

SCARA机器人产品

SCARA Robot Series

更高速 | 更可靠 | 更丰富

ROKAE



珞石机器人

400-010-8700
www.rokai.com
sales@rokai.com

产品优势



更高速 — 生产高效

- 自研控制系统充分发挥硬件性能
- 业界领先的底层控制保证机器人更快的运行速度



更可靠 — 运行稳定

- 从软硬件设计上保证核心零部件长期可靠运行
- 产品通过CR、CE等认证



更丰富 — 型号多样

- 多种负载、臂展型号精准满足工况需求
- 独特的吊装型号让狭小空间应用更加轻松



更好用 — 省心无忧

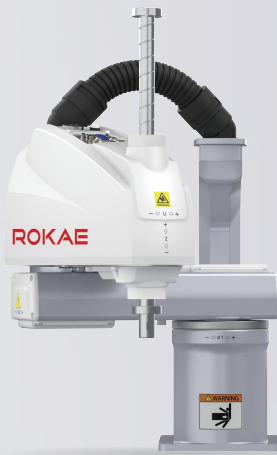
- 维护简单，服务及时、专业、高效

产品系列



XS3 系列

负载
额定1kg / 最大3kg
臂展
400mm



XS6 系列

负载
额定2kg / 最大6kg
臂展
400mm / 500mm / 600mm



XS10 系列

负载
额定5kg / 最大10kg
臂展
800mm



XS20 系列

负载
额定10kg / 最大20kg
臂展
800mm / 1000mm



XE4 系列

负载
额定1kg / 最大4kg
臂展
400mm / 550mm

型号
XS3-401



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

300 mm
CT 0.43S
负载2kg

25 mm

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

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

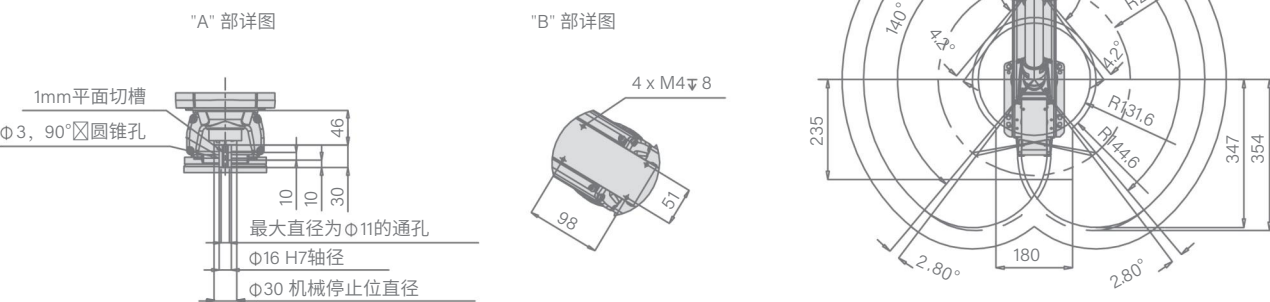
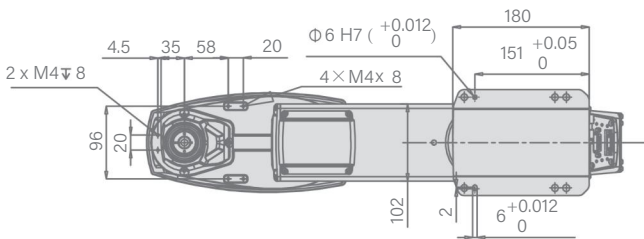
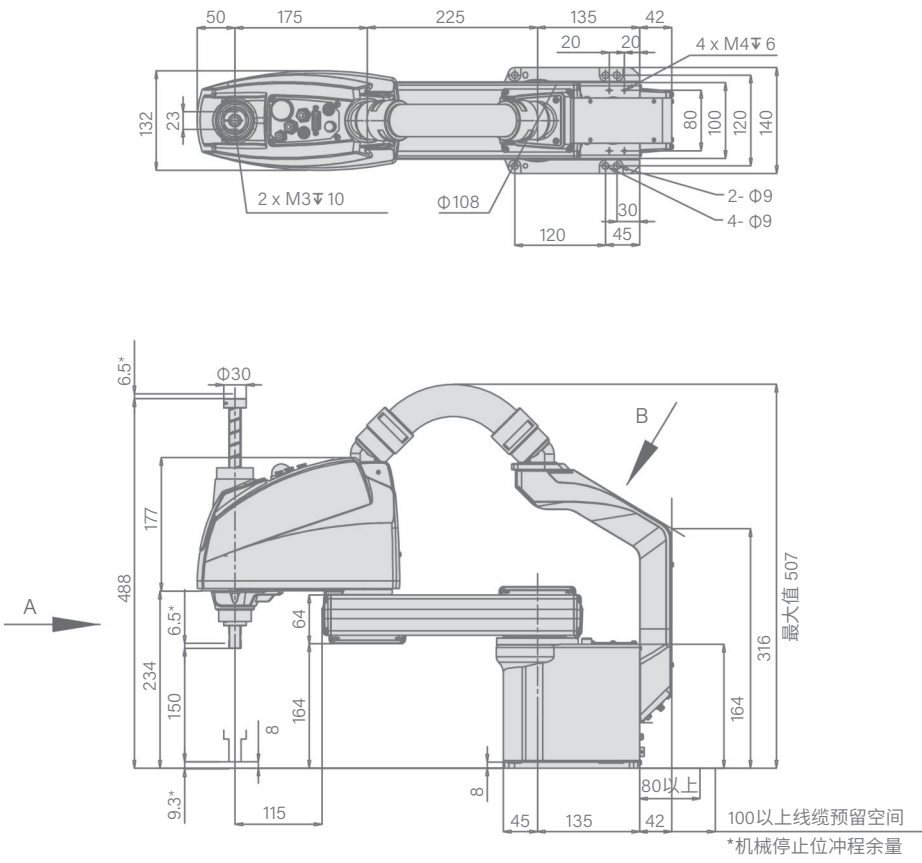
原点复位 无需原点复位

