

创新 · 诚信 · 服务

INNOVATION · INTEGRITY · SERVICE

WTX-SR SCARA机器人 选型样册

ROBOT SELECTION MANUAL

高速 | 高精 | 稳定 | 安全



专业从事机器视觉及机器人软硬件研发、培训及系统解决方案

致力于将尖端的电子信息科技引入机器视觉领域，持续提高我们为客户创造价值的能力，与此同时简化客户使用视觉系统一直使我们追求的目标，为此我们不断优化人机软件界面，建立培训课堂，让视觉更易走进千万家企业解决系统维护的烦恼



控制



驱动



传感



机电



信息

APPLICATION SCENARIOS

应用场景

跟踪

TRACK



适用于：
工业制造、食品、
药品等需要大批量
上下料且效率高的
应用场合。



*重复定位精度：
 $\pm 0.01\text{mm}$



分拣

SORTING



适用于：
定点分拣、动态
分拣。

点胶/涂胶

DISPENSE/
GLUEING



适用于：
单点点胶、轨迹
涂胶



机器锁附

LOCK
ATTACHMENT



针对于3C数码产品
锁附，更能体现灵
活性及精度。



PRODUCT ADVANTAGES

产品优势

“COMPACT”

轻便互联，免示教器

SR系列SCARA机器人开创性的采用移动端桌面示教控制模式，摆脱传统笨重的示教器与控制线，应用调试更便捷。

“SAFE”

安全协作，碰撞保护

支持碰撞保护等高阶安全功能，可以迅速检测到碰撞发生，及时停机，避免人员受伤和设备损坏。

“USER-FRIENDLY”

拖拽&桌面APP离线编程

手动拖拽示教机器人到对应点位，机器人自主记忆示教路径，在离线编程软件加持下，实现程序即编即调，让编程示教易如反掌。



“EXTENSIBLE”

客户定制，灵活扩展

模块式分部设计，强劲的产品延伸能力支持兼容市面上主流的通讯协议，支持IO扩展、外部轴扩展、编码器输入扩展、模拟量输入/输出扩展。

“COMPATIBLE”

