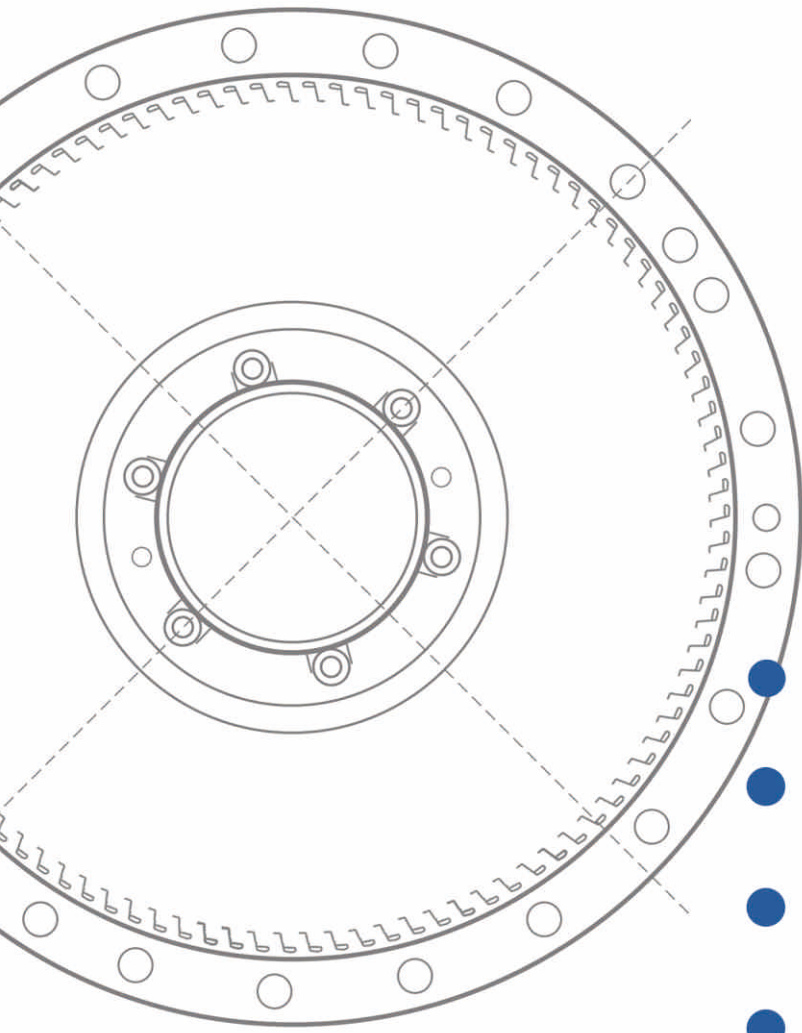


# MOKA 摩卡



- 更高精度  
Higher Precision
- 更高速度  
Higher Speed
- 更高防护等级 (IP67)  
Higher Protection Level (Ip67)
- 更高性价比  
Better Price Performance



提供工业机器人本体定制化解决方案  
Provide customized solutions for industrial robots

# MOKA 摩卡机器人

## 公司简介

芜湖摩卡机器人科技有限公司是一家从事工业机器人研发、制造、销售为一体的公司，产品包括六轴通用机器人、中空焊接机器人。公司遵循“追求卓越，顾客至上”的经营理念，依托领先的机器人技术优势和自身强大的系统集成能力，不断进行技术研发、创新，同时为用户提供最佳的工业机器人本体解决方案，广泛应用于弧焊、点焊、涂胶、切割、搬运、码垛、喷漆、机床上下料、打磨、装配、教学等领域，为客户提供高颜值、高精度、高速度、高性价比的工业机器人本体。

## 荣誉资质



# 上下料搬运机器人



MR06SC-500



MR06SC-600



MR06SC-700



MR07S-930



MR12S-1200



MR12Z-1550



MR10Z-2010



MR10C-1488



MR25E-1840



MR10L-2050



MR80E-2250



MR60E-2680

## 压铸打磨专用机器人



MR20-1800



MR30-1700

## 焊接机器人



MR10W-1440-D



MR12-2010



型号	MR06SC-500/600	MR06SC-700
轴数	4轴	4轴
运动半径(mm)	500/600	700
有效载荷	6KG	6KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4轴IP67)
安装方式	落地式/支架式	落地式/支架式
电源容量	2.0KVA	2.0KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	30KG	30KG
重复定位精度(RP)	±0.02	±0.02
<b>运动范围</b>		
1轴S	±132°	±132°
2轴L	±150°	±150°
3轴U	220mm	220mm
4轴R	±360°	±360°
5轴B		
6轴T		
<b>运动速度</b>		
1轴S	540°/s	540°/s
2轴L	600°/s	600°/s
3轴U	750°/s	750°/s
4轴R	1717°/s	1717°/s
5轴B		
6轴T		
应用领域	上下料、3C	上下料、3C



型号	MR07S-930	MR12S-1200
轴数	6轴	6轴
运动半径(mm)	930	1200
有效载荷	7KG	12KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	2.0KVA	3.0KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	65KG	85KG
重复定位精度(RP)	±0.05	±0.05
<b>运动范围</b>		
1轴S	±170°	±160°
2轴L	±110°	+80°至-145°
3轴U	+70°至-90°	+145°至-75°
4轴R	±200°	±190°
5轴B	±120°	+50°至-210°
6轴T	±360°	±360°
<b>运动速度</b>		
1轴S	338°/s	200°/s
2轴L	245°/s	200°/s
3轴U	300°/s	300°/s
4轴R	262°/s	375°/s
5轴B	376°/s	450°/s
6轴T	600°/s	450°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割	上下料、喷涂、搬运、包装、切割



型号	MR10C-1488	MR12Z-1550
轴数	4轴	6轴
运动半径(mm)	1488	1550
有效载荷	10KG	12KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	3.0KVA	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	165KG	210KG
重复定位精度(RP)	±0.05	±0.05
<b>运动范围</b>		
1轴S	±170°	±170°
2轴L	-32°至+80°	+50°至-145°
3轴U	+20°至-90°	+145°至-75°
4轴R	±360°	±190°
5轴B		+50°至-210°
6轴T		±360°
<b>运动速度</b>		
1轴S	223°/s	257°/s
2轴L	173°/s	223°/s
3轴U	300°/s	257°/s
4轴R	480°/s	272°/s
5轴B		275°/s
6轴T		540°/s
应用领域	上下料、搬运、码垛	激光、高速上下料、喷涂、搬运、切割



型号	MR25E-1840	MR10L-2050
轴数	6轴	6轴
运动半径(mm)	1840	2050
有效载荷	25KG	10KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	286KG	286KG
重复定位精度(RP)	±0.05	±0.05
<b>运动范围</b>		
1轴S	±165°	±165°
2轴L	+92°至-150°	+92°至-150°
3轴U	+110°至-85°	+110°至-85°
4轴R	±150°	±150°
5轴B	+20°至-200°	+20°至-200°
6轴T	±360°	±360°
<b>运动速度</b>		
1轴S	223°/s	181°/s
2轴L	223°/s	181°/s
3轴U	214°/s	190°/s
4轴R	375°/s	375°/s
5轴B	412°/s	412°/s
6轴T	600°/s	600°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割	上下料、喷涂、搬运、切割



型号	MR20-1800	MR30-1700
轴数	6轴	6轴
运动半径(mm)	1800	1700
有效载荷	20KG	30KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	6KVA	6KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	330KG	330KG
重复定位精度(RP)	±0.05	±0.05
<b>运动范围</b>		
1轴S	±167°	±165°
2轴L	+80°至-150°	+80°至-150°
3轴U	+130°至-60°	+130°至-60°
4轴R	±190°	±190°
5轴B	+20°至-200°	+20°至-200°
6轴T	±360°	±360°
<b>运动速度</b>		
1轴S	190°/s	130°/s
2轴L	148°/s	130°/s
3轴U	144°/s	144°/s
4轴R	256°/s	224°/s
5轴B	371°/s	333°/s
6轴T	371°/s	374°/s
应用领域	压铸专用版(上下料、搬运、切割)	压铸专用版(上下料、搬运、切割)





型号	MR80E-2250	MR10Z-2010
轴数	6轴	6轴
运动半径(mm)	2250	2010
有效载荷	80KG	10KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	19KVA	3.0KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	678 KG	313KG
重复定位精度 (RP)	±0.08	±0.05
<b>运动范围</b>		
1轴S	±165°	±165°
2轴L	+90°至-120°	+80°至-145°
3轴U	+140°至-70°	+145°至-75°
4轴R	±190°	±190°
5轴B	+30°至-210°	+50°至-210°
6轴T	±360°	±360°
<b>运动速度</b>		
1轴S	216°/s	203°/s
2轴L	175°/s	203°/s
3轴U	175°/s	181°/s
4轴R	378°/s	353°/s
5轴B	286°/s	276°/s
6轴T	372°/s	600°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割、打磨	激光焊接专用(气保、氩弧、激光、铝、不锈钢、碳钢)



型号	MR60E-2680
轴数	6轴
运动半径(mm)	2680
有效载荷	60KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	19KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流	
机器人重量	655KG
重复定位精度(RP)	±0.08mm
运动范围	
1轴S	±160°
2轴L	+90°至-120°
3轴U	+140°至-70°
4轴R	±190°
5轴B	+30°至-210°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	214°/s
2轴L	149°/s
3轴U	175°/s
4轴R	378°/s
5轴B	285°/s
6轴T	370°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割、打磨



