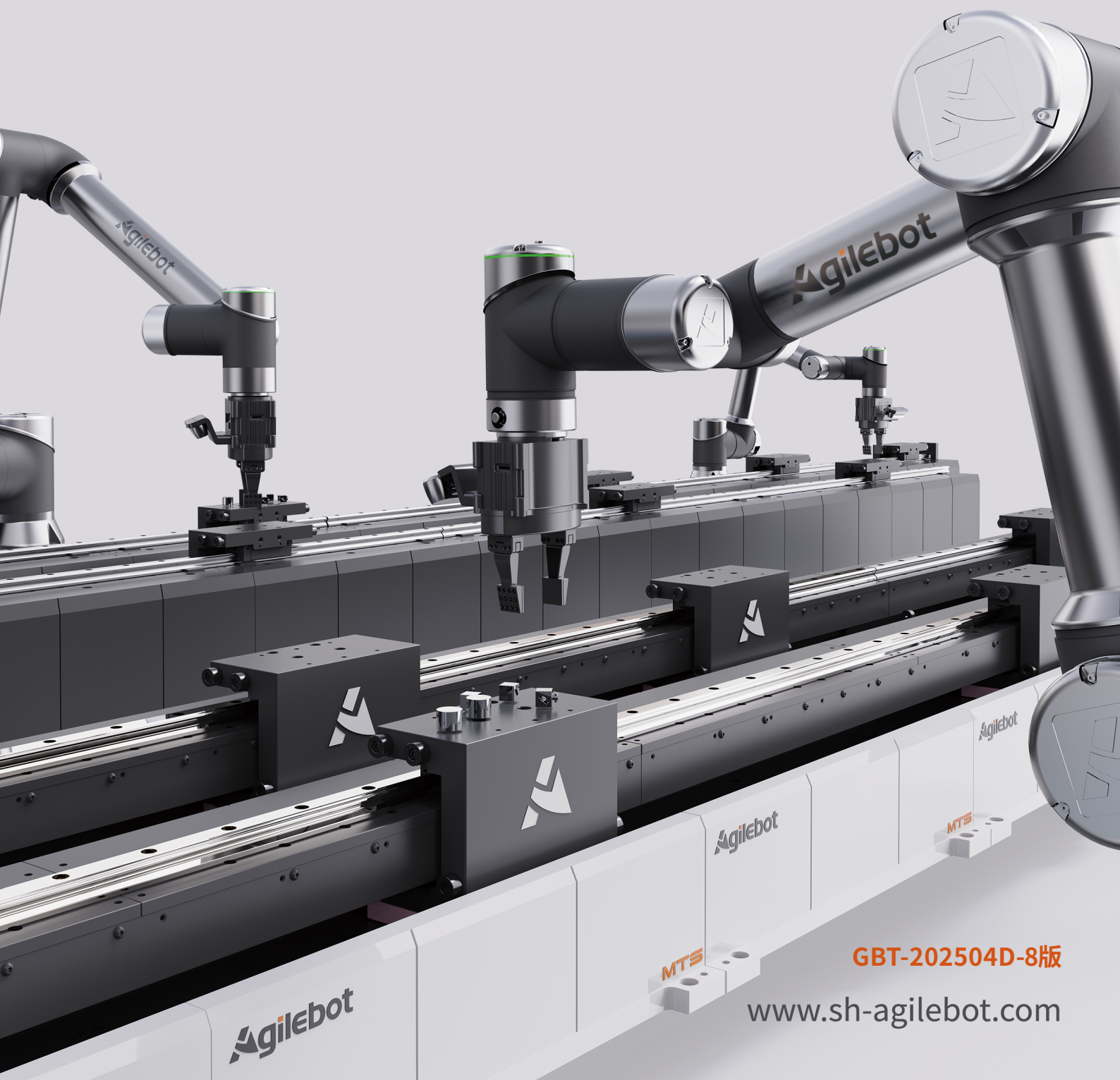


驱动未来工厂

DRIVE THE FACTORIES OF THE FUTURE



GBT-202504D-8版

www.sh-agilebot.com



CONTENTS

01 关于捷勃特 ABOUT AGILEBOT

企业文化
业务范围

03 核心竞争力 CORE COMPETENCE

04 专利与认证 PATENTS & CERTIFICATES

05 产品应用 PRODUCT APPLICATIONS

应用行业
应用场景

06 售后保障体系 SERVICE

07 产品系列 PRODUCTS SERIES

全系列产品线
产品选型
SCARA 系列
PUMA 系列
协作系列
控制柜 & 软件

41 成功案例 SUCCESS CASES

行业应用案例
产品参数一览表

关于捷勃特

ABOUT AGILEBOT



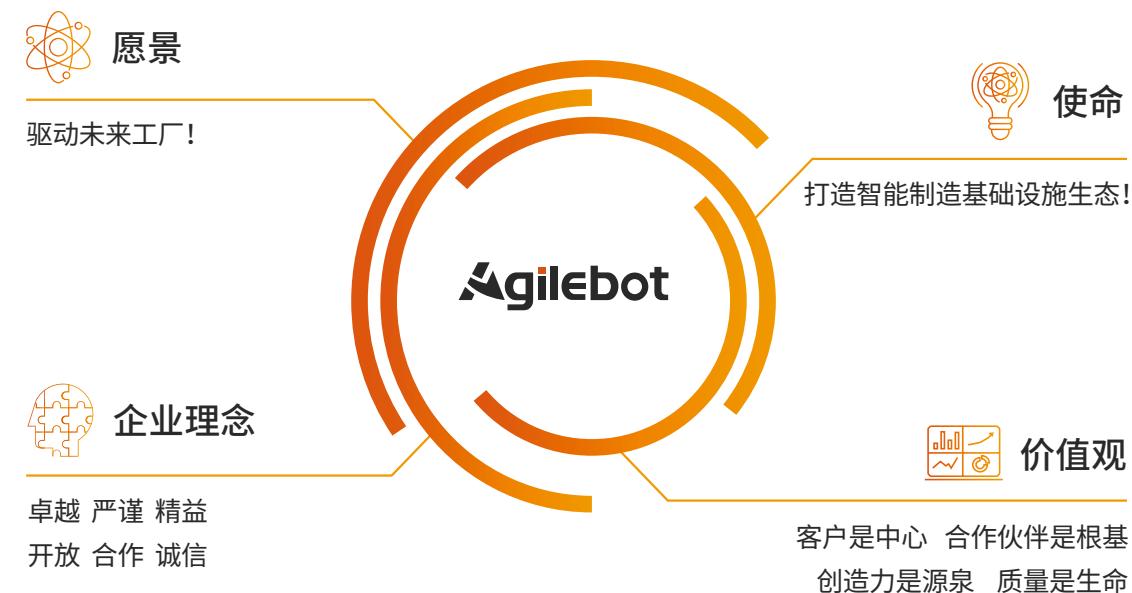
VISION:
DRIVE THE FACTORIES OF THE FUTURE!
MISSION:
BUILD AN INFRASTRUCTURE ECOSYSTEM
FOR INTELLIGENT MANUFACTURING!

上海捷勃特机器人有限公司是一家专业的工业机器人和智能磁驱输送系统提供商。公司以驱动未来工厂为愿景，以打造智能制造基础设施生态为使命，致力于运动控制技术、电机控制技术、通讯技术、传感器技术、智能算法在工业机器人与智能磁驱输送系统上的融合突破，聚焦专业领域应用技术的深耕落地，逐步实现技术平台和终端产品的多元化、专业化、生态化，以多种方式实现客户价值。

捷勃特建有先进完善的制造、测试、追溯体系，通过持续的工艺革新和管理升级为产品品质保驾护航。除了研发和生产多品类的机器人、智能磁驱输送系统和各种功能软件以外，捷勃特还为客户提供方案咨询、技术支持、人员培训、售后维修等服务。

依托先进的驱控一体控制技术，捷勃特以关键技术自主可控为基石，以满足市场根本性需求为导向，不断为客户提供高性能、高品质、高性价比、高易用性的产品。

企业文化



业务范围


多种构型机器人及
功能软件包

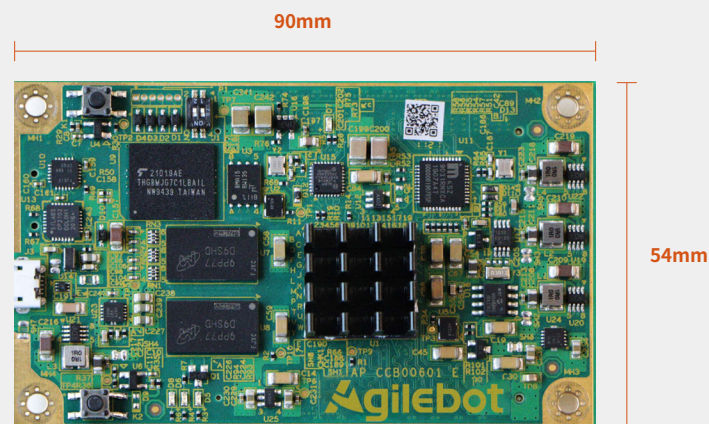

智能磁驱输送
系统


技术支持和
培训服务


应用技术方案咨询

核心竞争力

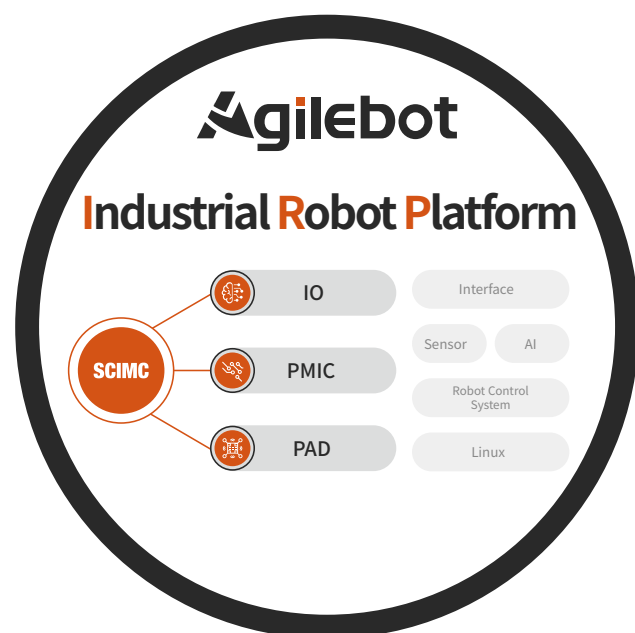
CORE COMPETENCE



单芯片多轴驱控一体运动控制器 (SCIMC)

依托完全自主知识产权的世界首款单芯片多轴驱控一体运动控制器 **SCIMC**，和先进的运动控制技术，捷勃特专门研发了针对智能机器人和磁驱输送系统的精密运动控制平台

捷勃特工业机器人平台 (Agilebot IRP)



- 开放通用高效的平台**
 - 基于 ARM 核的自研异构控制系统架构保证了系统的高实时、高同步。
 - 采用开源 Linux 系统保证了平台开放。
 - 采用 FPGA 可自由定义对外接口。
- 支持多机器人构型**
 - 基于参数化建模，支持多种通用工业机器人构型及其系列化产品。
- 丰富的功能应用**
 - 独立自主的系统架构及底层算法可支持各类应用软件开发。
 - 便于集成视觉、力觉传感器，可实现焊接、切割、涂胶、打磨、视觉跟踪等功能。
- 高效的运动规划算法**
 - 高效的运动轨迹规划算法实现机器人快速平稳运动，并有极高的轨迹精度。
- 先进的动力学算法**
 - 动力学算法保证了机器人有较高的操作速度、准确的定位及良好控制性能。
- 优化的伺服电机控制算法**
 - 优化了伺服电机控制算法，改善了三环控制性能，实现了精确的定位控制、转速控制和扭矩控制。
- 友好的人机交互界面**
 - 基于 web 架构的跨平台 UI 设计提供了友好的人机交互体验

专利与认证

PATENTS & CERTIFICATES

目前捷勃特累计申报国内外各类专利和软件著作权 67 项，含发明专利 35 项，实用新型专利 23 项，外观专利 4 项，软件著作权 5 项。同时捷勃特机器人通过多项严格的标准和测试，取得机器人 CR 认证、CE 认证、IP67 防护等级认证及 ISO Class 4 洁净等级等产品认证。

SCIMC 核心专利



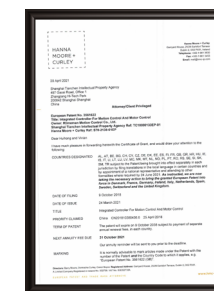
单芯片多轴驱控一体运动控制器
专利认证证书（中国）



单芯片多轴驱控一体运动控制器
专利认证证书（美国）



单芯片多轴驱控一体运动控制器
专利认证证书（日本）



单芯片多轴驱控一体运动控制器
专利认证证书（欧盟）

发明专利



一种机器人系统的控制单元、
机器人系统及机器人系统的
控制方法



多连杆机器人的动力学参数辨识
方法和装置



视觉分类方法、系统、装置及
计算机可读介质



电子设备及操作电子设备的方法

产品认证



IP67 防护认证



CE 认证



通过 50000 小时 MTBF 测评



ISO Class 4 洁净等级认证

产品应用 PRODUCT APPLICATIONS

应用行业



新能源



汽车部件



消费电子



医药



通用零部件



半导体 & 光伏



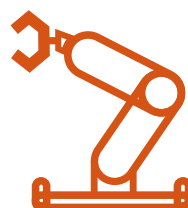
食品快消



美妆

应用场景

- 视觉检测
- 物流包装
- 上下料
- 切割
- 视觉分拣
- 打磨抛光
- 装配
- 清洗



售后保障体系 SERVICE



我们提供完备的售后服务保障体系

1/ 服务热线

- ▶ 热线电话技术支持
- ▶ 大客户专属服务窗口¹

2/ 方案咨询与设计

- ▶ 应用技术咨询
- ▶ 方案咨询和方案设计

3/ 安装调试

- ▶ 机器人到货安装
- ▶ 机器人现场调试

4/ 培训服务

- ▶ 基础操作培训
- ▶ 电气及编程培训
- ▶ 工艺技术培训

5/ 机器人维修保养

- ▶ 标准保养
- ▶ 电气和机械维修
- ▶ 提供 12 小时内响应²
- ▶ 响应后 24 小时到达现场³
- ▶ 可提供检测和服务报告

6/ 机器人备件或改造

- ▶ 机器人备件
- ▶ 机器人周边产品备件
- ▶ 已售机器人改造或升级服务

¹ 提供面向大客户的 FAE 专人服务，提供更快的响应速度和个性化增值服务。

² “响应”指的是服务人员向客户确认服务需求，并回复解决方案。

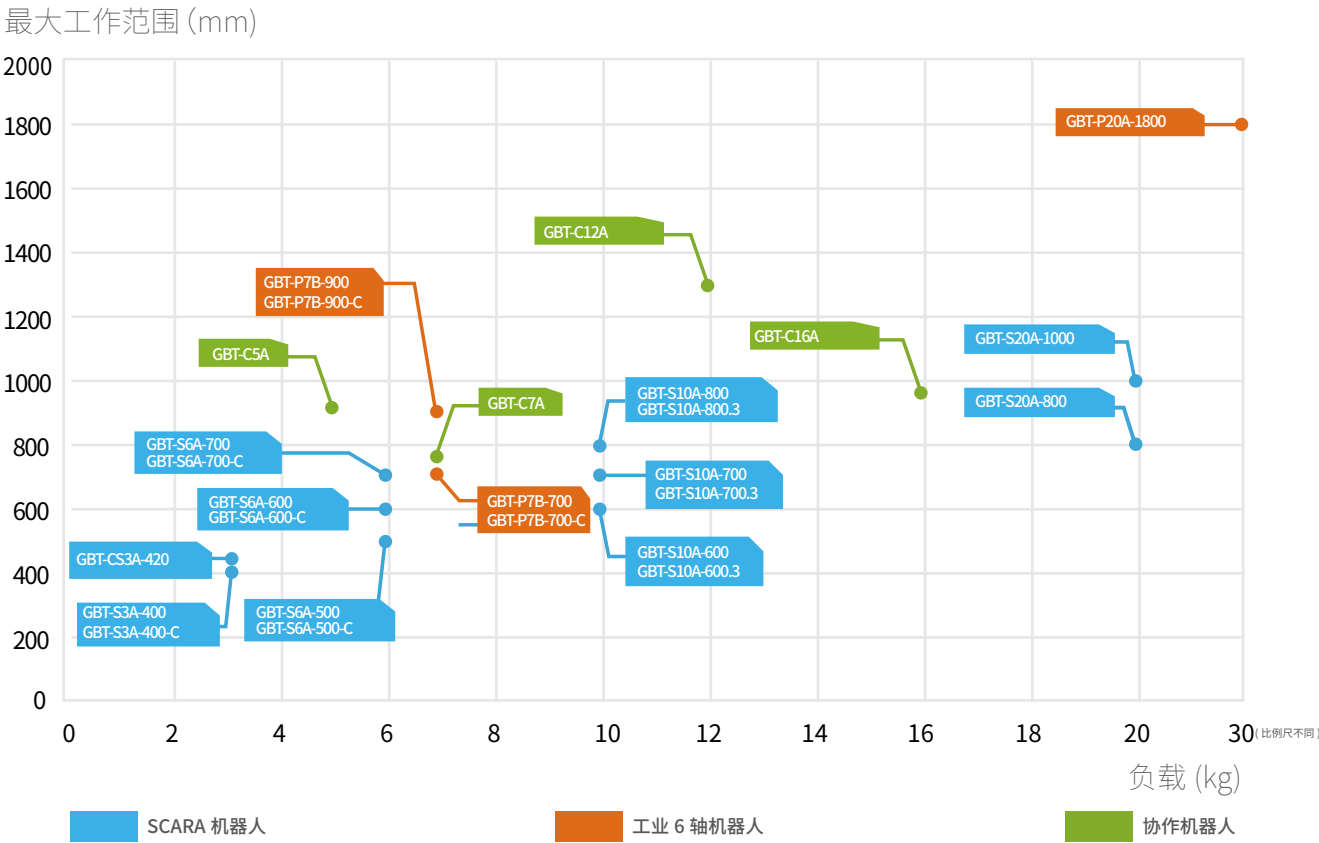
³ 24 小时到达现场仅限长三角地区的工作时间的报修，受不可抗力因素影响除外。



产品类别	技术特征	标配轴数	版本	柜型
IRC 工业机器人控制柜	I 集成一体式	4 4轴	A 第一代	空白 标准型
	D 驱动分布式	6 6轴	B 第二代	S 小型
		8 8轴		C 紧凑型