多种协议支持，生态开放

机器人预留丰富接口，可通过TCP/IP、ETHERCAT、ETHERNET/IP、OPC UA、RS485/232以及MODBUS等通讯协议与其他设备远程交互。



提供通用控制接口，与上下游自动化设备对接更快速方便。支持多平台二次开发，帮助用户快速实现多场景应用。

PRODUCT MATRIX

产品矩阵

机器人
ROBOT
>

3KG负载



[产品型号] _____
WTX-SR400

6KG负载



[产品型号] _____
WTX-SR600
WTX-SR700

控制
CONTROL
>

控制器



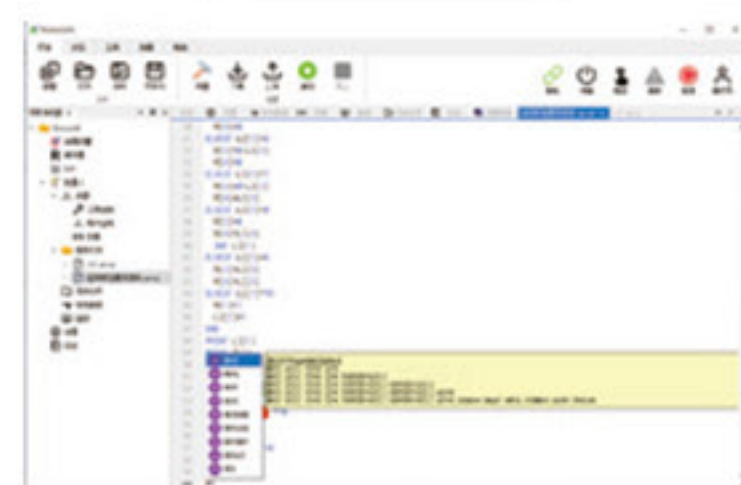
[产品型号] _____
适用于20kg及以下
SCARA机器人

示教器



[产品型号] _____
WTX-T30-6M
WTX-T30-10M

示教软件



[产品型号] _____
离线编程软件
桌面示教器软件

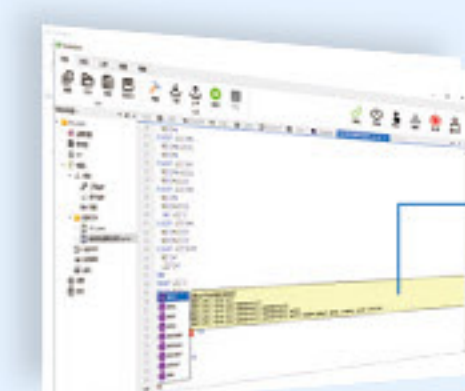
SMARTCREATOR

示教编程软件

基于匠选在自动化领域多年的积累，以及对用户机器人应用需求及痛点的深入调研，自主研发了SmartCreator示教编程软件，让用户编程调试更便捷。

