

五星服务 成就客户

众为兴已经在全国核心城市建立了多个服务中心，构建了一支技能完善，训练有素的服务团队。
“五星服务”是众为兴推出的运动控制行业领先的服务品牌，致力为客户提供优良的服务，与客户一道成长。



让运动控制更简单

- ★专业：技能完善，训练有素的工程及客服团队；
- ★高效：以客户为中心的客服流程；
- ★便捷：深度覆盖全国重点城市的多个服务中心；
- ★响应：快速响应客户的个性化需求；
- ★定制：为客户提供系统的行业定制化方案。



众为兴机器人

- SCARA 机器人
- 6 轴机器人
- 机器人控制系统
- 机器视觉系统

深圳众为兴技术股份有限公司

地址：深圳市南山区艺园路马家龙田厦IC产业园5楼
邮编：518052
电话：0755-2672 2719
传真：0755-2609 9262
E-mail: tech@adtechcn.com
Http: //www.adtechcn.com

国际销售与服务支持
(International sales and service support)
Tel: +86 755 2609 9116
E-mail: export@machine-controller.com
Http: //www.machine-controller.com

销售咨询热线：400-168-2718
售后服务电话：0755-26722719-630



微信公众号

公司介绍

深圳众为兴技术股份有限公司成立于 2002 年。作为中国领先的运动控制解决方案提供商，众为兴建立了运控事业部、工业机器人事业部、数控系统事业部、直线电机事业部，产品线覆盖了运动控制、伺服驱动、直线电机、机器视觉、工业机器人等众多产品。公司产品广泛应用在工业机器人、印刷包装、金属加工、轻纺家居、电子装备、特种机床等领域，成为运动控制行业应用领域的代表性品牌。

公司在全国多个重点城市设立了联络处及服务中心，并逐步建立面向全球的销售服务网络，产品已远销欧美、中东、东南亚、香港和台湾等 110 个国家和地区。



深圳总部



总部营销中心



总部培训现场



自动化生产线



产品目录



AR系列-四轴SCARA机器人

[illegible]

GR系列-四轴SCARA机器人

型号			GR4215	GR6520
图示				
种类			水平多关节	水平多关节
轴数			4	4
臂长			400mm	600mm
轴规格	X轴	手臂长度	200mm	300mm
		旋转范围	±136°	±140°
	Y轴	手臂长度	200mm	300mm
		旋转范围	±145°	±152°
	Z轴	行程	150mm	200mm
	R轴	旋转范围	±360°	±360°
最高速度	X轴		600°/s	375°/s
	Y轴		600°/s	600°/s
	X、Y轴合成		6.3m/s	7.7m/s
	Z轴		1.3m/s	1.13m/s
	R轴		1449°/s	1823°/s
标准循环时间			0.35s (2kg)	0.39s (5kg)
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm	±0.015mm
	Z轴		±0.01mm	±0.01mm
	R轴		±0.005°	±0.005°
额定/最大负载			2kg/5kg	5kg/10kg
R 轴允许装载的 惯性力矩 (额定/最大)			0.006 kg·m ²	0.035 kg·m ²
			0.045 kg·m ²	0.138 kg·m ²
用户信号线			0.2sq×26线， 用户自定义 输入输出。	0.2sq×26线， 用户自定义 输入输出。
用户配管			Φ6×2根 Φ4×1根	Φ6×2根 Φ4×1根
限位保护			1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)
重量			13.35kg	22.75kg

FR系列-四轴吊挂式SCARA机器人

型号	FR5215	FR6115	FR8320
图示			
种类	水平多关节	水平多关节	水平多关节
轴数	4	4	4
臂长	550mm	600mm	850mm
轴规格	250mm	300mm	425mm
	±360°	±360°	±360°
	300mm	300mm	425mm
	±360°	±360°	±360°
	150mm	150mm	200mm
	±360°	±360°	±360°
最高速度	517.6°/s	517.6°/s	297°/s
	374.3°/s	374.3°/s	297°/s
	6.9m/s	7.4m/s	6.6m/s
	1.3m/s	1.3m/s	1.4m/s
	1666.7°/s	1666.7°/s	1500°/s
标准循环时间	0.42s (2kg)	0.38s (1kg)	0.45s (3kg)
重复定位精度	±0.025mm	±0.025mm	±0.035mm
	±0.01mm	±0.01mm	±0.02mm
	±0.005°	±0.005°	±0.01°
额定/最大负载	2kg/5kg	1kg/3kg	3kg/6kg
R 轴允许装载的 惯性力矩 (额定/最大)	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.05 kg·m ²
	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.2 kg·m ²
用户信号线	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×26线， 用户自定义 输入输出。
用户配管	Φ4×2根	Φ4×2根	Φ6×3根
限位保护	软件限位	软件限位	软件限位
重量	21kg	21.5kg	41kg

TR系列-三轴SCARA机器人

型号			TR3208	TR4208	TR5208
图示					
种类			水平多关节	水平多关节	水平多关节
轴数			3	3	3
臂长			300mm	400mm	500mm
轴规格	X轴	手臂长度	100mm	200mm	300mm
		旋转范围	±127°	±127°	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm	200mm	200mm
		旋转范围	±142°	±142°	±142°
	Z轴	行程	75mm	75mm	75mm
最高速度	X轴		600°/s	600°/s	600°/s
	Y轴		375°/s	375°/s	375°/s
	X、Y轴合成		4.45m/s	5.5m/s	6.5m/s
	Z轴		0.83m/s	0.83m/s	0.83m/s
标准循环时间 (2kg)			0.45s	0.4s	0.45s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	Z轴		±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
额定/最大负载			2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入
用户配管			Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根
限位保护			1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)
重量			11.5kg	11.8kg	12.1kg

SD系列-六轴机器人

型号		ADT-SD600	ADT-SD700	ADT-SD900
图示				
种类		垂直多关节	垂直多关节	垂直多关节
轴数		6	6	6
臂长		596mm	707mm	906mm
重复定位精度		±0.02mm	±0.02mm	±0.03mm
手腕负载		4kg	7kg	7kg
运动范围	轴1	+170°/-170°	+170°/-170°	+170°/-170°
	轴2	+144°/-80°	+135°/-96°	+135°/-96°
	轴3	+54°/-194°	+65°/-195°	+65°/-195°
	轴4	+170°/-170°	+170°/-170°	+170°/-170°
	轴5	+119°/-119°	+120°/-120°	+120°/-120°
	轴6	+360°/-360°	+360°/-360°	+360°/-360°
最大速度	轴1	440°/s	440°/s	355°/s
	轴2	355°/s	355°/s	355°/s
	轴3	440°/s	440°/s	355°/s
	轴4	490°/s	480°/s	480°/s
	轴5	450°/s	450°/s	450°/s
	轴6	720°/s	705°/s	705°/s
工作环境温度		0~+40℃	0~+40℃	0~+40℃
防护等级		IP54	IP54	IP54
噪音水平		≤70dB(A)	≤70dB(A)	≤70dB(A)
安装方式		地面，悬挂，倾斜	地面，悬挂，倾斜	地面，悬挂，倾斜
重量		32Kg	50Kg	52Kg

AR系列-四轴SCARA机器人

AR3215

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	100mm
		旋转范围	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±142°
	Z轴	行程	150mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		5.2m/s
	Z轴		1.3m/s
	R轴		1667°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ²
			0.035 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			13.1kg



标准
循环时间(2kg)

0.35s

臂长 (mm)

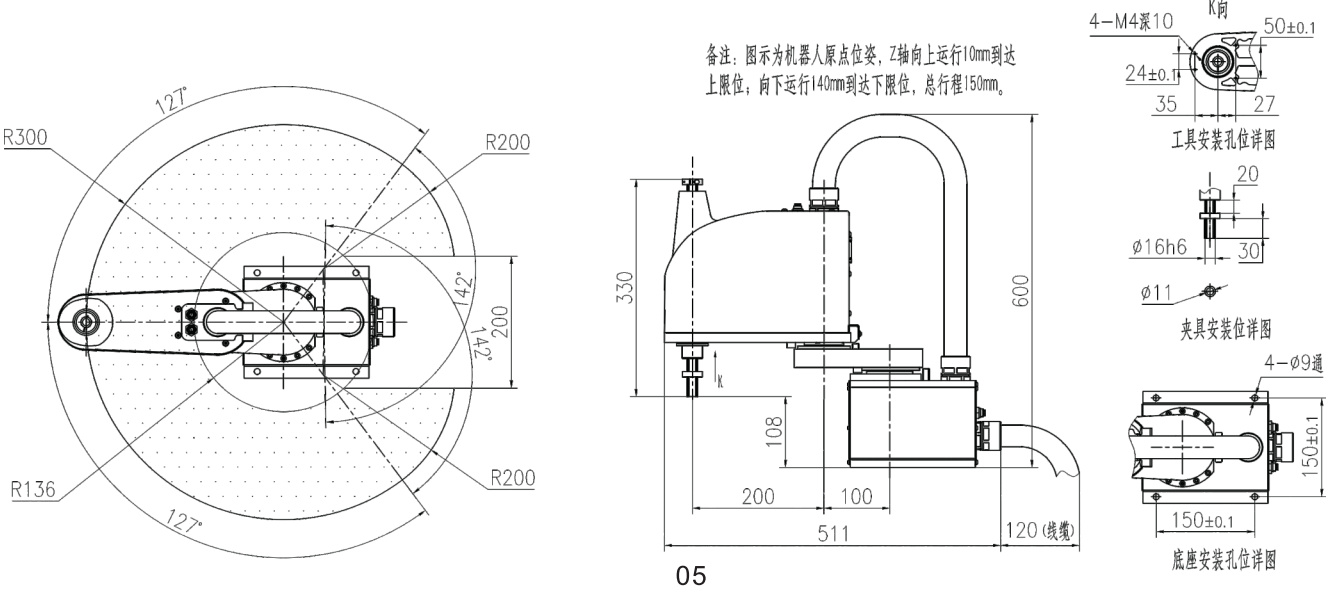
300

额定/最大负载

2kg/5kg



AR3215 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR4215

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±142°
	Z轴	行程	150mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		6.3m/s
	Z轴		1.3m/s
	R轴		1667°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ²
			0.035 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			13.3kg



标准
循环时间(2kg)

0.35s

臂长 (mm)

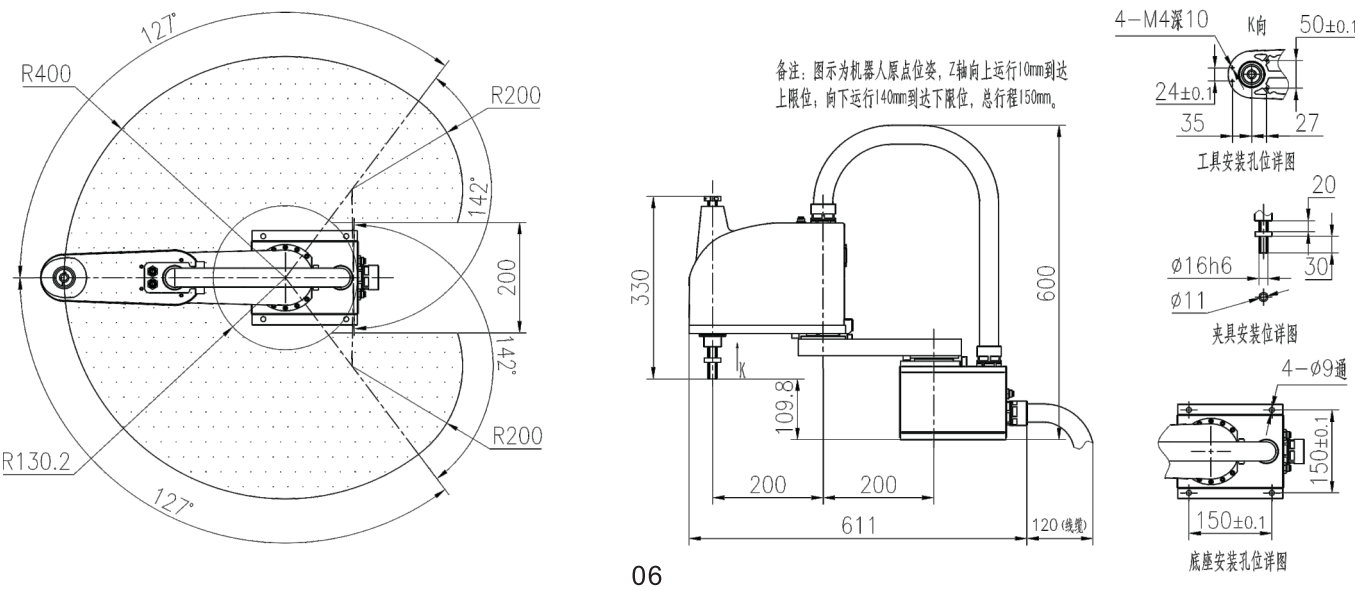
400

额定/最大负载

2kg/5kg



AR4215 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



四轴机器人

三轴机器人

五轴机器人

六轴机器人

机器人控制系统

机器人+视觉系统

AR系列-四轴SCARA机器人

AR5215

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±142°
	Z轴	行程	150mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		7.3m/s
	Z轴		1.3m/s
	R轴		1667°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ²
			0.035 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			13.6kg