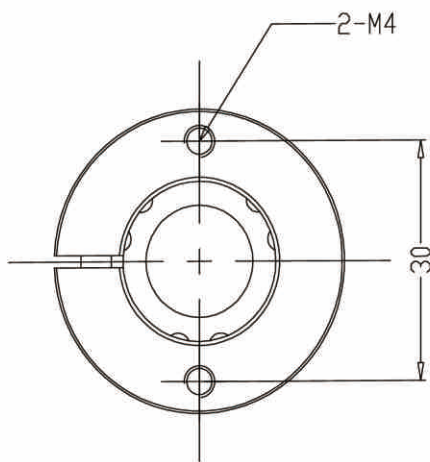
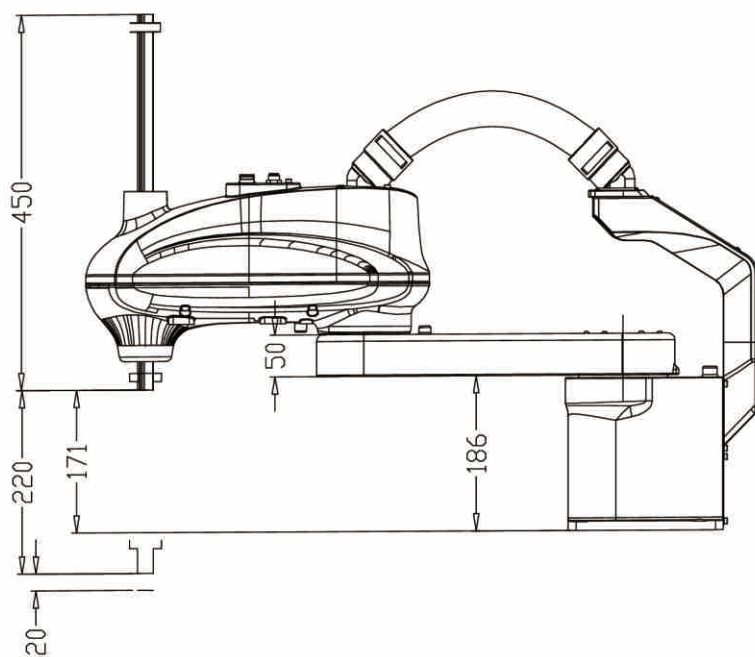
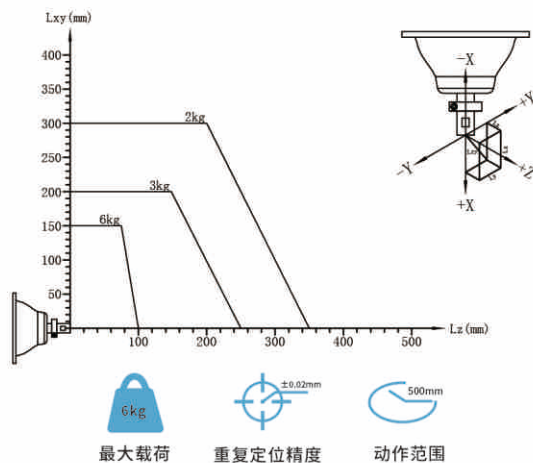
型号	MR10W-1440-D	MR12-2010
轴数	6轴	6轴
运动半径(mm)	1440	2010
有效载荷	10KG	12KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流	焊接电流350A/500A(内置中空防撞焊枪)	焊接电流350A/500A(内置中空防撞焊枪)
机器人重量	210KG	313KG
重复定位精度(RP)	±0.05	±0.05
<b>运动范围</b>		
1轴S	±167°	±165°
2轴L	+80°至-145°	+80°至-145°
3轴U	+145°至-75°	+145°至-75°
4轴R	±190°	±190°
5轴B	+50°至-210°	+50°至-210°
6轴T	±220°	±360°
<b>运动速度</b>		
1轴S	285°/s	203°/s
2轴L	247°/s	203°/s
3轴U	285°/s	214°/s
4轴R	392°/s	392°/s
5轴B	272°/s	276°/s
6轴T	1353°/s	1356°/s
应用领域	焊接专用(气保、氩弧、激光、铝、不锈钢、碳钢)	焊接专用(气保、氩弧、激光、铝、不锈钢、碳钢)



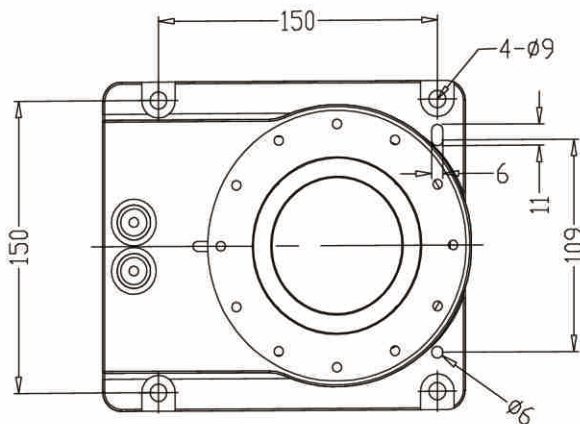
▶ 外形尺寸及动作范围 单位: mm

■ P点动作范围

机器人负载曲线 ◀



末端法兰安装尺寸 ◀



底座安装尺寸 ◀

## ■ 机器人本体标准规格

型号	MR06SC-500
轴数	4轴
运动半径	500/600/700mm
有效载荷	6KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4轴IP67)
安装方式	落地式/支架式
电源容量	2.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	30KG
重复定位精度	±0.02
运动范围	
1轴S	±132°
2轴L	±150°
3轴U	220mm
4轴R	±360°
运动速度	
1轴S	540°/s
2轴L	600°/s
3轴U	750°/s
4轴R	1717°/s
应用领域	工业自动化3C电子
内置气管	Φ6
安装方式	地面, 支架式
	温度0-45°C
	湿度20~80%RH(无结露)
	振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G)以下
	海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体 无溅水,少油,粉尘 远离电磁源 远离磁场

## ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	500(宽)*490(深)*280(高)mm[含突起物]
概略质量	40kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步,10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共4轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C,保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

## ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

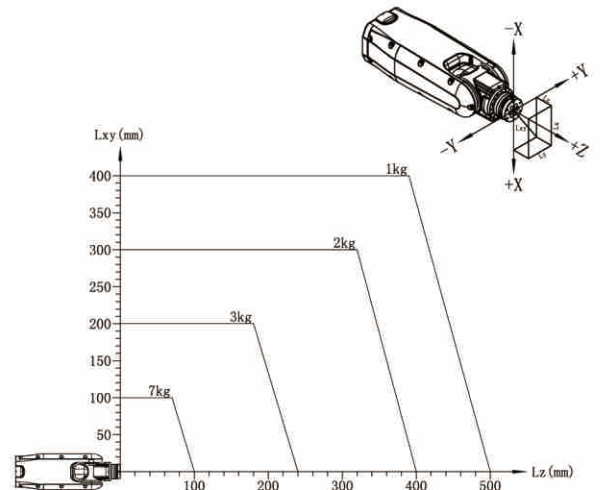
•此目录记载的产品为MR06SC-500.

如MR06SC-500发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



### 机器人负载曲线



### 外形尺寸及动作范围 单位:mm

### P点动作范围



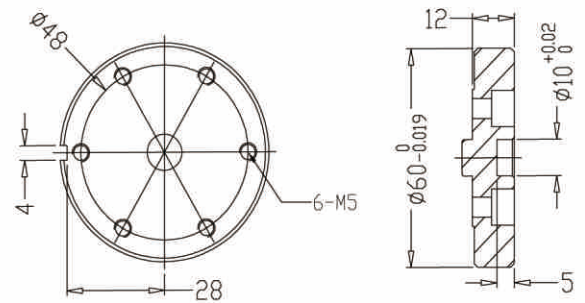
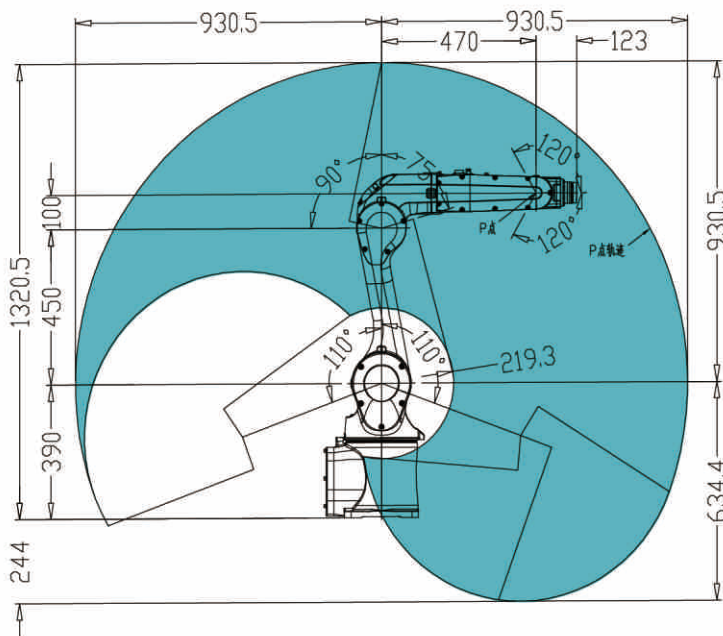
最大载荷



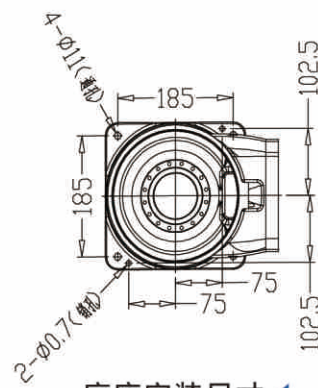
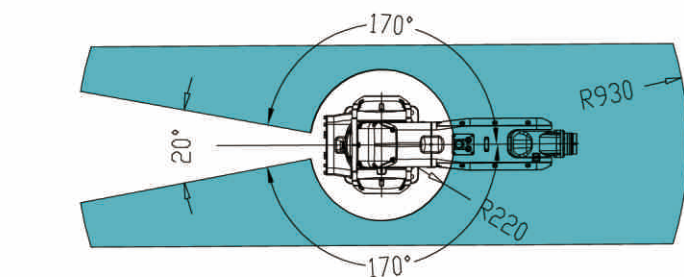
重复定位精度