使用简易 <

面向PC端编程方式，语法自动补全/提示，直观易懂即使零基础应用者也可游刃有余轻松完成编程示教。



语法自动补全/提示

面向PC端编程方式

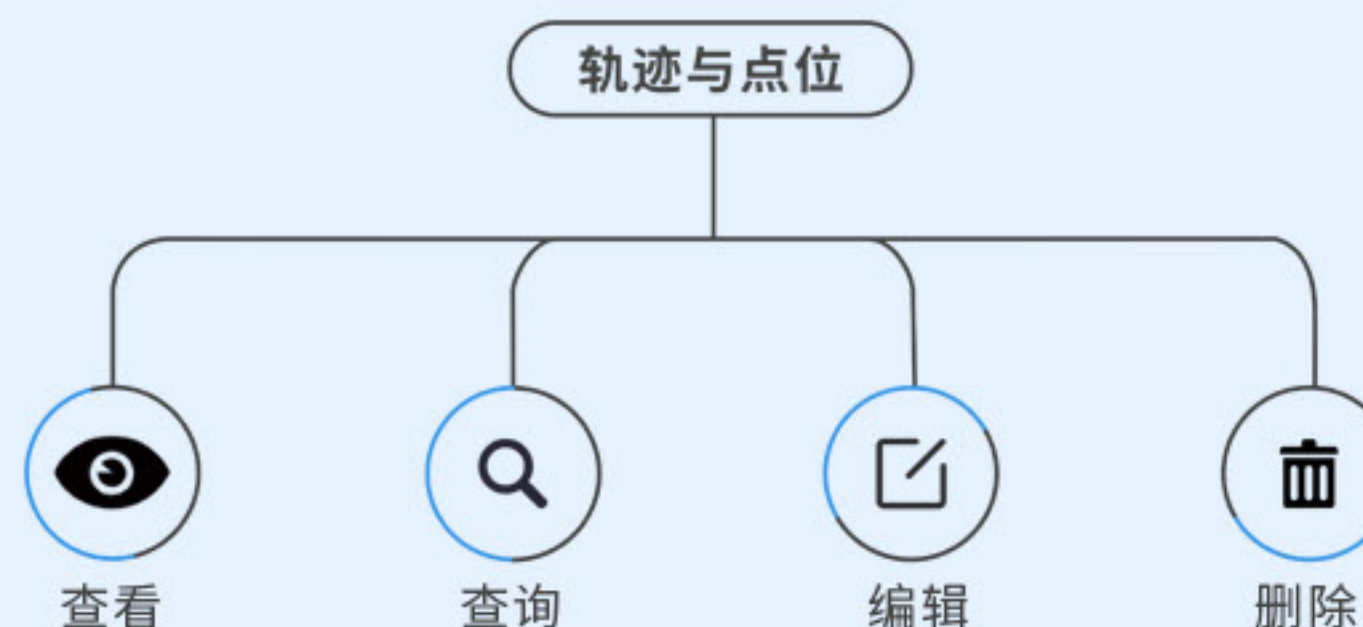
便于二次开发 <

针对具有二次开发需求或需更加复杂的控制逻辑场景，SmartCreator示教编程软件提供了C++ / C# 两种编程语言的SDK。



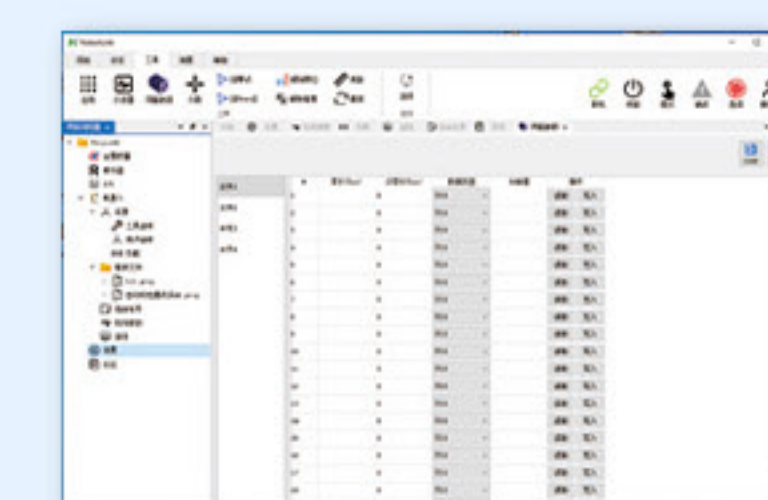
示教点位管理 <

用户的轨迹示教点位支持储存和管理，可对轨迹与点位进行查询、删除、查看、编辑等操作。



硬件系统在线管理 <

SmartCreator示教编程软件支持在线修改控制器/驱动器参数实时查看驱动器、执行单元运行状态。



在线修改控制器/驱动器参数

实时查看驱动器、执行单元运行状态

用户权限管理 <

针对不同用户进行权限分类，登录不同的权限等级，访问不同界面，保护设备操作及数据安全。



3KG— SCARA机器人

[生产型号]
WTX-SR400



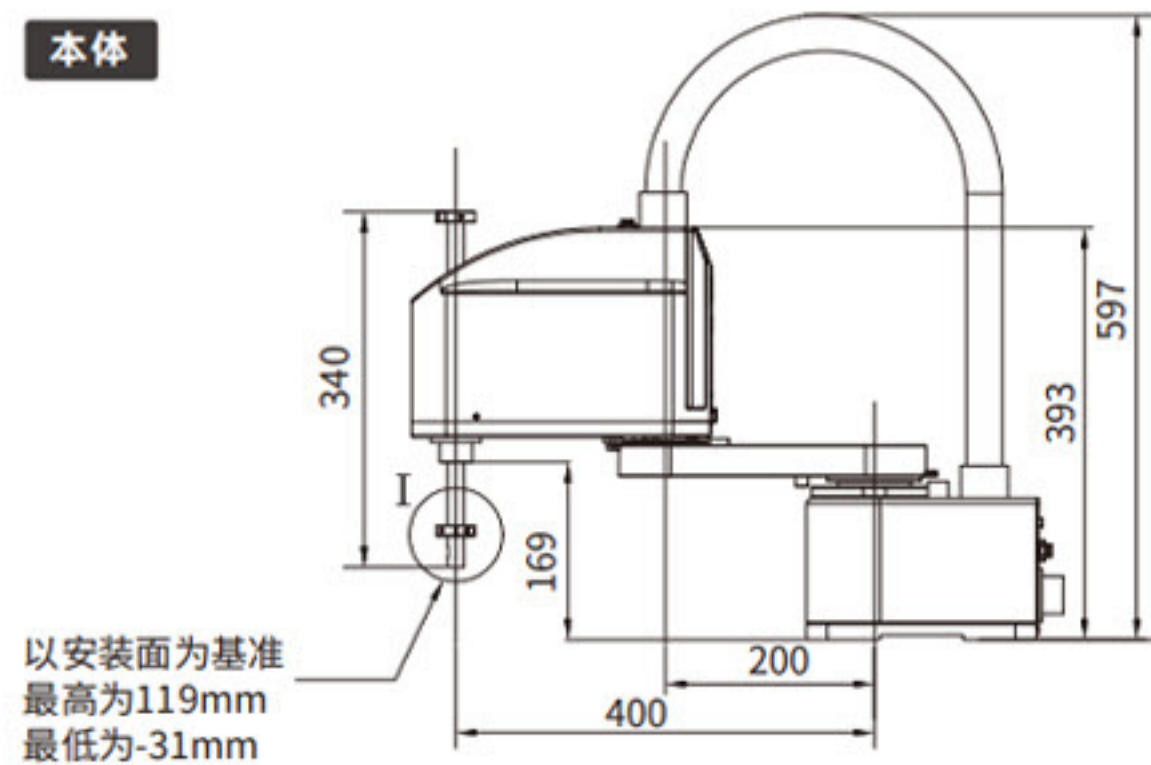
臂长：400mm