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）

产品尺寸与运动范围



型号
XS6-602



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

300 mm
CT 0.4S
负载2kg
25 mm

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

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

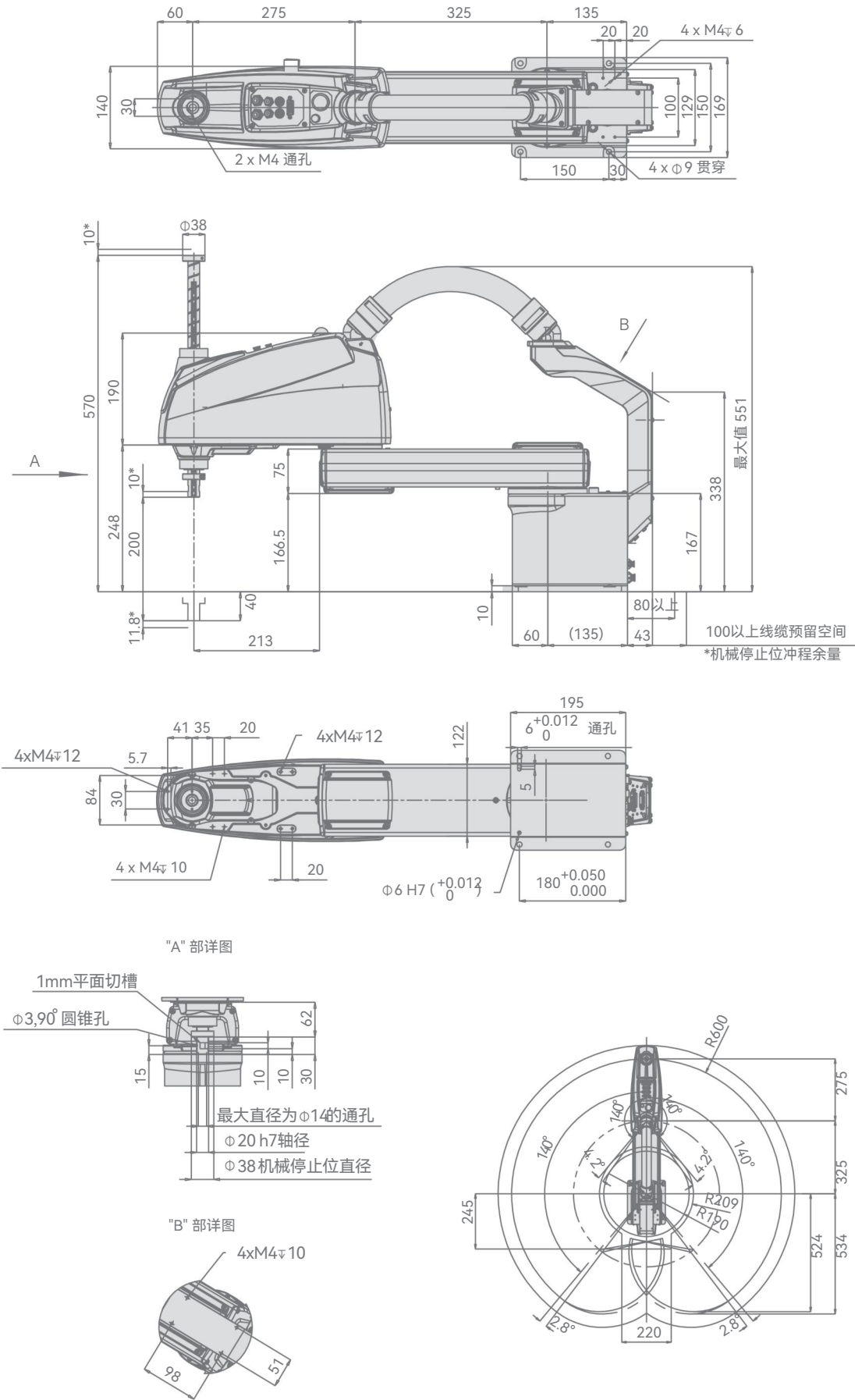
原点复位 无需原点复位

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)