产品选型

机型分布图



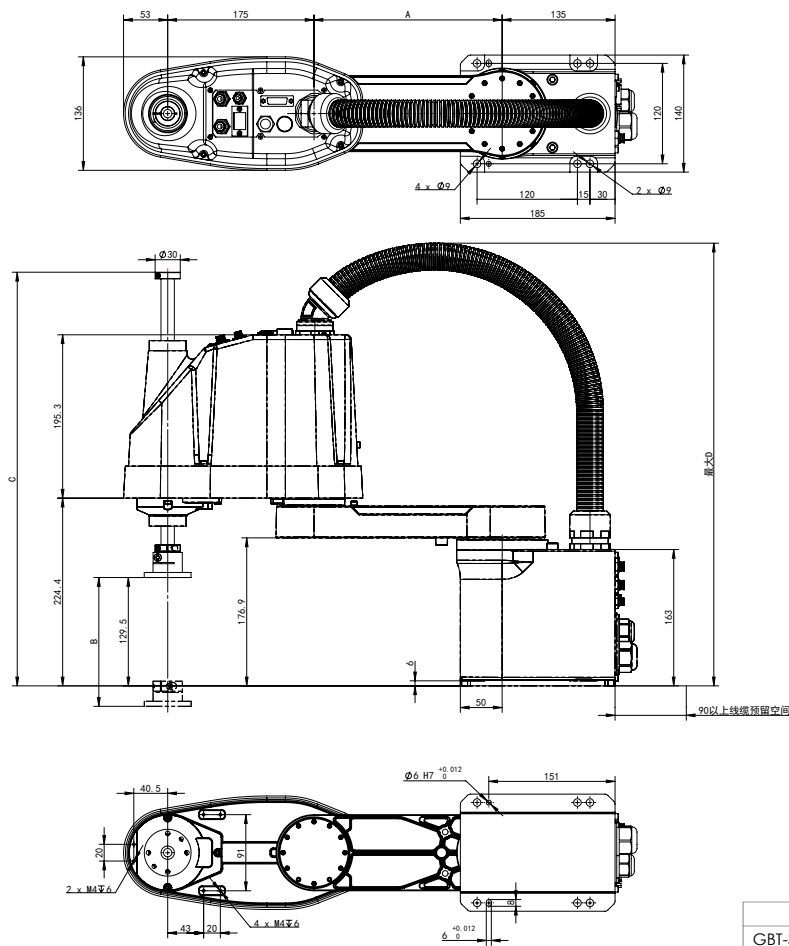
控制柜选型

	IRC-I4A-C	IRC-I6A-C	IRC-I6A	IRC-D6A	IRC-D6B	IRC-D6B-S
						
适用机器人机型	GBT-S3A 系列 GBT-S6A 系列 GBT-S10A 系列 GBT-S20A 系列 GBT-CS3A	GBT-P7B 系列	GBT-P20A 系列	GBT-C5A	GBT-C7A GBT-C12A GBT-C16A	GBT-C7A GBT-C12A GBT-C16A
尺寸	380mm x 350mm x 182mm	400mm x 380mm x 182mm	650mm x 483mm x 810mm	410mm x 260mm x 235mm	500mm x 330mm x 210mm	410mm x 161mm x 150mm
重量	8kg	12 kg	85.5kg	14.5kg	12kg	4kg
支持设备	示教器、PC 端	示教器、PC 端	示教器、PC 端	手机、平板、PC 端	手机、平板、PC 端	手机、平板、PC 端
通讯	支持 I/O (24 路输入, 16 路输出) 以及 TCP/IP、ModBus TCP 等通讯协议	支持 I/O (48 路输入, 48 路输出) 以及 TCP/IP、ModBus TCP 等通讯协议	支持 I/O (25 路输入, 25 路输出) 以及 TCP/IP、ModBus TCP 等通讯协议	支持 I/O (16 路数字量输入, 16 路数字量输出) 以及 TCP/IP、ModBus TCP、RS485 等通讯协议	支持 I/O (16 路数字量输入, 16 路数字量输出、2 路模拟量输入、2 路模拟量输出) 以及 TCP/IP、ModBus TCP、RS485 等通讯协议	支持 I/O (16 路数字量输入, 16 路数字量输出、2 路模拟量输入、2 路模拟量输出) 以及 TCP/IP、ModBus TCP、RS485 等通讯协议

机器人本体

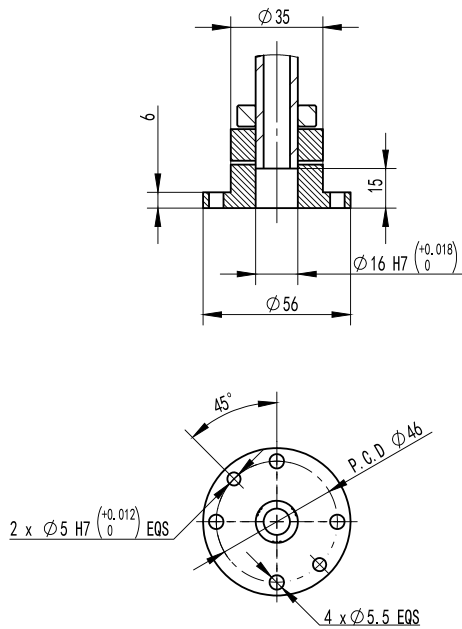
															
型号	GBT-S3A-400	GBT-S3A-400-C	GBT-S6A-500 GBT-S6A-600 GBT-S6A-700	GBT-S6A-500-C GBT-S6A-600-C GBT-S6A-700-C	GBT-S10A-600 GBT-S10A-700 GBT-S10A-800	GBT-S10A-600.3 GBT-S10A-700.3 GBT-S10A-800.3	GBT-S20A-800 GBT-S20A-1000	GBT-CS3A-420	GBT-P7B-700 GBT-P7B-900	GBT-P7B-700-C GBT-P7B-900-C	GBT-P20A-1800	GBT-C5A	GBT-C7A	GBT-C12A	GBT-C16A
最大负载	3kg	3kg	6kg	6kg	10kg	10kg	20kg	3kg	7kg	7kg	30kg	5kg	7kg	12kg	16kg
最大工作范围	400mm	400mm	500mm 600mm 700mm	500mm 600mm 700mm	600mm 700mm 800mm	600mm 700mm 800mm	800mm 1000mm	420mm	721mm 901mm	721mm 901mm	1805mm	933mm	785mm	1303mm	980mm
Z 轴行程	150mm	120mm	200mm	170mm	200mm	300mm	390mm	240mm	-	-	-	-	-	-	-

外形尺寸图

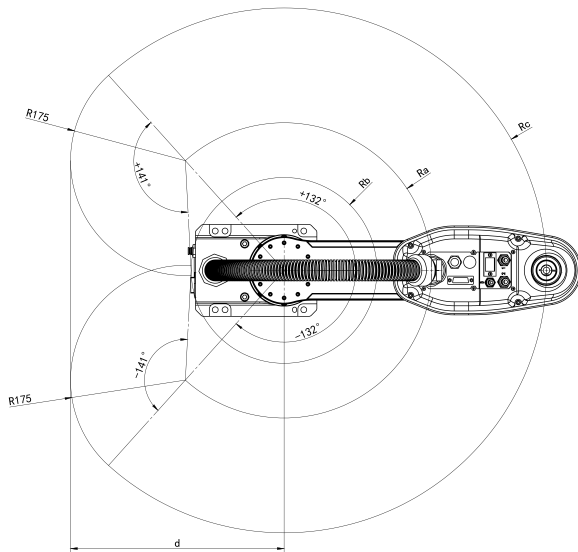


机型	A	B	C	D
GBT-S3A-400	225	150	494.5	540

法兰接口图



工作范围图



机型	a	b	c	d
GBT-S3A-400	225	141.6	400	326

规格信息如有更改，恕不另行通知。

GBT-S3A

高效 标准 Pick&Place 最高循环时间约 0.41s

易用 Compass 平台支持 PC 端对 SCARA 机器人示教及编程

技术参数：

型号	GBT-S3A-400	
基本规格		
自由度	4	
最大工作范围	400mm	
负载能力	额定	1kg
	最大	3kg
第4关节容许惯量	额定	0.005kg·m ²
	最大	0.05kg·m ²
第三关节顶压力	100N	
安装方式	台面安装	
运动参数		
轴运动范围	J1	±132°
	J2	±141°
	J3	150mm
	J4	±360°
轴最大速度	J1+J2	6650 mm/s
	J3	1100 mm/s
	J4	2350 °/s
重复定位精度 ¹	J1+J2	0.01 mm
	J3	0.01 mm
	J4	0.01 °
标准循环时间 ²	0.41s	

手臂用户接口		
气路		φ4×1, φ6×2
通讯		D-sub15 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针
物理特性		
本体重量		13kg
底座安装面积		185mmX140mm
其他		
适用控制器		IRC-I4A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz
使用环境	温度	5°C ~40°C
	湿度	最高 80%RH (无结露)
	振动	0.5G (≥ 50Hz)

¹: 在 20°C 恒定环境温度下测试的数值。
²: 机器人在 2kg 负载条件下, 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm, 往返拱形运动的循环时间 (最大速度、最优路径、粗定位)。

GBT-S3A-C



高效 标准 Pick&Place 最高循环时间约 0.41s

易用 Compass 平台支持 PC 端对 SCARA 机器人示教及编程

技术参数：

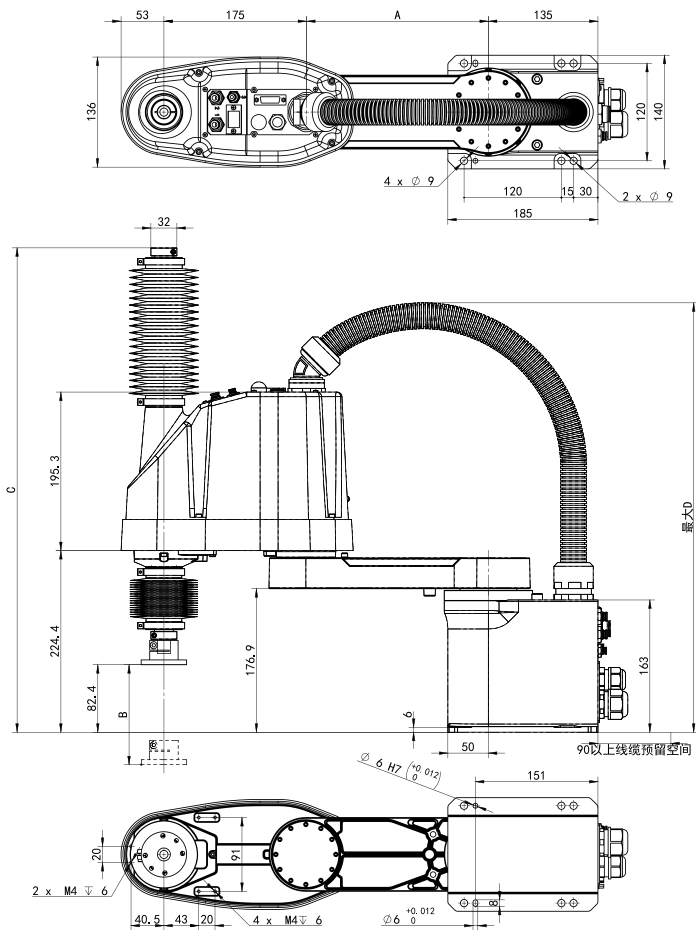
型号	GBT-S3A-400-C	
基本规格		
自由度	4	
最大工作范围	400mm	
负载能力	额定	1kg
	最大	3kg
第4关节容许惯量	额定	0.005kg·m ²
	最大	0.05kg·m ²
第三关节顶压力	100N	
洁净等级 (ISO 14644)	Class 4	
安装方式	台面安装	
运动参数		
轴运动范围	J1	±132°
	J2	±141°
	J3	120mm
	J4	±360°
轴最大速度	J1+J2	6650 mm/s
	J3	1100 mm/s
	J4	2350 °/s
重复定位精度 ¹	J1+J2	0.01 mm
	J3	0.01 mm
	J4	0.01 °
标准循环时间 ²	0.41s	

手臂用户接口		
气路		φ4×1, φ6×2
通讯		D-sub15 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针
物理特性		
本体重量		13kg
底座安装面积		185mmX140mm
其他		
适用控制器		IRC-I4A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz
使用环境	温度	5℃ ~40℃
	湿度	最高 80%RH（无结露）
	振动	0.5G（≥ 50Hz）

¹: 在 20° C 恒定环境温度下测试的数值。

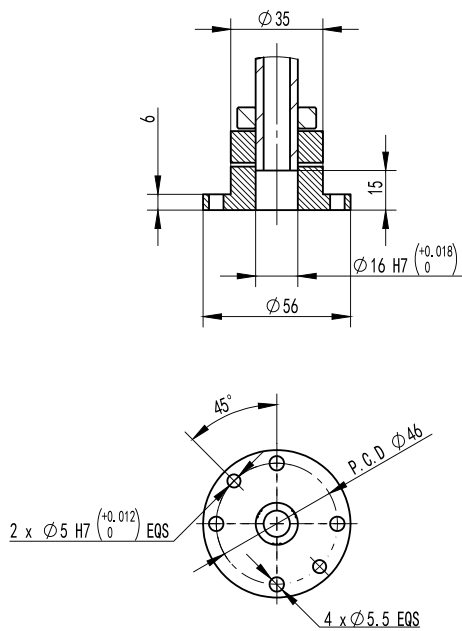
²: 机器人在 2kg 负载条件下, 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm, 往返拱形运动的循环时间 (最大速度、最优路径、粗定位)。