适用行业：装配、码垛、点胶、分拣、
锁附、搬运等应用场景

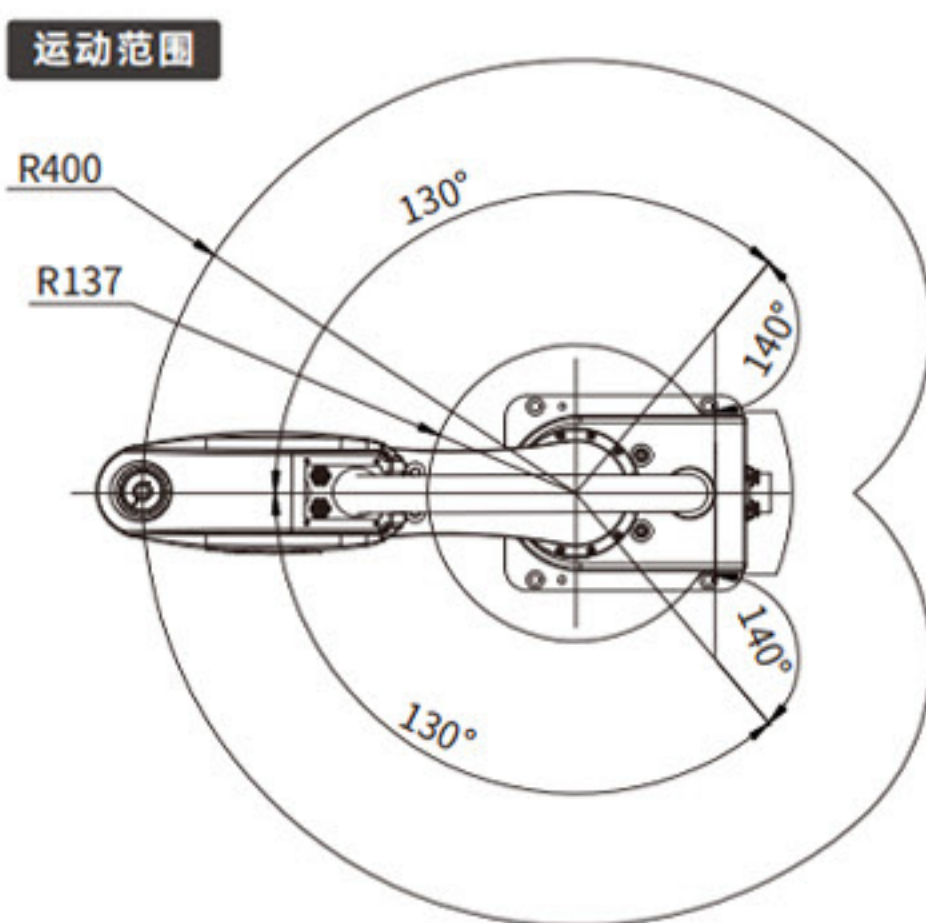


尺寸规格
DIMENSIONS
>

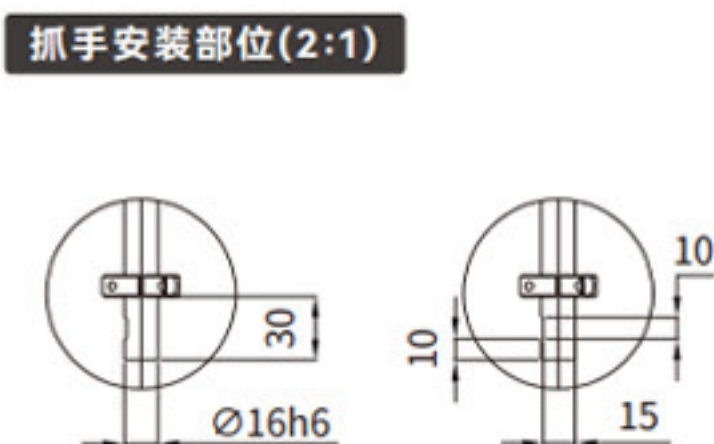
本体



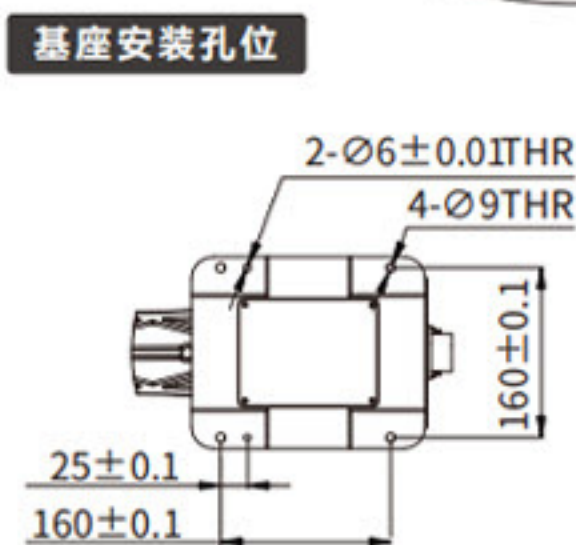
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



WTX-SR400

参数	J1	J2	J3	J4
臂长	400mm		/	/
最大运行速度	6500mm/s		1600mm/s	2400°/s
最大运行范围	±130°	±140°	150mm	±360°
重复定位精度	±0.01mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	100N			
额定负载	1kg			
最大负载	3kg			
额定惯量	0.005kg*m ²			
最大惯量	0.005kg*m ²			
标准循环时间	0.41s			
本体重量	13.3kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装			