产品尺寸与运动范围



型号
XS6-702



工作范围 臂长700mm Z轴行程200mm

负载 额定2kg/最大6kg

标准循环时间 0.42秒

往返拱形运动
最大速度最优行程坐标

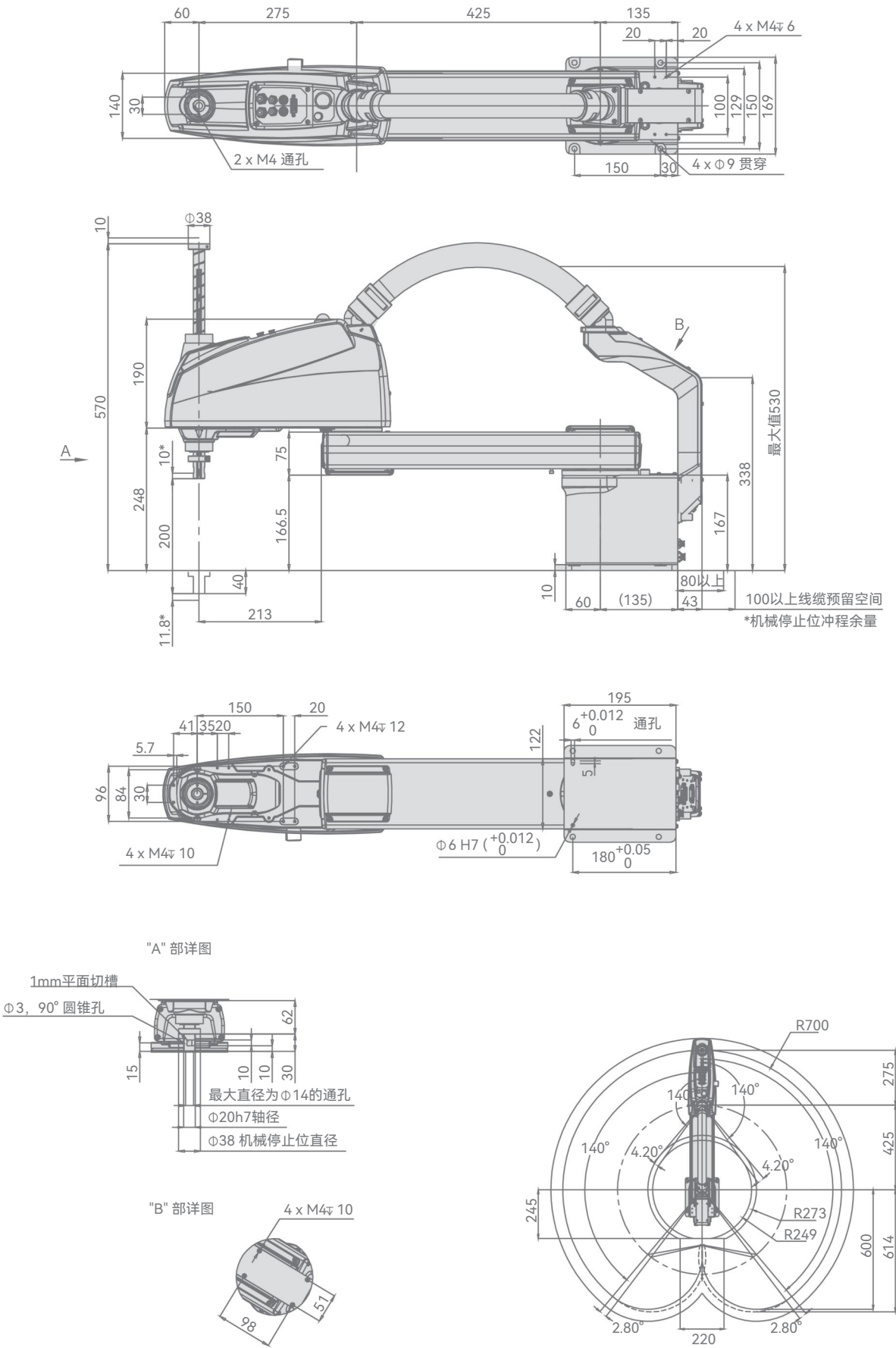
重复定位精度	± 0.02mm	± 0.01mm	± 0.01°
	平面坐标	Z轴坐标	旋转角度

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		1100mm/s	2000°/s
最大运动范围	±132°	±150°	200mm	±360°
电机功耗	400W	400W	200W	100W
顶 压 力			100N	
本体重量	21kg（不含线缆）			

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.01kg·m² 最大值0.12kg·m²

电气参数	原点复位	无需原点复位
	用户电路	26针（D-Sub接口）
	用户气路	φ4mm*2, φ6mm*2
	视觉接口	M12*2（千兆网口）

产品尺寸与运动范围



XS10 系列

型号

XS10-802

XS10-803



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	10600mm/s		1098mm/s	1581°/s
最大 运动范围	±132°	±152°	200mm 300mm	±360°
电机功耗	750W	750W	400W	400W
顶 压 力			200N	
本体重量	32kg (不含线缆)			