标准
循环时间(2kg)

0.36s

臂长 (mm)

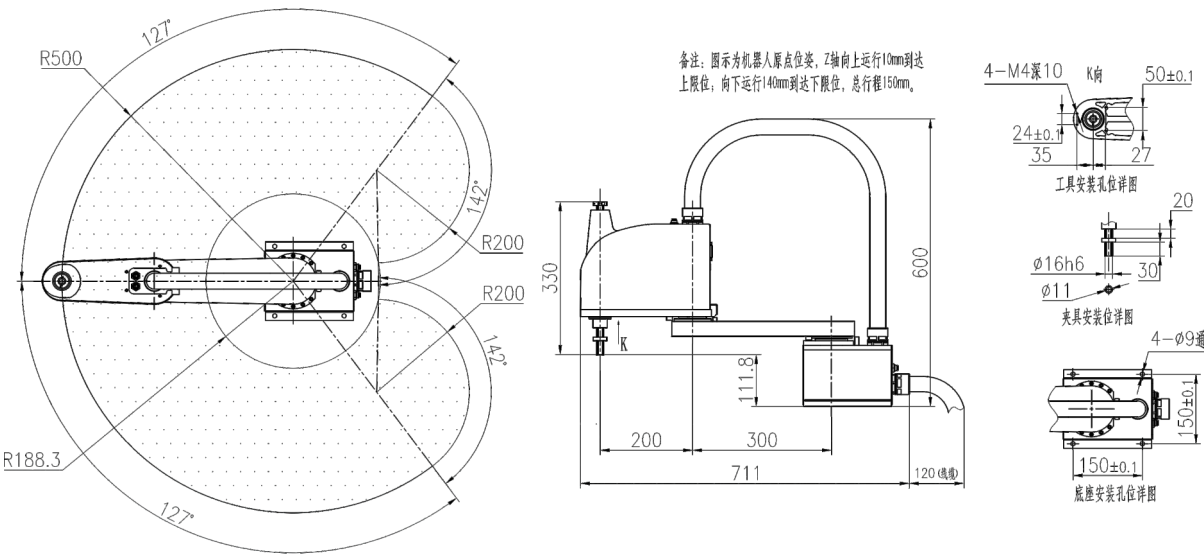
500

额定/最大负载

2kg/5kg



AR5215 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR6215/6220

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±130°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Z轴	行程	150mm/200mm
R轴	旋转范围	±360°	
最高速度	X轴		375°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		7.1m/s
	Z轴		1.21m/s
	R轴		1666.7°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.015mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ² 0.035 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			20kg



标准
循环时间(2kg)

0.37s

臂长 (mm)

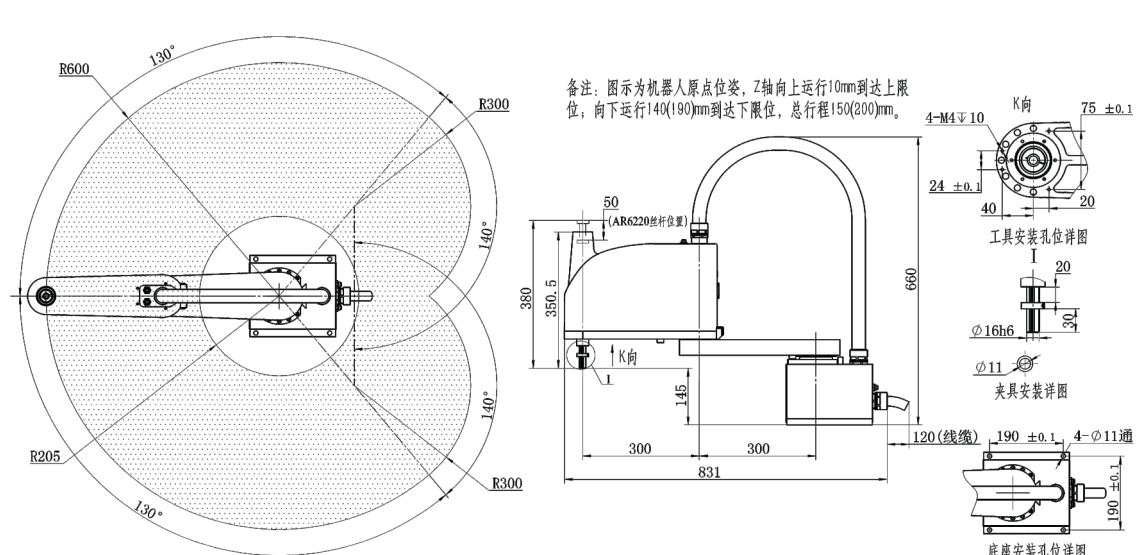
600

额定/最大负载

2kg/5kg



AR6215 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR7225

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	400mm
		旋转范围	±130°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Z轴	行程	250mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		375°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		7.7m/s
	Z轴		1.21m/s
	R轴		1500°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ²
			0.035 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			20.7kg



标准
循环时间(2kg)

0.37s

臂长 (mm)

700

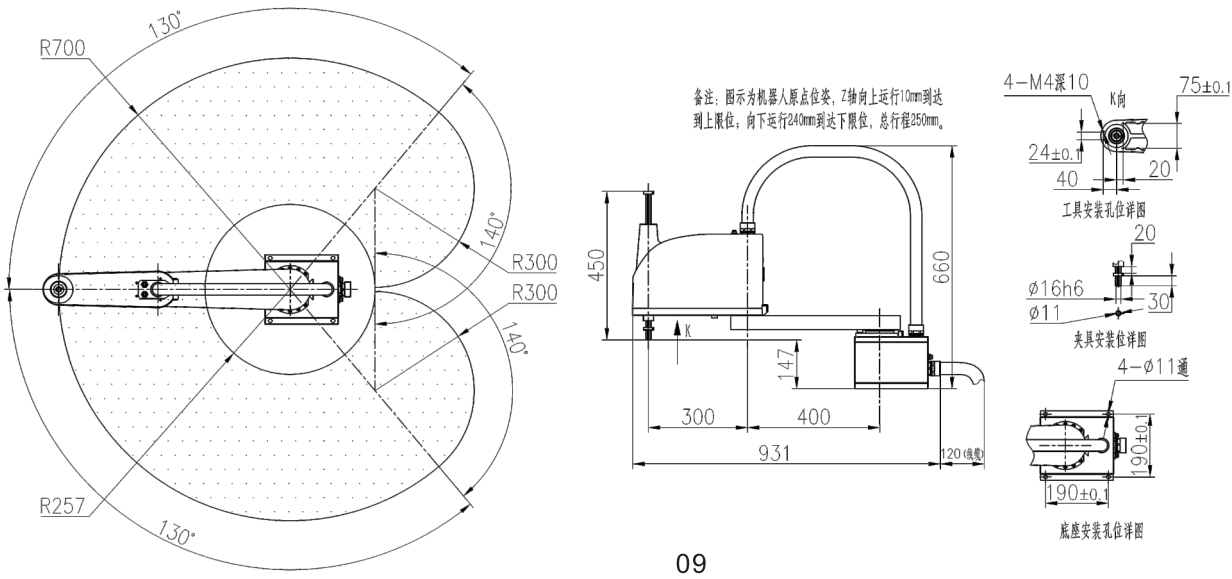
额定/最大负载

2kg/5kg

适配控制系统

QC400A

AR7225 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR9225

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	600mm
		旋转范围	±130°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Z轴	行程	250mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		375°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		9.0m/s
	Z轴		1.2m/s
	R轴		1666.7°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ²
			0.035 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			22.3kg



标准
循环时间(2kg)

0.38s

臂长 (mm)

900

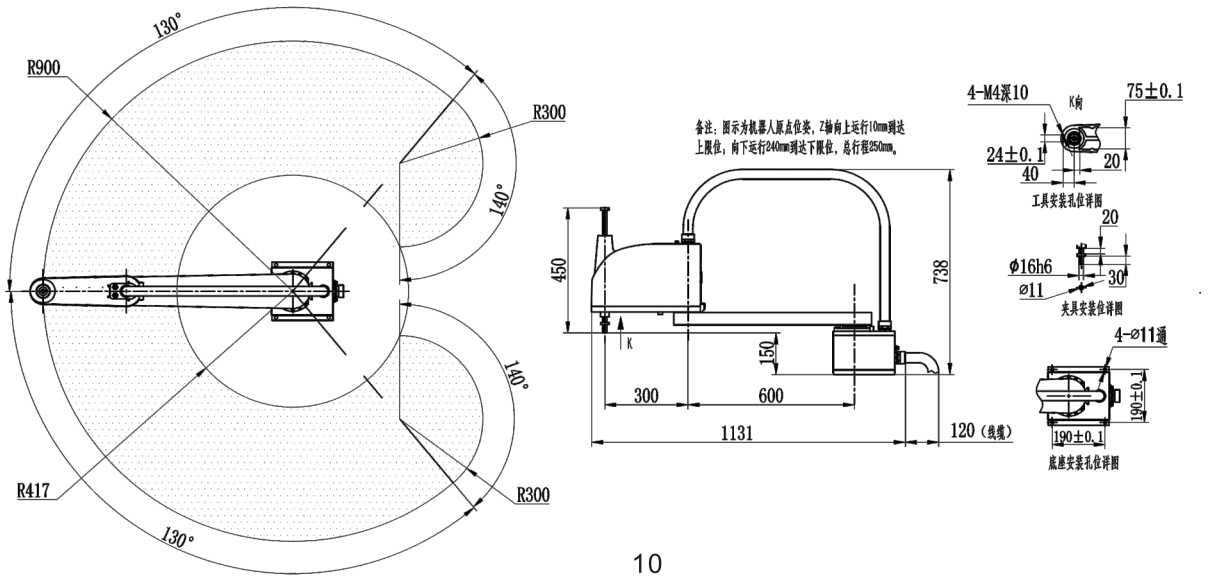
额定/最大负载

2kg/5kg

适配控制系统

QC400A

AR9225 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR6520

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±130°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Z轴	行程	200mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		375°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		7.1m/s
	Z轴		1.1m/s
	R轴		1500°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.05 kg·m ²
			0.2 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			24.3kg



标准
循环时间(2kg)

0.39s

臂长 (mm)

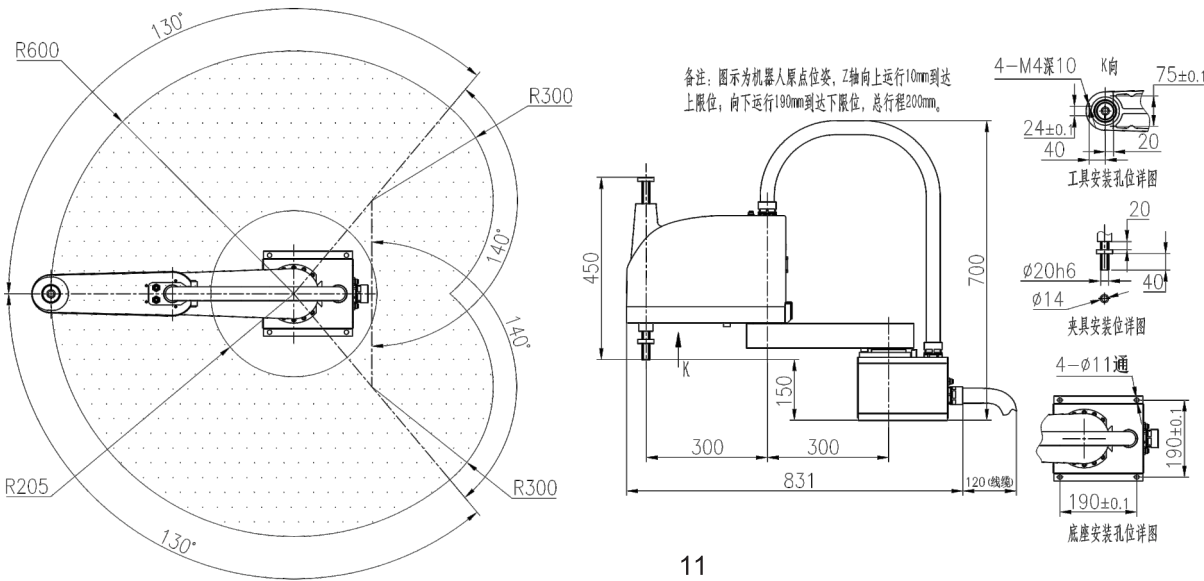
600

额定/最大负载

5kg/10kg



AR6520 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR7520

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	400mm
		旋转范围	±130°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Z轴	行程	200mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		300°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		6.8m/s
	Z轴		1.1m/s
	R轴		1500°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.05 kg·m ²
			0.2 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			25kg