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

6KG— SCARA机器人

[生产型号]
WTX-SR600



臂长：600mm

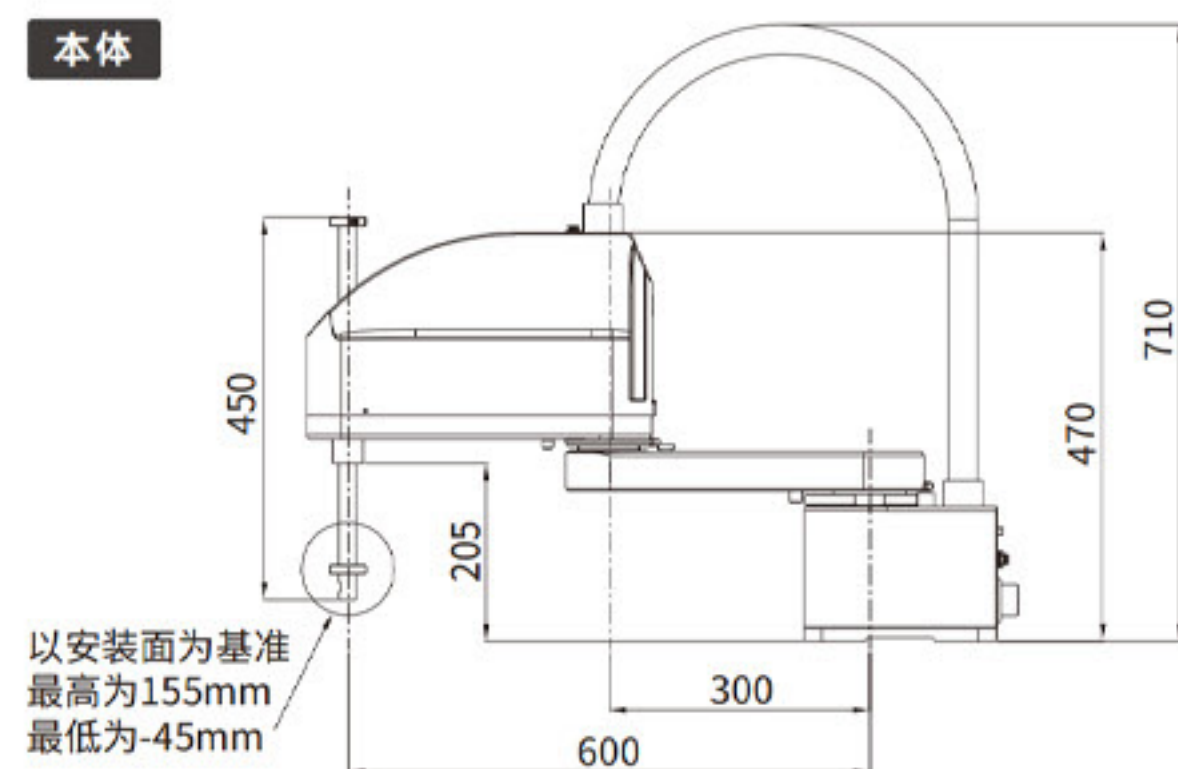
适用行业：装配、码垛、点胶、分拣、
锁附、搬运等应用场景



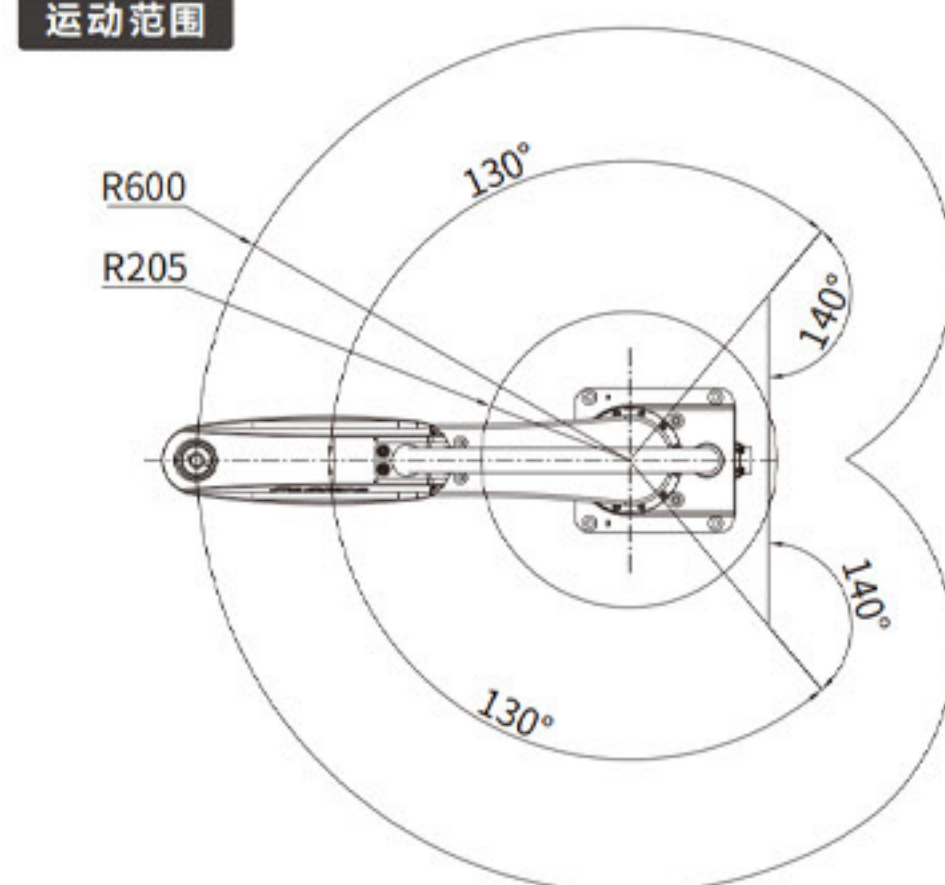
尺寸规格
DIMENSIONS



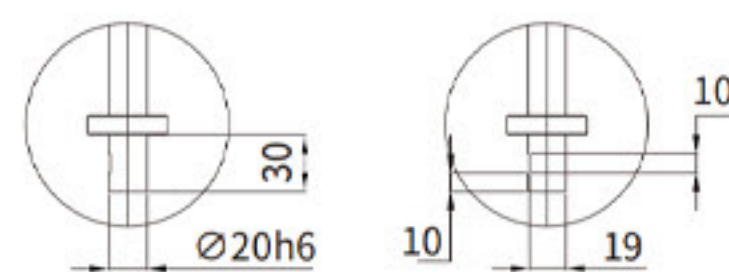
本体



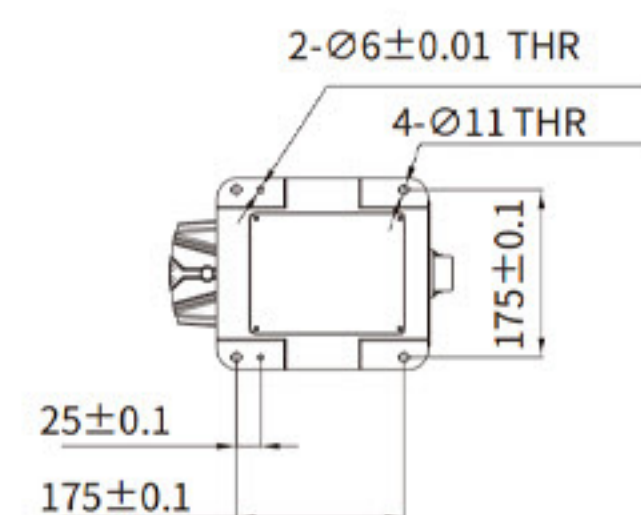
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



WTX-SR600

参数	J1	J2	J3	J4
臂长	600mm		/	/
最大运行速度	8000mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	3kg			
最大负载	6kg			
额定惯量	0.005kg*m ²			
最大惯量	0.2kg*m ²			
标准循环时间	0.39s			
本体重量	25kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装			