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

电气参数

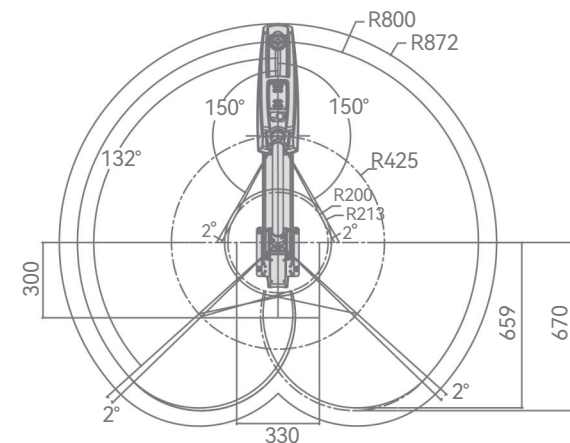
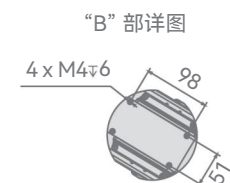
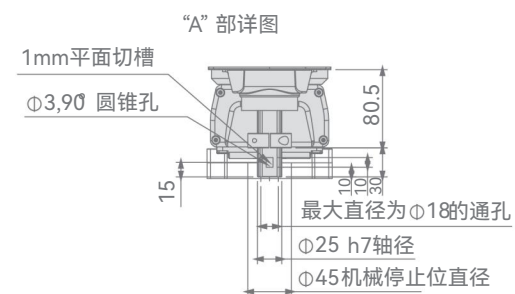
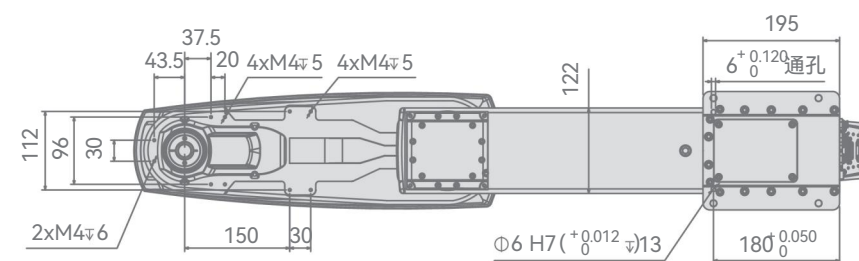
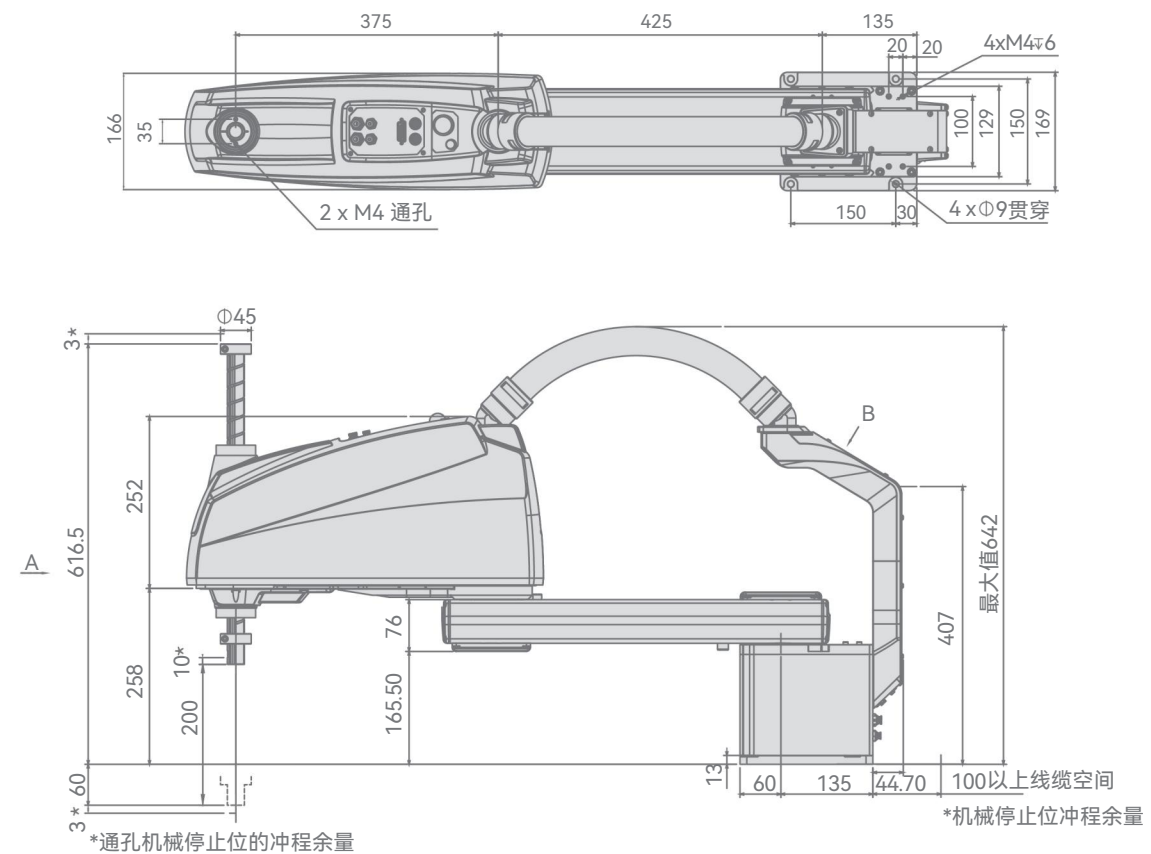
原点复位 无需原点复位