标准
循环时间(2kg)

0.38s

臂长 (mm)

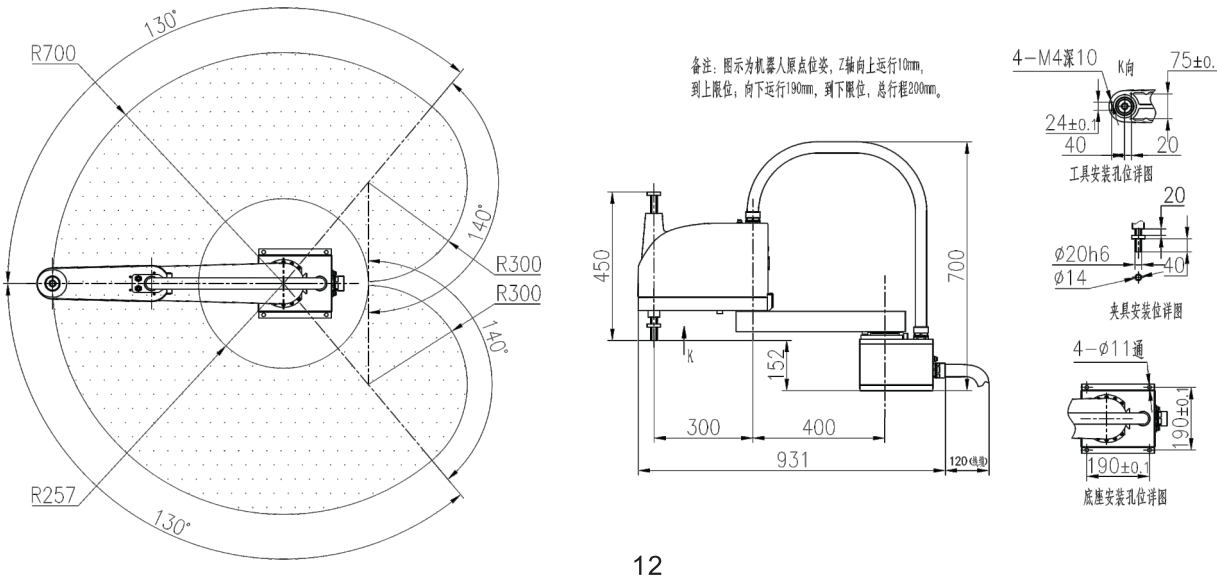
700

额定/最大负载

5kg/10kg



AR7520 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR8520

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	500mm
		旋转范围	±130°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Z轴	行程	200mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		250°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		6.6m/s
	Z轴		1.1m/s
	R轴		1500°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.05 kg·m ²
			0.2 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			26.5kg



标准
循环时间(2kg)

0.38s

臂长 (mm)

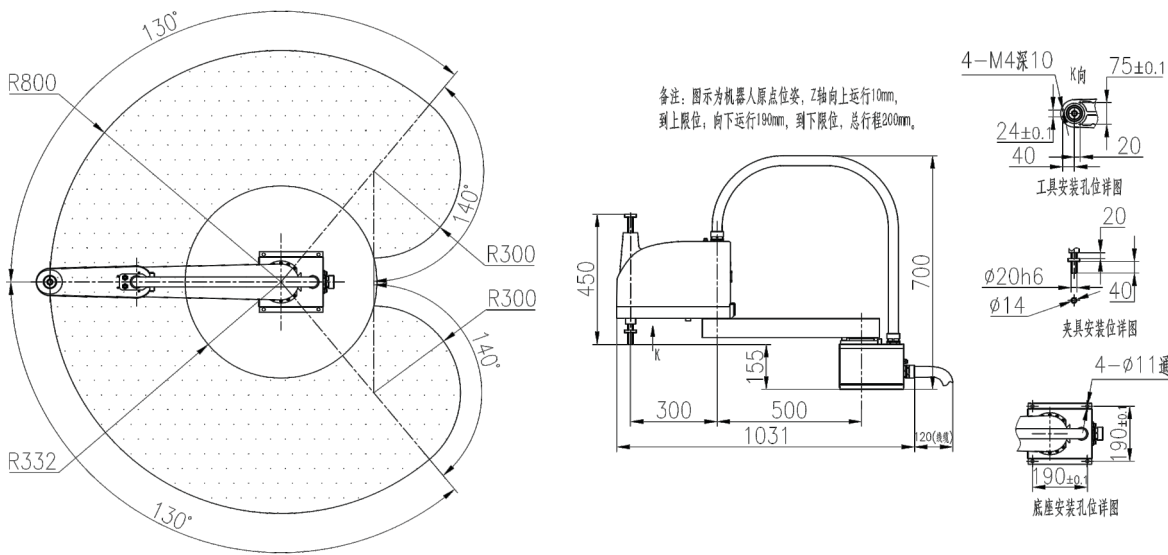
800

额定/最大负载

5kg/10kg



AR8520机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR61030

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±145°
	Y轴	手臂长度	400mm
		旋转范围	±150°
	Z轴	行程	300mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		300°/s
	Y轴		375°/s
	X、Y轴合成		6.5m/s
	Z轴		1.4m/s
	R轴		1000°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.03mm
	Z轴		±0.02mm
	R轴		±0.01°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.1kg·m ²
			0.5 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			43.5kg



标准
循环时间(2kg)

0.4s

臂长 (mm)

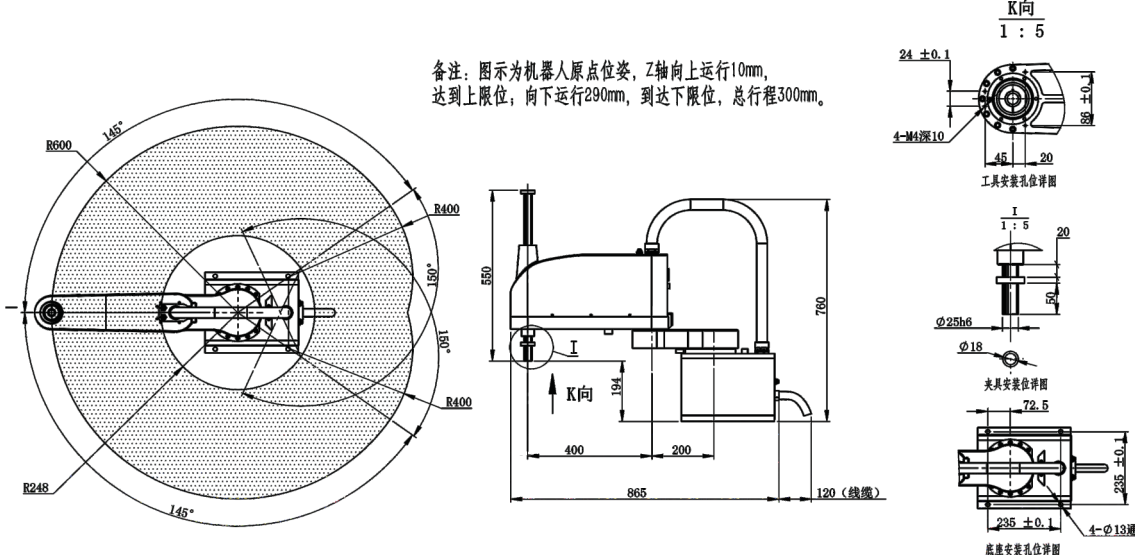
600

额定/最大负载

10kg/20kg



AR61030 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR81030

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	400mm
		旋转范围	±145°
	Y轴	手臂长度	400mm
		旋转范围	±150°
	Z轴	行程	300mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		300°/s
	Y轴		375°/s
	X、Y轴合成		6.8m/s
	Z轴		1.4m/s
	R轴		1000°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.03mm
	Z轴		±0.02mm
	R轴		±0.01°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.1kg·m ²
			0.5 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			44.8kg



标准
循环时间(2kg)

0.38s

臂长 (mm)

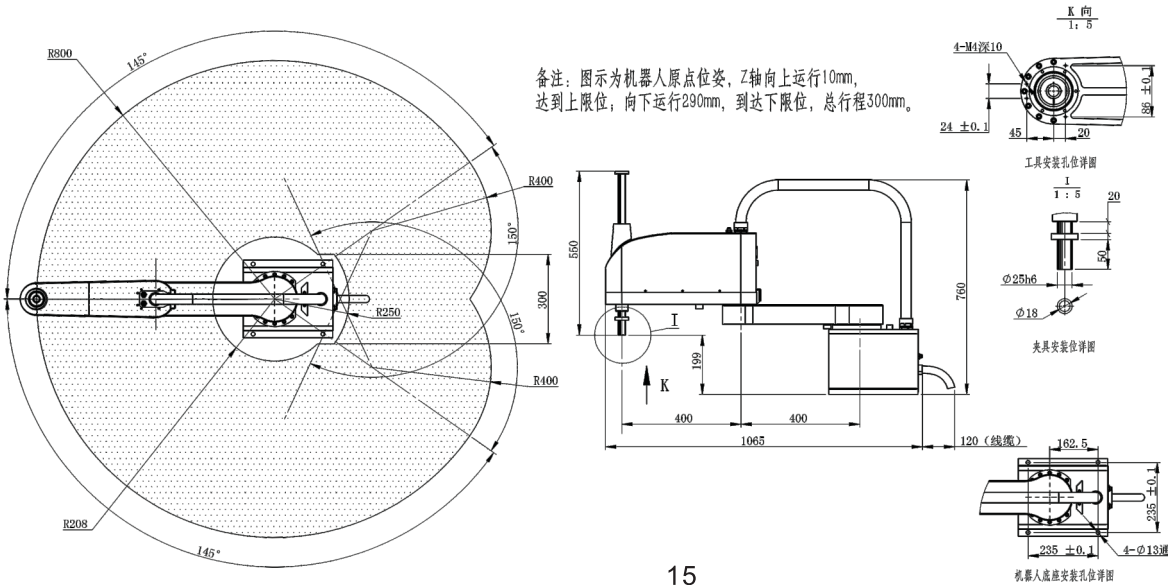
800

额定/最大负载

10kg/20kg



AR81030 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



AR系列-四轴SCARA机器人

AR101030

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X	手臂长度	600mm
		旋转范围	±145°
	Y	手臂长度	400mm
		旋转范围	±150°
	Z	行程	300mm
R	旋转范围	±360°	
最高速度	X轴		250°/s
	Y轴		375°/s
	X、Y轴合成		7.0m/s
	Z轴		1.4m/s
	R轴		1000°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.03mm
	Z轴		±0.02mm
	R轴		±0.01°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.1kg·m ²
			0.5kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			46.3kg



标准
循环时间(2kg)

0.38s

臂长 (mm)

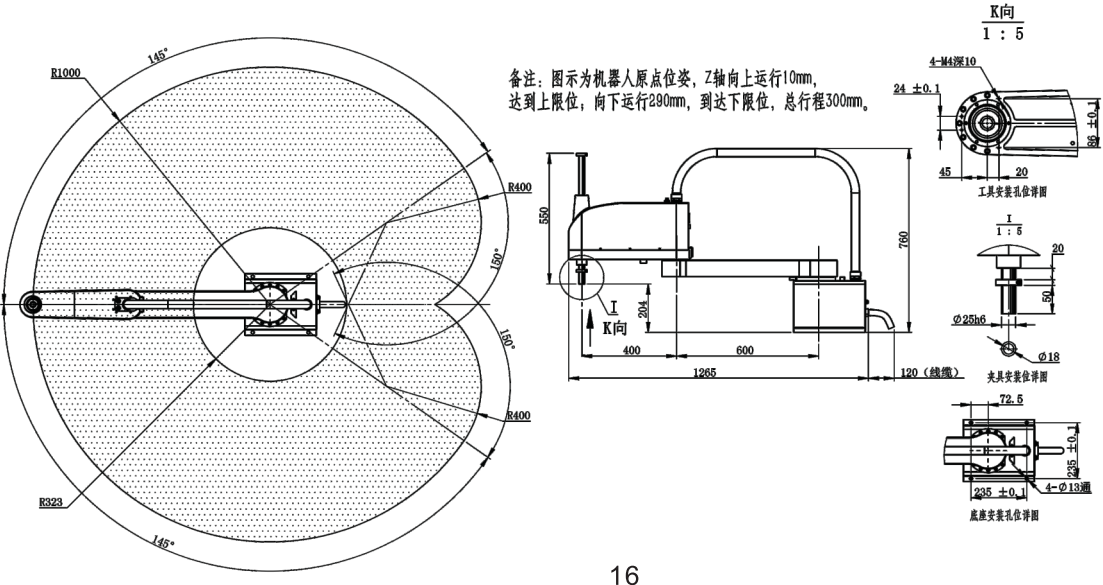
1000

额定/最大负载

10kg/20kg



AR101030 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



GR系列-四轴SCARA机器人

GR4215

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±136°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±145°
	Z轴	行程	150mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		6.3m/s
	Z轴		1.3m/s
	R轴		1449°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.006 kg·m ²
			0.045 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×26线， 用户自定义输入输出。
用户配管			Φ6×2根 Φ4×1根
重量			13.35kg