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

6KG— SCARA机器人

[生产型号]
WTX-SR700



臂长：700mm

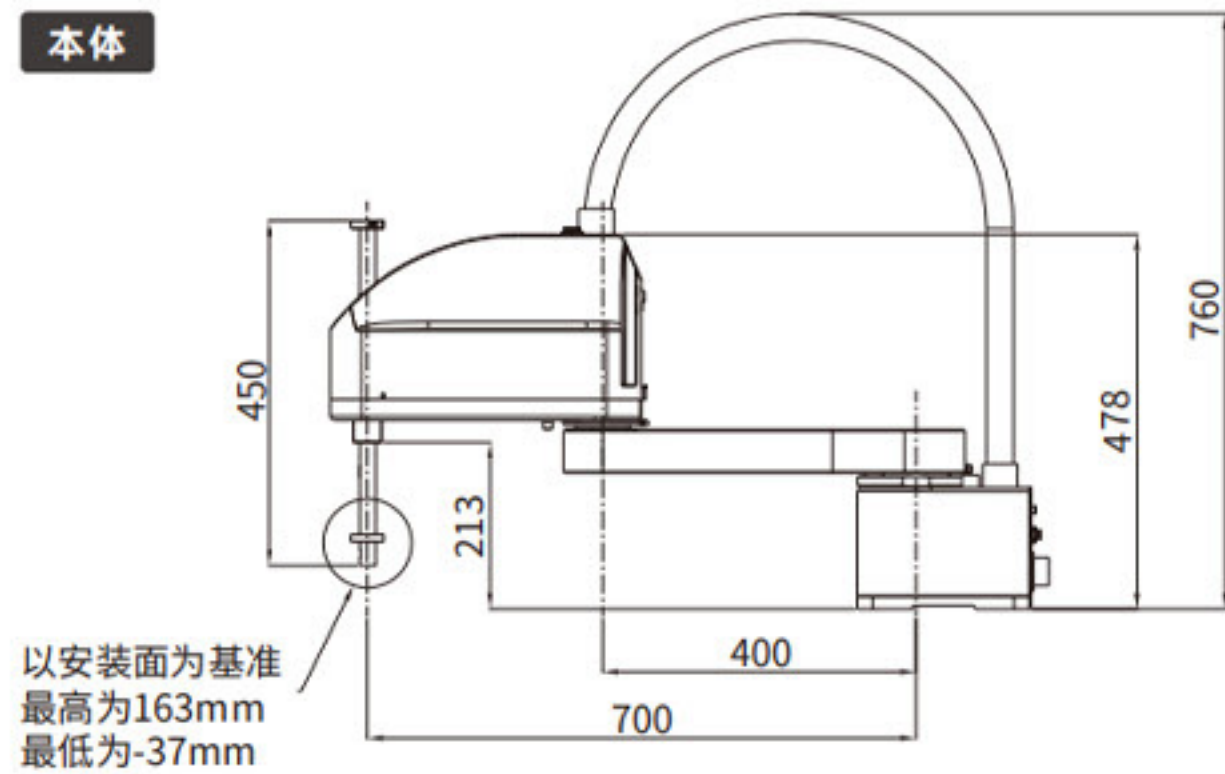
适用行业：装配、码垛、点胶、分拣、
锁附、搬运等应用场景



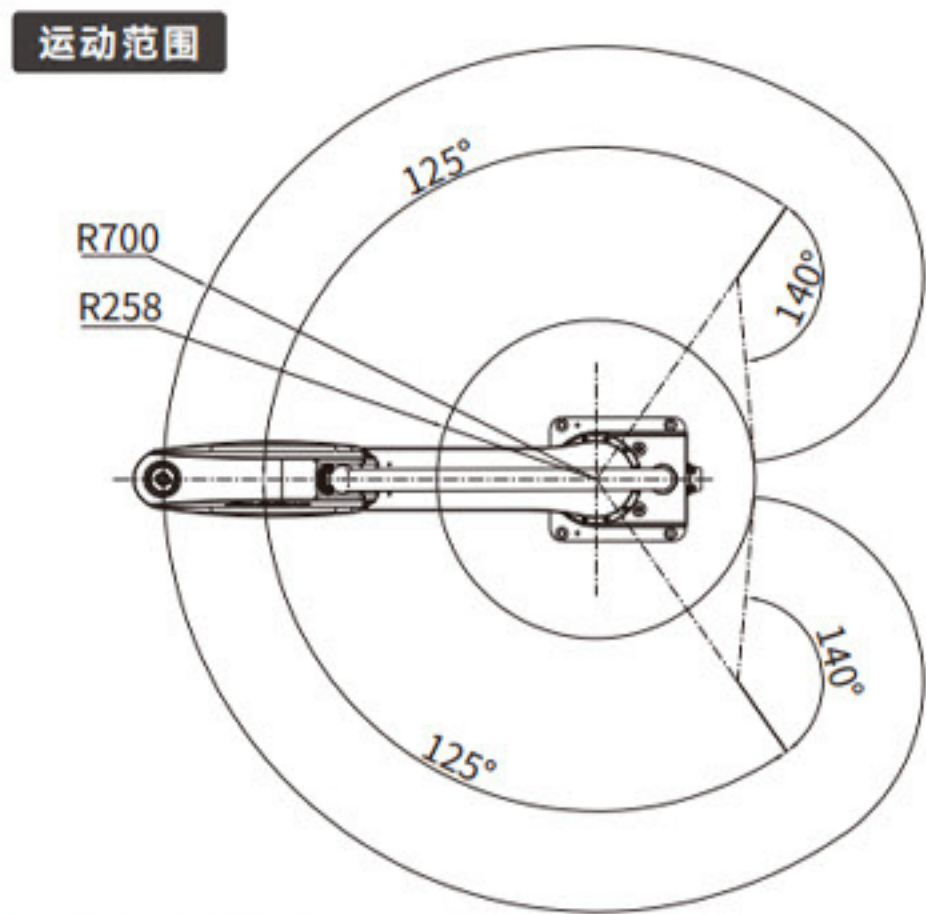
尺寸规格
DIMENSIONS



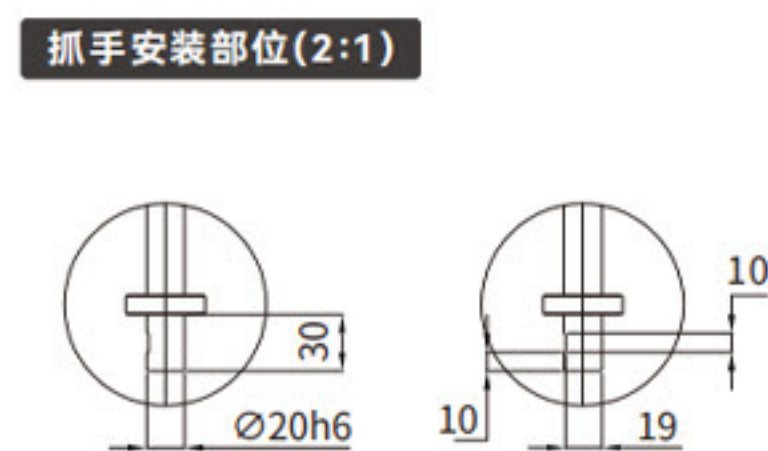
本体



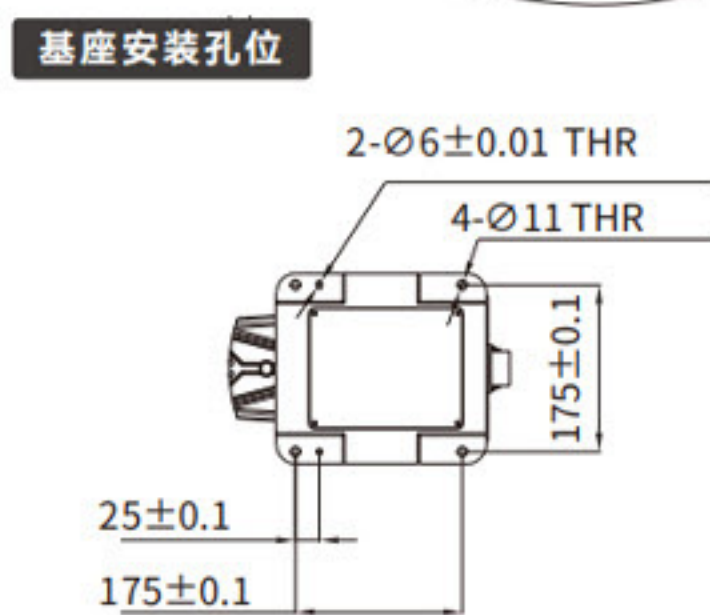
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



WTX-SR700

参数	J1	J2	J3	J4
臂长	700mm		/	/
最大运行速度	6500mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±125°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	3kg			
最大负载	6kg			
额定惯量	0.005kg*m ²			
最大惯量	0.2kg*m ²			
标准循环时间*	0.41s			
本体重量	26kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装			