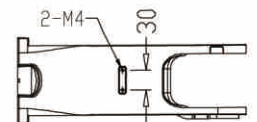
动作范围



### 末端法兰安装尺寸



### 底座安装尺寸



### 手腕体安装尺寸

### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR07S-930
轴数	6轴
运动半径	930mm
有效载荷	7KG
防护等级	J1、J2轴IP56 (J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	2.0KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	65KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±170°
2轴L	±110°
3轴U	+70°至-90°
4轴R	±200°
5轴B	±120°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	338°/s
2轴L	245°/s
3轴U	300°/s
4轴R	262°/s
5轴B	376°/s
6轴T	600°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割
4轴R(N.m)	43.1
5轴S(N.m)	25.6
6轴T(N.m)	20
内置气管	Φ6
安装方式	地面, 支架式
安装环境	温度0-45°C
	湿度20~80%RH (无结露)
	振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下
	海拔1000m以下
其它	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体 无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	500(宽)*490(深)*280(高)mm (含突起物)
概略质量	40 kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16 (16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个) TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个) RS422(一个) RS232(一个) CAN 接口(一个) USB接口(一个)
控制方式	软件伺服(位置控制)
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C,保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

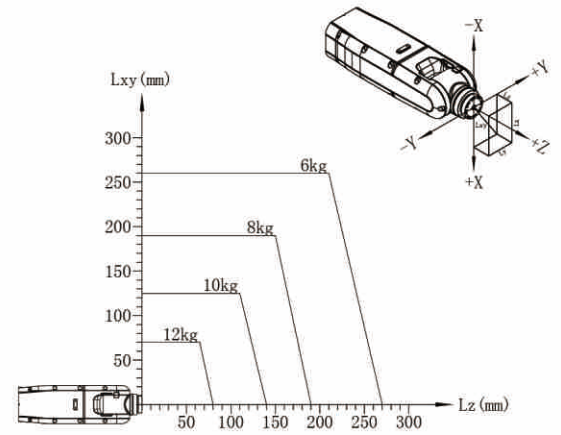
使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR07S-930。  
如MR07S-930发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



机器人负载曲线 ◀



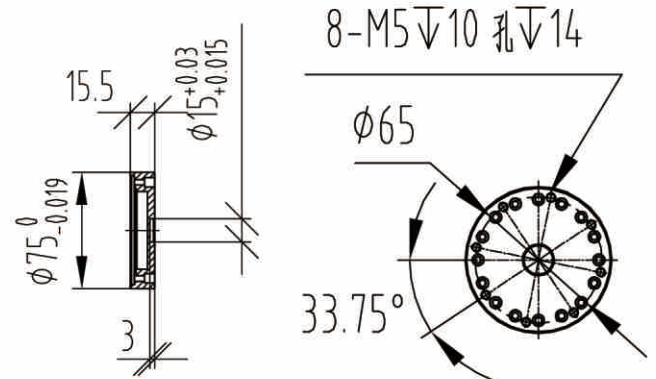
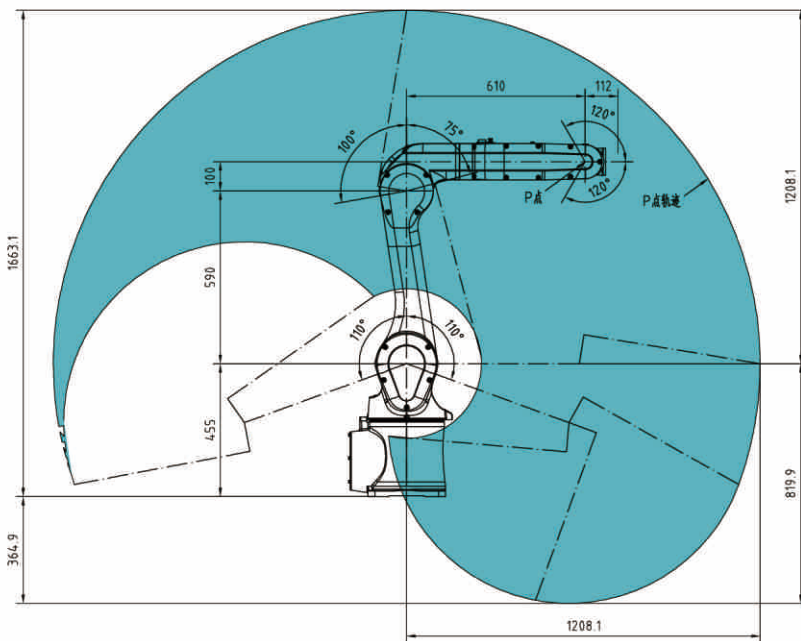
▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

■ P点动作范围

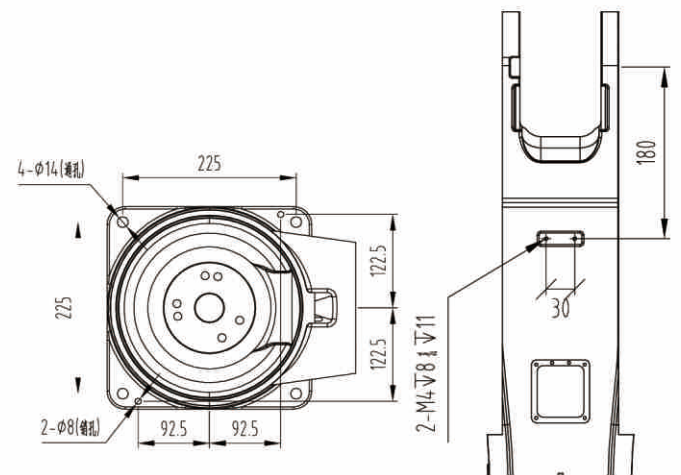
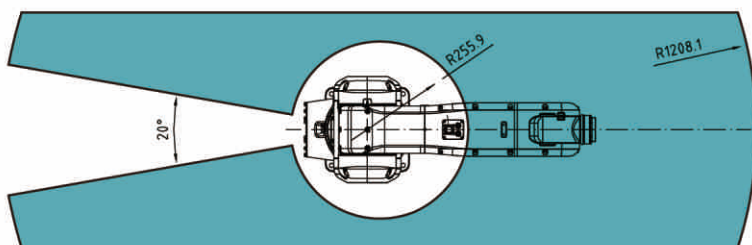
12kg  
最大载荷

±0.05mm  
重复定位精度

1200mm  
动作范围



末端法兰安装尺寸 ◀



底座安装尺寸 ◀

手腕体安装尺寸 ◀



### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR12S-1200
轴数	6轴
运动半径	1200mm
有效载荷	12KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	3KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	85KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±160°
2轴L	+80°至-145°
3轴U	+145°至-75°
4轴R	±190°
5轴B	+50°至-210°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	200°/s
2轴L	200°/s
3轴U	300°/s
4轴R	375°/s
5轴B	450°/s
6轴T	450°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、 包装、切割
4轴R(N.m)	88.5
5轴S(N.m)	45.52
6轴T(N.m)	32.64
内置气管	Φ6
安装方式	地面, 壁挂, 倾斜, 倒挂
安装环境	温度0-45°C 湿度20~80%RH(无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G)以下 海拔1000m以下
其它	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水、 少油、粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	500(宽)*490(深)*280(高)mm(含突起物)
概略质量	40kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相 AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步,10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服(位置控制)
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45,保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR12S-1200。

如MR12S-1200发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR10C-1488
轴数	4轴
运动半径	1488mm
有效载荷	额定负载10KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	3KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	165KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±170°
2轴L	-32°至+80°
3轴U	+20°至-90°
4轴R	±360°
运动速度	
1轴S	223°/s
2轴L	173°/s
3轴U	300°/s
4轴R	480°/s
应用领域	上下料、搬运、码垛
内置气管	Φ10
安装方式	地面, 壁挂、倾斜、倒挂
	温度0-45°C
	湿度20~80%RH(无结露)
	振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G)以下
	海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体 无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	490(宽)*400(深)*365(高)mm(含突起物)
概略质量	40kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 担过1000m, 每增加100m最大周围温度降低1%, 最高可在2000m使用
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液), 有机溶剂, 油烟, 水, 盐分, 药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键, 轴操作键, 数值/应用键, 带钥匙的切换模式键/(示教模式, 再现模式, 远程模式), 急停键, 始能键, USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD, 触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等, 正确使用。

•此目录记载的产品为MR10C-1488。

如MR10C-1488发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全, 或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系, 我们将作出改善。

•图解为意向图。



### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR12Z-1550
轴数	6轴
运动半径	1550mm
有效载荷	12KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出 24VDC
机器人重量	210 KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±170°
2轴L	+80°至-145°
3轴U	+145°至-75°
4轴R	±190°
5轴B	+20°至-200°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	257°/s
2轴L	223°/s
3轴U	257°/s
4轴R	272°/s
5轴B	275°/s
6轴T	540°/s
应用领域	激光焊、高速上下料、喷涂、搬运、切割
	包装、切割
4轴R(N.m)	103.5
5轴S(N.m)	51.84
6轴T(N.m)	32.64
内置气管	Φ10
安装方式	地面, 壁挂, 倾斜, 倒挂
	温度0-45°C 湿度20~80%RH(无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G)以下 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、 液体、无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650(宽)*495(深)*580(高)mm(含突起物)
概略质量	60 kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服(位置控制)
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR12Z-1550。