标准
循环时间(2kg)

0.35s

臂长 (mm)

400

额定/最大负载

2kg/5kg

适配控制系统



QC400A

GR系列-四轴SCARA机器人

GR6520

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±140°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±152°
	Z轴	行程	200mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		375°/s
	Y轴		600°/s
	X、Y轴合成		7.7m/s
	Z轴		1.13m/s
	R轴		1823°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.015mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.035 kg·m ²
			0.138 kg·m ²
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×26线， 用户自定义输入输出。
用户配管			Φ6×2根 Φ4×1根
重量			22.75kg



标准
循环时间(5kg)

0.39s

臂长 (mm)

600

额定/最大负载

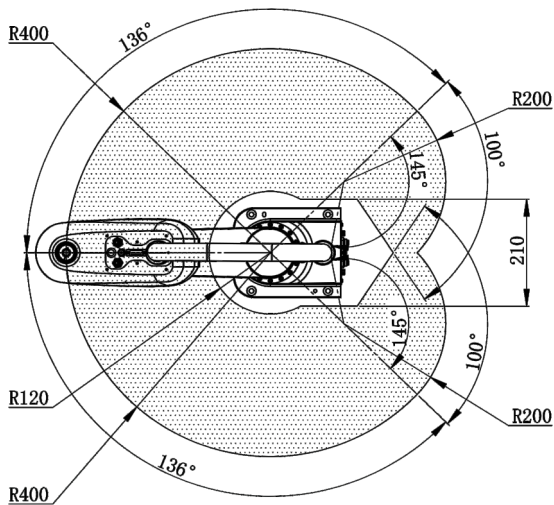
5kg/10kg

适配控制系统

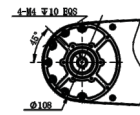
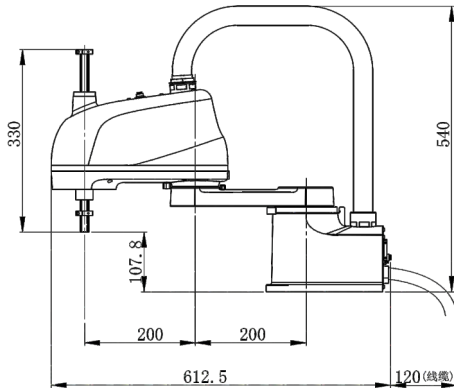


QC400A

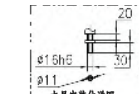
GR4215 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



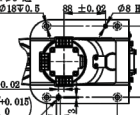
备注: 图示为机器人原点位置, Z轴向上运行10mm到达上限位, 向下运行140mm到达下限位, 总行程150mm。



工具安装孔位详图

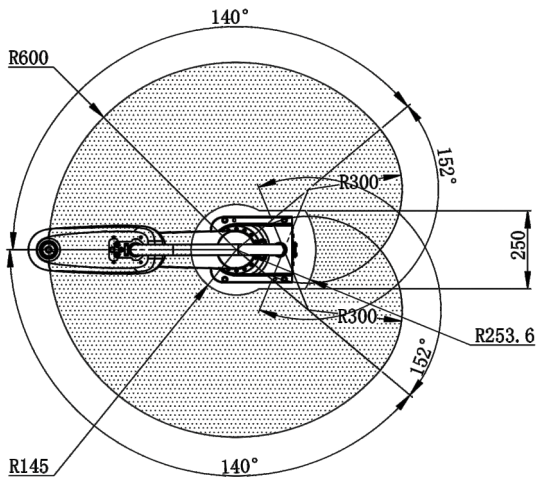


工具安装孔位详图

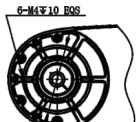
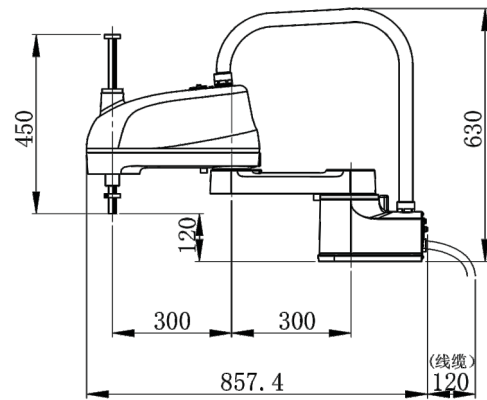


底座安装孔位详图

GR6520 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



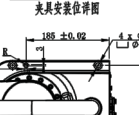
备注: 图示为机器人原点位置, Z轴向上运行10mm到达上限位, 向下运行190mm到达下限位, 总行程200mm。



工具安装孔位详图



工具安装孔位详图



底座安装孔位详图

FR系列-四轴吊挂式SCARA机器人

FR5215

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	250mm
		旋转范围	±360°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±360°
	Z轴	行程	150mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		517.6°/s
	Y轴		374.3°/s
	X、Y轴合成		6.9m/s
	Z轴		1.3m/s
	R轴		1666.7°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.025mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ² 0.035 kg·m ²
限位保护			软件限位
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ4×2根
重量			21kg



标准
循环时间(2kg)

0.42s

臂长 (mm)

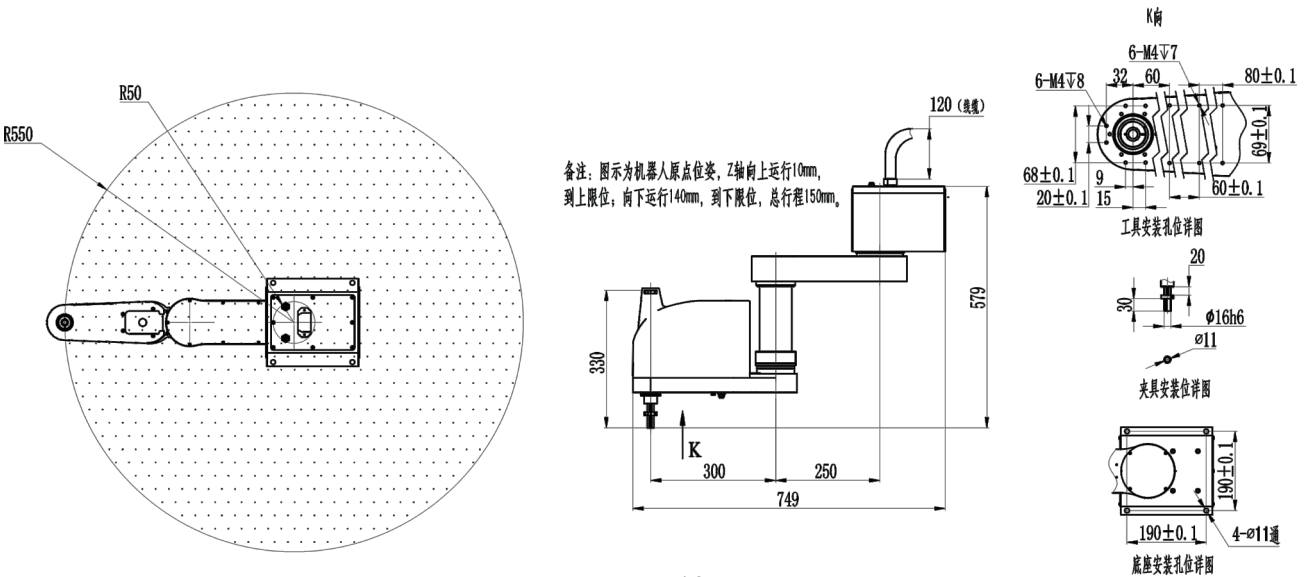
550

额定/最大负载

2kg/5kg



FR5215 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



FR系列-四轴吊挂式SCARA机器人

FR6115

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±360°
	Y轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±360°
	Z轴	行程	150mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		517.6°/s
	Y轴		374.3°/s
	X、Y轴合成		7.4m/s
	Z轴		1.3m/s
	R轴		1666.7°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.025mm
	Z轴		±0.01mm
	R轴		±0.005°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ² 0.035 kg·m ²
限位保护			软件限位
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ4×2根
重量			21.5kg



标准
循环时间(1kg)

0.38s

臂长 (mm)

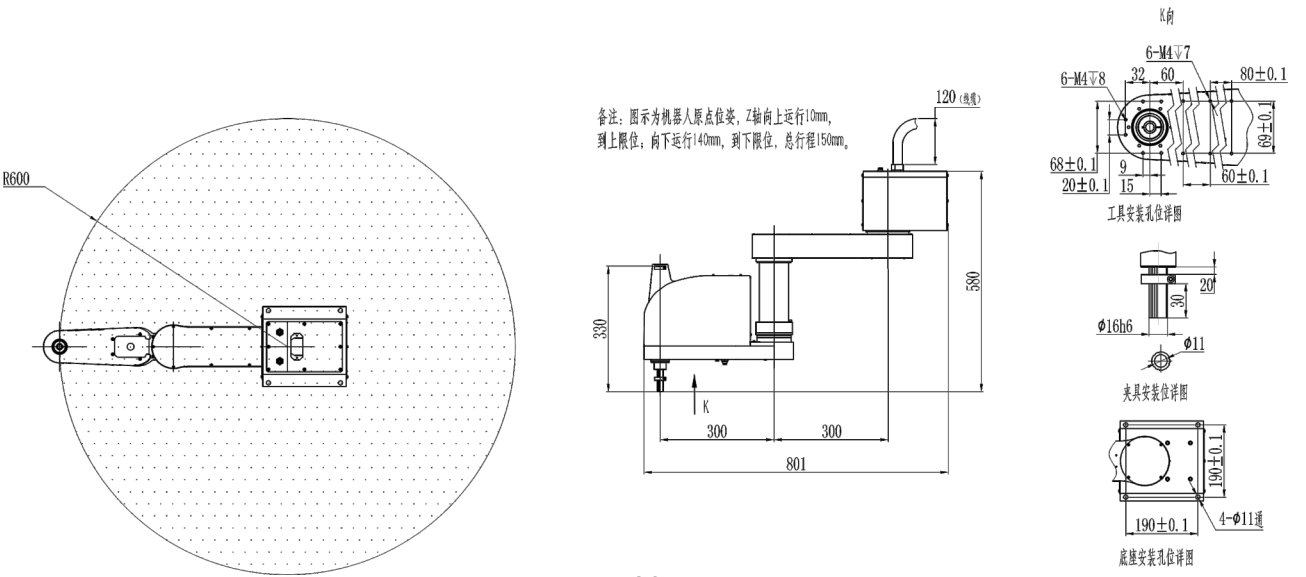
600

额定/最大负载

1kg/3kg



FR6115 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



FR系列-四轴吊挂式SCARA机器人

FR8320

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	425mm
		旋转范围	±360°
	Y轴	手臂长度	425mm
		旋转范围	±360°
	Z轴	行程	200mm
	R轴	旋转范围	±360°
最高速度	X轴		297°/s
	Y轴		297°/s
	X、Y轴合成		6.6m/s
	Z轴		1.4m/s
	R轴		1500°/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.035mm
	Z轴		±0.02mm
	R轴		±0.01°
R轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.05 kg·m ² 0.2 kg·m ²
限位保护			软件限位
用户信号线			0.2sq×26线， 用户自定义输入输出。
用户配管			Φ6×3根
重量			41kg