外形尺寸图

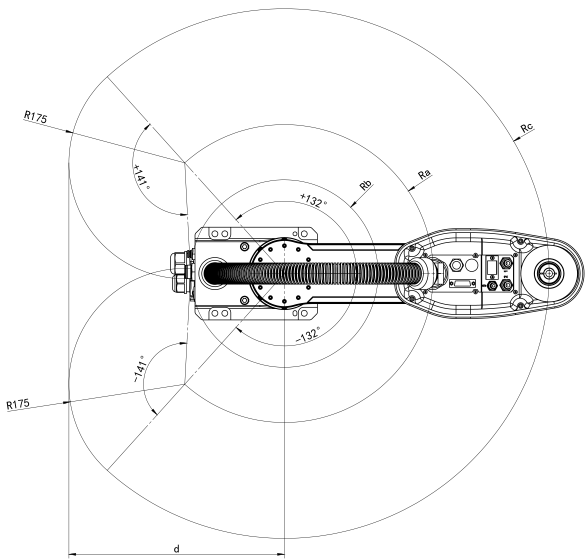


机型	A	B	C	D
GBT-S3A-400-C	225	120	597.4	540

法兰接口图



工作范围图



机型	a	b	c	d
GBT-S3A-400-C	225	141.6	400	326

规格信息如有更改, 恕不另行通知。

高效 标准 Pick&Place 最高循环时间约 0.41s

易用 Compass 平台支持 PC 端对 SCARA 机器人示教及编程



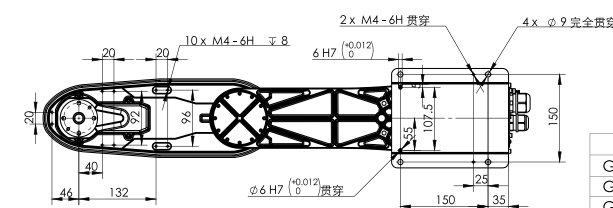
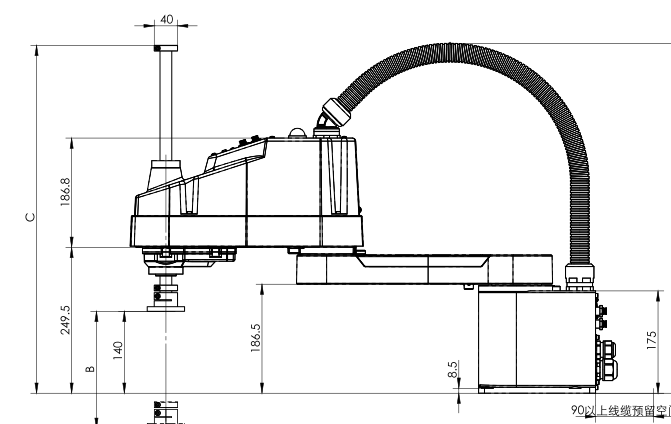
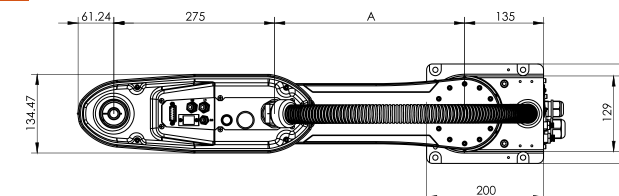
型号	GBT-S6A-500	GBT-S6A-600	GBT-S6A-700	
基本规格				
自由度 (轴数)	4			
最大工作范围	500mm	600mm	700mm	
负载能力	额定	2kg	2kg	2kg
	最大	6kg	6kg	6kg
第4关节 容许惯量	额定	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²
	最大	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²
第三关节顶压力	100N			
安装方式	台面安装			
运动参数				
轴运动范围	J1	±132°	±132°	±132°
	J2	±150°	±150°	±150°
	J3	200mm	200mm	200mm
	J4	±360°	±360°	±360°
轴最大速度	J1+J2	6180mm/s	6800mm/s	7100mm/s
	J3	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s
	J4	2000°/s	2000°/s	2000°/s
重复定位精度 ¹⁾	J1+J2	0.015mm	0.015mm	0.015mm
	J3	0.01mm	0.015mm	0.015mm
	J4	0.01°	0.01°	0.01°
标准循环时间 ²⁾	0.41s	0.41s	0.41s	

型号		GBT-S6A-500	GBT-S6A-600	GBT-S6A-700
手臂用户接口				
气路		φ4x1, φ6x2	φ4x1, φ6x2	φ4x1, φ6x2
通讯		D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针
物理特性				
本体重量		16.5kg	17.3kg	18kg
底座安装面积		200mmx170mm	200mmx170mm	200mmx170mm
其他				
适用控制器		IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz
使用环境	温度	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	湿度	最高 80%RH (无结露)	最高 80%RH (无结露)	最高 80%RH (无结露)
	振动	0.5G (≥ 50Hz)	0.5G (≥ 50Hz)	0.5G (≥ 50Hz)

*1: 在 20° C 恒定环境温度下测试的数值。

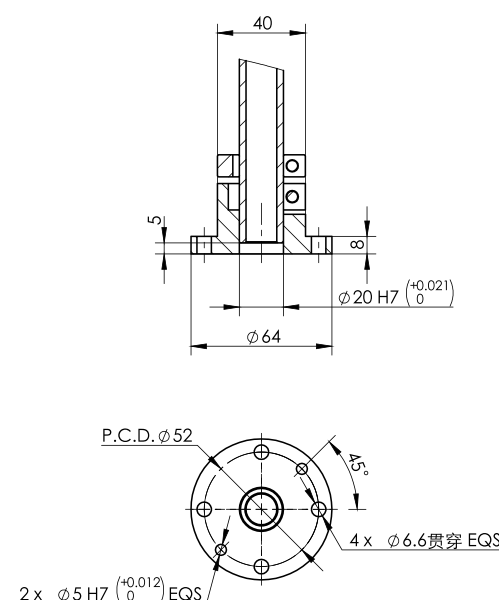
⁷²: 机器人在 2kg 负载条件下, 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm, 往返拱形运动的循环时间 (最大速度、最优路径、粗定位)。

外形尺寸图

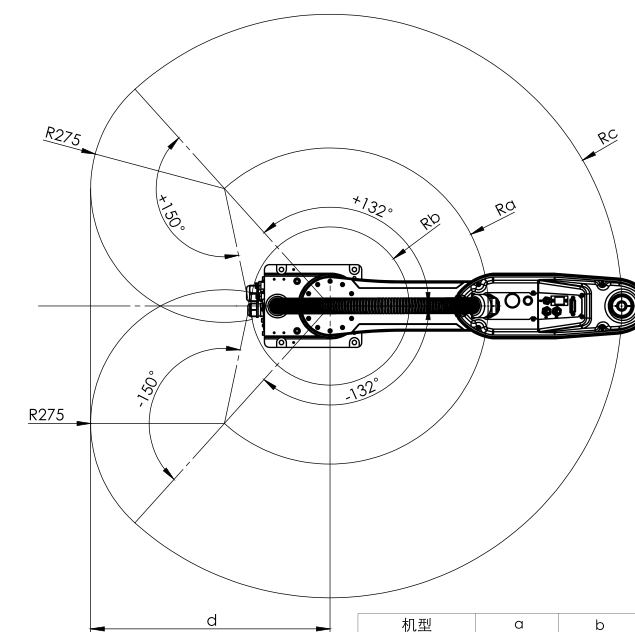


机型	A	B	C	D
GBT-S6A-500	225	200	595	580
GBT-S6A-600	325	200	595	590
GBT-S6A-700	425	200	595	600

法兰接口图



工作范围图



机型	a	b	c	d
GBT-S6A-500	225	138.1	500	425.5
GBT-S6A-600	325	162.6	600	492.5
GBT-S6A-700	425	232.0	700	559.4

规格信息如有更改，恕不另行通知。

GBT-S6A-C



高效 标准 Pick&Place 最高循环时间约 0.41s

易用 Compass 平台支持 PC 端对 SCARA 机器人示教及编程

技术参数：

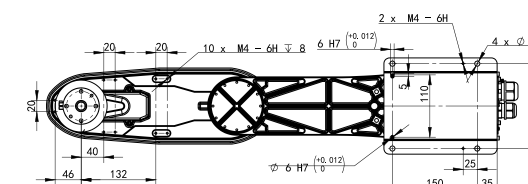
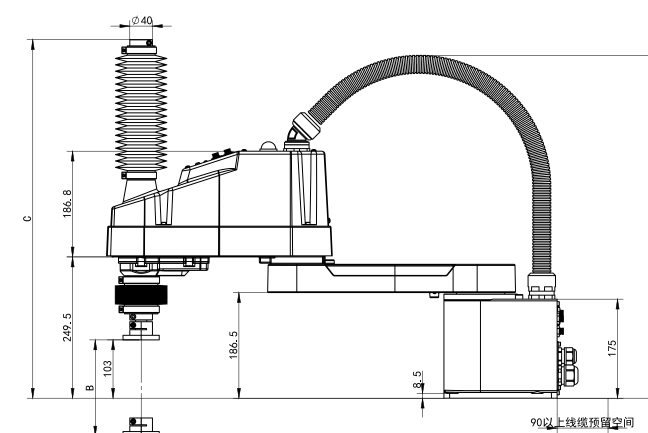
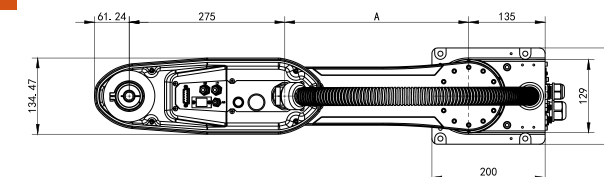
型号		GBT-S6A-500-C	GBT-S6A-600-C	GBT-S6A-700-C
基本规格				
自由度（轴数）		4		
最大工作范围		500mm	600mm	700mm
负载能力	额定	2kg	2kg	2kg
	最大	6kg	6kg	6kg
第4关节容许惯量	额定	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01kg·m ²
	最大	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12kg·m ²
第三关节顶压力		100N		
洁净等级（ISO 14644）		Class 4		
安装方式		台面安装		
运动参数				
轴运动范围	J1	±132°	±132°	±132°
	J2	±150°	±150°	±150°
	J3	170mm	170mm	170mm
	J4	±360°	±360°	±360°
轴最大速度	J1+J2	6180mm/s	6800mm/s	7100mm/s
	J3	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s
	J4	2000°/s	2000°/s	2000°/s
重复定位精度 ^{*1}	J1+J2	0.015mm	0.015mm	0.015mm
	J3	0.01mm	0.015mm	0.015mm
	J4	0.01°	0.01°	0.01°
标准循环时间 ^{*2}		0.41s	0.41s	0.41s

型号		GBT-S6A-500-C	GBT-S6A-600-C	GBT-S6A-700-C
手臂用户接口				
气路		φ4x1, φ6x2	φ4x1, φ6x2	φ4x1, φ6x2
通讯		D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针
物理特性				
本体重量		16.5kg	17.3kg	18kg
底座安装面积		200mmx170mm	200mmx170mm	200mmx170mm
其他				
适用控制器		IRC-14A-C	IRC-14A-C	IRC-14A-C
电源要求		电压 220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz
使用环境	温度	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	湿度	最高 80%RH (无结露)	最高 80%RH (无结露)	最高 80%RH (无结露)
	振动	0.5G (≥ 50Hz)	0.5G (≥ 50Hz)	0.5G (≥ 50Hz)

*1: 在 20° C 恒定环境温度下测试的数值。

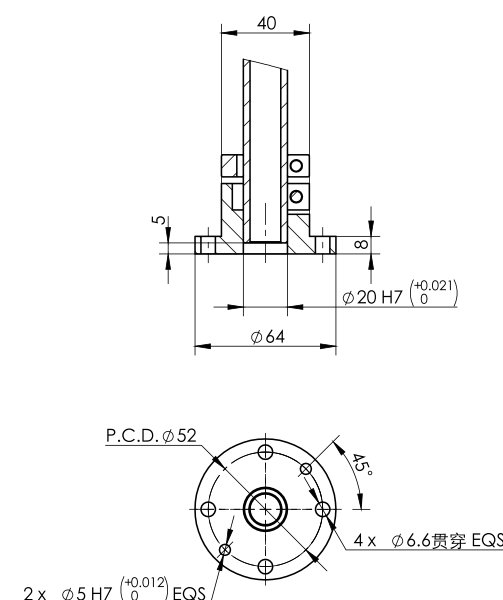
²: 机器人在 2kg 负载条件下, 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm, 往返拱形运动的循环时间 (最大速度、最优路径、粗定位)。

外形尺寸图

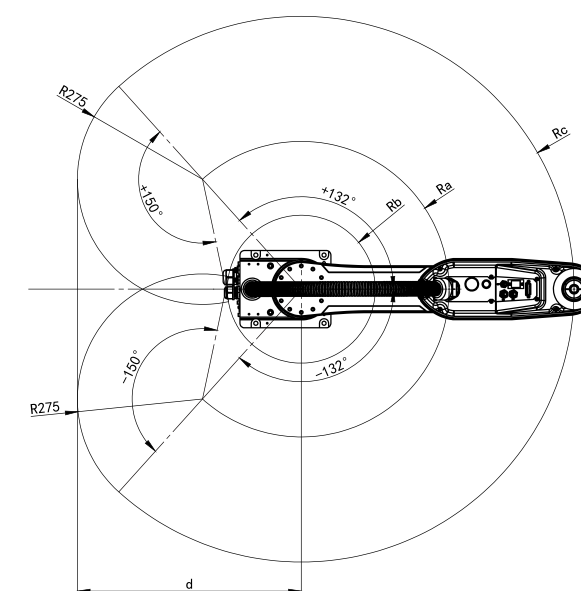


机型	A	B	C	D
GBT-S6A-500-C	225	170	633.5	580
GBT-S6A-600-C	325	170	633.5	590
GBT-S6A-700-C	425	170	633.5	600

法兰接口图



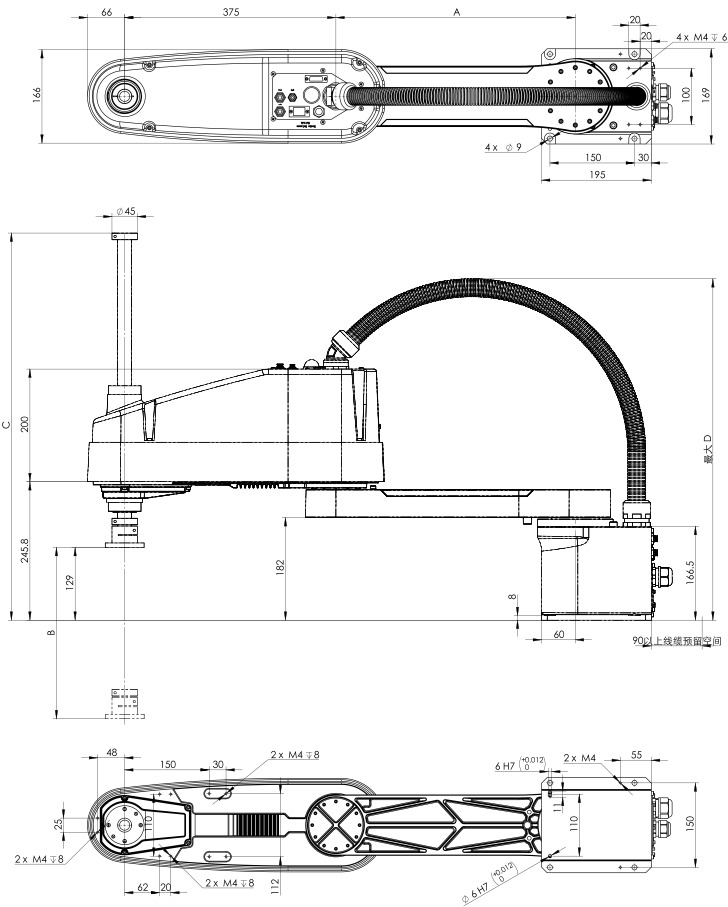
工作范围图



机型	a	b	c	d
GBT-S6A-500-C	225	138.1	500	425.5
GBT-S6A-600-C	325	162.6	600	492.5
GBT-S6A-700-C	425	232	700	559.4