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

ROBOT CONTROLLER

机器人控制器

机器人控制器



自主研发，质量稳定可靠，
模块式分布设计，
强劲的产品延伸能力，
支持兼容市面上主流通讯协议

适用机器人：匠选20kg及以下SCARA机器人

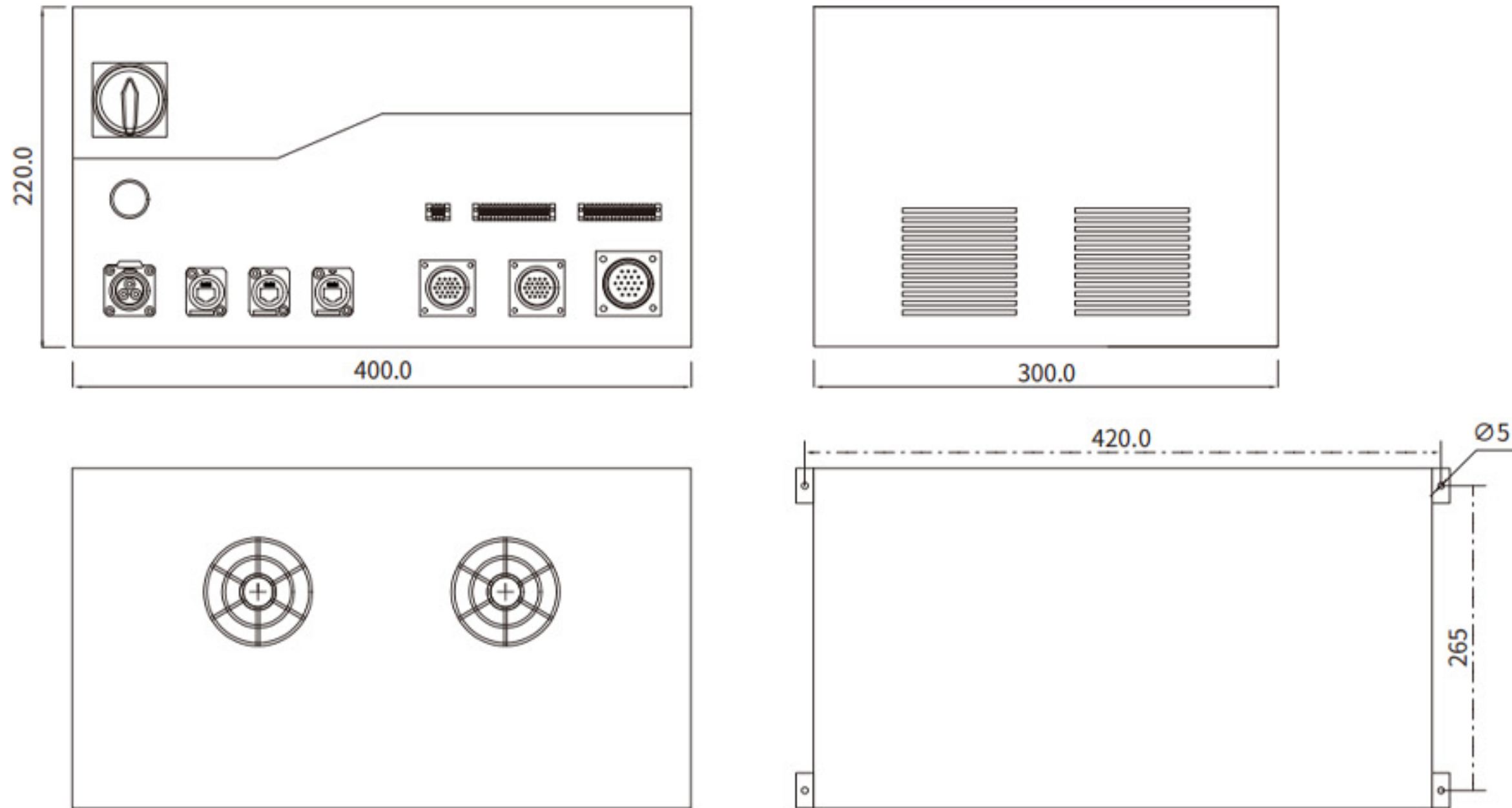


类别	简要说明
控制轴数	MAX 8轴
接口	数字I/O接口,16路输入/16路输出
	RS232/485接口
	EtherNet接口*2
	EtherCAT接口
操作模式	示教,自动,远程
指令系统	运动,逻辑,工艺,运算，通讯
坐标系统	关节坐标,机器人坐标,用户坐标,工具坐标,基坐标
最大惯量	急停异常/伺服异常/用户坐标异常/工具坐标异常/安全维护
异常检出功能	外部急停，防碰撞
机器人安全	通用/码垛/喷涂等可选
软件包	内置PLC
其他	AC220V（±10%，50-60Hz）
供电电源	台面安装
外观尺寸（mm）	400*300*220
重量（kg）	15