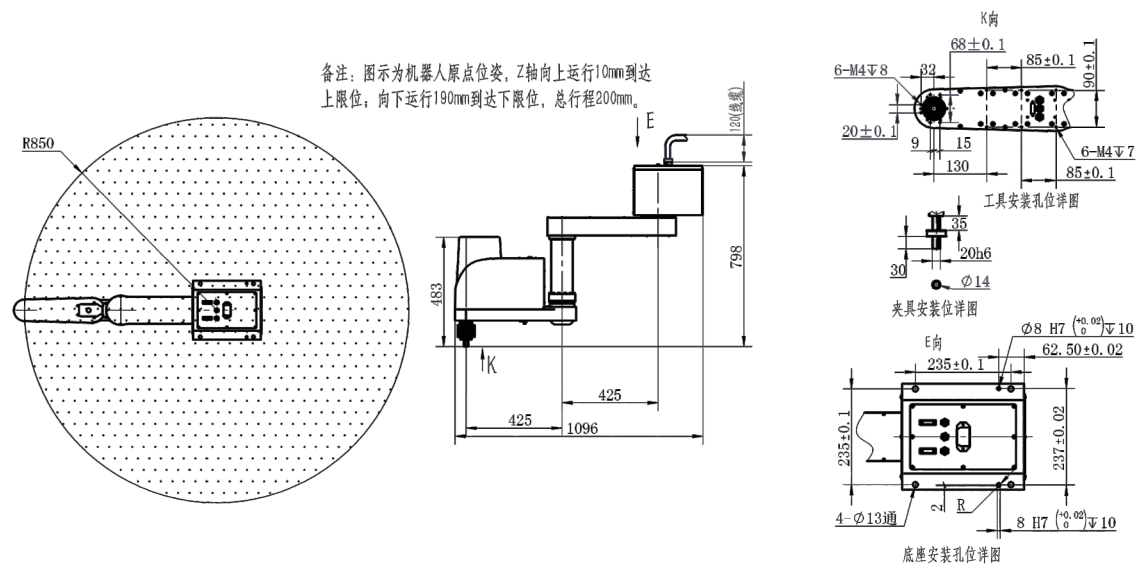
标准
循环时间(3kg)
0.45s

臂长 (mm)
850

额定/最大负载
3kg/6kg



FR8320 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



TR系列-三轴SCARA机器人

TR3208

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	100mm
		旋转范围	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±142°
	Z轴	行程	75mm
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		375°/s
	X、Y轴合成		4.45m/s
	Z轴		0.83m/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			11.5kg



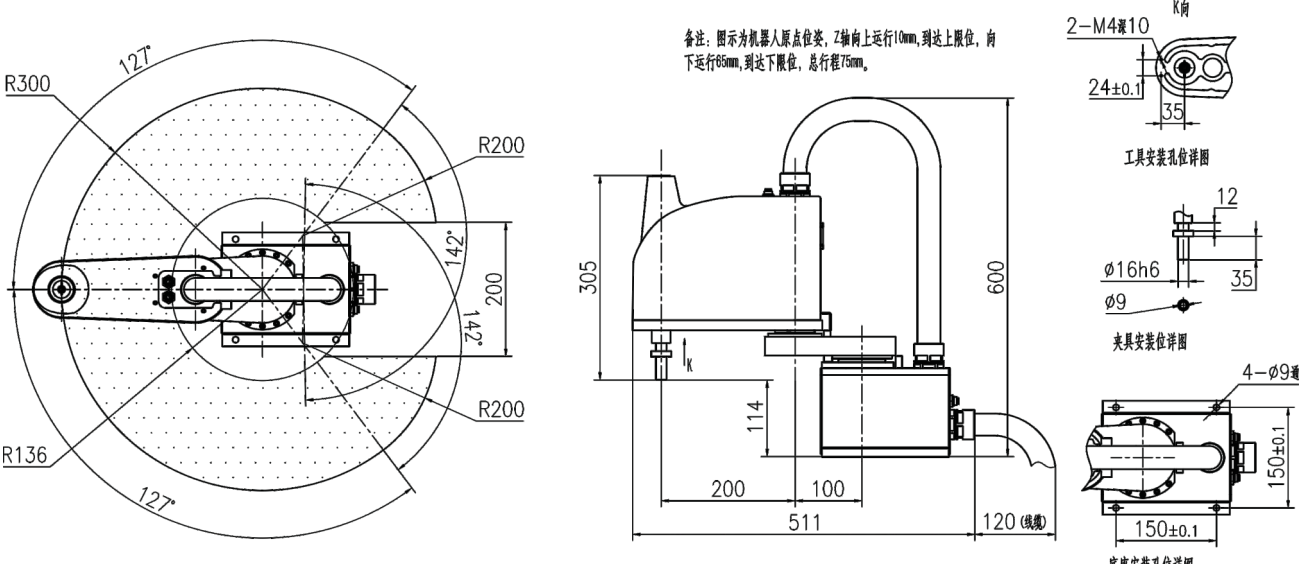
标准
循环时间(2kg)
0.45s

臂长 (mm)
300

额定/最大负载
2kg/5kg



TR3208 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位：mm)



TR系列-三轴SCARA机器人

TR4208

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±142°
	Z轴	行程	75mm
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		375°/s
	X、Y轴合成		5.5m/s
	Z轴		0.83m/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			11.8kg



标准
循环时间(2kg)

臂长 (mm)

0.4s

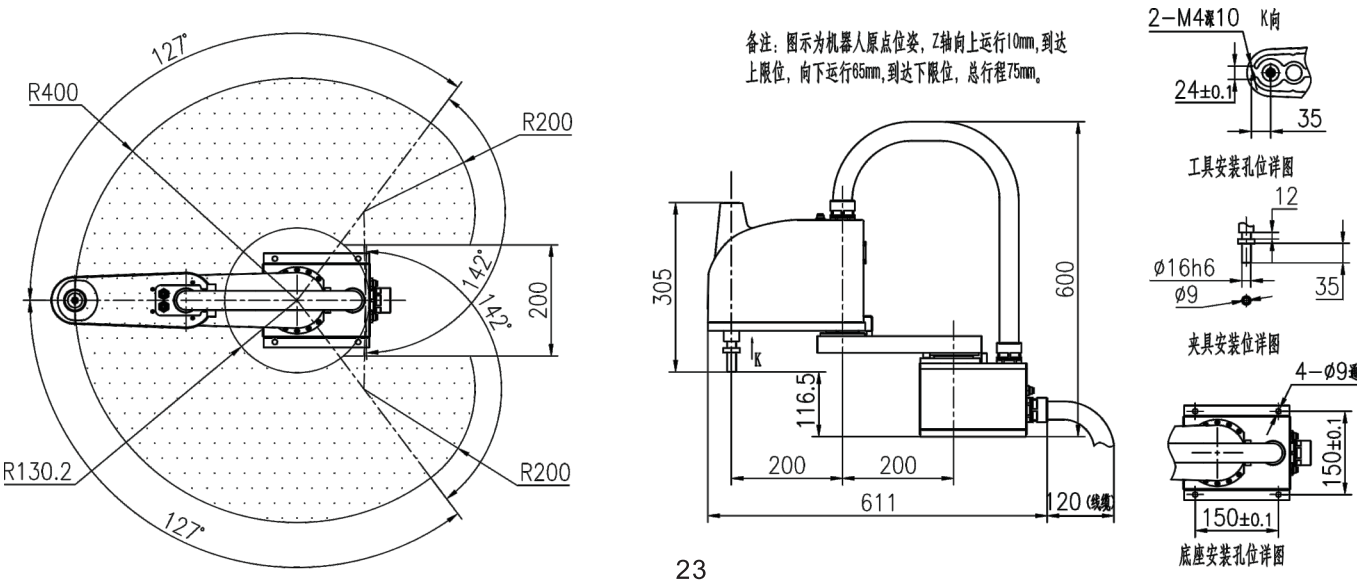
400

额定/最大负载

2kg/5kg



TR4208 机器人运动空间，外形及安装尺寸（单位：mm）



TR系列-三轴SCARA机器人

TR5208

规格表

种类			水平多关节
轴规格	X轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm
		旋转范围	±142°
	Z轴	行程	75mm
最高速度	X轴		600°/s
	Y轴		375°/s
	X、Y轴合成		6.5m/s
	Z轴		0.83m/s
重复定位精度	X、Y轴		±0.01mm
	Z轴		±0.01mm
限位保护			1、软件限位 2、机械限位（X、Y、Z轴）
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出，6路输入
用户配管			Φ6×2根
重量			12.1kg



标准
循环时间(2kg)

臂长 (mm)

0.45s

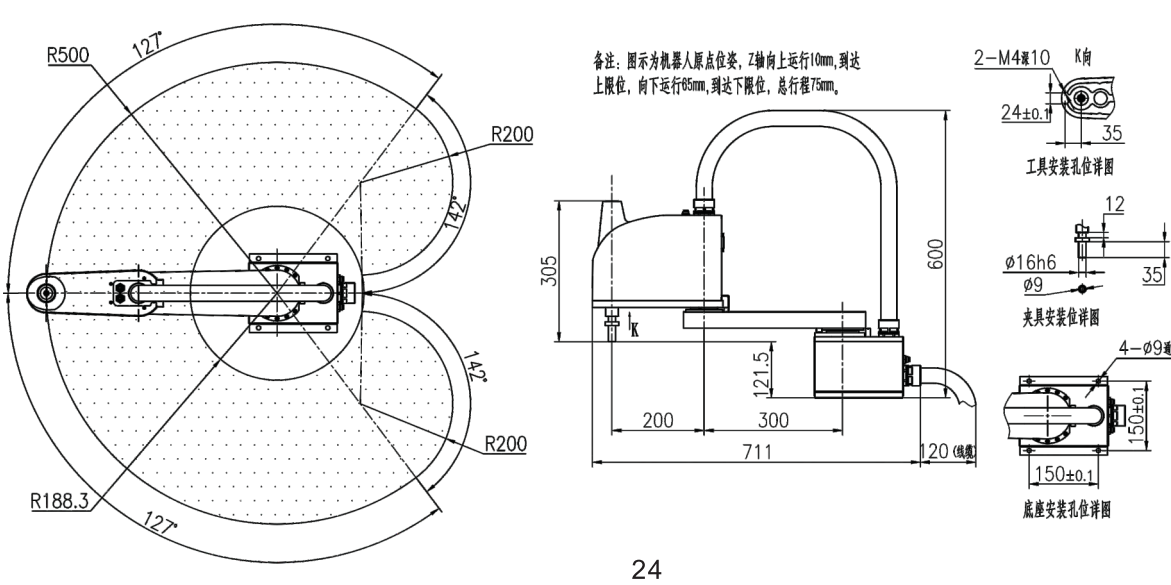
500

额定/最大负载

2kg/5kg



TR5208 机器人运动空间，外形及安装尺寸（单位：mm）



四轴机器人

三轴机器人

五轴机器人

六轴机器人

机器人控制系统

机器人+视觉系统

CR系列-五轴SCARA机器人

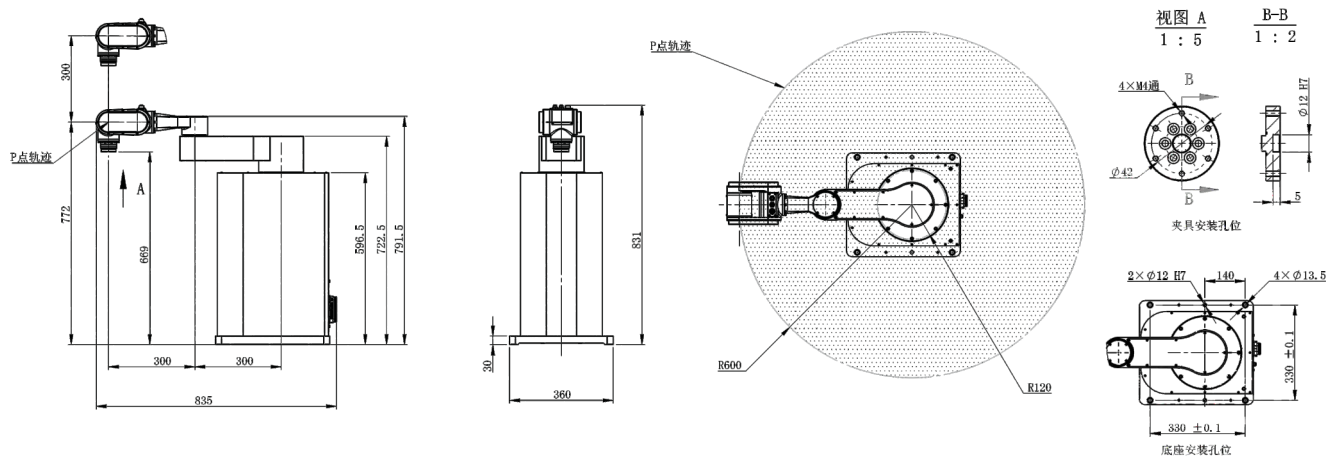
CR6230

规格表

种类			水平多关节
轴规格	J1轴	行程	300mm
	J2轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±180°
	J3轴	手臂长度	300mm
		旋转范围	±180°
	J4轴	旋转范围	-215°+35°
最高速度	J5轴	旋转范围	±360°
	J1轴		1.5m/s
	J2轴		373.4°/S
	J3轴		600°/S
	J4轴		600°/S
重复定位精度	J5轴		600°/S
			±0.03mm
J4轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.05 kg·m²
			0.27 kg·m²
J5轴允许装载的惯性力矩 (额定/最大)			0.02 kg·m²
			0.25 kg·m²
限位保护	1、软件限位 2、机械限位 (J1、J4轴)		
用户信号线	0.2sq×14根 6路输入, 5路输出		
用户配管	Φ6×2根		
重量	70kg		