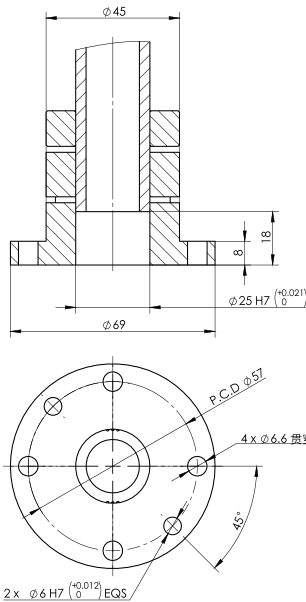
规格信息如有更改，恕不另行通知。

外形尺寸图

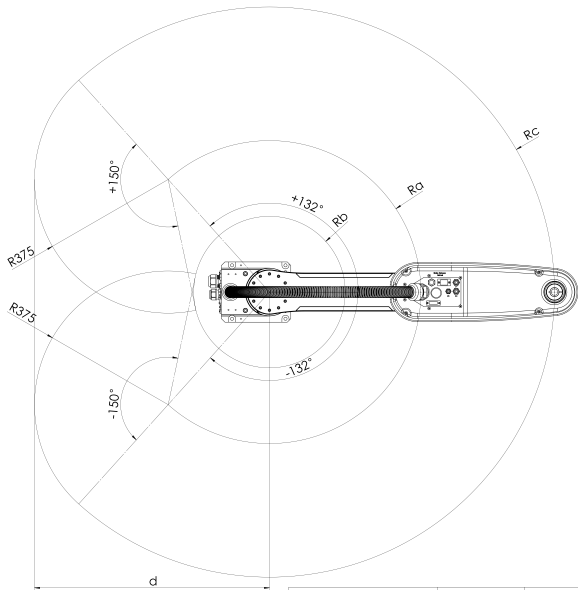


机型	A	B	C	D
GBT-S10A-600	225	200	587	565
GBT-S10A-600.3	225	300	687	565
GBT-S10A-700	325	200	587	575
GBT-S10A-700.3	325	300	687	575
GBT-S10A-800	425	200	587	580
GBT-S10A-800.3	425	300	687	580

法兰接口图



工作范围图



机型	a	b	c	d
GBT-S10A-600	225	212.4	600	525.5
GBT-S10A-600.3	225	212.4	600	525.5
GBT-S10A-700	325	187.5	700	592.5
GBT-S10A-700.3	325	187.5	700	592.5
GBT-S10A-800	425	212.6	800	659.4
GBT-S10A-800.3	425	212.6	800	659.4

规格信息如有更改，恕不另行通知。



GBT-S10A

高效 标准 Pick&Place 最高循环时间约 0.40s

易用 Compass 平台支持 PC 端对 SCARA 机器人示教及编程

技术参数：

型号		GBT-S10A-600	GBT-S10A-600.3	GBT-S10A-700	GBT-S10A-700.3	GBT-S10A-800	GBT-S10A-800.3
基本规格							
自由度		4					
最大工作范围		600mm	600mm	700mm	700mm	800mm	800mm
负载能力	额定	5kg	5kg	5kg	5kg	5kg	5kg
	最大	10kg	10kg	10kg	10kg	10kg	10kg
第4关节容许惯量	额定	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²
	最大	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²
第三关节顶压力		200N					
安装方式		台面安装					
运动参数							
轴运动范围	J1	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°
	J2	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°
	J3	200mm	300mm	200mm	300mm	200mm	300mm
	J4	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
轴最大速度	J1+J2	9100mm/s	9100mm/s	9800mm/s	9800mm/s	10600mm/s	10600mm/s
	J3	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s	1100mm/s
	J4	2700°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s	2700°/s
重复定位精度 ^{*1}	J1+J2	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm
	J3	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm
	J4	0.01°	0.01°	0.01°	0.01°	0.01°	0.01°
标准循环时间 ^{*2}		0.40s	0.40s	0.42s	0.42s	0.42s	0.42s
物理特性							
本体重量		22.5kg	22.5kg	23kg	23kg	23.5kg	23.5kg
底座安装面积		195mmx169mm					

手臂用户接口	
气路	φ4x1, φ6x2
通讯	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针
其他	
适用控制器	IRC-I4A-C
电源要求	电压 220V~ / 50Hz
使用环境	温度 5° C~40° C
	湿度 最高 80%RH(无结露)
	振动 0.5G (≥ 50Hz)

¹: 在 20° C 恒定环境温度下测试的数值。

²: 机器人在 2kg 负载条件下，水平方向 300mm，垂直方向 25mm，往返拱形运动的循环时间（最大速度、最优路径、粗定位）。



GBT-S20A

高效 标准 Pick&Place 最高循环时间约 0.41s

易用 Compass 平台支持 PC 端对 SCARA 机器人示教及编程

技术参数：

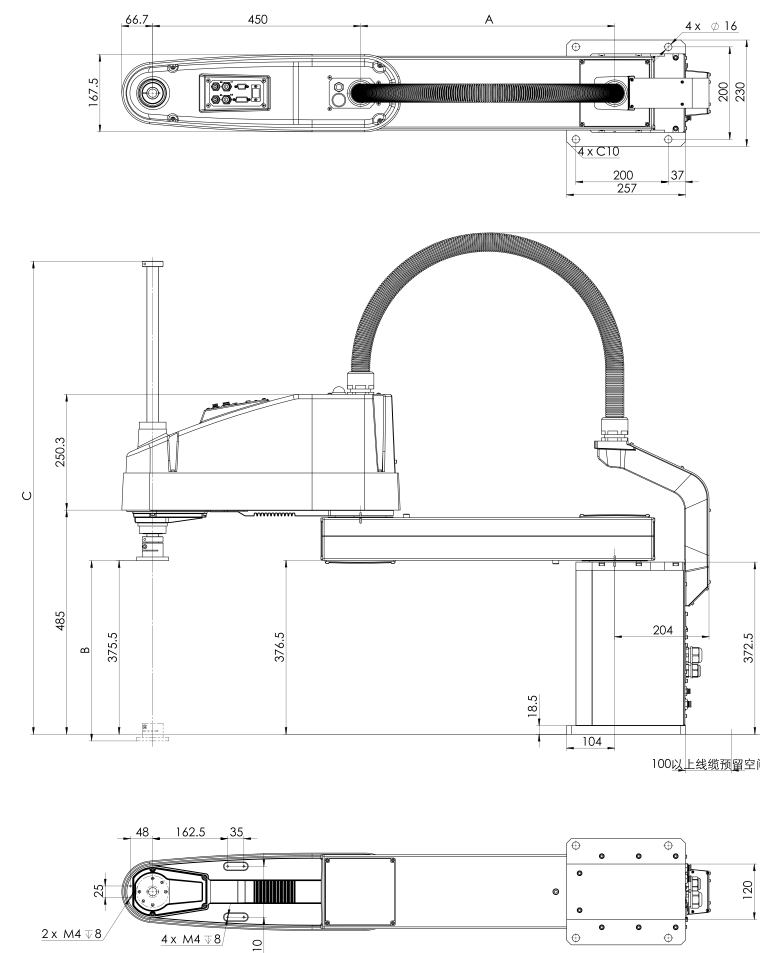
型号		GBT-S20A-800	GBT-S20A-1000
基本规格			
自由度		4	4
最大工作范围		800mm	1000mm
负载能力	额定	10kg	10kg
	最大	20kg	20kg
第4关节容许惯量	额定	$0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$	$0.05\text{kg}\cdot\text{m}^2$
	最大	$1\text{kg}\cdot\text{m}^2$	$1\text{kg}\cdot\text{m}^2$
第三关节顶压力		250N	250N
安装方式		台面安装	台面安装
运动参数			
轴运动范围	J1	$\pm 132^\circ$	$\pm 132^\circ$
	J2	$\pm 152^\circ$	$\pm 152^\circ$
	J3	390mm	390mm
	J4	$\pm 360^\circ$	$\pm 360^\circ$
轴最大速度	J1+J2	10250mm/s	11750mm/s
	J3	1800mm/s	1800mm/s
	J4	$1400^\circ/\text{s}$	$1400^\circ/\text{s}$
重复定位精度 ^{*1}	J1+J2	0.015mm	0.015mm
	J3	0.015mm	0.015mm
	J4	0.01°	0.01°
标准循环时间 ^{*2}		0.41s	0.44s

型号	GBT-S20A-800		GBT-S20A-1000
手臂用户接口			
气路	φ8x2, φ6x2		
通讯	D-sub15 针、D-sub 9 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针		
物理特性			
本体重量	47kg	50kg	
底座安装面积	257mmx230mm		
其他			
适用控制器		IRC-I4A-C	
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	
使用环境	温度	5° C~40° C	
	湿度	最高 80%RH (无结露)	
	振动	0.5G (≥ 50Hz)	

*1: 在 20° C 恒定环境温度下测试的数值。

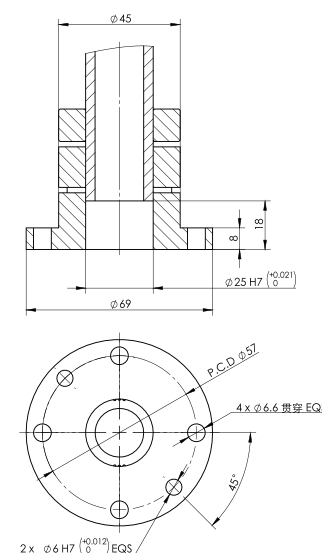
¹²: 机器人在 2kg 负载条件下, 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm, 往返拱形运动的循环时间 (最大速度、最优路径、粗定位)。

外形尺寸图

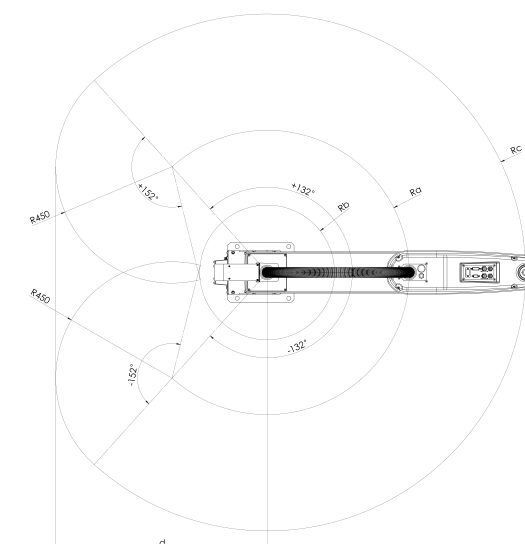


机型	A	B	C	D
GBT-S20A-800	350	390	1023.5	1100
GBT-S20A-1000	550	390	1023.5	1100

法兰接口图



工作范围图



机型	a	b	c	d
GBT-S20A-800	350	216.5	800	684
GBT-S20A-1000	550	260.7	1000	818

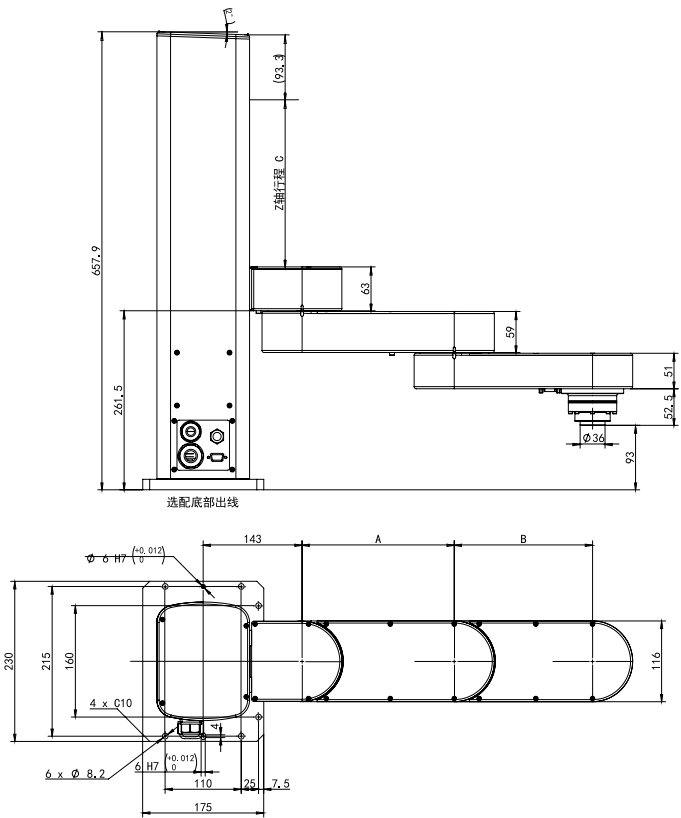
规格信息如有更改，恕不另行通知。



GBT-CS3A

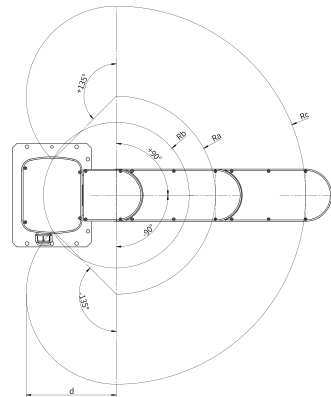
- 可靠精准** 设计源于工业机器人, 重复定位精度0.02mm, 长期运行可靠、性能稳定
- 安全稳定** 碰撞检测灵敏
- 结构紧凑** 占用空间小, 工作半径大, 可在狭小空间内工作; 支持底部、侧部出线方式
- 适配多种场景** 2D 视觉、支持各种智能夹爪

外形尺寸图



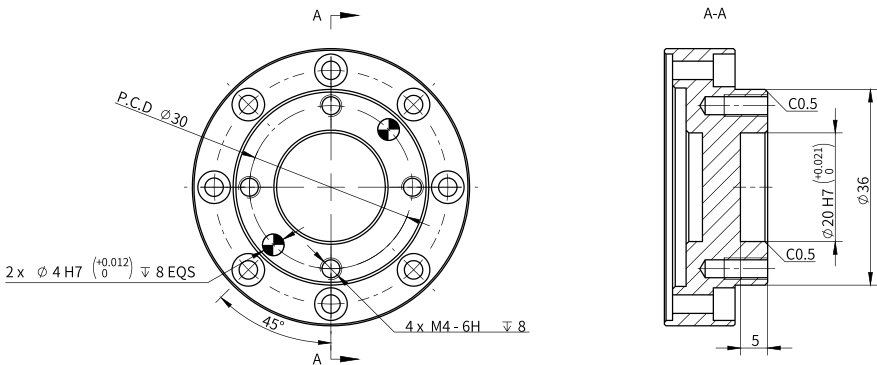
机型	A	B	C
CS3A-420	220	200	240

工作范围图



机型	a	b	c	d
CS3A-420	220	161.8	420	200

法兰接口图



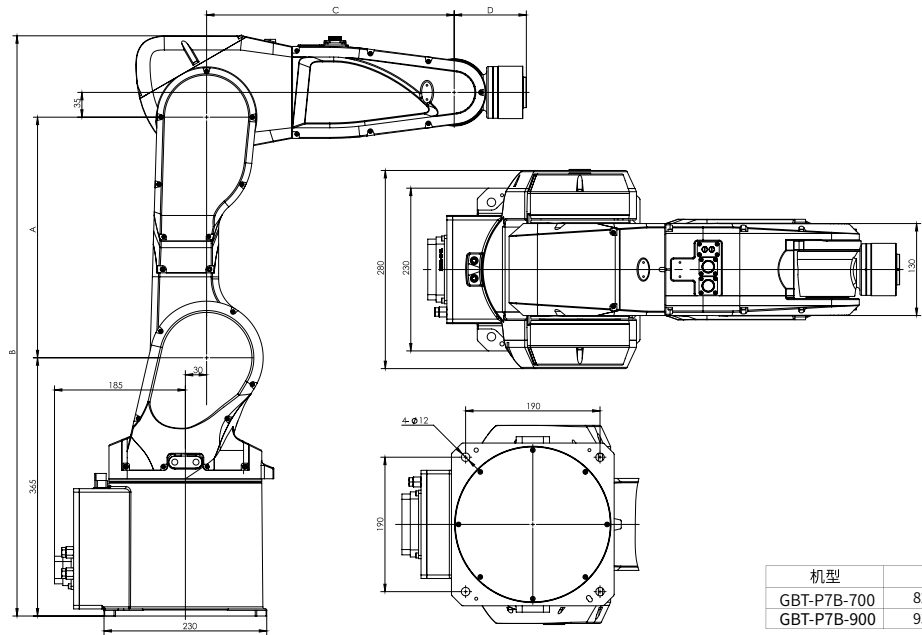
规格信息如有更改, 恕不另行通知。

技术参数：

型号	GBT-CS3A-420	
基本规格		
自由度（轴数）	4	
最大工作范围	420mm	
负载能力	额定	2kg
	最大	3kg
安装方式	台面安装	
运动参数		
J1 轴	臂长	220mm
	旋转角度	±90°
J2 轴	臂长	200mm
	旋转角度	±135°
Z 轴	行程	240mm
R 轴	旋转角度	±1080°
J1+J2 最大运动速度		1250mm/s
重复定位精度		0.02mm