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)

产品尺寸与运动范围



型号
XS20-804



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

300 mm
CT 0.41S
负载2kg
25 mm

重复定位精度 ± 0.025mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

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

注：第四轴容许惯性力矩 额定值0.05kg·m² 最大值0.45kg·m²

电气参数

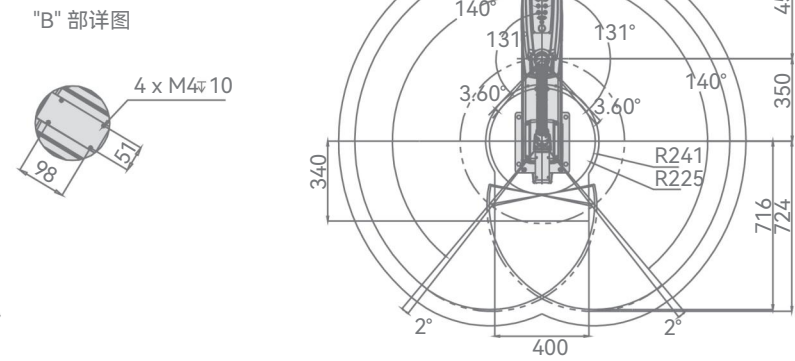
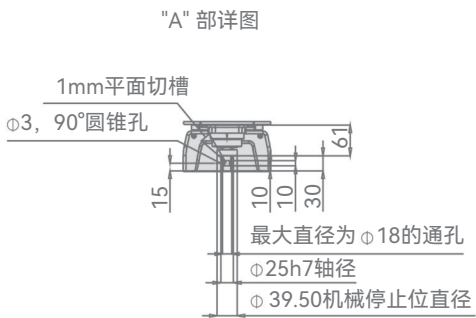
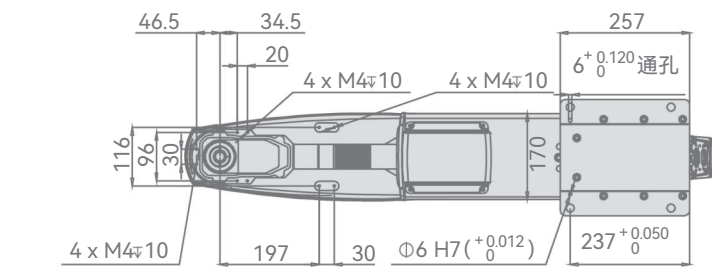
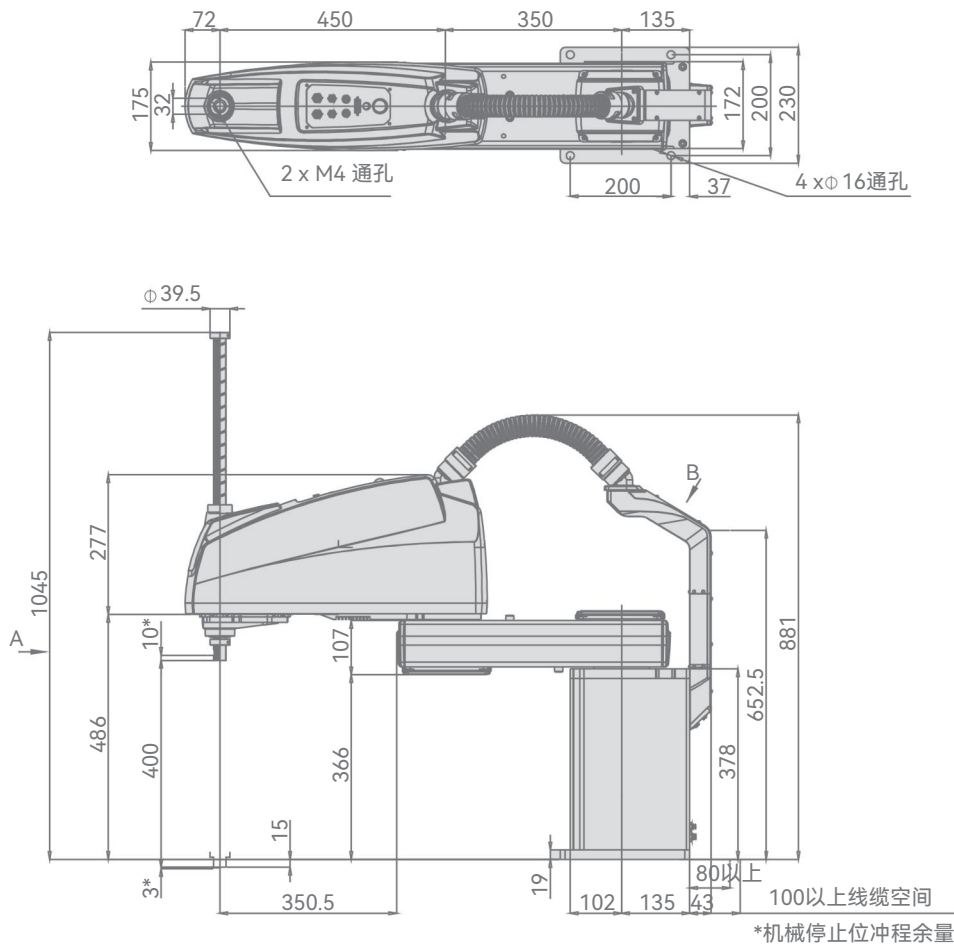
原点复位 无需原点复位