如MR12Z-1550发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR10Z-2010
轴数	6轴
运动半径	2010mm
有效载荷	10 KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	313KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±165°
2轴L	+ 80° 至-145°
3轴U	+ 145° 至-75°
4轴R	±190°
5轴B	+ 50° 至-210°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	203°/s
2轴L	203°/s
3轴U	181°/s
4轴R	353°/s
5轴B	276°/s
6轴T	600°/s
应用领域	激光焊接专用 (气保、氩弧、激光、铝、不锈钢、碳钢)
4轴R(N.m)	88.5
5轴S(N.m)	45.52
6轴T(N.m)	32.64
内置气管	φ10
安装方式	地面, 壁挂、倾斜、倒挂
	温度0-45% 湿度20~80%RH(无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体 无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650(宽)*495(深)*580(高)mm(含突起物)
概略质量	60kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相 AC220 V50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步,10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服(位置控制)
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m ;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR10Z-2010  
如MR10Z-2010发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。

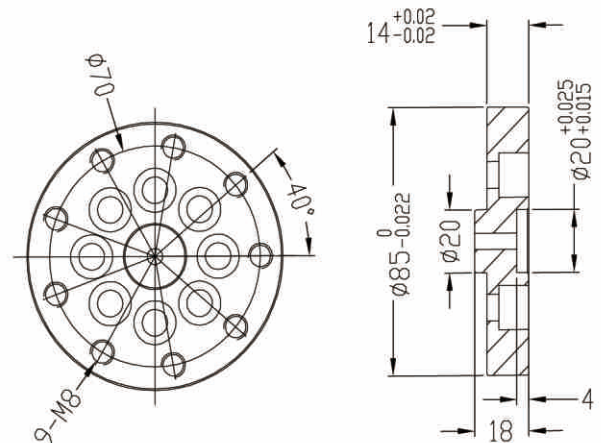
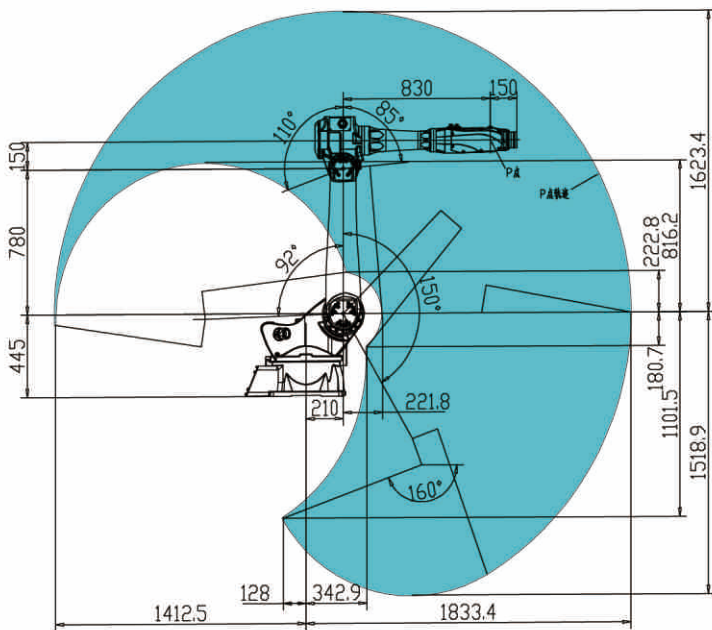
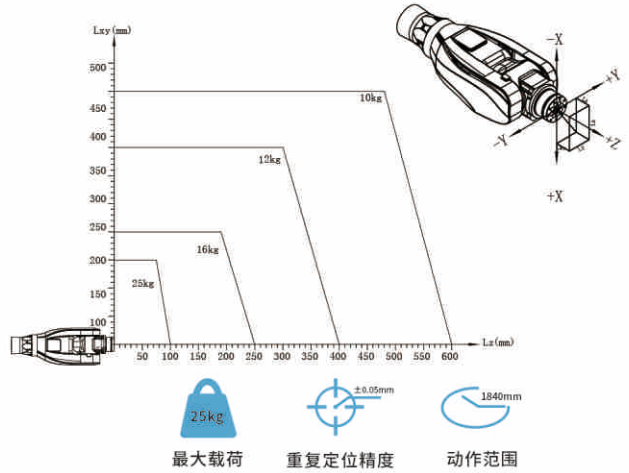
额定负载:25kg 最大运动半径:1840mm



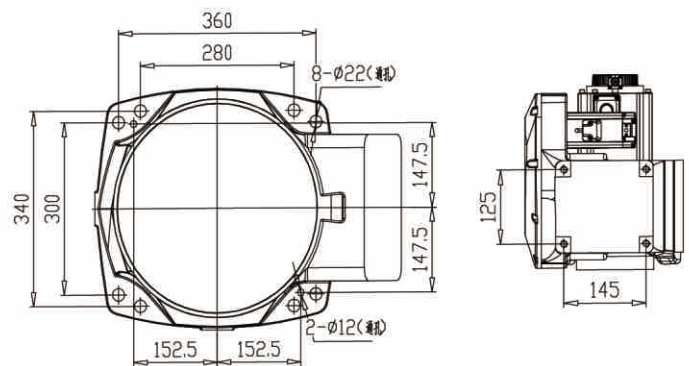
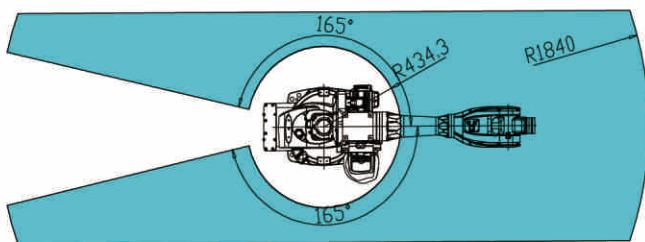
▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

■ P点动作范围

机器人负载曲线 ◀



末端法兰安装尺寸 ◀



底座安装尺寸 ◀

四轴安装尺寸 ◀



### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR25E-1840
轴数	6轴
运动半径	1840mm
有效载荷	25KG
防护等级	J1、J2轴IP56 (J3、J4、J5、J6轴 IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	286KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±165°
2轴L	+92°至-150°
3轴U	+110°至-85°
4轴R	±150°
5轴B	+20°至-200°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	223°/s
2轴L	223°/s
3轴U	214°/S
4轴R	375°/S
5轴B	412°/S
6轴T	600°/S
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割
4轴R(N.m)	103.5
5轴S(N.m)	101.6
6轴T(N.m)	63.5
内置气管	φ10
安装方式	地面, 壁挂、倾斜、倒挂
安装环境	温度0-45℃ 湿度20~80%RH (无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下 海拔1000m以下 其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650(宽)*495(深)*580(高)mm (含突起物)
概略质量	80 kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	三相AC380V 50/60HZ (内置AC380V变AC220V隔离变压器)
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个) TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45℃,保管时:-20~+60℃
相对湿度	10%~90% (不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用.
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油雾、水、盐分、药吕、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)X120(高)mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

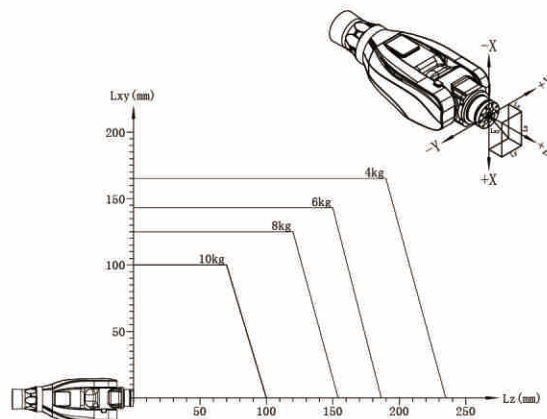
使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR25E-1840  
如MR25E-1840发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



机器人负载曲线 ◀



▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

■ P点动作范围



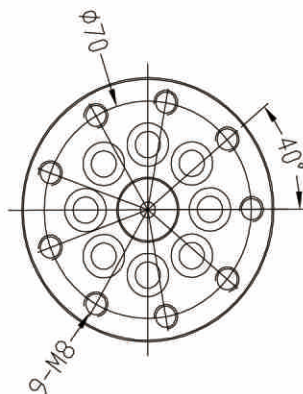
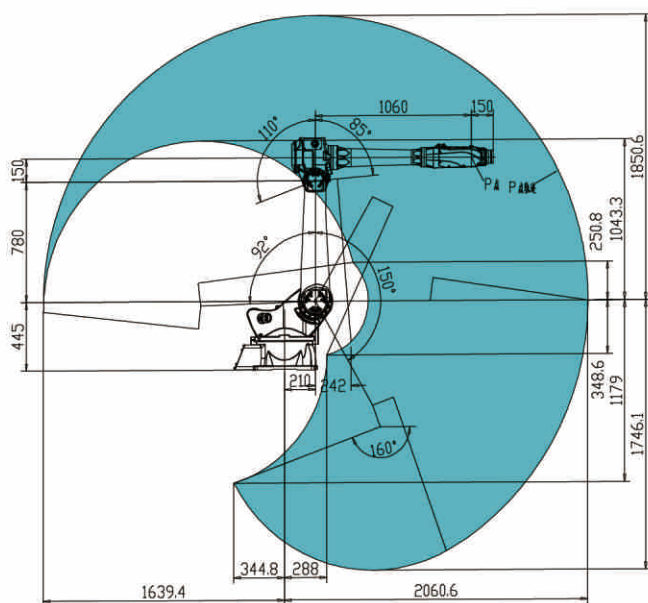
最大载荷