CR6230 机器人运动空间，外形及安装尺寸 (单位: mm)



SD系列-六轴机器人

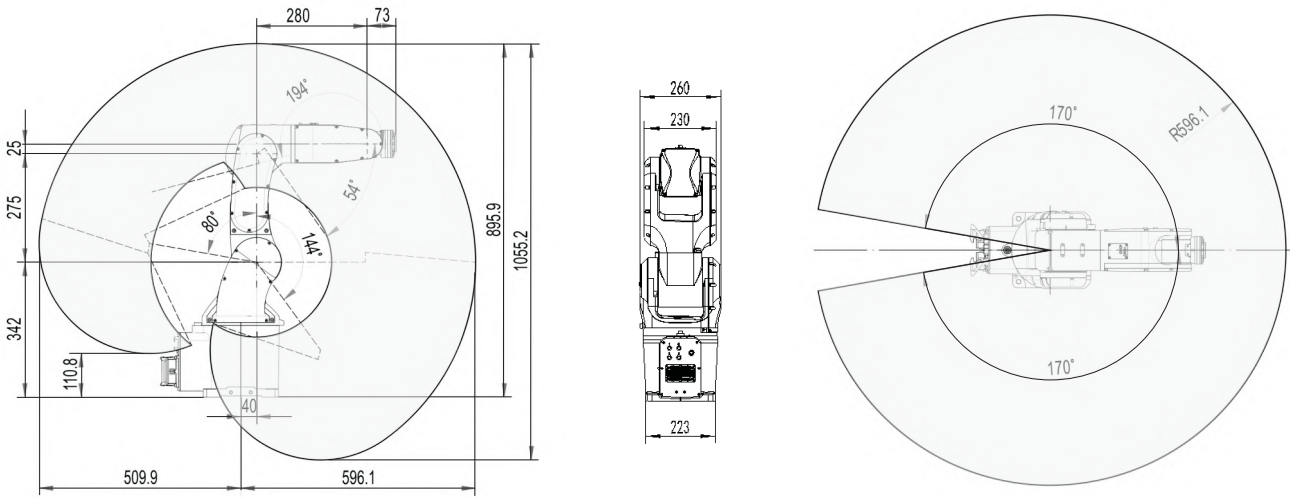
ADT-SD600

规格表

种类		垂直多关节
运动范围	轴1	+170°/-170°
	轴2	+144°/-80°
	轴3	+54°/-194°
	轴4	+170°/-170°
	轴5	+119°/-119°
	轴6	+360°/-360°
最大速度	轴1	440°/s
	轴2	355°/s
	轴3	440°/s
	轴4	490°/s
	轴5	450°/s
	轴6	720°/s
工作环境温度		0~+40°C
防护等级		IP54
噪音水平		≤70dB(A)
安装方式		地面, 悬挂, 倾斜
重量		32Kg



SD600 机器人运动空间尺寸 (单位: mm)



SD系列-六轴机器人

ADT-SD700

规格表

种类		垂直多关节
运动范围	轴1	+170°/-170°
	轴2	+135°/-96°
	轴3	+65°/-195°
	轴4	+170°/-170°
	轴5	+120°/-120°
	轴6	+360°/-360°
最大速度	轴1	440°/s
	轴2	355°/s
	轴3	440°/s
	轴4	480°/s
	轴5	450°/s
	轴6	705°/s
工作环境温度		0~+40℃
防护等级		IP54
噪音水平		≤70dB(A)
安装方式		地面，悬挂，倾斜
重量		50Kg



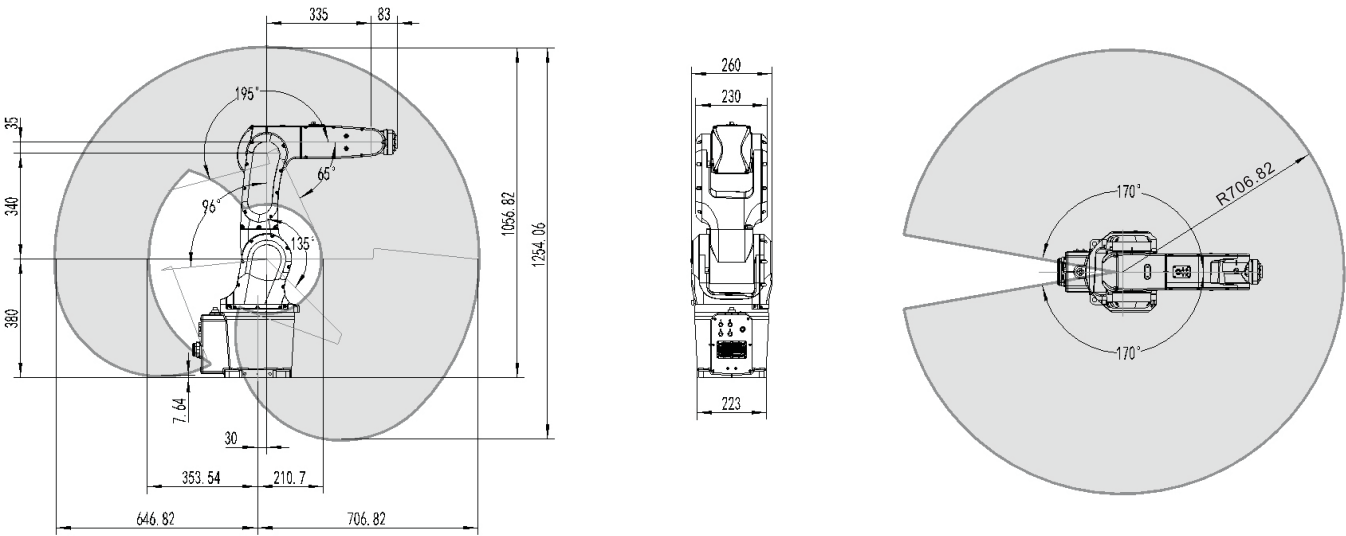
(mm)
重复定位精度
±0.02

臂长 (mm)
707

手臂负载
7kg



SD700 机器人运动空间尺寸 (单位: mm)



SD系列-六轴机器人

ADT-SD900

规格表

种类		垂直多关节
运动范围	轴1	+170°/-170°
	轴2	+135°/-96°
	轴3	+65°/-195°
	轴4	+170°/-170°
	轴5	+120°/-120°
	轴6	+360°/-360°
最大速度	轴1	355°/s
	轴2	355°/s
	轴3	355°/s
	轴4	480°/s
	轴5	450°/s
	轴6	705°/s
工作环境温度		0~+40℃
防护等级		IP54
噪音水平		≤70dB(A)
安装方式		地面，悬挂，倾斜
重量		52Kg



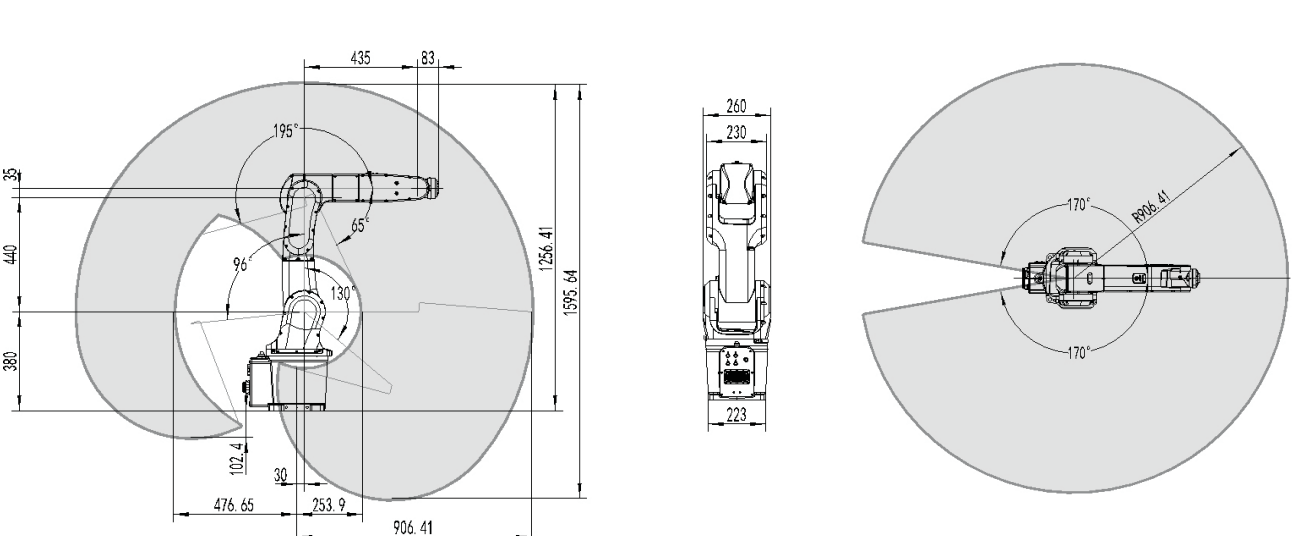
(mm)
重复定位精度
±0.03

臂长 (mm)
906

手臂负载
7kg



SD900 机器人运动空间尺寸 (单位: mm)



SCARA 机器人控制系统

QC400A



- 控制轴数：4轴；
- 直线插补，圆弧插补；
- 连续轨迹，轨迹跟随；
- 各类型加减速；
- 操作方便，编程简单；
- 驱控一体结构，省线省空间省成本。

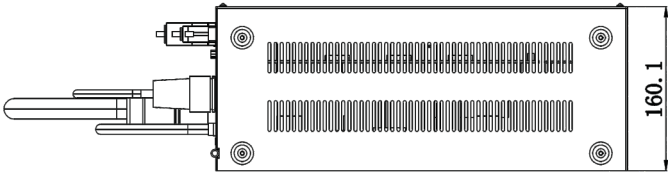
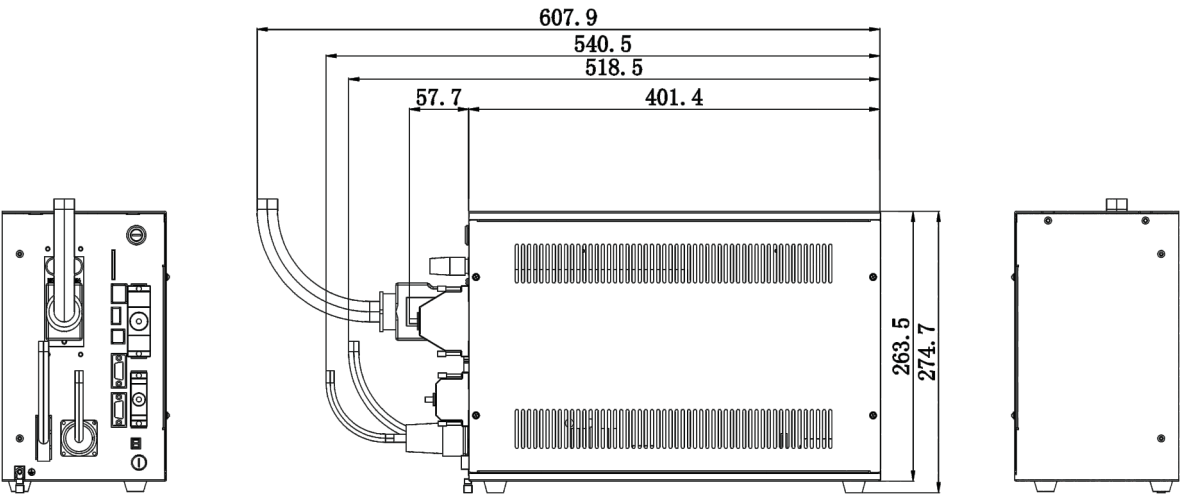
产品基本规格表

型号			QC400A	驱控一体机	编程环境		AR语言
					存储方式		U盘，SD卡
示教器	显示		8寸		标准IO	IO输入	34路
						IO输出	27路
	示教方式		手动数据输入（坐标值输入）、 直角坐标示教、 离线示教 (从外部进行数据输入)		外部通信	RS-232	3个
						以太网	1个
						LVDS接口	1个
	轨迹编程语言录入		AR语言		基本规格	USB（2.0）	2个
	数据线		3M			外形尺寸	400mm ×260mm × 160mm
	尺寸/重量		355 mm× 248 mm ×70 mm 约2Kg			重量	10 Kg
电源		24V DC	电源电缆	3M			
数据交换方式		USB	使用电源	220V AC			
			使用温度	0~40℃			
驱控一体机	轴控功能	控制轴数	4轴	使用湿度	90%RH以下（无结露）		
				保存温度	-10~65℃		
				8K/16K			
				拱形移动，直线插补，圆弧插补，连续轨迹，各类型加减速等			
				关节坐标系、直角坐标系			
				度、mm			
			完全绝对位置控制方式（不需要归原点）				