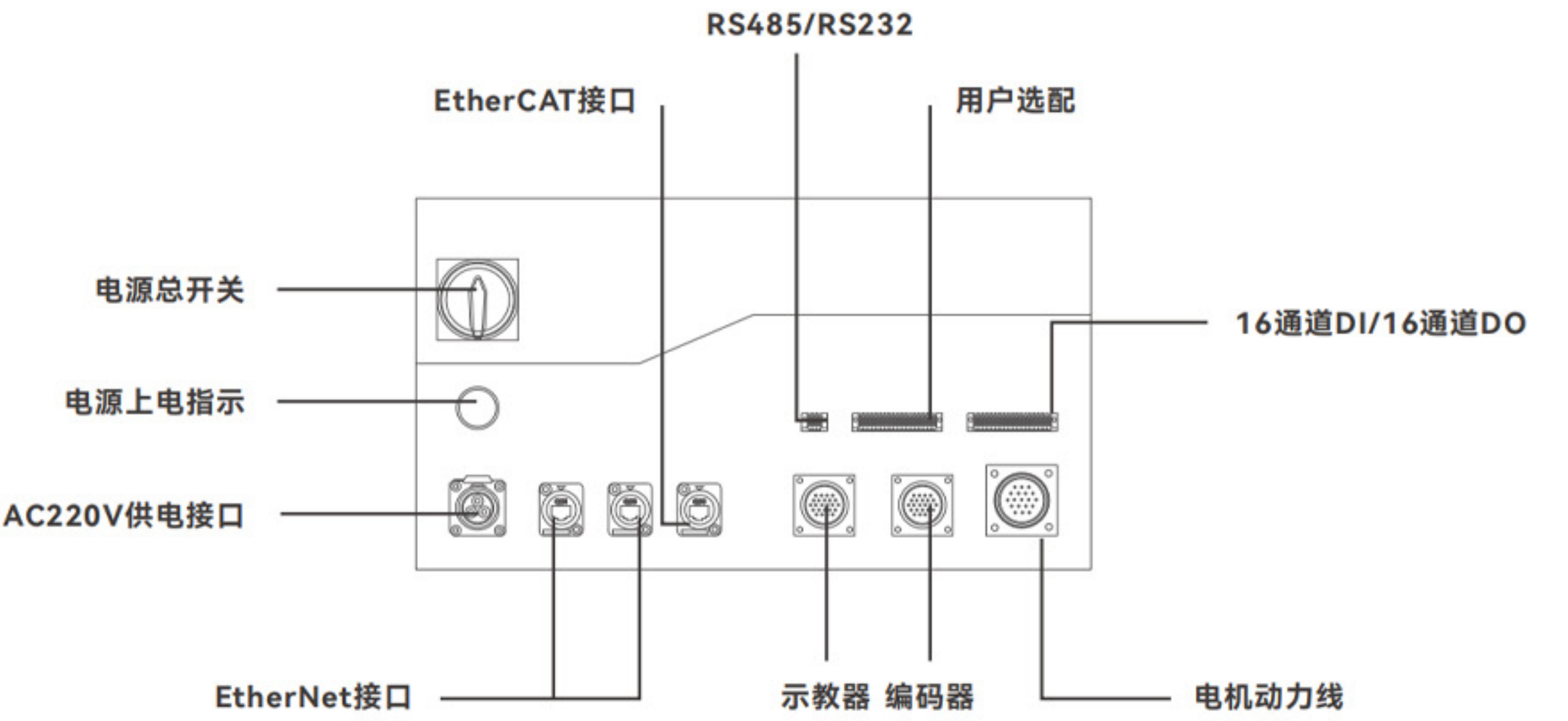
尺寸规格 DIMENSIONS



本体



尺寸规格 DIMENSIONS



MODEL SELECTION TABLE

快速选型表

型号	WTX-SR400	WTX-SR600	WTX-SR700
额定负载	1kg	3kg	3kg
最大负载	3kg	6kg	6kg
臂展	400mm	600mm	700mm
最大运行速度	J1	6500mm/s	8000mm/s
	J2	6500mm/s	6500mm/s
	J3	1600mm/s	3200mm/s
	J4	2400°/s	1800°/s
最大运行范围	J1	±130°	±130°
	J2	±140°	±140°
	J3	150mm	200mm
	J4	±360°	±360°
重复定位精度	J1	±0.01mm	±0.015mm
	J2	±0.01mm	±0.015mm
	J3	±0.01mm	±0.01mm
	J4	±0.01°	±0.01°
J3顶压力	100N	240N	240N
额定惯量	0.005kg*m²	0.005kg*m²	0.005kg*m²
最大惯量	0.05kg*m²	0.2kg*m²	0.2kg*m²
标准循环时间	0.41s	0.39s	0.41s
本体重量	13.3kg	25kg	26kg
用户自定义IO	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB
用户气路	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2
安装方式	台面安装	台面安装	台面安装
控制柜支持扩展接口	WTX-T30 / WTX-MD32 / WTX-F32		

尺寸规格
DIMENSIONS

型号	简要说明	备注
WTX-T30-6M	6M线8寸示教器	另有10m线缆选配
WTX-MD32	32点混合IO扩展	—
WTX-F32	32点混合IO全功能扩展（额外包含2路模拟量输入，0-10V；2路模拟量输出，0-10V；1路AB项计数）	—

选项搭配表
OPTIONS MATCHING TABLE

类型		
 WTX-SR-SACRA机器人		
本体型号		
WTX-SR400	WTX-SR600	WTX-SR700

完备的产品序列，助力产业升级

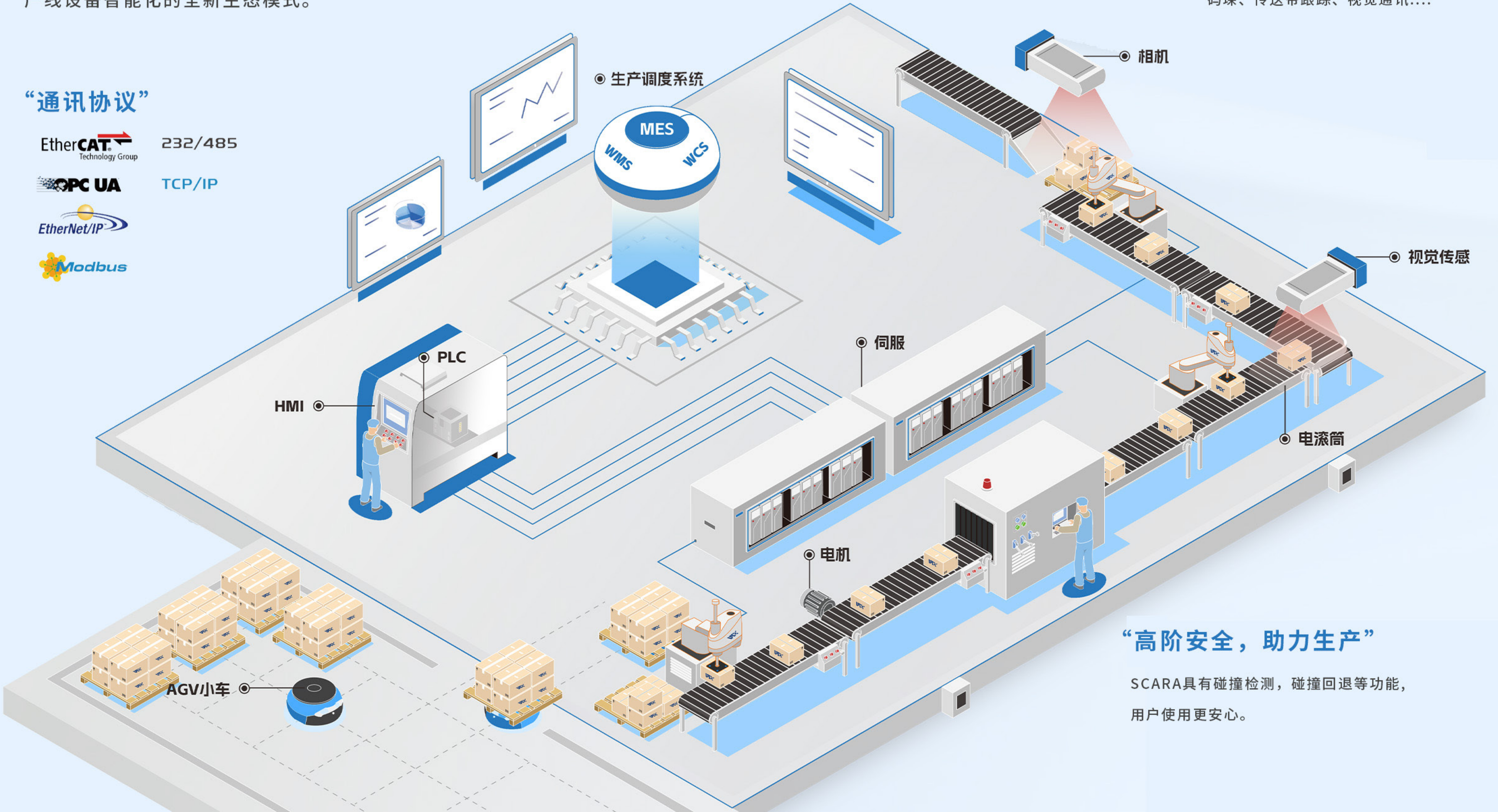
以SCARA机器人为应用核心，搭配PLC、伺服、变频、视觉传感、电机实现设备互联，以工业互联网链接MES/WCS打造工厂信息化；产线设备智能化的全新生态模式。

“通讯协议”

- EtherCAT Technology Group 232/485
- OPC UA TCP/IP
- EtherNet/IP
- Modbus

“多种工艺包”

码垛、传送带跟踪、视觉通讯....



“高阶安全，助力生产”

SCARA具有碰撞检测，碰撞回退等功能，用户使用更安心。