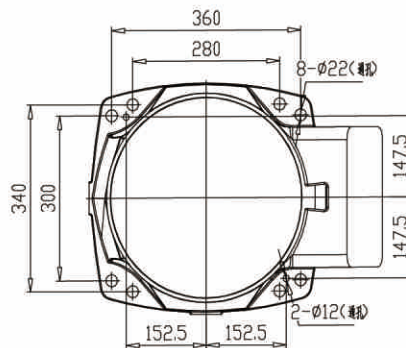
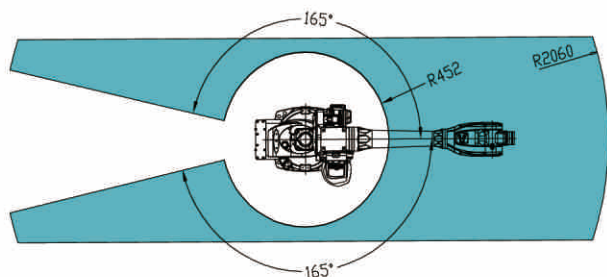
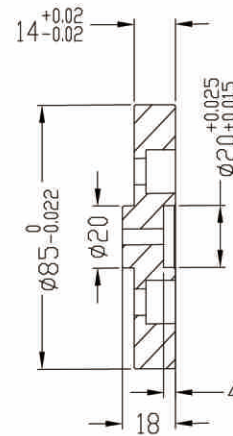
重复定位精度



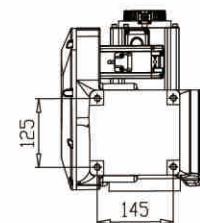
动作范围



末端法兰安装尺寸 ◀



底座安装尺寸 ◀



四轴安装尺寸 ◀

### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR10L-2050
轴数	6轴
运动半径	2050mm
有效载荷	10KG
防护等级	J1、J2轴IP56 (J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA
输入/输出信号	标配16I/16出 24VDC
机器人重量	286KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±165°
2轴L	+92°至-150°
3轴U	+110°至-85°
4轴R	±150°
5轴B	+20°至-200°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	181°/s
2轴L	181°/s
3轴U	190°/s
4轴R	375°/s
5轴B	412°/s
6轴T	600°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割
4轴R(N.m)	103.5
5轴S(N.m)	101.6
6轴T(N.m)	63.5
内置气管	φ10
安装方式	地面、壁挂、倾斜、倒挂
	温度0-45° 湿度20~80%RH(无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G)以下 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水、少油、粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650(宽)*495(深)*580(高)mm(含突起物)
概略质量	80kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	三相AC380V 50/60HZ(内置AC380V变AC220V隔离变压器)
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步,10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C,保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



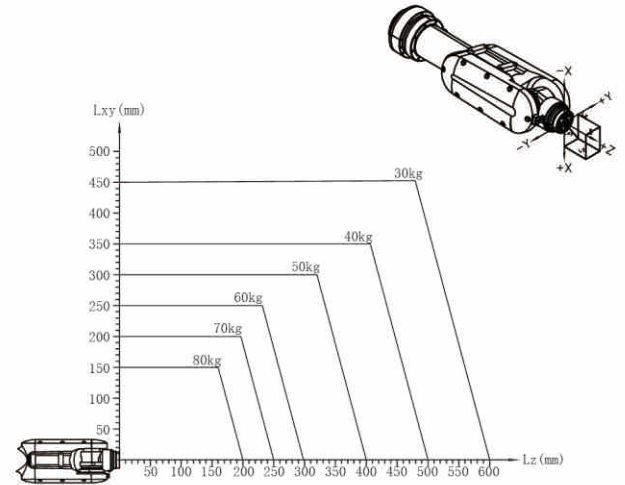
安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR10L-2050  
如MR10L-2050发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。

### 机器人负载曲线



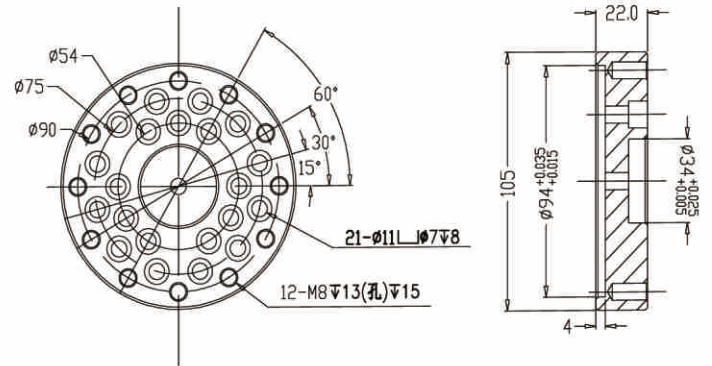
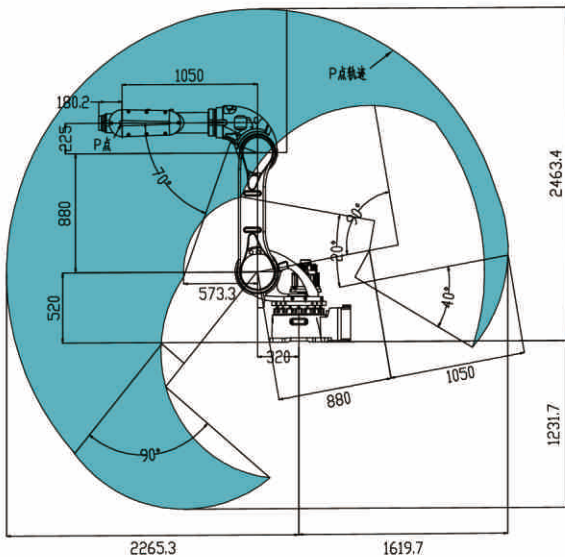
80kg  
最大载荷

±0.08mm  
重复定位精度

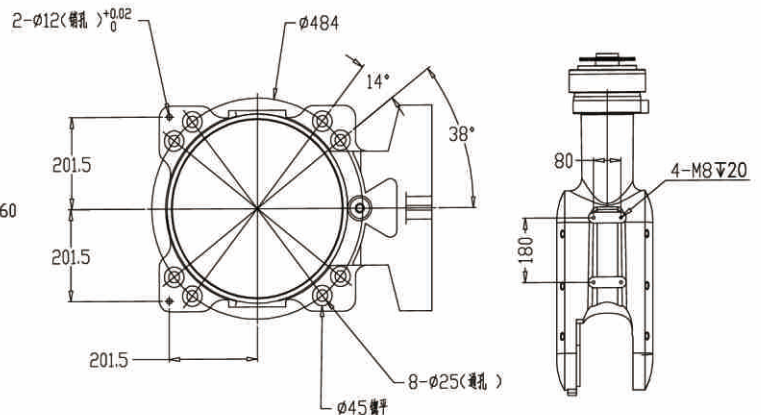
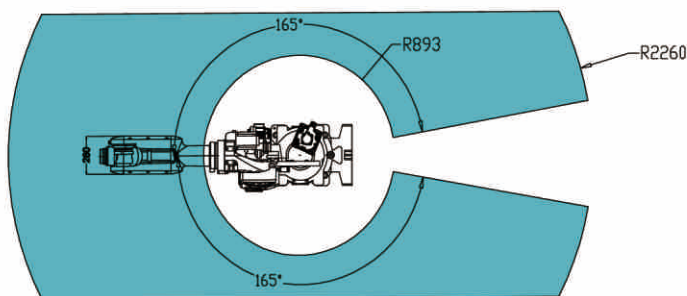
2250mm  
动作范围

▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

■ P点动作范围



末端法兰安装尺寸



底座安装尺寸

手腕体安装尺寸

### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR80E-2250
轴数	6轴
运动半径	2250mm
有效载荷	80KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	19KVA
输入/输出信号	标配 16I/16 出 24VDC
机器人重量	678KG
重复定位精度	± 0.08mm
运动范围	
1轴S	±165°
2轴L	+90°至-120°
3轴U	+140°至-70°
4轴R	±190°
5轴B	+30°至-210°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	216°/s
2轴L	150°/s
3轴U	175°/s
4轴R	378°/s
5轴B	286°/s
6轴T	370°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割、打磨
4轴R(N.m)	210
5轴S(N.m)	210
6轴T(N.m)	130
内置气管	φ8/φ10
安装方式	地面, 壁挂, 倾斜, 倒挂
安装环境	温度0-45°C 湿度20~80%RH (无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下 海拔1000m以下 其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	850 (宽) * 550 (深) * 920 (高) mm (含突起物)
概略质量	170kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	三相AC380V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服(位置控制)
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90% (不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m, 每增加100m最大周围温度降低1%, 最高可在2000m使用.
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280 (宽) X 220 (深) x 120 (高) mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键, 轴操作键, 数值/应用键, 带钥匙的切换模式键/ (示教模式, 再现模式, 远程模式), 急停键, 始能键, USB端口 1个
显示屏	8英寸彩色LCD, 触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m ;选配:15m