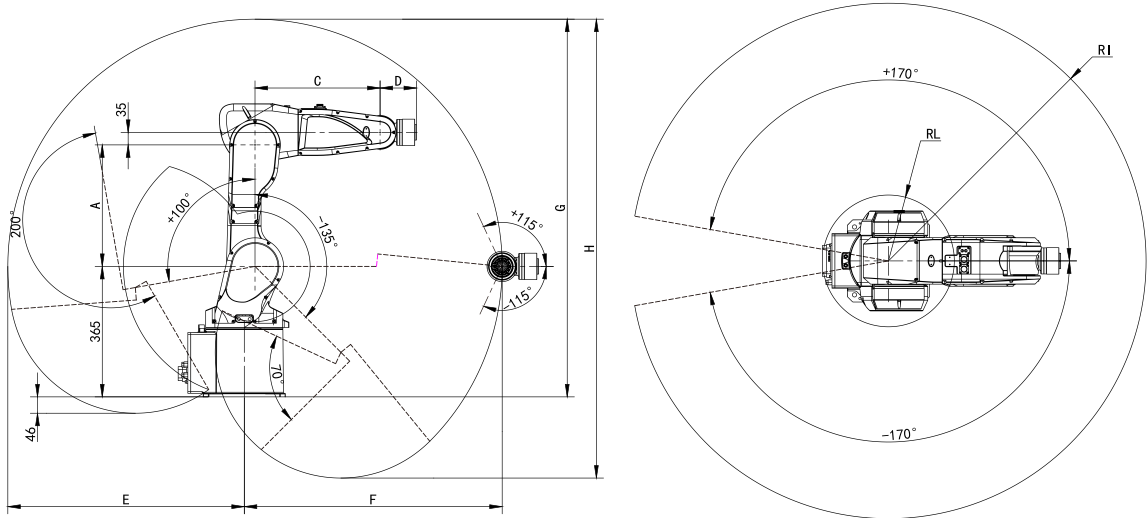
物理特性		
本体重量		22kg
底座尺寸		230 mm x 175 mm
末端电气接口		连接器：DB9
本体底座出线方式		标配：侧部安装面出线 可选配：底部安装面出线
其他		
适用控制器		IRC-I4A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz
	温度	5° C~40° C
使用环境	湿度	最高 80%RH（无结露）
	振动	0.5G（≥ 50Hz）

外形尺寸图



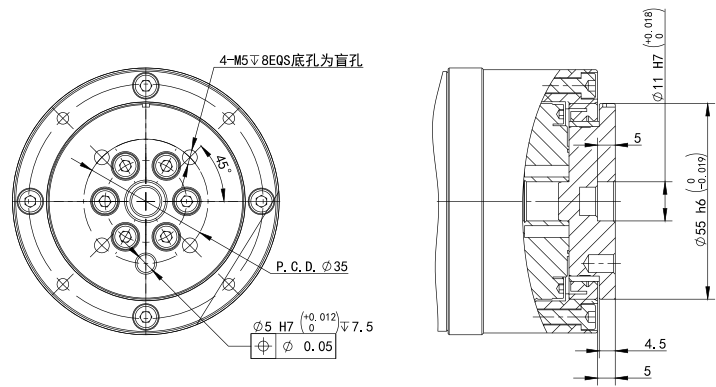
机型	B	A	C	D
GBT-P7B-700	820	340	350	102
GBT-P7B-900	930	450	420	102

工作范围图



机型	E	F	G	H	RL	RI
GBT-P7B-700	662	721	1056	1284	184	721
GBT-P7B-900	842	901	1236	1611	219	901

法兰接口图



规格信息如有更改，恕不另行通知。



GBT-P7B

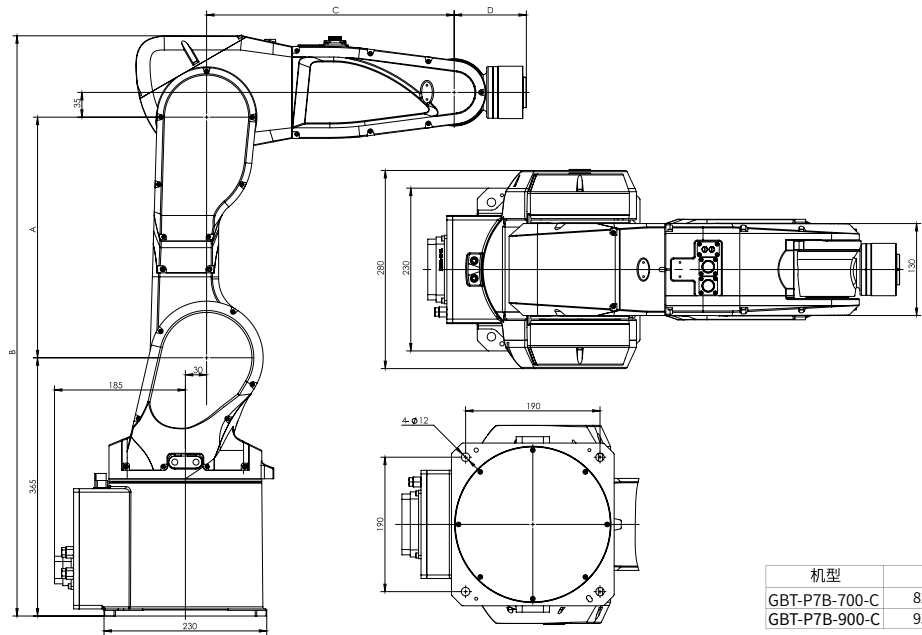
- 高效** 重复定位精度最高达 0.02mm
- 易用** 本体标配多种电气接口，方便部署走线
- 泛用** 最高支持 IP67 高防护，满足各类恶劣生产环境的应用需求

技术参数：

型号		GBT-P7B-700	GBT-P7B-900
基本规格			
自由度		6	6
最大工作范围		721mm	901mm
负载能力	额定	3.5kg	3.5kg
	最大	7kg	7kg
防护等级		IP67	IP67
安装方式		地面、顶吊、壁挂	地面、顶吊、壁挂
运动参数			
轴运动范围	J1	340° (- 170° /+170°)	340° (- 170° /+170°)
	J2	235° (- 135° /+100°)	235° (- 135° /+100°)
	J3	270° (- 70° /+200°)	270° (- 70° /+200°)
	J4	380° (- 190° /+190°)	380° (- 190° /+190°)
	J5	230° (- 115° /+115°)	230° (- 115° /+115°)
	J6	720° (- 360° /+360°)	720° (- 360° /+360°)
轴最大速度	J1	333° /s	333° /s
	J2	267° /s	267° /s
	J3	333° /s	333° /s
	J4	450° /s	450° /s
	J5	405° /s	405° /s
	J6	605° /s	605° /s
位置重复定位精度		0.02mm	0.02 mm

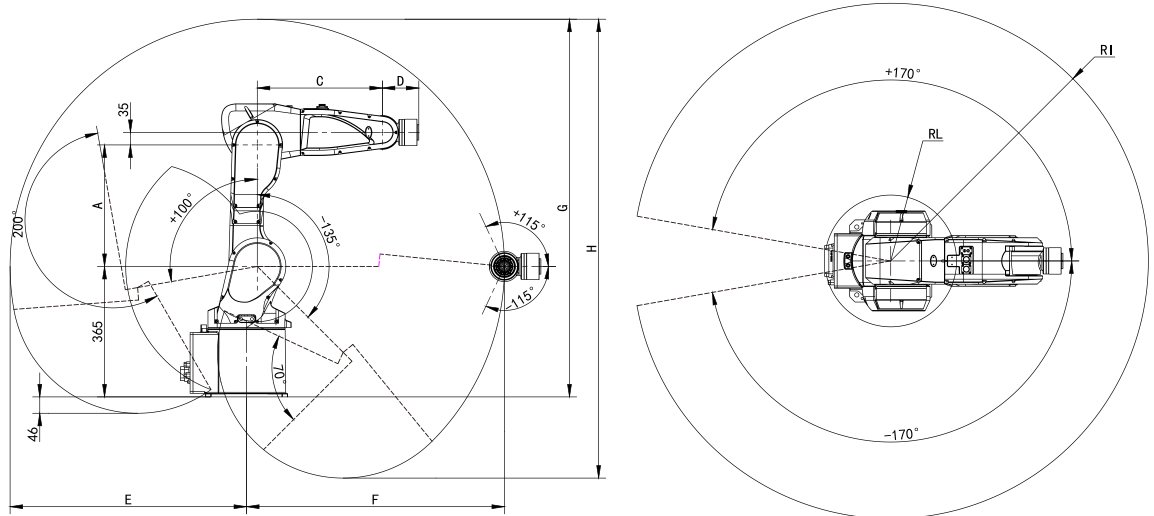
型号		GBT-P7B-700	GBT-P7B-900
手臂用户接口			
标准配置		φ4×2, 6RI/6RO, 24V×2, 0V×2	
可选配置		6RI/6RO, 24V×1, 0V×1 2 位双电控 /2 位置电磁阀 ×2	
物理特性			
本体重量		51kg	54.5kg
底座安装面积		230mmx230mm	230mmx230mm
其他			
适用控制器		IRC-I6A-C	IRC-I6A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz
使用环境	温度	0° C~45° C	0° C~45° C
	湿度	最高 90%RH (无结露)	最高 90%RH (无结露)
	振动	0.5G(≥ 100Hz)	0.5G(≥ 100Hz)

外形尺寸图



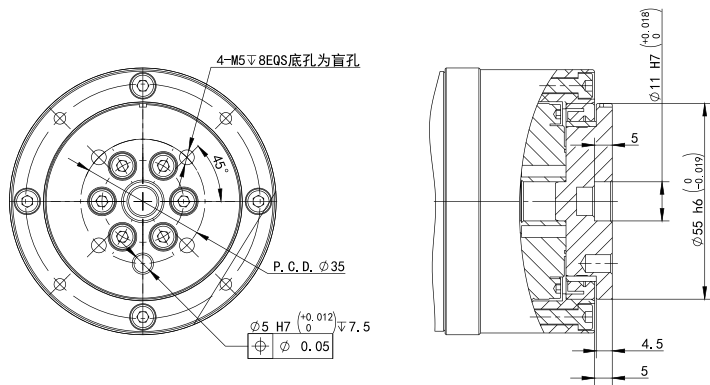
机型	B	A	C	D
GBT-P7B-700-C	820	340	350	102
GBT-P7B-900-C	930	450	420	102

工作范围图



机型	E	F	G	H	RL	RI
GBT-P7B-700-C	662	721	1056	1284	184	721
GBT-P7B-900-C	842	901	1236	1611	219	901

法兰接口图



规格信息如有更改，恕不另行通知。

GBT-P7B-C

- 高效** 重复定位精度最高达 0.02mm
- 易用** 本体标配多种电气接口，方便部署走线
- 泛用** 最高支持 IP67 高防护，满足各类恶劣生产环境的应用需求

技术参数：

型号		GBT-P7B-700-C	GBT-P7B-900-C
基本规格			
自由度		6	6
最大工作范围		721mm	901mm
负载能力	额定	3.5kg	3.5kg
	最大	7kg	7kg
防护等级		IP67	IP67
洁净等级 (ISO 14644)		Class 4	Class 4
安装方式		地面、顶吊、壁挂	地面、顶吊、壁挂
运动参数			
轴运动范围	J1	340° (- 170° /+170°)	340° (- 170° /+170°)
	J2	235° (- 135° /+100°)	235° (- 135° /+100°)
	J3	270° (- 70° /+200°)	270° (- 70° /+200°)
	J4	380° (- 190° /+190°)	380° (- 190° /+190°)
	J5	230° (- 115° /+115°)	230° (- 115° /+115°)
	J6	720° (- 360° /+360°)	720° (- 360° /+360°)
轴最大速度	J1	333° /s	333° /s
	J2	267° /s	267° /s
	J3	333° /s	333° /s
	J4	450° /s	450° /s
	J5	405° /s	405° /s
	J6	605° /s	605° /s
位置重复定位精度		0.02mm	0.02 mm

型号		GBT-P7B-700-C	GBT-P7B-900-C
手臂用户接口			
标准配置		φ4×2，6RI/6RO， 24V×2，0V×2	
可选配置		6RI/6RO，24V×1，0V×1 2 位双电控 / 2 位置电磁阀 ×2	
物理特性			
本体重量		51kg	54.5kg
底座安装面积		230mmx230mm	230mmx230mm
其他			
适用控制器		IRC-I6A-C	IRC-I6A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz
使用环境	温度	0° C~45° C	0° C~45° C
	湿度	最高 90%RH（无结露）	最高 90%RH（无结露）
	振动	0.5G(≥ 100Hz)	0.5G(≥ 100Hz)



GBT-P20A

精准 重复定位精度 0.04mm

范围 最大运动范围为 1805mm

技术参数：

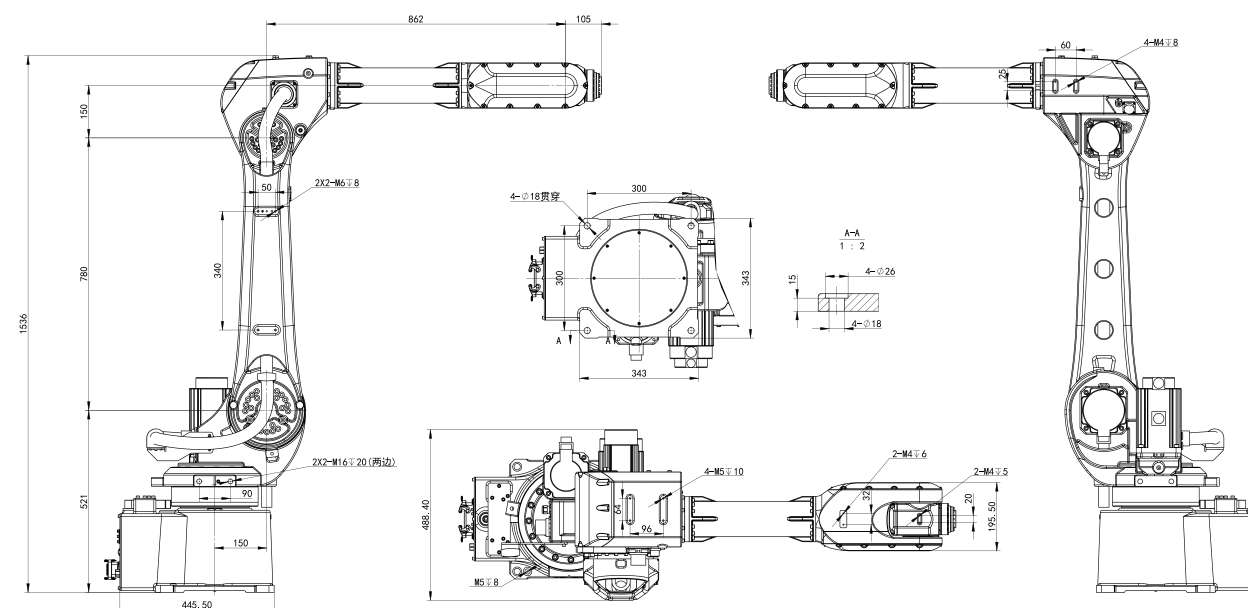
型号	GBT-P20A-1800	
基本规格		
自由度	6	
最大工作范围	1805mm	
负载能力	额定	20kg
	最大	30kg
防护等级	整体 IP65，腕部 IP67	
安装方式	地面	
运动参数 ^{*1}		
轴运动范围	J1	370° (- 185° / +185°)
	J2	260° (- 160° / +100°)
	J3	243.5° (- 83.5° / +160°)
	J4	400° (- 200° / +200°)
	J5	274° (- 137° / +137°)
	J6	900° (- 450° / +450°)
轴最大速度	J1	195° /s
	J2	168° /s
	J3	180° /s
	J4	400° /s
	J5	400° /s
	J6	600° /s
位置重复定位精度		0.04mm

手臂用户接口		
标准配置		φ8x1 8RI/8RO,24V×4,0V×4
物理特性		
本体重量		245kg
底座安装面积		446mmx343mm
其他		
适用控制器		IRC-I6A
电源要求	电压	380V3~ / 50Hz
使用环境	温度	0°C ~45°C
	湿度	最高90%RH (无结露)
	振动	0.5G(≥ 100Hz)