用户电路 26针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*2, φ6mm*2

视觉接口 M12*2（千兆网口）

产品尺寸与运动范围



型号
XS20-1004



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

300 mm
CT 0.46S
负载2kg
25 mm

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

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

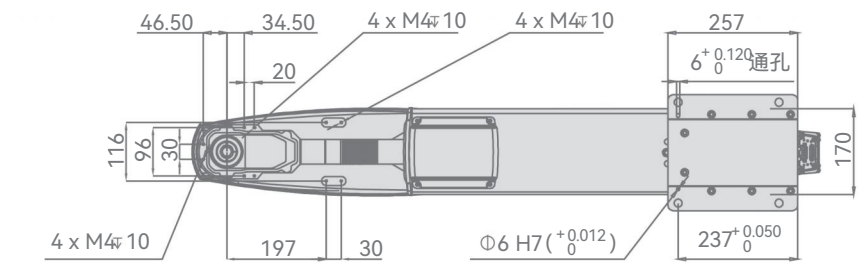
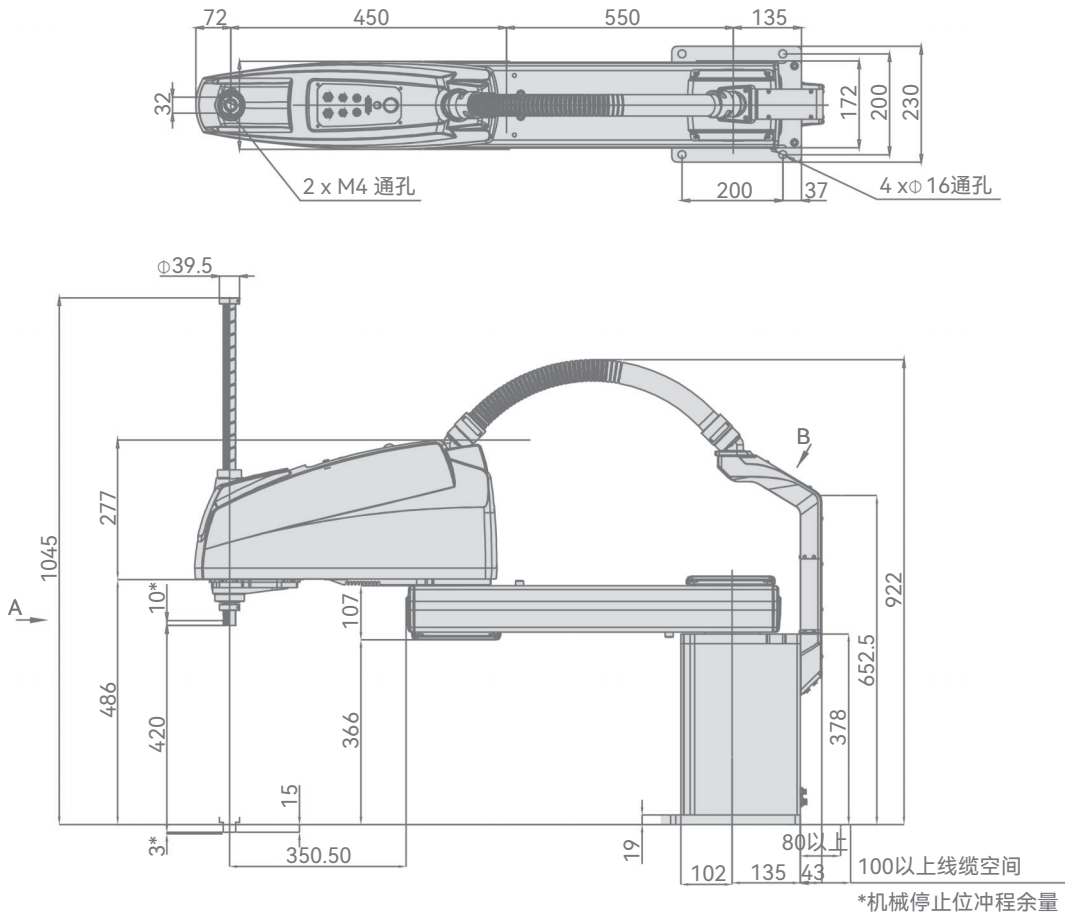
原点复位 无需原点复位

用户电路 26针（D-Sub接口）

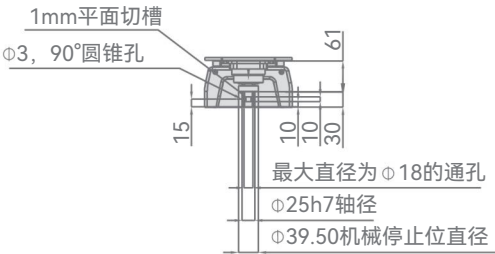
用户气路 $\phi 4\text{mm}\times 2$, $\phi 6\text{mm}\times 2$