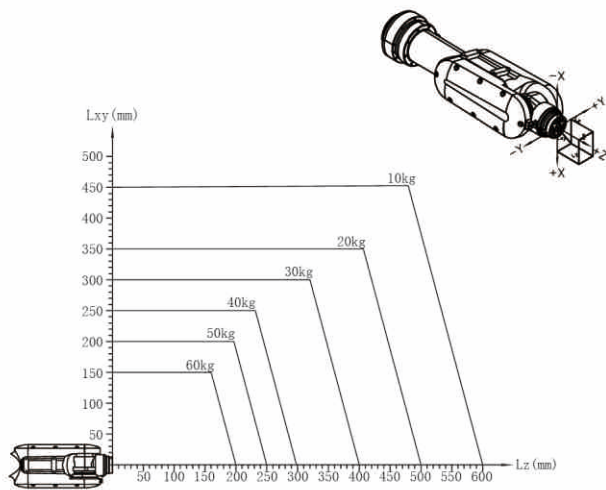


安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等, 正确使用。

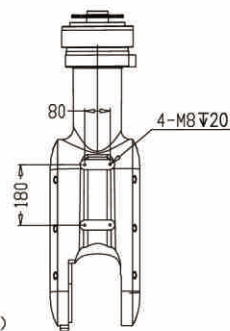
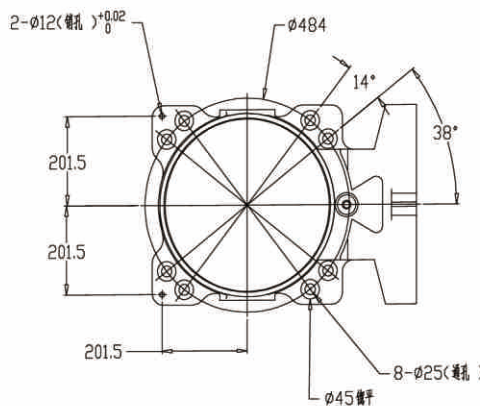
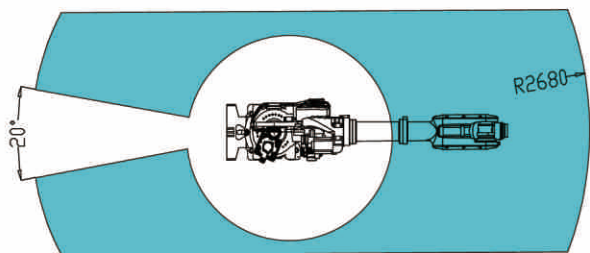
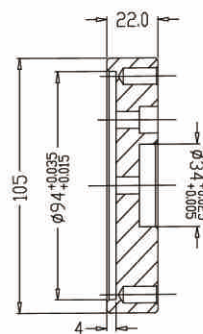
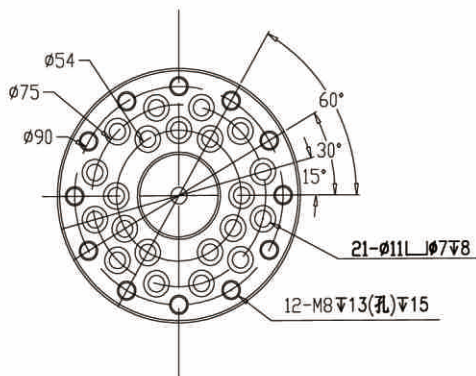
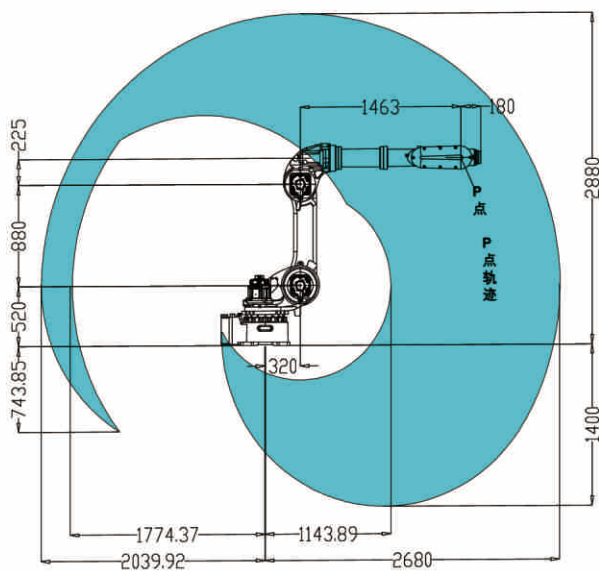
- 此目录记载的产品为MR80E-2250  
如MR80E-2250发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全, 或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系, 我们将作出改善。
- 图解为意向图。

### 机器人负载曲线



外形尺寸及动作范围 单位:mm

P点动作范围



底座安装尺寸

手腕体安装尺寸

### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR60E-2680
轴数	6轴
运动半径	2680mm
有效载荷	60KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	19KVA
输入/输出信号	标配 16I/16 出 24VDC
机器人重量	655KG
重复定位精度	± 0.08mm
运动范围	
1轴S	±160°
2轴L	+90° 至-120°
3轴U	+ 140° 至-70°
4轴R	±190°
5轴B	+30°至-210°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	214°/s
2轴L	149°/s
3轴U	175°/s
4轴R	378°/s
5轴B	285°/s
6轴T	370°/s
应用领域	上下料、喷涂、搬运、切割、打磨
4轴R(N.m)	210
5轴S(N.m)	210
6轴T(N.m)	130
内置气管	φ8/φ10
安装方式	地面, 壁挂、倾斜、倒挂
	温度0-45°C 湿度20~80%RH (无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	850 (宽) *550 (深) *920 (高) mm (含突起物)
概略质量	170kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	三相AC380V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服(位置控制)
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90% (不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m, 每增加100m最大周围温度降低1%, 最高可在2000m使用.
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280 (宽) X220 (深) x120 (高) mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键, 轴操作键, 数值/应用键, 带钥匙的切换模式键/ (示教模式, 再现模式, 远程模式), 急停键, 始能键, USB端口 1个
显示屏	8英寸彩色LCD, 触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m ;选配:15m



安全注意

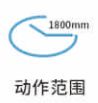
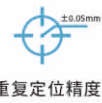
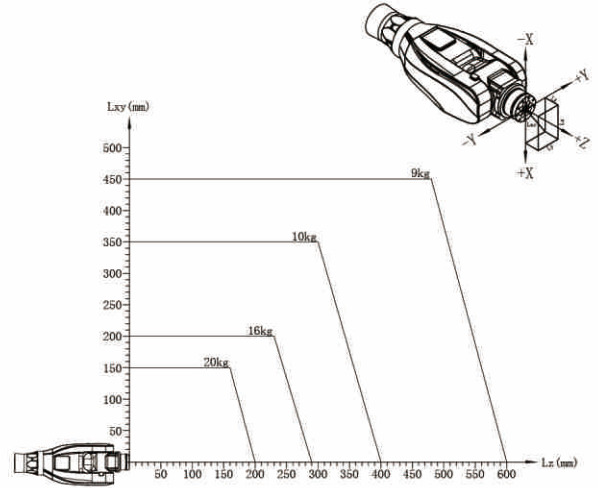
使用前请熟读说明书及附属文件等, 正确使用。

•此目录记载的产品为MR60E-2680  
如MR60E-2680发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全, 或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系, 我们将作出改善。

•图解为意向图。

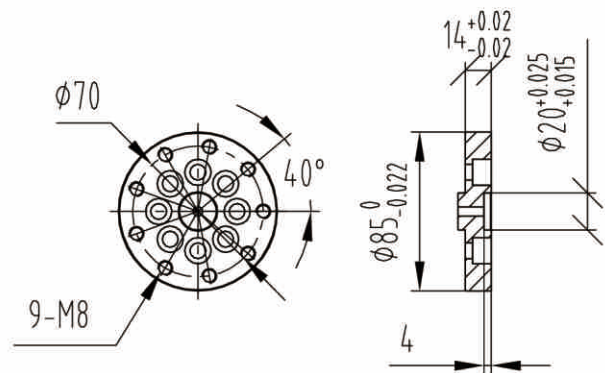
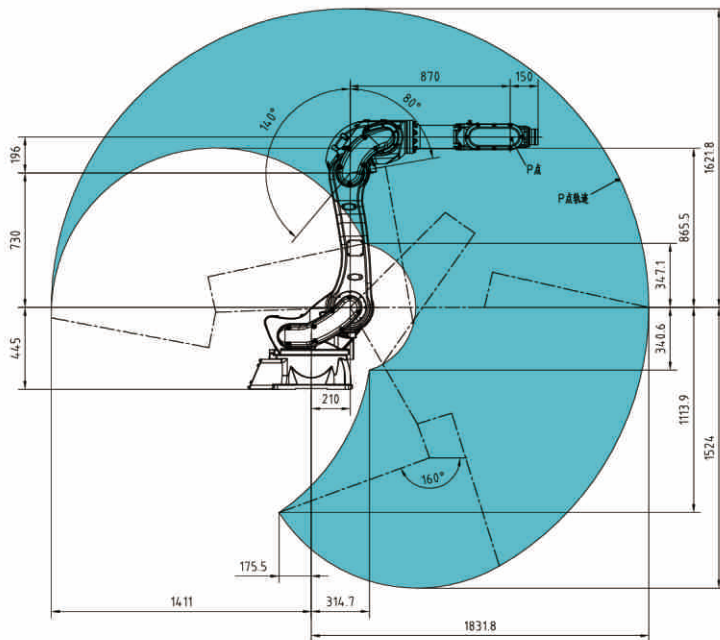


机器人负载曲线 ◀

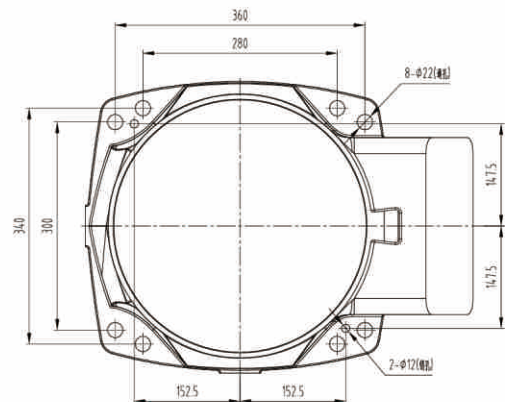


▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

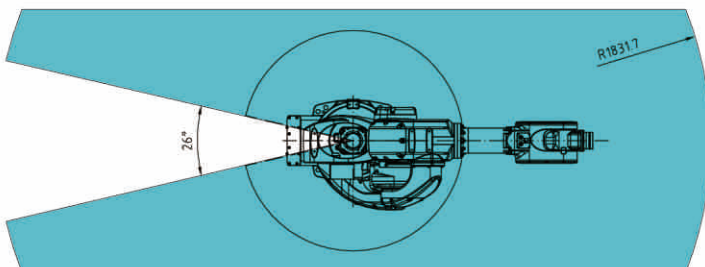
■ P点动作范围



末端法兰安装尺寸 ◀



底座安装尺寸 ◀





### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR20-1800
轴数	6轴
运动半径	1800mm
有效载荷	20KG
防护等级	J1、J2轴IP56 (J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	6KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	330KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±167°
2轴L	+80°至-150°
3轴U	+130°至-60°
4轴R	±190°
5轴B	+20°至-200°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	190°/s
2轴L	148°/s
3轴U	144°/s
4轴R	256°/s
5轴B	371°/s
6轴T	371°/s
应用领域	压铸专用版(上下料、喷涂、搬运、切割)
4轴R(N.m)	103.5
5轴S(N.m)	101.6
6轴T(N.m)	63.5
内置气管	Φ10
安装方式	地面, 壁挂, 倾斜, 倒挂
安装环境	温度0-45°C 湿度20~80%RH (无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下 海拔1000m以下 其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水、少油、粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650 (宽) * 495 (深) * 580 (高) mm (含突起物)
概略质量	80 kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	三相AC380V 50/60HZ (内置AC380V变AC220V隔离变压器)
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90% (不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280 (宽) X 220 (深) x 120 (高) mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键, 轴操作键, 数值/应用键, 带钥匙的切换模式键/ (示教模式, 再现模式, 远程模式), 急停键, 始能键, USB端口 1个
显示屏	8英寸彩色LCD, 触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m ;选配:15m