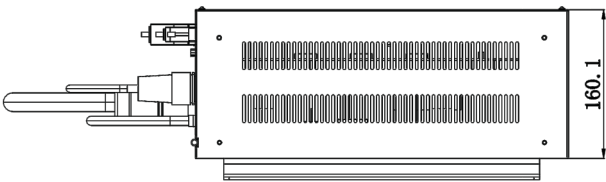
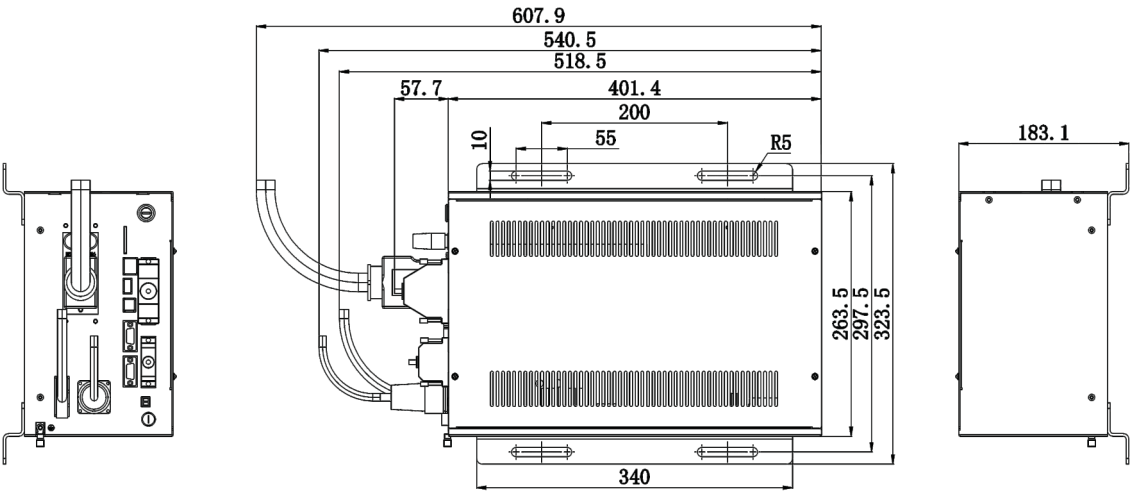
产品配置

型号		QC400A
示教器		ADT-RPB06（8寸触摸+按键彩屏）
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	多摩川	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	松下	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
支持编码器类型		多圈绝对值式、单圈绝对值式

QC400A 外形尺寸图-加脚垫（单位：mm）



QC400A 外形尺寸图-加安装板（单位：mm）



四轴机器人

三轴机器人

五轴机器人

六轴机器人

机器人控制系统

机器人+视觉系统

5 轴机器人控制系统

AMC1600E



- 开放式教导方式，边运行边编辑
- 完善的指令集，编程简单
- 系统兼容不同人机界面
- 支持 EtherCAT 总线及脉冲控制
- 绝对位置控制，省原点开关

产品基本规格表

型号		RPB07	编程环境		RI语言
		8英寸	存储方式		U盘
示教器	显示	8英寸	标准IO	IO输入	24路普通输入，12路限位输入(可做普通输入使用)
	示教方式	手动数据输入（坐标值输入） 直角坐标示教 离线示教（从外部进行数据输入）		IO输出	24路普通输出
	轨迹编程语言录入	LUA语言	外部通信	RS-232	1个
	数据线	3M		RS-485	1个
	尺寸/重量	355mm*248mm*70mm 2kg (不含电缆)		以太网	3个（1个普通网口，2个Ecat网口）
	电源	24VDC	轴控功能	USB（2.0）	1个
	数据交换方式	USB		外形尺寸	280.4mm x 151.2mm x 39.6mm
	控制轴数	5轴		位置控制周期	1ms
				运动控制功能	直线，圆弧，连续轨迹 (IEC标准PART1、2、4部分)
				坐标系	关节坐标系、笛卡尔坐标系
				位置单位设定	度、mm

产品配置

型号		AMC1600E
示教器		RPB07
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）

6 轴机器人控制系统

SD600/SD700/SD900



- OM系统提高节拍时间30%
- 复杂轨迹运动不减速
- 支持碰撞保护功能
- 支持导轨联动控制
- 支持离线编程及视觉系统

产品基本规格表

型号		SD600/SD700/SD900	编程环境		RI语言
		9.7英寸	存储方式		U盘
示教器	显示	9.7英寸	标准IO	IO输入	16路（可通过 EtherCAT接口扩充）
	示教方式	手动数据输入、示教		IO输出	16路（可通过 EtherCAT接口扩充）
	轨迹编程语言录入	RL语言	外部通信	以太网	4个网口，包括1个Ethercat扩展网口 1个调试网口，1个视觉网口和1个Profinet网口。
	数据线	5M		USB（2.0）	1个
	尺寸/重量	301mm*232mm*118mm/1.15kg (不含电缆)	驱控一体机	外形尺寸	469mm（含导轨模块为544） *471mm*261mm（宽、深、高）
	电源	24VDC		重量	30kg（含导轨模块为32kg）
	数据交换方式	USB		电源电缆	5M
	控制轴数	6轴		使用电源	230VAC，电压波动范围不超过-10%~+15%，频率变化范围不超过±2%
驱控一体机	位置控制周期	4ms		使用温度	0℃~+40℃
	运动/伺服控制功能	直线插补、圆弧插补、连续轨迹、各类型加减速等		使用湿度	小于80%，无结露，不凝霜
	坐标系	关节坐标系、笛卡尔坐标系		保存温度	-10℃~+55℃
	位置单位设定	度、mm			
	离线运动	-			

产品配置

型号		SD600/SD700/SD900
示教器		9.7英寸，1024*768分辨率，1.15kg（不含电缆）IP65防护等级
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	多摩川	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	松下	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
支持编码器类型		多圈绝对值式、单圈绝对值式

机器人应用案例



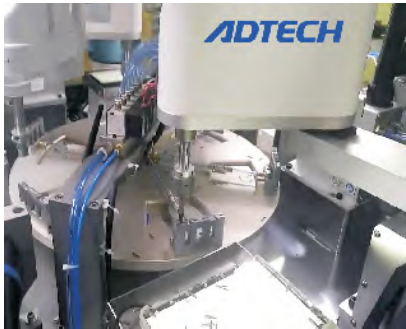
组装电脑



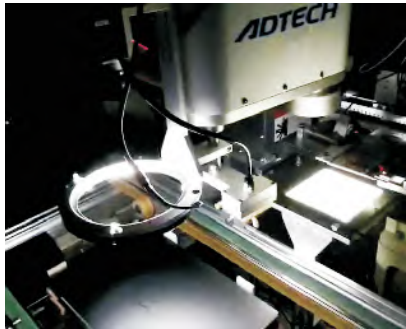
汽车零部件上下料



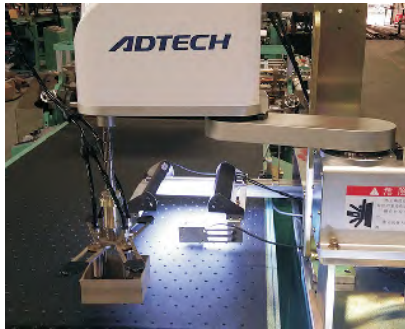
医药搬运



手机零件上下料



冲床上下料



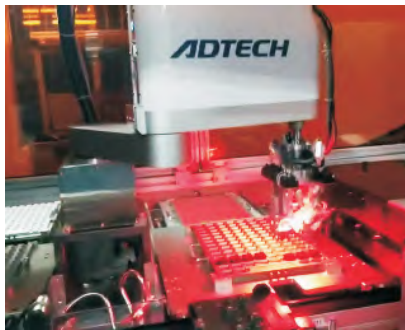
抓取盒子跟踪纸片



注塑机上下料



视觉分拣



芯片搬运



PCB板检测



电路板搬运



打螺丝

AVS 系列视觉定位系统



AVS2300 (1-2相机)



AVS3200 (1-4相机)

产品简介

AVS 系列视觉系统的主要功能是定位，使用自主开发的上位机软件 ADTvision, 只需要通过简单的几个参数配置即可快速构建出自己的视觉定位系统。并且可以通过现在最热门的以太网、串口、Modbus以及I/O接口输出的方式将定位结果快速回传至PLC以及各种类型的控制器。可用在各种需要高精度位置信息的工业设备以及机器人系统中。

整个系统主要包括硬件和软件两部分：

硬件部分：视觉控制器+相机+镜头+光源+光源控制器

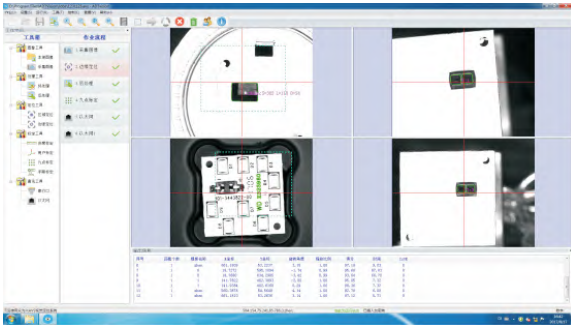
软件部分：ADTVision软件

功能简介

- 支持千兆以太网、USB等多种不同接口的相机；
- 支持面阵 CCD 相机；
- 提供1路光耦隔离输入，1路光耦隔离输出，2路GPIO
- 支持在线或线下检测；
- 支持RS232、以太网等多种常用通讯接口；
- 符合OPC标准；

软件特点

- 采用的图像定位算法精度高，稳定性强
- 定位算法可以达到1/64像素精度
- 支持多相机方案
- 支持多模板定位，可同时输出多个定位结果
- 支持不同分辨率和不同接口的相机
- 支持离线设计和验证定位方案
- 提供多种定位工具，可以输出位置、旋转角度和缩放比例等信息
- 提供多种标定工具，支持自动标定，无需标定针和标定板
- 只需简单几步配置即可快速构建出自己的视觉定位系统
- 丰富的通讯接口，支持网络，串口，I/O接口
- 支持上电自启动，配置一次即可一劳永逸

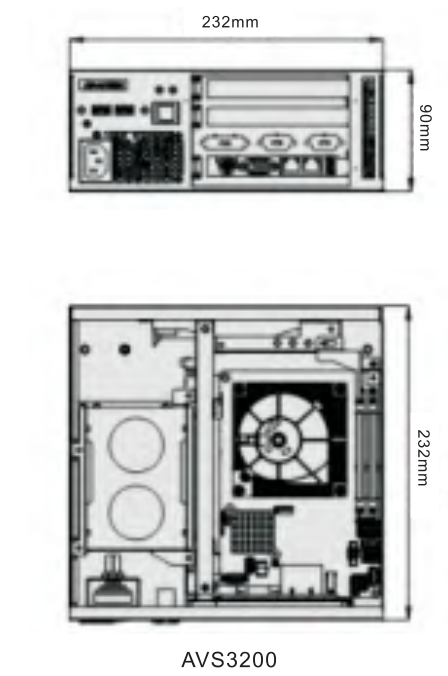
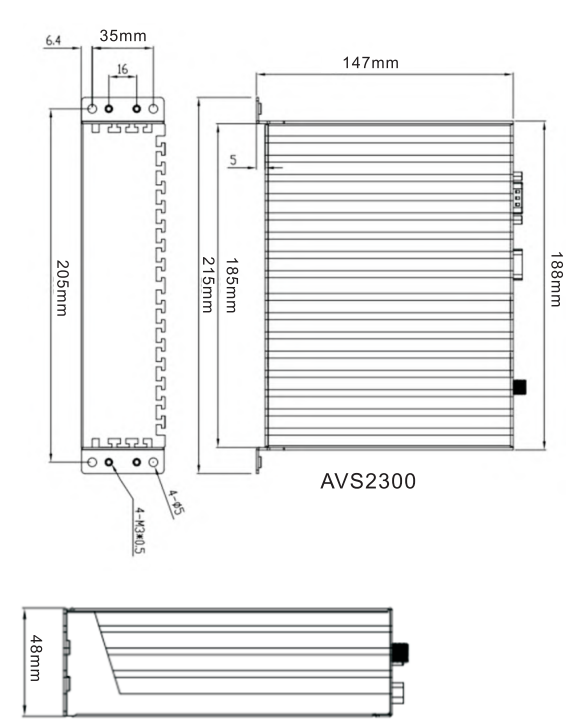