视觉接口 M12*2（千兆网口）

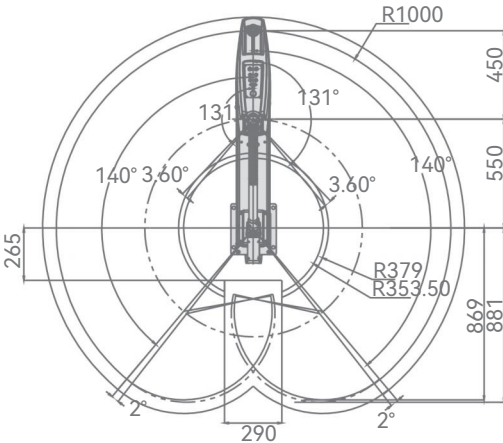
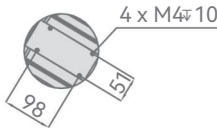
产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



"B" 部详图



型号
XE4-401



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 300 mm 25 mm

最大速度最优行程坐标 CT 0.33S 负载2kg

重复定位精度 ± 0.01mm ± 0.01mm ± 0.01°

平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

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	±225°	±225°	130mm	±720°
电机功耗	400W	400W	100W	100W
顶 压 力			150N	
本体重量	20kg（不含线缆）			

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

电气参数

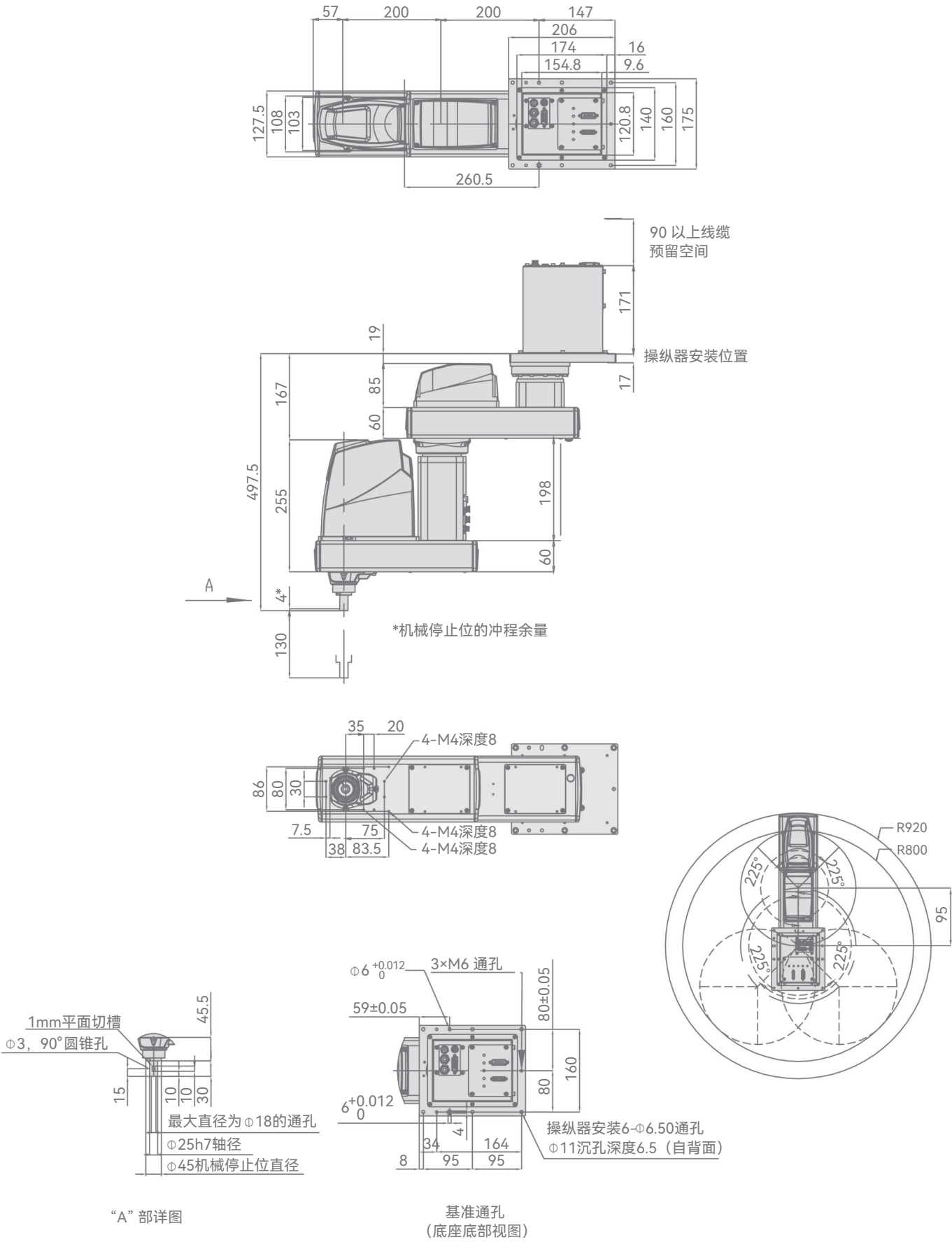
原点复位 无需原点复位

用户电路 15针（D-Sub接口）

用户气路 φ4mm*1, φ6mm*2

视觉接口 —

产品尺寸与运动范围



型号
XE4-551



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 $\pm 0.015\text{mm}$ $\pm 0.01\text{mm}$ $\pm 0.01^\circ$
平面坐标 Z轴坐标 旋转角度