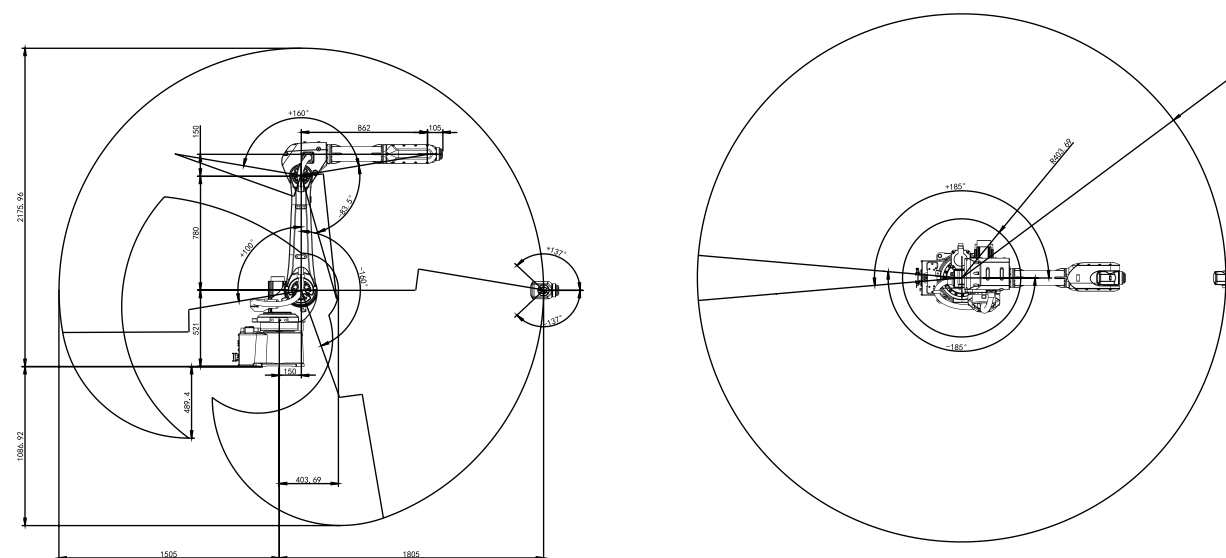
*1: 运动参数相关数据, 表示 P20A 在额定负载下可达到实际值。

外形尺寸图

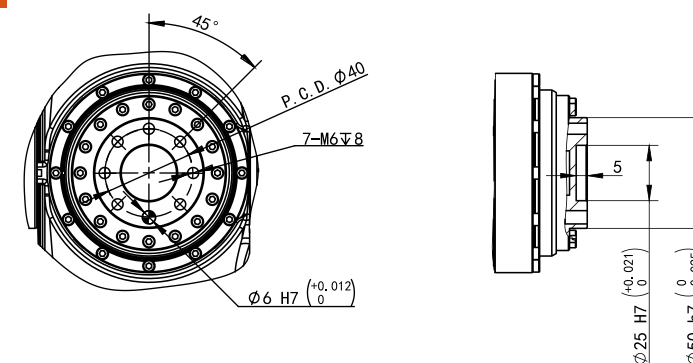
(单位 mm)



工作范围图



法兰接口图



规格信息如有更改，恕不另行通知。



GBT-C5A

精准 重复定位精度 0.02mm

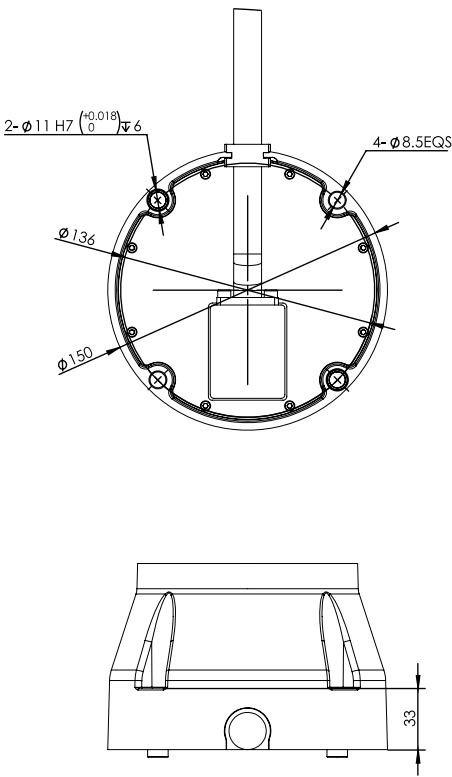
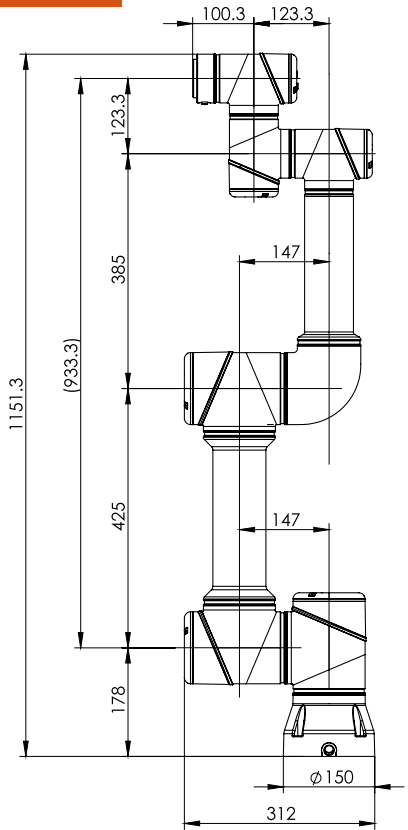
范围 工作半径 933mm

技术参数：

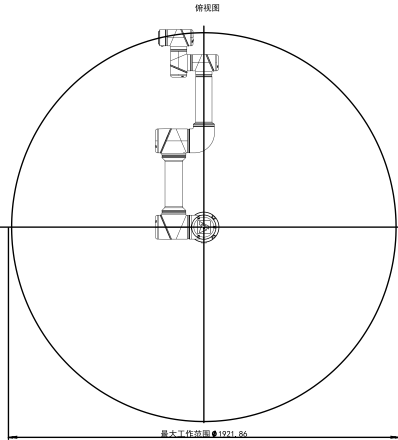
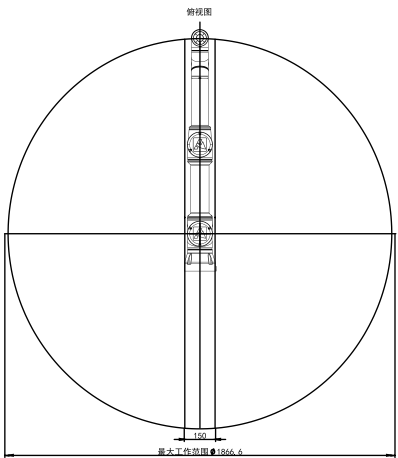
型号	GBT-C5A	
基本规格		
自由度	6	
工作半径	933mm	
有效负载	5kg	
防护等级	IP67	
洁净等级（ISO 14644）	Class 4	
安装方式	任意角度安装	
示教方式	PC、移动终端（PAD/ 手机）	
运动参数		
关节运动范围	J1	720° (- 360° / +360°)
	J2	720° (- 360° / +360°)
	J3	720° (- 360° / +360°)
	J4	720° (- 360° / +360°)
	J5	720° (- 360° / +360°)
	J6	720° (- 360° / +360°)
关节最大速度	J1	180° /s
	J2	180° /s
	J3	180° /s
	J4	180° /s
	J5	180° /s
	J6	180° /s
最大 TCP 速度		3m/s
位置重复定位精度		0.02mm

手臂用户接口		
工具 IO		数字量输入输出: 2Rl(NPN)、2RO(PNP)
工具 IO 供电		0/24VDC, 1A
工具通讯		RS485
物理特性		
本体重量		23kg
底座安装面积		φ150mm
其他		
适用控制器		IRC-D6A
使用环境	温度	0° C~50° C
	湿度	最高 90%RH (无结露)

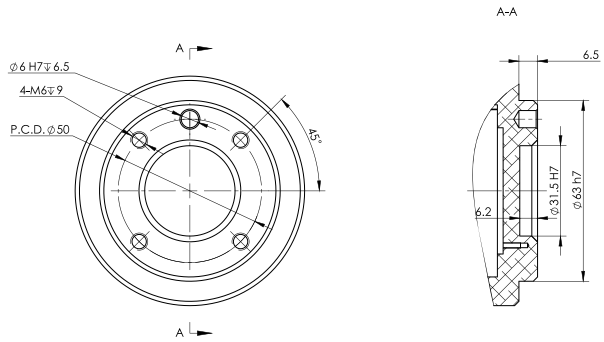
外形尺寸图



工作范围图

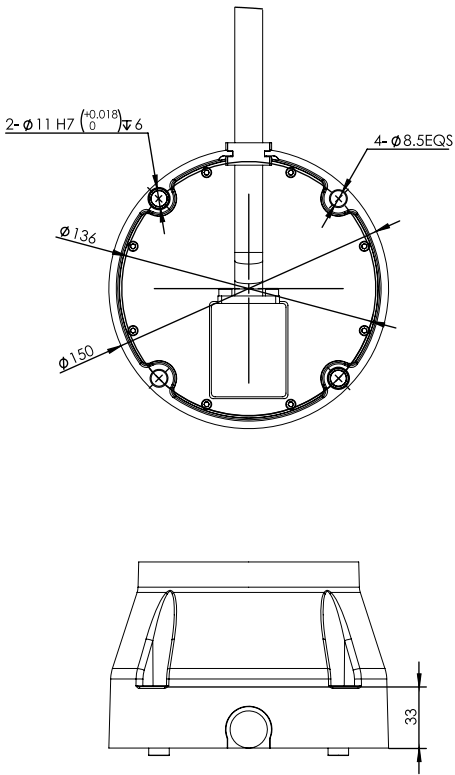
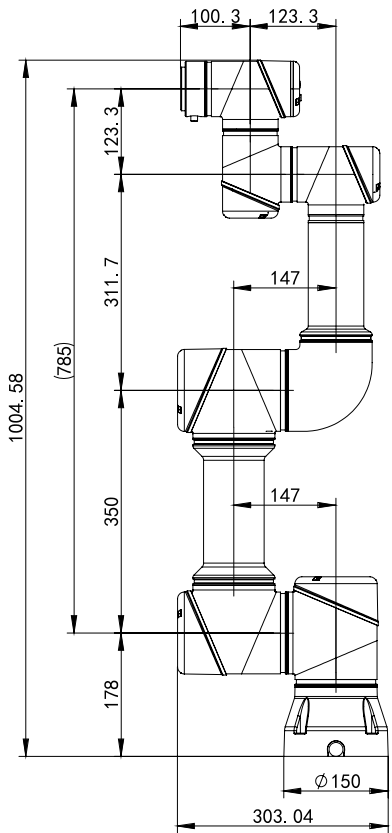


法兰接口图

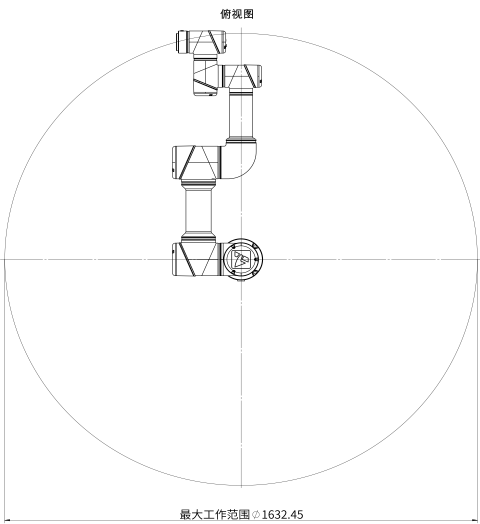
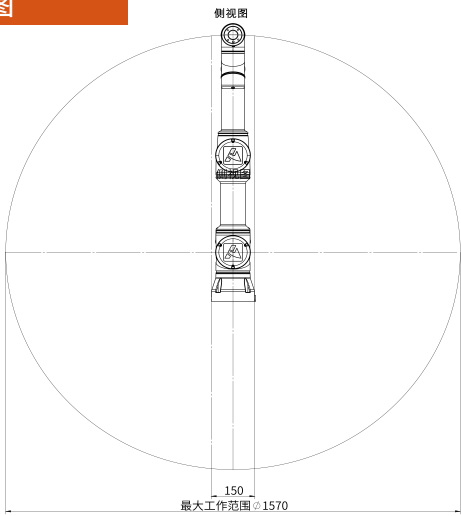


规格信息如有更改，恕不另行通知。

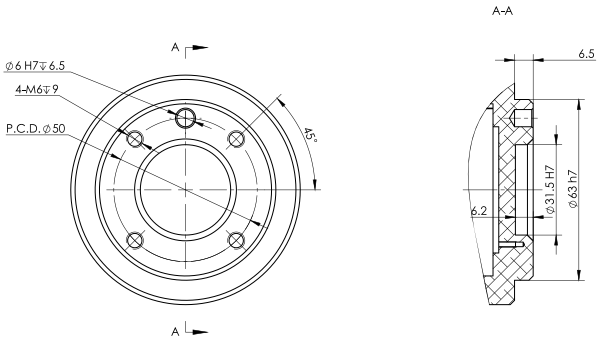
外形尺寸图



工作范围图



法兰接口图



规格信息如有更改，恕不另行通知。

GBT-C7A

精准 重复定位精度 0.02mm

范围 工作半径 785mm

技术参数：

型号	GBT-C7A	
基本规格		
自由度	6	
工作半径	785mm	
有效负载	7kg	
防护等级	IP67	
洁净等级（ISO 14644）	Class 4	
安装方式	任意角度安装	
示教方式	PC、移动终端（PAD/ 手机）	
运动参数		
关节运动范围	J1	720° (- 360° / +360°)
	J2	720° (- 360° / +360°)
	J3	720° (- 360° / +360°)
	J4	720° (- 360° / +360°)
	J5	720° (- 360° / +360°)
	J6	720° (- 360° / +360°)
关节最大速度	J1	180° /s
	J2	180° /s
	J3	180° /s
	J4	180° /s
	J5	180° /s
	J6	180° /s
最大 TCP 速度		2.5m/s
位置重复定位精度		0.02mm

手臂用户接口		
工具 IO		数字量输入输出: 4RIO(NPN/PNP 可切换) 模拟量输入: 2AI (电压 / 电流可切换)
工具 IO 供电		0/12/24VDC, 2A
工具通讯		RS485
物理特性		
本体重量		22kg
底座安装面积		φ150mm
其他		
适用控制器		IRC-D6B、IRC-D6B-S
使用环境	温度	0° C~50° C
	湿度	最高 90%RH (无结露)



GBT-C12A

精准 重复定位精度 0.03mm

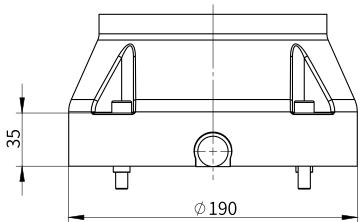
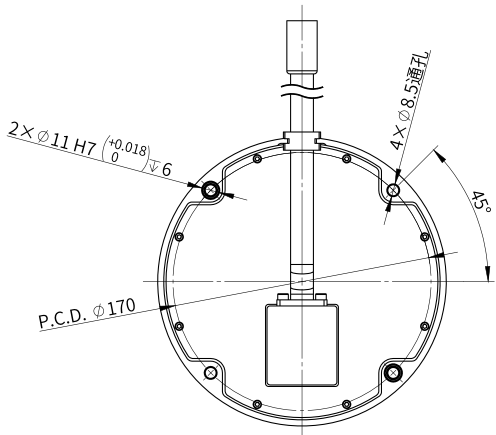
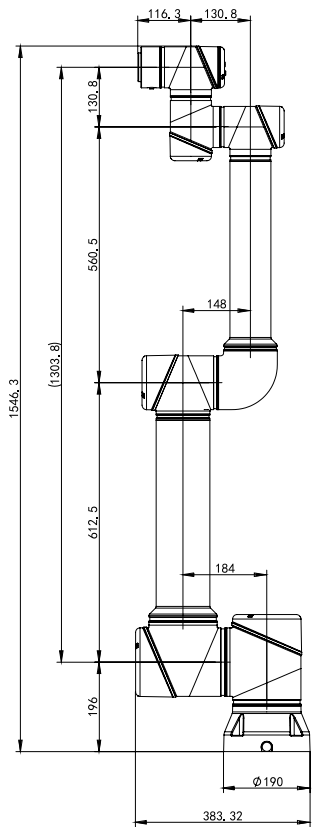
范围 工作半径 1303mm