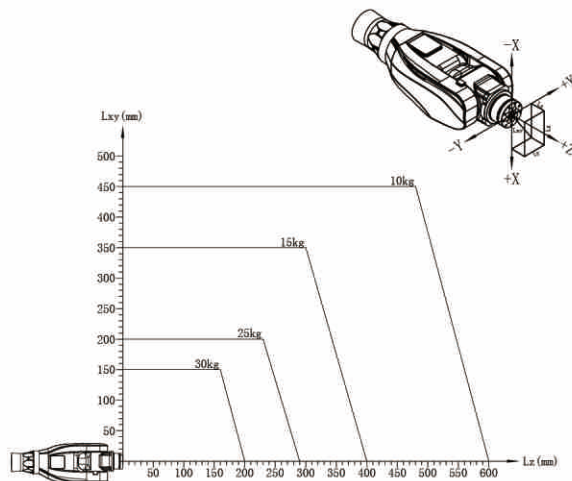


安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

- 此目录记载的产品为MR20-1800  
如MR20-1800发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。
- 图解为意向图。

### 机器人负载曲线 ◀



### ▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

### ■ P点动作范围



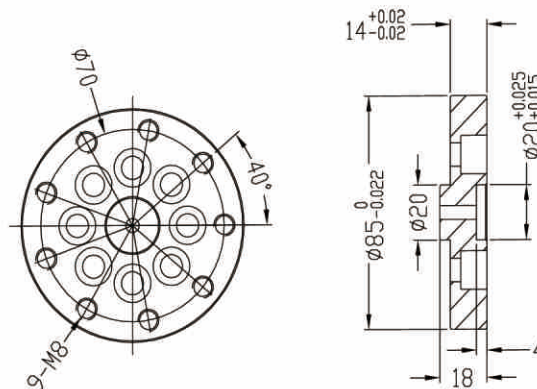
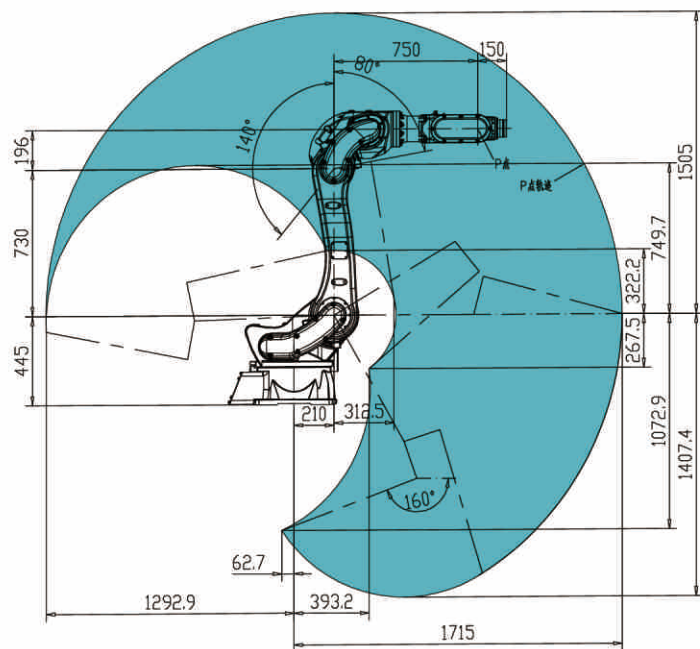
最大载荷



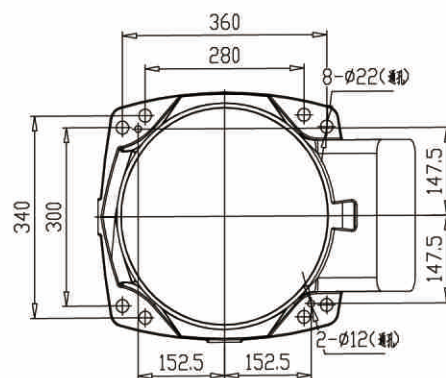
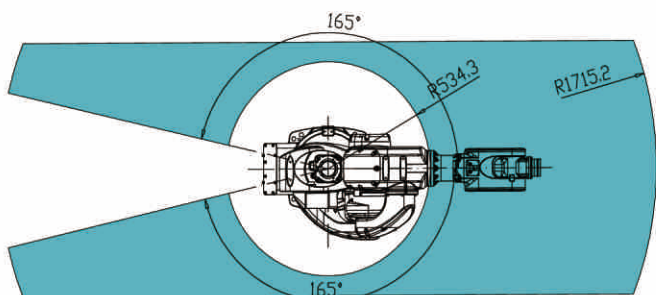
重复定位精度



动作范围



### 末端法兰安装尺寸 ◀



### 底座安装尺寸 ◀

### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR30-1700
轴数	6轴
运动半径	1700mm
有效载荷	30 KG
防护等级	J1、J2轴IP56 (J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	6 KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	330KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±165°
2轴L	+ 80° 至-150°
3轴U	+ 130° 至-60°
4轴R	±190°
5轴B	+ 20°至-200°
6轴T	±360°
运动速度	
1轴S	130°/s
2轴L	130°/s
3轴U	144°/s
4轴R	224°/s
5轴B	333°/s
6轴T	374°/s
应用领域	压铸专用版 (上下料、搬运、切割)
4轴R(N.m)	103.5
5轴S(N.m)	101.6
6轴T(N.m)	63.5
内置气管	φ10
安装方式	地面, 壁挂、倾斜、倒挂
	温度0-45℃ 湿度20~80%RH (无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下, 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650(宽)*495(深)*580(高)mm (含突起物)
概略质量	80kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	三相AC380V 50/60HZ(内置AC380V变AC220V隔离变压器)
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个) TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45℃,保管时:-20~+60℃
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)X120(高)mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR30-1700  
如MR30-1700发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR10W-1440-D
轴数	6轴
运动半径	1440mm
有效载荷	10 KG
防护等级	J1、J2轴IP56 (J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	210KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±167°
2轴L	+80°至-145°
3轴U	+145°至-75°
4轴R	±190°
5轴B	+50°至-210°
6轴T	±220°
运动速度	
1轴S	285°/s
2轴L	247°/s
3轴U	285°/s
4轴R	392°/s
5轴B	272°/s
6轴T	1353°/s
应用领域	焊接专用 (气保、氩弧、激光、铝、不锈钢、碳钢)
4轴R(N.m)	103.5
5轴S(N.m)	51.84
6轴T(N.m)	32.64
内置气管	φ10
安装方式	地面,壁挂、倾斜、倒挂
	温度0-45°C 湿度20~80%RH (无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G) 以下 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水, 少油,粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650 (宽) * 495 (深) * 580 (高) mm (含突起物)
概略质量	60kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16 (16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步,10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat (1个) TCP/IP (1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN 接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C,保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90% (不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280 (8) X 220 (深) x 120 (高) mm (含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/ (示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口 1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m ;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

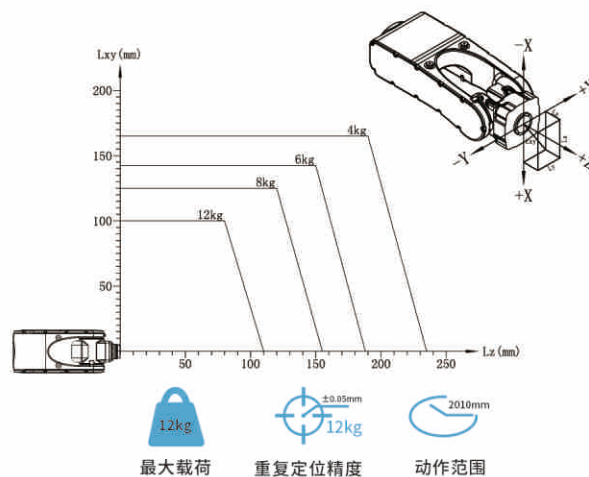
•此目录记载的产品为MR10W-1440-D

如MR10W-1440-D发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。

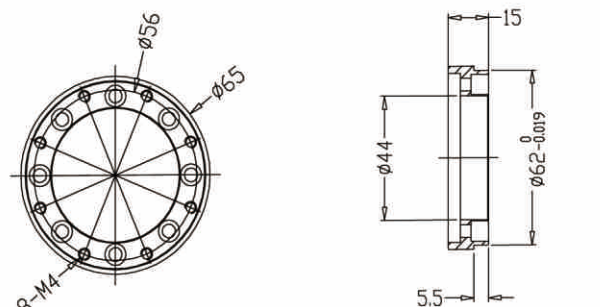
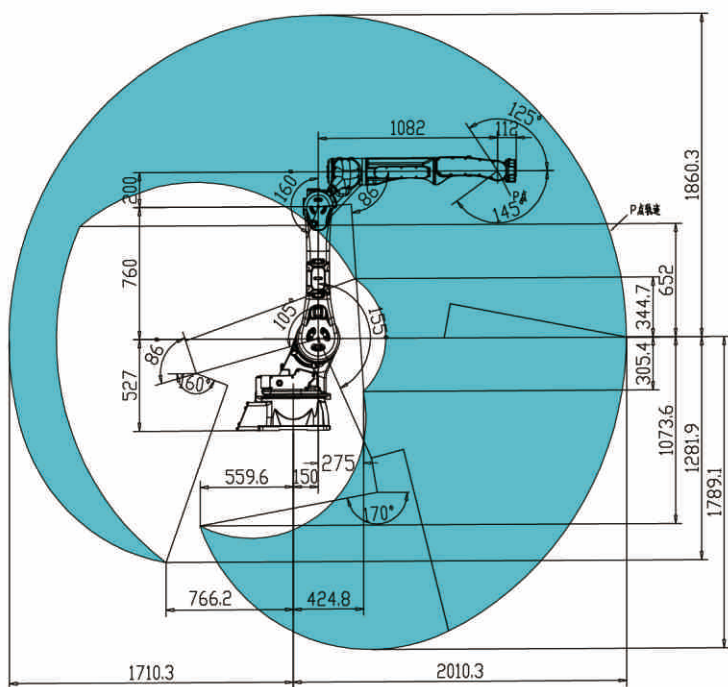


