黑色工程塑料

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°C
	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

KS系列 紧凑型6轴机器人

精准、敏捷、经济





徽 楷

工业