技术参数：

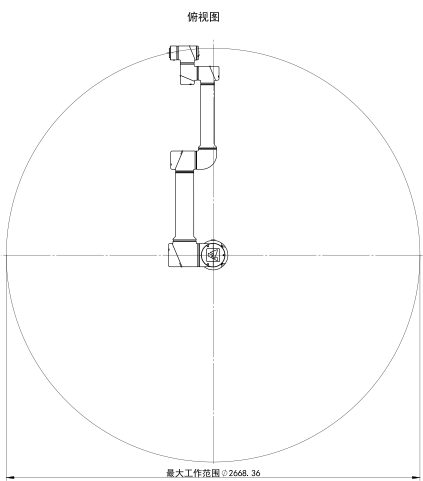
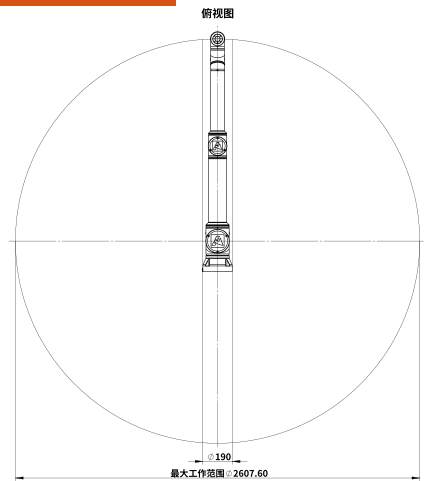
型号	GBT-C12A	
基本规格		
自由度	6	
工作半径	1303mm	
有效负载	12kg	
防护等级	IP67	
洁净等级 (ISO 14644)	Class 4	
安装方式	任意角度安装	
示教方式	PC、移动终端 (PAD/ 手机)	
运动参数		
关节运动范围	J1	720° (- 360° / +360°)
	J2	720° (- 360° / +360°)
	J3	720° (- 360° / +360°)
	J4	720° (- 360° / +360°)
	J5	720° (- 360° / +360°)
	J6	720° (- 360° / +360°)
关节最大速度	J1	120° /s
	J2	120° /s
	J3	150° /s
	J4	180° /s
	J5	180° /s
	J6	180° /s
最大 TCP 速度		3m/s
位置重复定位精度		0.03mm

手臂用户接口		
工具 IO		数字量输入输出: 4RIO(NPN/PNP 可切换) 模拟量输入: 2AI (电压 / 电流可切换)
工具 IO 供电		0/12/24VDC, 2A
工具通讯		RS485
物理特性		
本体重量		36kg
底座安装面积		φ190mm
其他		
适用控制器		IRC-D6B、IRC-D6B-S
使用环境	温度	0° C~50° C
	湿度	最高 90%RH (无结露)

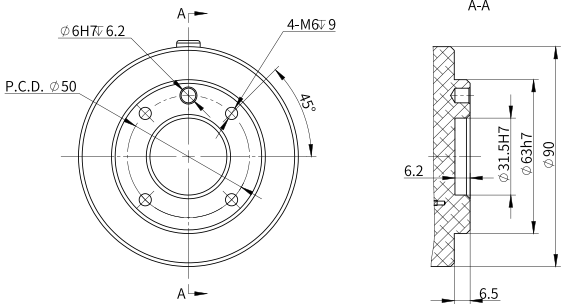
外形尺寸图



工作范围图



法兰接口图



规格信息如有更改，恕不另行通知。



GBT-C16A

精准 重复定位精度 0.03mm

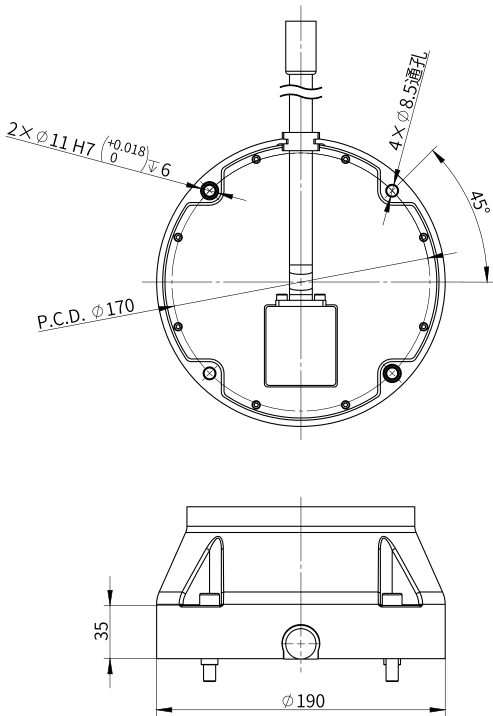
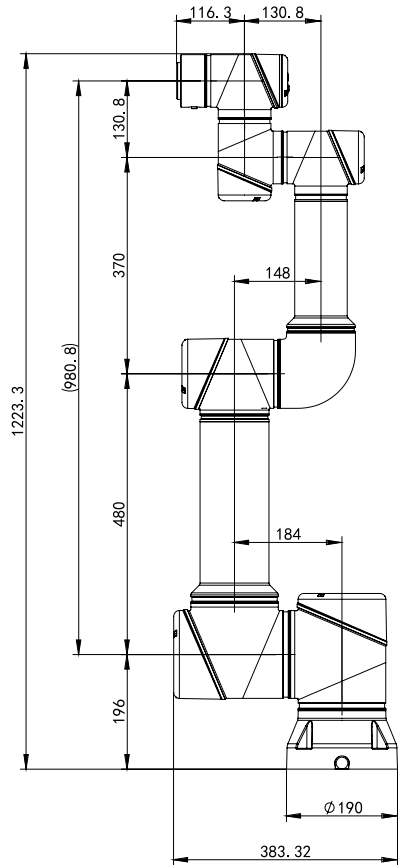
范围 工作半径 980mm

技术参数：

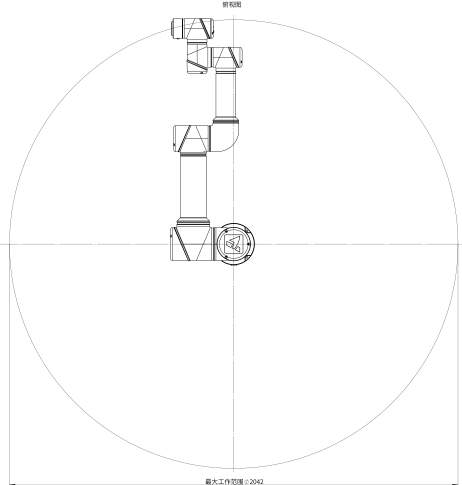
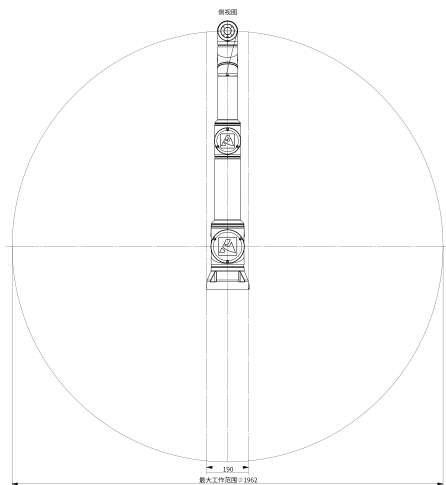
型号	GBT-C16A	
基本规格		
自由度	6	
工作半径	980mm	
有效负载	16kg	
防护等级	IP67	
洁净等级 (ISO 14644)	Class 4	
安装方式	任意角度安装	
示教方式	PC、移动终端 (PAD/ 手机)	
运动参数		
关节运动范围	J1	720° (- 360° / +360°)
	J2	720° (- 360° / +360°)
	J3	720° (- 360° / +360°)
	J4	720° (- 360° / +360°)
	J5	720° (- 360° / +360°)
	J6	720° (- 360° / +360°)
关节最大速度	J1	120° /s
	J2	120° /s
	J3	150° /s
	J4	180° /s
	J5	180° /s
	J6	180° /s
最大 TCP 速度		2.5m/s
位置重复定位精度		0.03mm

手臂用户接口		
工具 IO		数字量输入输出: 4RIO(NPN/PNP 可切换) 模拟量输入: 2AI (电压 / 电流可切换)
工具 IO 供电		0/12/24VDC, 2A
工具通讯		RS485
物理特性		
本体重量		35.5kg
底座安装面积		φ190mm
其他		
适用控制器		IRC-D6B、IRC-D6B-S
使用环境	温度	0° C~50° C
	湿度	最高 90%RH (无结露)

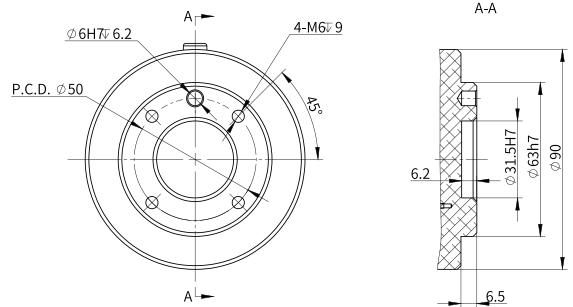
外形尺寸图



工作范围图



法兰接口图



规格信息如有更改，恕不另行通知。

控制柜

- 高效** SCIMC 通用平台保证系统高实时、高同步
- 易用** 标配 IO、TCP/IP、ModBus TCP 满足常规应用集成需要
- 紧凑** 体积小，方便部署在各类密集环境



技术参数：

型号	IRC-14A-C	IRC-16A-C	IRC-16A	IRC-D6A	IRC-D6B	IRC-D6B-S
尺寸	380mm x 350mm x 182mm	400mm x 380mm x 182mm	650mm x 483mm x 810mm	410mm x 260mm x 235mm	500mm x 330mm x 210mm	410mm x 161mm x 150mm
重量	8kg	12 kg	85.5kg	14.5kg	12kg	4kg
防护等级	IP20	IP20	IP54	IP54	IP54	IP20
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	380V3~ / 50Hz	100-240 VAC / 50 Hz	100-240VAC / 50Hz 或 30-56VDC
	电流	16A	16A	32A	16A	16A
通讯	标配 I/O	输入：24 输出：16 (支持 NPN/PNP, 可选配)	输入：48 输出：48 (支持 NPN/PNP, 可选配)	输入：25 输出：25 (支持 NPN)	数字量输入 (NPN/PNP 可切换) 16 数字量输出 (NPN/PNP 可切换) 16 模拟量输入输出接口/模式可配置 2 ABZ 编码器	数字量输入 (NPN/PNP 可切换) 16 数字量输出 (NPN/PNP 可切换) 16 模拟量输入输出接口/模式可配置 2 ABZ 编码器
	标配通讯	TCP/IP、Modbus TCP	TCP/IP、Modbus TCP	TCP/IP、Modbus TCP	TCP/IP、ModbusTCP、RS485	TCP/IP、ModbusTCP、RS485
使用环境	温度	5° C~40° C	0° C~45° C	0° C~45° C	0° C~50° C	0° C~50° C
	湿度	最高 80%RH(无结露)	最高 90%RH(无结露)	最高 90%RH(无结露)	最高 90%RH(无结露)	最高 90%RH(无结露)
适用机器人机型	GBT-S3A 系列 GBT-S6A 系列 GBT-S10A 系列 GBT-S20A 系列 GBT-CS3A	GBT-P7B 系列	GBT-P20A 系列	GBT-C5A	GBT-C7A GBT-C12A GBT-C16A	GBT-C7A GBT-C12A GBT-C16A

通用软件与指令集



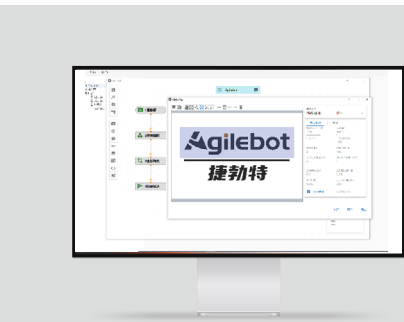
通用 TP 软件及指令集

- 友好的人机交互界面、菜单式编程，新用户可快速上手
- 工业六轴、SCARA 和协作机器人通用的 TP 软件和指令集



Compass 通用平台

支持 PC 对机器人进行示教和编程



Visionplus 2D 视觉软件

- 专为适配工业机器人应用场景而量身打造的 2D 视觉软件，具备简洁灵活的软件配置项和直观的引导流程
- 可以快捷实现视觉定位、多工件识别等功能设置
- 使用通讯内部总成方式，无需额外自定义协议解析，减少用户学习门槛



捷勃特示教器特点：

- 8 寸屏幕
- 友好的人机交互界面
- 快捷实体按键
- 菜单式编程
- 线缆长度多款可选：
5m / 10m / 20m
- 紧凑、坚固、可靠

成功案例 SUCCESS CASES

捷勃特机器人在半导体行业的应用

设备用途：

该设备采用多台捷勃特机器人，先进的激光传感器和 CCD 相机自动检测系统，以及行业创新的载盘寻边器，通过智能的操控系统，精准高效的完成晶圆自动上下片、晶圆寻边、晶圆 WAFER ID 自动读取和校对等作业。

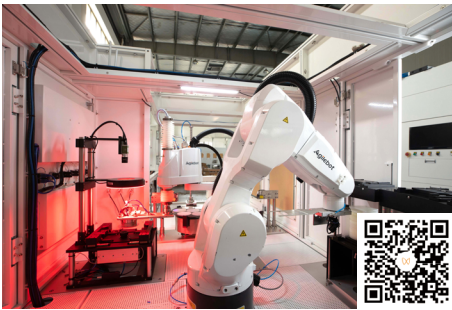
晶圆上片 UPH 达到：288 片 / 小时
良品率：>=99.5%

捷勃特机器人优势及特点：

- 重复定位精度高，可确保晶圆上下片无碰伤
- 高速搬运无抖动，可实现晶圆高速上下料
- 柔性高、兼容性好、稳定易操作

应用项目：上海福赛特 PVD 晶圆自动倒片机

所用机型：GBT-P7A-700
GBT-S3A-400
GBT-S6A-600



扫码查看视频 ▲

捷勃特机器人在新能源汽车行业的应用

设备用途：

该设备采用 1 台捷勃特 6 轴工业机器人，通过深度视觉感知与机器人运动控制关键技术相结合，机器人在高速运动过程中利用末端的光学模组镜头精准抓拍，确保成像清晰。满足不同材质、不同规格大小、不同质检需求的汽车零部件外观缺陷检测。

高精度：检出率超 95% 关键缺陷 0 漏检

高效率：末端线速度 1000mm/s，每点位拍摄 ct0.3s

捷勃特机器人优势及特点：

- 独立自主的系统架构及底层算法可支持各类的软件开发，特别是集成视觉等
- 通过高精度的轨迹和高速 IO，实现高难度下实时的飞行抓拍，对目标点位精准取像（重复误差小于 2 个像素）
- 基于 ARM 核的自研异构控制系统保证了系统的高实时，高同步

应用项目：微亿新能源汽车驱动电机定子检测

所用机型：GBT-P7A-900



扫码查看视频 ▲

捷勃特机器人在汽车行业加热器注胶装配的应用

设备用途：

该设备采用一台捷勃特 4 轴工业机器人配合伺服胶枪对汽车加热器进行密封涂胶，通过精确的轨迹移动速度控制，使得涂胶轨迹匀速稳定，保证了胶量的均匀。机器人和涂胶系统实现了高精度轨迹匀速规划的涂胶工艺，大大提升了涂胶效率及良品率。

捷勃特机器人优势及特点：

- 高精度，重复定位精度：0.015mm
- 轨迹顺滑，涂胶均匀

应用项目：加热器注胶装配

所用机型：GBT-S6A-600



扫码查看视频 ▲

捷勃特机器人在彩妆行业的应用

设备用途：

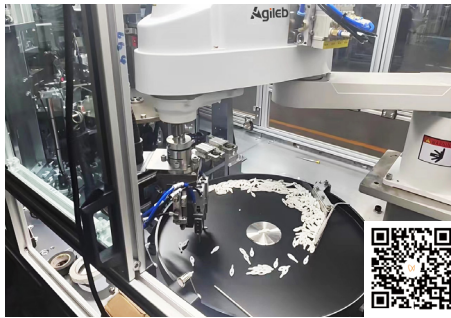
该设备采用 1 台捷勃特 4 轴工业机器人配合双夹爪对唇膏绒头进行上下料，通过智能视觉算法，对距离接近或重叠的物料进行去重，提高设备稳定性，同时一次拍照给出多个物料位置结果，有效缩短生产周期。搭配机器人和圆形理料盘实现高精度高速度的柔性上下料工艺。