机器人负载曲线 ◀

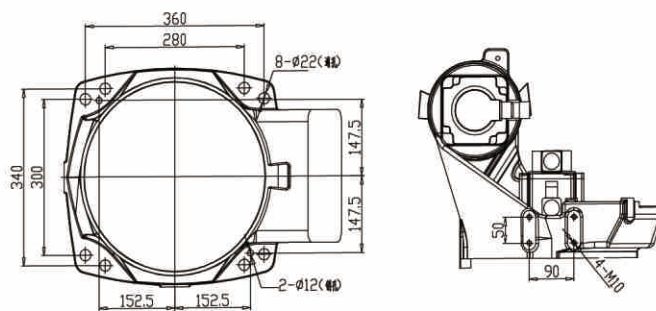


▶ 外形尺寸及动作范围 单位:mm

■ P点动作范围

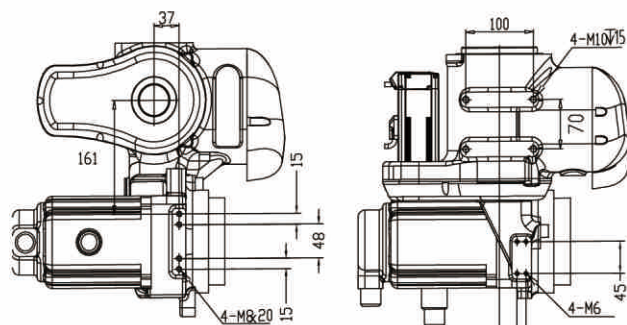
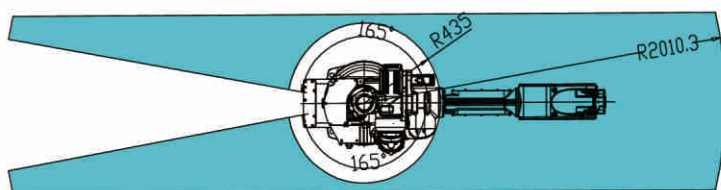


末端法兰安装尺寸 ◀



底座安装尺寸 ◀

转座安装尺寸 ◀



四轴安装尺寸 ◀

### ■ 机器人本体标准规格

型号	MR12-2010
轴数	6轴
运动半径	2010mm
有效载荷	12 KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC
机器人重量	313KG
重复定位精度	±0.05
运动范围	
1轴S	±165°
2轴L	+80°至-145°
3轴U	+145°至-75°
4轴R	±190°
5轴B	+50°至-210°
6轴T	±220°
运动速度	
1轴S	203°/s
2轴L	203°/s
3轴U	214°/s
4轴R	392°/s
5轴B	276°/s
6轴T	1356°/s
应用领域	焊接专用 (气保、氩弧、激光、铝、不锈钢、碳钢)
4轴R(N.m)	88.5
5轴S(N.m)	45.52
6轴T(N.m)	32.64
内置气管	φ10
安装方式	地面, 壁挂, 倾斜, 倒挂
	温度0-45°C 湿度20~80%RH(无结露) 振动加速度4.9m/S <sup>2</sup> (0.5G)以下 海拔1000m以下
安装环境	其它 无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水, 少油, 粉尘 远离电磁源 远离磁场

### ■ 控制柜

项目	规格
外形尺寸	650(宽)*495(深)*580(高)mm(含突起物)
概略质量	60 kg
冷却方式	直接冷却
电源规格	单相 AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω以下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN(上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(一个)RS232(一个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电时:0~+45°C, 保管时:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m,每增加100m最大周围温度降低1%,最高可在2000m使用。
振动	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切削液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

### ■ 示教编程器规格

外形尺寸	280(宽)X220(深)x120(高)mm(含突起物)
毛重	0.6KG
材质	强化塑料
操作机	选择键,轴操作键,数值/应用键,带钥匙的切换模式键/(示教模式,再现模式,远程模式),急停键,始能键,USB端口1个
显示屏	8英寸彩色LCD,触摸屏640x480像素
防护等级	IP54
电缆长度	标配:5m ;选配:15m



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为MR12-2010  
如MR12-2010发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



型号	MR10CD-1488	MR12Z-1550
轴数	4轴	6轴
运动半径(mm)	1488	1550
有效载荷	10KG	12KG
防护等级	J1、J2轴IP56(J3、J4轴IP67)	J1、J2轴IP56(J3、J4、J5、J6轴IP67)
安装方式	落地式/支架式/倒挂式	落地式/支架式/倒挂式
电源容量	3.0KVA	4.5KVA
输入/输出信号	标配16进/16出24VDC	标配16进/16出24VDC
焊接电源电流		
机器人重量	265KG	210KG
重复定位精度 (RP)	±0.05	±0.05
运动范围		
1轴S	±170°	±170°
2轴L	-32°~+80°	+50°至-145°
3轴U	-90°~+20°	+145°至-75°
4轴R	±360°	±190°
5轴B		+50°至-210°
6轴T		±360°
运动速度		
1轴S	223°/s	257°/s
2轴L	173°/s	223°/s
3轴U	300°/s	257°/s
4轴R	375°/s	272°/s
5轴B		275°/s
6轴T		540°/s
应用领域	上下料、搬运、码垛	激光、高速上下料、喷涂、搬运、切割



安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为一体机的系列产品。  
如这些产品发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请于我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。





型号	MR10CD-1488	MR12Z-1550
项目	规格	规格
外形尺寸	630(宽)*520(深)*580(高)mm含突起物	630(宽)*520(深)*580(高)mm含突起物
冷却方式	直接冷却	直接冷却
电源规格	单项AC220V 50/60HZ	单项AC220V 50/60HZ
接地	工业接地(接地电阻100Ω下专用接地)	工业接地(接地电阻100Ω下专用接地)
输入输出信号	通用信号:输入16输出16(16进16出)两路0-10V模拟量输出	通用信号:输入16输出16(16进16出)两路0-10V模拟量输出
位置控制方式	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)	JOB:200000步, 10000机器人命令(共200M)
LAN (上位连接)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)	Ethercat(1个)TCP/IP(1个)
串口 I/F	RS485(一个)RS422(1个)RS232(个)CAN接口(一个)USB接口(一个)	RS485(一个)RS422(1个)RS232(个)CAN接口(一个)USB接口(一个)
控制方式	软件伺服<位置控制>	软件伺服<位置控制>
驱动单元	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加	AC伺服用伺服包(共6轴);外部轴可增加
周围温度	通电:0~+45°C, 保管:-20~+60°C	通电:0~+45°C, 保管:-20~+60°C
相对湿度	10%~90%(不结露)	10%~90%(不结露)
海拔	海拔1000m以下 超过1000m每增加100m最大周围温度降低1%, 最高可在2000m使用	海拔1000m以下 超过1000m每增加100m最大周围温度降低1%, 最高可在2000m使用
振动	0.5G以下	0.5G以下
其它	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射	无引火性、腐蚀性气体、液体 无粉尘、切屑液(含冷却液)、有机溶剂、油烟、水、盐分、药品、防锈油 无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

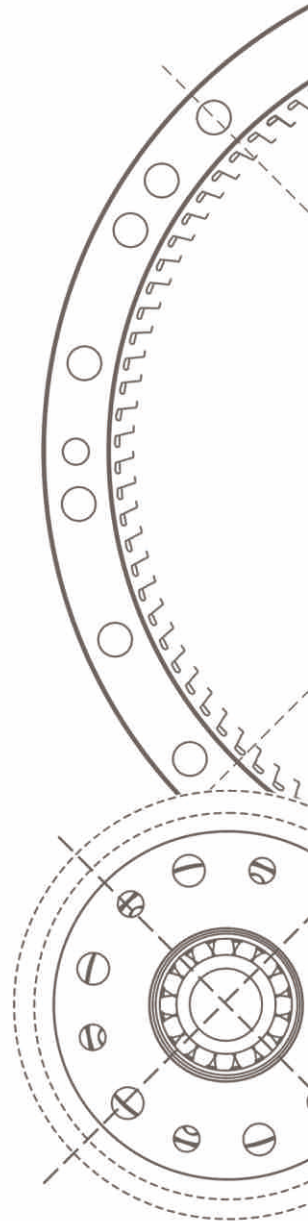


安全注意

使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

•此目录记载的产品为一体机的系列产品。  
如这些产品发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请予我们联系,我们将作出改善。

•图解为意向图。



## 芜湖摩卡机器人科技有限公司

WUHU MOKA ROBOT TECHNOLOGY CO., LTD

地址:安徽省芜湖市鸠江区纬四路19号

手机: 18668266803

全国热线: 400-800-5282

企业邮箱: moka@moka-robot.com

官方网址: www.moka-robot.com