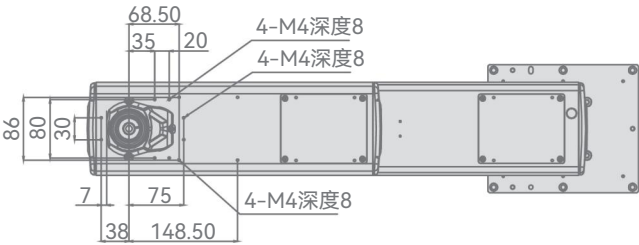
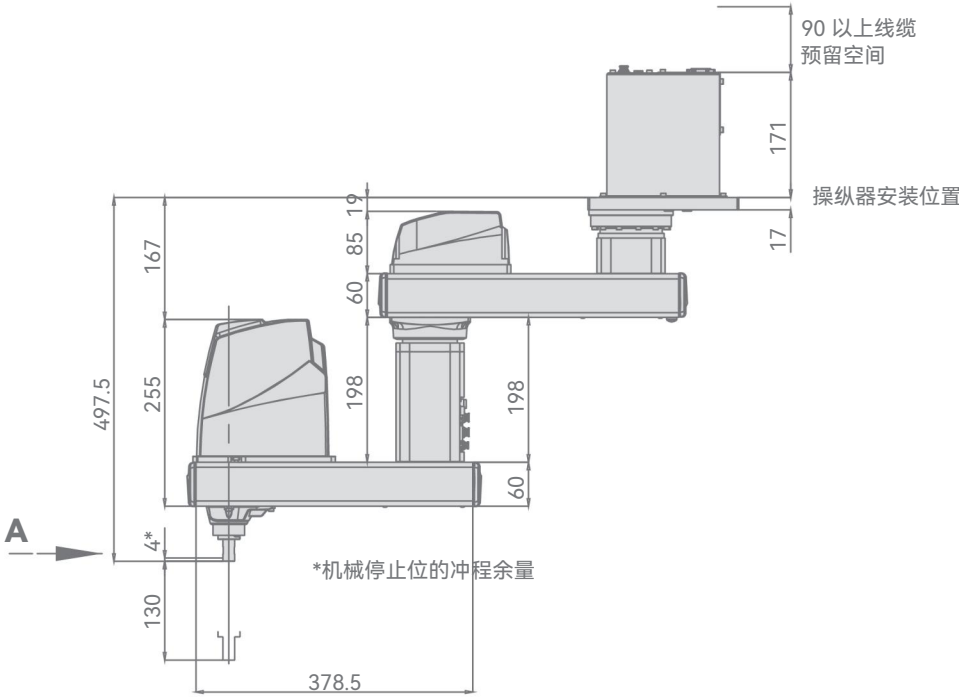
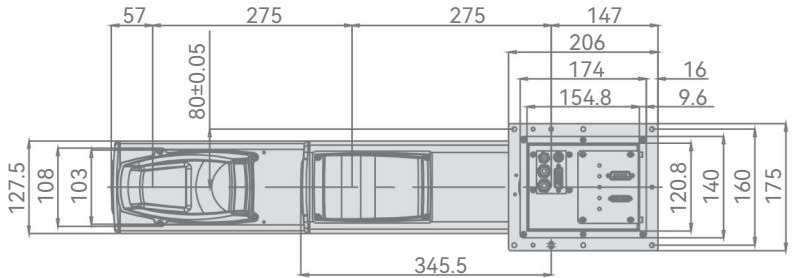
各轴参数

轴号 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	$\pm 225^\circ$	$\pm 225^\circ$	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）			

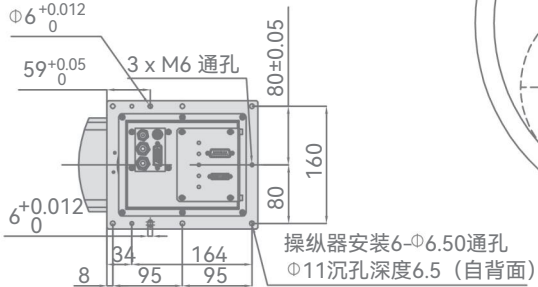
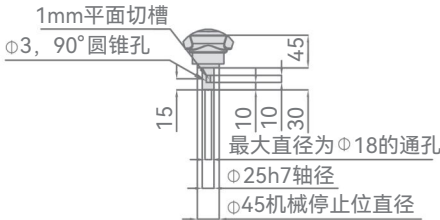
注：第四轴容许惯性力矩 额定值 $0.005\text{kg}\cdot\text{m}^2$ 最大值 $0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$

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 $\phi 4\text{mm} \times 1$ ， $\phi 6\text{mm} \times 2$
视觉接口 —

产品尺寸与运动范围



"A" 部详图



基准通孔
（底座底部视图）