捷勃特机器人优势及特点：

- 重复定位精度高，减少误差造成的卡料停机，提高产品生产良率
- 高效率，生产周期 2.3s/2pcs，提高产量

应用项目：唇膏绒头柔性上下料项目

所用机型：GBT-S6A-600



扫码查看视频 ▲

捷勃特机器人在食品行业一站多机、柔性化生产的应用

设备用途：

该站采用多台 6 轴机器人和一台 4 轴机器人，通过高速高精度装盒系统、柔性上框系统、视觉 AI 检测系统等多系统的协作，完成塑料格上箱、鲜奶屋顶包检测、装筐等全流程自动化作业，并且联合码垛系统、末端物流输送系统等进行整体的智能物流控制，确保生产的连续性和安全性。

高集成度：狭窄空间内纳入 7 台机器人及设备

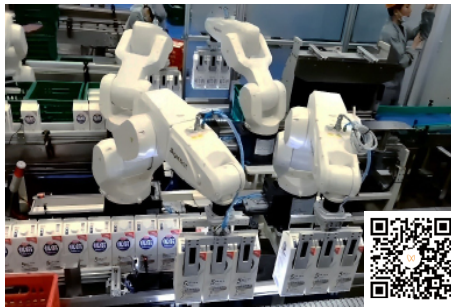
高效率：生产节拍低至每箱 20 秒

捷勃特机器人优势及特点：

- 机器人本体防护等级为 IP67，无惧破损溅水
- P7A 重复定位精度：0.02mm，S6A 重复定位精度：0.015mm

应用项目：光明优倍屋顶包装箱搬运

所用机型：GBT-P7A-700
GBT-S6A-600



扫码查看视频 ▲

捷勃特机器人在消费电子行业的应用

设备用途：

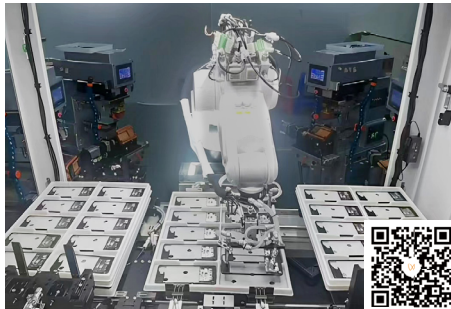
该设备采用 1 台捷勃特 6 轴工业机器人配合四台影印机进行手机中框的上下料，使用视觉系统自动识别料盘中的物料状态，抓取后通过视觉进行二次定位，修正来料偏差后对影印机进行上下料移影加工。

捷勃特机器人优势及特点：

- 高速高稳定性，高速运动下依旧稳定生产
- 重复定位精度高，配合视觉系统实现精确上下料
- 高效率，生产周期 10s/r，一台机器人对多工位，提高产量

应用项目：手机中框影印机工件上下料项目

所用机型：GBT-P7A-700



扫码查看视频 ▲

产品参数一览表

型号		GBT-S3A-400	GBT-S3A-400-C	GBT-S6A-500	GBT-S6A-500-C	GBT-S6A-600	GBT-S6A-600-C	GBT-S6A-700	GBT-S6A-700-C	GBT-S10A-600	GBT-S10A-600.3	GBT-S10A-700	GBT-S10A-700.3	GBT-S10A-800	GBT-S10A-800.3	GBT-S20A-800	GBT-S20A-1000	GBT-CS3A-420
基本规格																		
自由度 (轴数)		4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
最大工作范围		400mm	400mm	500mm	500 mm	600mm	600 mm	700mm	700 mm	600mm	600	700mm	700mm	800mm	800mm	800mm	1000mm	420mm
负载能力	额定	1kg	1kg	2kg	2 kg	2kg	2 kg	2kg	2 kg	5kg	5 kg	5kg	5 kg	5kg	5kg	10 kg	10kg	2kg
	最大	3kg	3kg	6kg	6 kg	6kg	6 kg	6kg	6 kg	10kg	10 kg	10kg	10 kg	10kg	10kg	20 kg	20kg	3kg
第4关节容许惯量	额定	0.005kg·m ²	0.005kg* ² m	0.01kg·m ²	0.01 kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01 kg·m ²	0.01kg·m ²	0.01 kg·m ²	0.02kg·m ²	0.02kg* ² m	0.02kg·m ²	0.02kg* ² m	0.02kg·m ²	0.02kg·m ²	0.05kg* ² m	0.05kg·m ²	-
	最大	0.05kg·m ²	0.05kg* ² m	0.12kg·m ²	0.12 kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12 kg·m ²	0.12kg·m ²	0.12 kg·m ²	0.3kg·m ²	0.3kg* ² m	0.3kg·m ²	0.3kg* ² m	0.3kg·m ²	0.3kg·m ²	1kg* ² m	1kg·m ²	-
第三关节顶压力		100N	100N	100N	100 N	100N	100 N	100N	100 N	200N	200 N	200N	200 N	200N	200N	250 N	250N	-
安装方式		台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装
运动参数																		
轴运动范围	J1	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±132°	±90° (臂长 220mm)
	J2	±141°	±141°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±152°	±152°	±135° (臂长 200mm)
	J3	150mm	120mm	200mm	170mm	200mm	170mm	200mm	170mm	200mm	300mm	200mm	300mm	200mm	300mm	390mm	390mm	240mm(Z 轴)
	J4	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±1080° (R 轴)
轴最大速度	J1+J2	6650mm/s	6650 mm/s	6180mm/s	6180 mm/s	6800mm/s	6800 mm/s	7100mm/s	7100mm/s	9100mm/s	9100 mm/s	9800mm/s	9800 mm/s	10600 mm/s	10600 mm/s	10250 mm/s	11750mm/s	1250mm/s
	J3	1100mm/s	1100 mm/s	1100mm/s	1100 mm/s	1100mm/s	1100 mm/s	1100mm/s	1100 mm/s	1100mm/s	1100 mm/s	1100mm/s	1100 mm/s	1100mm/s	1100mm/s	1800 mm/s	1800mm/s	-
	J4	2350° /s	2350 ° /s	2000° /s	2000 ° /s	2000° /s	2000 ° /s	2000° /s	2000 ° /s	2700° /s	2700 ° /s	2700° /s	2700 ° /s	2700° /s	2700° /s	1400 ° /s	1400° /s	-
重复定位精度 * ¹	J1+J2	0.01mm	0.01 mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015 mm	0.015mm	0.015 mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.02mm (整机重复定位精度)
	J3	0.01mm	0.01 mm	0.01mm	0.01mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015mm	0.015 mm	0.015mm	0.015 mm	0.015mm	0.015mm	0.015 mm	0.015mm	
	J4	0.01°	0.01 °	0.01°	0.01 °	0.01°	0.01 °	0.01°	0.01 °	0.01°	0.01 °	0.01°	0.01 °	0.01°	0.01°	0.01 °	0.01°	
标准循环时间 * ²		0.41s	0.41s	0.41s	0.41s	0.41s	0.41s	0.41s	0.41s	0.40s	0.40s	0.42s	0.42s	0.42s	0.42s	0.41s	0.44s	-
手臂用户接口																		
气路		φ4x1, φ6x2	φ4×1, φ6×2	φ4x1, φ6x2	φ4×1, φ6×2	φ4x1, φ6x2	φ4×1, φ6×2	φ4x1, φ6x2	φ4×1, φ6×2	φ4x1, φ6x2	φ4×1, φ6×2	φ4x1, φ6x2	φ4×1, φ6×2	φ4x1, φ6x2	φ4x1, φ6x2	φ8×2, φ6×2	φ8x2, φ6x2	-
通讯		D-sub15针 RJ45 (CAT5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45 (CAT5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e)8 针	D-sub15 针 RJ45(CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针	D-sub 15 针 RJ45(CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针	D-sub 15 针 RJ45(CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针	D-sub15 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针	D-sub 15 针、D-sub9 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针	D-sub15 针、D-sub9 针 RJ45 (CAT 5e) 8 针	连接器: DB9 ^{*3}
物理特性																		
本体重量		13kg	13kg	16.5kg	16.5kg	17.3kg	17.3kg	18kg	18kg	22.5kg	22.5kg	23kg	23kg	23.5kg	23.5kg	47kg	50kg	22kg
底座安装面积		185mmx140mm	185mmx140mm	200mmx170mm	200mmx170mm	200mmx170mm	200mmx170mm	200mmx170mm	200mmx170mm	195mmx169mm	195mmx169mm	195mmx169mm	195mmx169mm	195mm*169mm	195mmx169mm	257mmx230mm	257mmx230mm	230mmx175mm
其他																		
适用控制器		IRC-I4A- C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C	IRC-I4A-C
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz
	温度	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C	5° C ~40° C	5° C~40° C	5° C~40° C
	湿度	最高 80%RH (无结露)										最高 80%RH (无结露)						
使用环境	振动	0.5G (≥ 50Hz)																
洁净室版																		
洁净等级		-	ISO Class 4	-	ISO Class 4	-	ISO Class 4	-	ISO Class 4	-	-	-	-	-	-	-	-	-

^{*1}: 在 20° C 恒定环境温度下测试的数值。

^{*2}: 机器人在 2kg 负载条件下 , 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm, 往返拱形运动的循环时间 (最大速度、最优路径、粗定位)。

^{*3}: 标配： 侧部安装面出线
 可选配： 底部安装面出线

规格信息如有更改，恕不另行通知。

产品参数一览表

型号		GBT-P7B-700	GBT-P7B-700-C	GBT-P7B-900	GBT-P7B-900-C	GBT-P20A-1800	GBT-C5A	GBT-C7A	GBT-C12A	GBT-C16A
基本规格										
自由度		6	6	6	6	6	6	6	6	6
最大工作范围		721mm	721mm	901mm	901mm	1805mm	933mm	785mm	1303mm	980mm
负载能力	额定	3.5kg	3.5kg	3.5kg	3.5kg	20kg	5kg	7kg	12kg	16kg
	最大	7kg	7.0kg	7kg	7.0kg	30kg	5kg	7kg	12kg	16kg
防护等级		IP67	IP67	IP67	IP67	整体 IP65，腕部 IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
安装方式		地面、顶吊、壁挂	地面、顶吊、壁挂	地面、顶吊、壁挂	地面、顶吊、壁挂	地面	任意角度安装	任意角度安装	任意角度安装	任意角度安装
运动参数										
轴运动范围	J1	340° (-170° /+170°)	340° (-170° /+170°)	340° (-170° /+170°)	340° (-170° /+170°)	370° (-185° /+185°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)
	J2	235° (-135° /+100°)	235° (-135° /+100°)	235° (-135° /+100°)	235° (-135° /+100°)	260° (-160° /+100°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)
	J3	270° (-70° /+200°)	270° (-70° /+200°)	270° (-70° /+200°)	270° (-70° /+200°)	243.5° (-83.5° /+160°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)
	J4	380° (-190° /+190°)	380° (-190° /+190°)	380° (-190° /+190°)	380° (-190° /+190°)	400° (-200° /+200°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)
	J5	230° (-115° /+115°)	230° (-115° /+115°)	230° (-115° /+115°)	230° (-115° /+115°)	274° (-137° /+137°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)
	J6	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	900° (-450° /+450°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)	720° (-360° /+360°)
轴最大速度	J1	333° /s	333° /s	333° /s	333° /s	195° /s	180° /s	180° /s	120° /s	120° /s
	J2	267° /s	267° /s	267° /s	267° /s	168° /s	180° /s	180° /s	120° /s	120° /s
	J3	333° /s	333° /s	333° /s	333° /s	180° /s	180° /s	180° /s	150° /s	150° /s
	J4	450° /s	450° /s	450° /s	450° /s	400° /s	180° /s	180° /s	180° /s	180° /s
	J5	405° /s	405° /s	405° /s	405° /s	400° /s	180° /s	180° /s	180° /s	180° /s
	J6	605° /s	605° /s	605° /s	605° /s	600° /s	180° /s	180° /s	180° /s	180° /s
位置重复性 (位置重复定位精度)		0.02mm	0.02mm	0.02mm	0.02mm	0.04mm	0.02mm	0.02mm	0.03mm	0.03mm
手臂用户接口										
标准配置		φ4×2，6RI/6RO， 24V×2，0V×2				φ8x1，8RI/8RO， 24V×4,0V×4	2RI/2RO 0/24VDC, 1A, RS485	4RIO(NPN/PNP)/2AI, 0/12/24VDC, 2A, RS485	4RIO(NPN/PNP)/2AI, 0/12/24VDC, 2A, RS485	4RIO(NPN/PNP)/2AI, 0/12/24VDC, 2A, RS485
可选配置		6RI/6RO，24V×1，0V×1 2 位双电控 /2 位置电磁阀 ×2				-	-	-	-	-
物理特性										
本体重量		51kg	51kg	54.5kg	54.5kg	245kg	23kg	22kg	36kg	35.5kg
底座安装面积		230mm×230mm	230mmX230mm	230mm×230mm	230mmX230mm	446mm×343mm	φ150mm	φ150mm	φ190mm	φ190mm
其他										
适用控制器		IRC-I6A-C	IRC-I6A-C	IRC-I6A-C	IRC-I6A-C	IRC-I6A	IRC-D6A	IRC-D6B、IRC-D6B-S	IRC-D6B、IRC-D6B-S	IRC-D6B、IRC-D6B-S
电源要求	电压	220V~ /50Hz	220V~ /50Hz	220V~ /50Hz	220V~ /50Hz	380V3~ /50Hz	100-240 VAC / 50 Hz	100-240VAC /50Hz 或 30-56VDC	100-240VAC /50Hz 或 30-56VDC	100-240VAC /50Hz 或 30-56VDC
	温度	0° C~45° C	0° C~45° C	0° C~45° C	0° C~45° C	0° C~45° C	0° C~50° C	0° C~50° C	0° C~50° C	0° C~50° C
使用环境	湿度	最高 90%RH（无结露）								
	振动	0.5G(≥ 100Hz)	0.5G(≥ 100Hz)	0.5G(≥ 100Hz)	0.5G(≥ 100Hz)	0.5G(≥ 100Hz)	-	-	-	-
洁净室版										
洁净等级		-	ISO Class 4	-	ISO Class 4	-	ISO Class 4	ISO Class 4	ISO Class 4	ISO Class 4

规格信息如有更改，恕不另行通知。

型号		IRC-I4A-C	IRC-I6A-C	IRC-I6A	IRC-D6A	IRC-D6B	IRC-D6B-S
尺寸		380mm x 350mm x 182mm	400mmx380mmx182mm	650mm x 483mm x 810mm	410mm x 260mm x 235mm	500mmx330mmx210mm	410mmx161mmx150mm
重量		8kg	12 kg	85.5kg	14.5kg	12kg	4kg
防护等级		IP20	IP20	IP54	IP54	IP54	IP20
电源要求	电压	220V~ / 50Hz	220V~ / 50Hz	380V3~ / 50Hz	100-240 VAC / 50Hz	100-240VAC / 50Hz	100-240VAC / 50 Hz 或 30-56VDC
	通讯	输入：24 输出：16 (支持 NPN/PNP，可选配)	输入：48 输出：48 (支持 NPN/PNP，可选配)	输入：25 输出：25 (支持 NPN)	数字量输入 (NPN/PNP 可切换):16 数字量输出 (NPN/PNP 可切换):16	数字量输入 (NPN/PNP 可切换):16 数字量输出 (NPN/PNP 可切换):16 模拟量输入输出接口/模式可配置 2 ABZ 编码器	数字量输入 (NPN/PNP 可切换):16 数字量输出 (NPN/PNP 可切换):16 数字量输入输出接口 / 模式可配置 2 ABZ 编码器
使用环境	温度	5° C~40° C	0° C~45° C	0° C~45° C	0° C~50° C	0° C~50° C	0° C~50° C
	湿度	最高 80%RH(无结露)	最高 90%RH(无结露)	最高 90%RH(无结露)	最高 90%RH（无结露）	最高 90%RH（无结露）	最高 90%RH（无结露）
适用机器人机型		GBT-S3A 系列 GBT-S6A 系列 GBT-S10A 系列 GBT-S20A 系列 GBT-CS3A	GBT-P7B 系列	GBT-P20A 系列	GBT-C5A	GBT-C7A GBT-C12A GBT-C16A	GBT-C7A GBT-C12A GBT-C16A



打造智能制造基础设施生态

BUILD AN INFRASTRUCTURE ECOSYSTEM
FOR INTELLIGENT MANUFACTURING

GBT-202504D-8 版



上海捷勃特机器人有限公司(上海总部):

上海市青浦区徐民路308弄50号中建锦绣广场6号楼8层

捷勃特制造及技术服务中心:

上海市青浦区久业路 338号1幢

捷勃特机器人东莞分公司:

广东省东莞市松山湖园区工业南路14号9栋801室

服务热线:400-996-7588

网址:www.sh-agilebot.com