工作参数

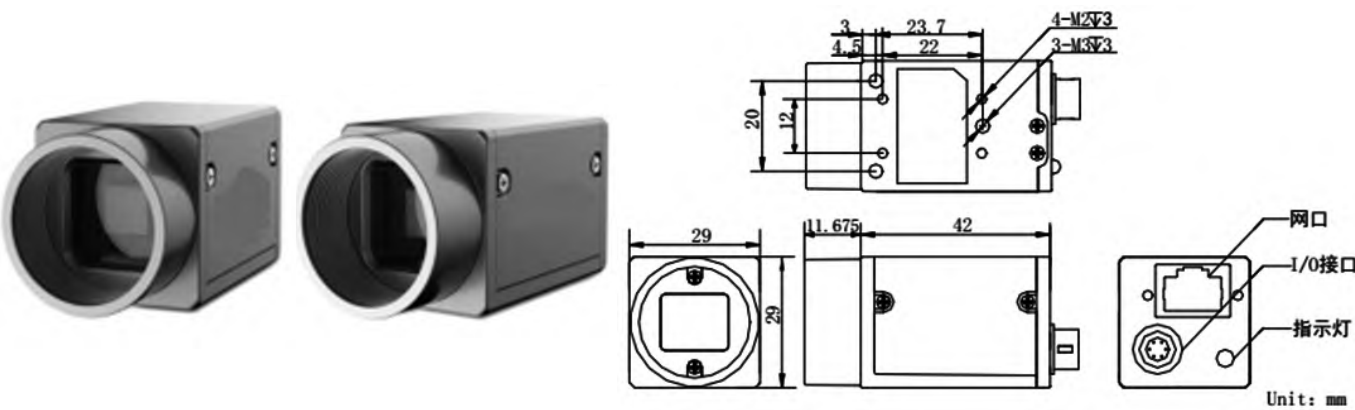
型号	AVS2300
处理器	Intel@Celeron J1900,2.0GHz
内存	2GB DDR3 Memory
存储	32G SATA工业级硬盘
电源供电方式	AC220V
硬件状态监控	支持电源电压和温度检测
显示器输出	VGA
操作方式	USB接口鼠标+键盘
串行输出口	1个
USB接口	4个
网口	2个千兆网口，1个百兆网口
工作温度	-5° C ~60° C
存储温度	-40° C ~80° C
工作湿度	0%~90%

型号	AVS3200
处理器	Intel@ Core i5-2400 3.1 GHz
内存	4GB DDR3 Memory
存储	500G硬盘
电源供电方式	AC220V
硬件状态监控	支持电源电压和温度检测
显示器输出	VGA/HDMI
操作方式	USB接口鼠标+键盘
串行输出口	4个
USB接口	4个
网口	4个千兆网口
工作温度	-20° C ~ 60° C
存储温度	-40° C ~ 80° C
工作湿度	10% ~ 95%

安装尺寸（单位：mm）



AVS视觉系统-J系列相机



工业相机选型表

像素（万）	型号	分辨率	通讯接口	芯片类型	芯片尺寸（um）	机械尺寸（mm）
30	CM-30-200GM-J1	640×480	千兆网口	1/3"CCD	7.4×7.4	29×29×42
	CM-30-814UM-J1	640×480	USB3.0	1/4"CMOS	4.8×4.8	29×29×30
130	CM-131-90GM-J1	1280×1024	千兆网口	1/2" CCD	4.8×4.8	29×29×42
	CM-131-170UM-J1	1280×1024	USB3.0	1/2"CMOS	4.8×4.8	29×29×42.51
500	CM-500-24GM-J1	2448×2048	千兆网口	2/3" CMOS	3.45×3.45	29×29×42
	CM-530-60UM-J1	2592×2048	USB3.0	1"CMOS	4.8×4.8	29×29×42.51
600	CM-629-17GM-J1	3072×2048	千兆网口	1/1.8" CMOS	2.4×2.4	29×29×42

工业相机主打型号
CM-131-90GM-J1 黑白相机，适合静态/动态拍照,帧率高，成像质量好
CM-500-24GM-J1 黑白相机，适合静态拍照,帧率低，成像质量好

AVS视觉系统-J系列镜头

镜头选型表

型号	焦距（mm）	光圈范围	工作距离（m）	最大靶面	放大倍率	接口类型
TC-6-J1	6	F2.8~F16C	0.09~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-8-J1	8	F2.8~F16C	0.04~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-12-J1	12	F2.8~F16C	0.06~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-16-J1	16	F2.8~F16C	0.07~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-25-J1	25	F2.8~F16C	0.15~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-35-J1	35	F2.8~F16C	0.18~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-50-J1	50	F2.8~F16C	0.3~∞	1/1.8"	N/A	C

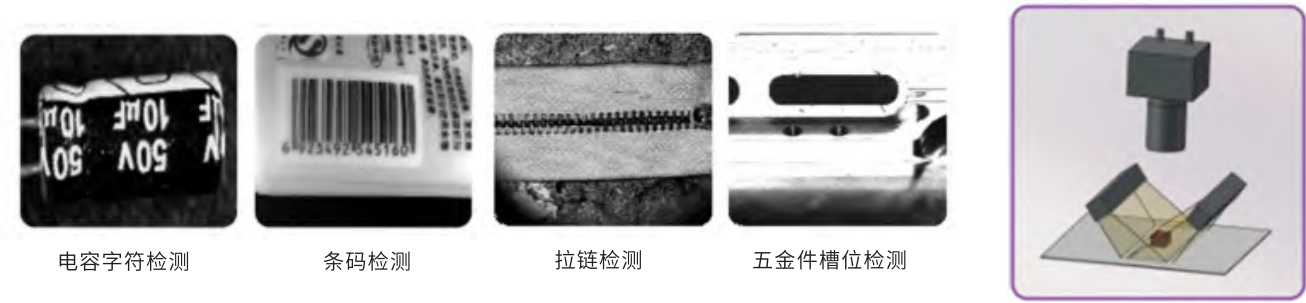


AVS 视觉系统-光源选型



条光特点
高密度LED阵列，高亮度照射；多种紧凑设计，节省安装空间；
多任意角度照射，适合不同产品照明；
配置漫反射板导光，光线均匀扩散；

主要应用
金属表面检测；图像扫描；表面裂痕检测；边缘尺寸检测；打标字符检测与识别；冲压字符图案检测与识别；



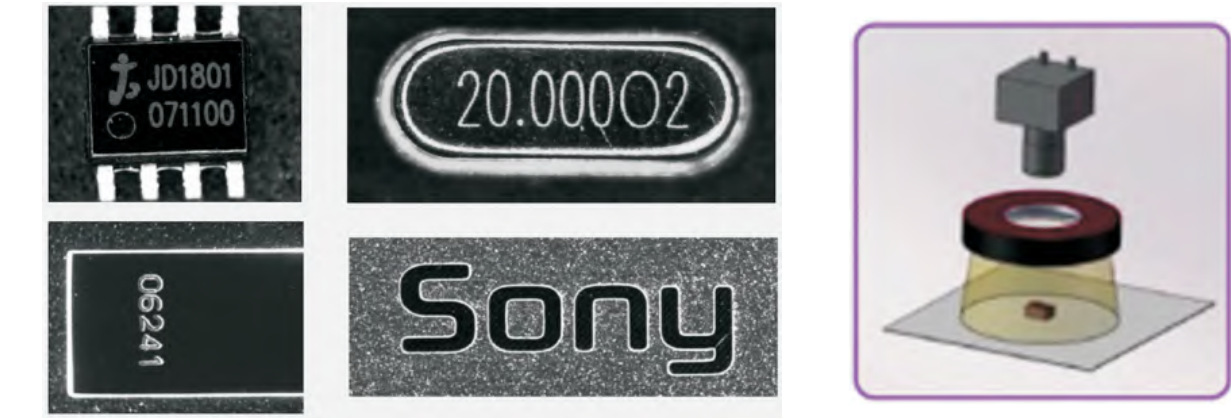
型号	外形尺寸(长×宽×高mm)	发光尺寸(长×宽mm)
SR-8019L-W/R/B-B1	80×19×20	68×15
SR-11222L-W/R/B-B1	112×22×20	100×18
SR-15030L-W/R/B-B1	150×30×20	138×26
SR-20040L-W/R/B-B1	200×40×20	188×35
SR-30030L-W/R/B-B1	300×30×20	286×25
SR-39030L-W/R/B-B1	390×30×20	366×36
SR-50030L-W/R/B-B1	500×35×20	480×25

AVS 视觉系统-光源选型



环形光特点
环形光源提供不同照射角度、不同颜色组合，高亮度，紧凑设计，节省安装空间，
能解决对角照射阴影问题，可选配漫射板导光，光线均匀扩散。

主要应用
PCB基板检测，IC元件检测，集成电路印字检测等。



环形光系列	型号	外径（mm）	内径（mm）
0度	SR-7200-R-W/B/R-B1	72	32
	SR-12000-R-W/B/R-B1	120	40
	SR-14400-R-W/B/R-B1	144	40
30度	SR-7230-R-W/R/B-B1	72	36
	SR-11830-R-W/R/B-B1	118	66
	SR-15030-R-W/R/B-B1	150	95
60度	SR-7460-R-W/R/B-B1	74	36
	SR-12060-R-W/R/B-B1	120	84
	SR-15060-R-W/R/B-B1	150	110
90度	SR-6090-R-W/R/B-B1	60	33
	SR-12090-R-W/R/B-B1	120	88
	SR-15090-R-W/R/B-B1	150	114

AVS 视觉系统-光源控制器

SRC-24AC-2-B2



SRC-24AC-4-B1



SRC-24DC-4-B1



型号	描述	尺寸（长*宽*高）单位:mm
SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道，配件：电源线	182.5*110*46
SRC-24AC-4-B1	模拟控制器，220V输入，24V输出，四通道，配件：电源线	195*115*76
SRC-24DC-4-B1	数字控制器，220V输入，24V输出，四通道，配件：电源线，串口通讯线	145*119.5*88.5

典型出货配置

单相机系统流水线动态抓取典型报价配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS2300	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A）(WIN7系统,CPU :Intel® Celeron™ J1900, 2.0 GHz ,4G内存, 64G硬盘,4个千兆网口，2个串口，3个USB2.0接口)	台	1
工业相机（三选一）	CM-130-90GM-J1 (低像素，高帧率)	130万像素黑白相机，千兆网相机，全局曝光，90fps@1280(H)×1024(V)，1/2" CCD，像素尺寸 4.8 μm×4.8 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
	CM-500-60UM-J1 (高像素，高帧率)	500万像素黑白相机，USB3.0接口,全局曝光，60fps@2592(H)×2048(V)，1"CMOS，需要搭配大靶面镜头，像素尺寸4.8μm×4.8μm，机械尺寸29mm×29mm×30mm，重量56g，配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
	CM-600-17GM-J1 (高像素，低帧率)	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光，17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS，像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
镜头	TC-12-6MP-J1	定焦镜头，焦距12mm，最大支持靶面1/1.8"，最小物距60mm，尺寸35.36mm x 29mm，C接口，六百万像素级	个	1
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	1
光源	SR-21230L-W-B1	白色，24V输入，外形尺寸212mm×30mm×20mm，发光尺寸200mm×25mm，配件：3m延长线	个	1
光源控制器	SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道，配件：电源线	个	1

双相机系统视觉配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS2300	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A）(WIN7系统,CPU :Intel® Celeron™ J1900, 2.0 GHz ,4G内存, 64G硬盘,4个千兆网口，2个串口，3个USB2.0接口)	台	1
工业相机	CM-600-17GM-J1	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光，17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS，像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条8m触发线	台	2
镜头	TC-25-6MP-J1	定焦镜头，焦距12mm，最大支持靶面1/1.8"，最小物距60mm，尺寸35.36mm x 29mm，C接口，六百万像素级	个	2
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	2
光源	SR-12000R-R-B1	红色，24V输入，直射型，外径120mm，内径40mm，配件：漫反射板、3m延长线	个	2
光源控制器	SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道，配件：电源线	个	1

四相机系统视觉配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS3200L6	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A）(WIN7系统,CPU :I5,4G内存，500G硬盘,6个千兆网口，2个串口，3个USB2.0接口)	台	1
工业相机	CM-600-17GM-J1	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光，17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS，像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条8m触发线	台	4
镜头	TC-25-6MP-J1	定焦镜头，焦距12mm，最大支持靶面1/1.8"，最小物距60mm，尺寸35.36mm x 29mm，C接口，六百万像素级	个	4
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	4
光源	SR-12000R-R-B1	红色，24V输入，直射型，外径120mm，内径40mm，配件：漫反射板、3m延长线	个	4
光源控制器	SRC-24AC-4-B1	模拟控制器，220V输入，24V输出，四通道，配件：电源线	个	1

应用案例



手机FPC线路组装



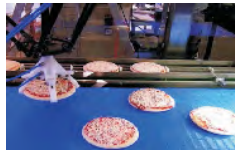
视觉点胶



手机贴标



纸盒包装行业



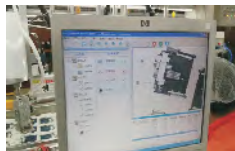
食品加工



化妆品动态上下料



LED插件



电脑元器件组装