

产品选型手册

PRODUCT SELECTION GUIDE

JAKA

www.jaka.com |

节卡机器人股份有限公司

上海:上海市闵行区南谷路18号

常州:江苏省常州市武进国家高新区武宜南路377号10号楼东幢

深圳:广东省深圳市宝安区泰华梧桐工业园7栋501

邮箱:marketing@jaka.com

400-006-2665



JAKA官方公众号



JAKA官方视频号

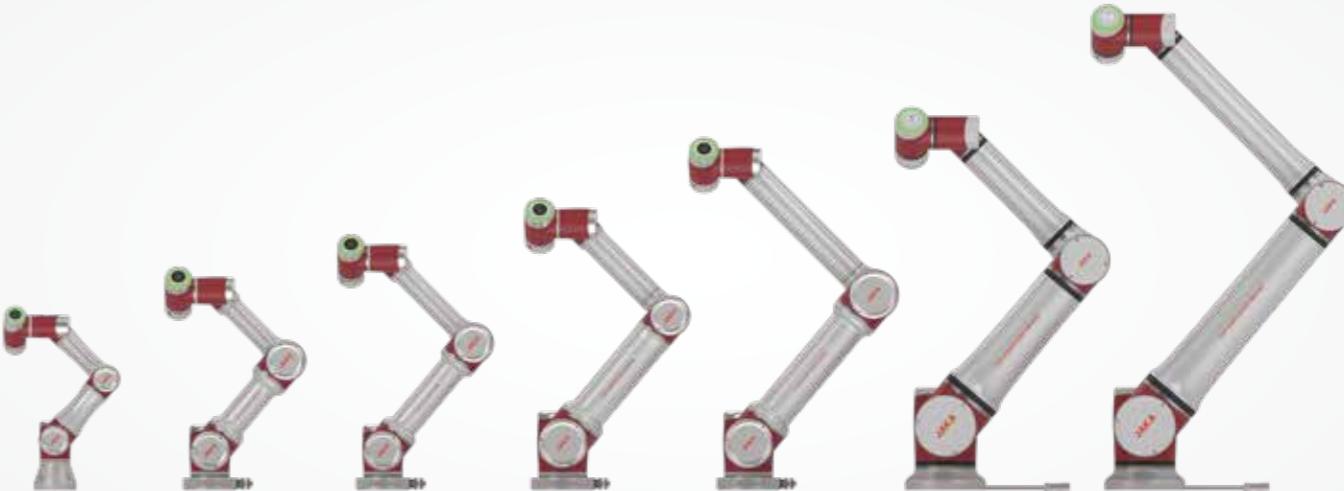


JAKA小程序

Copyright © 2025 JAKA. All rights reserved.

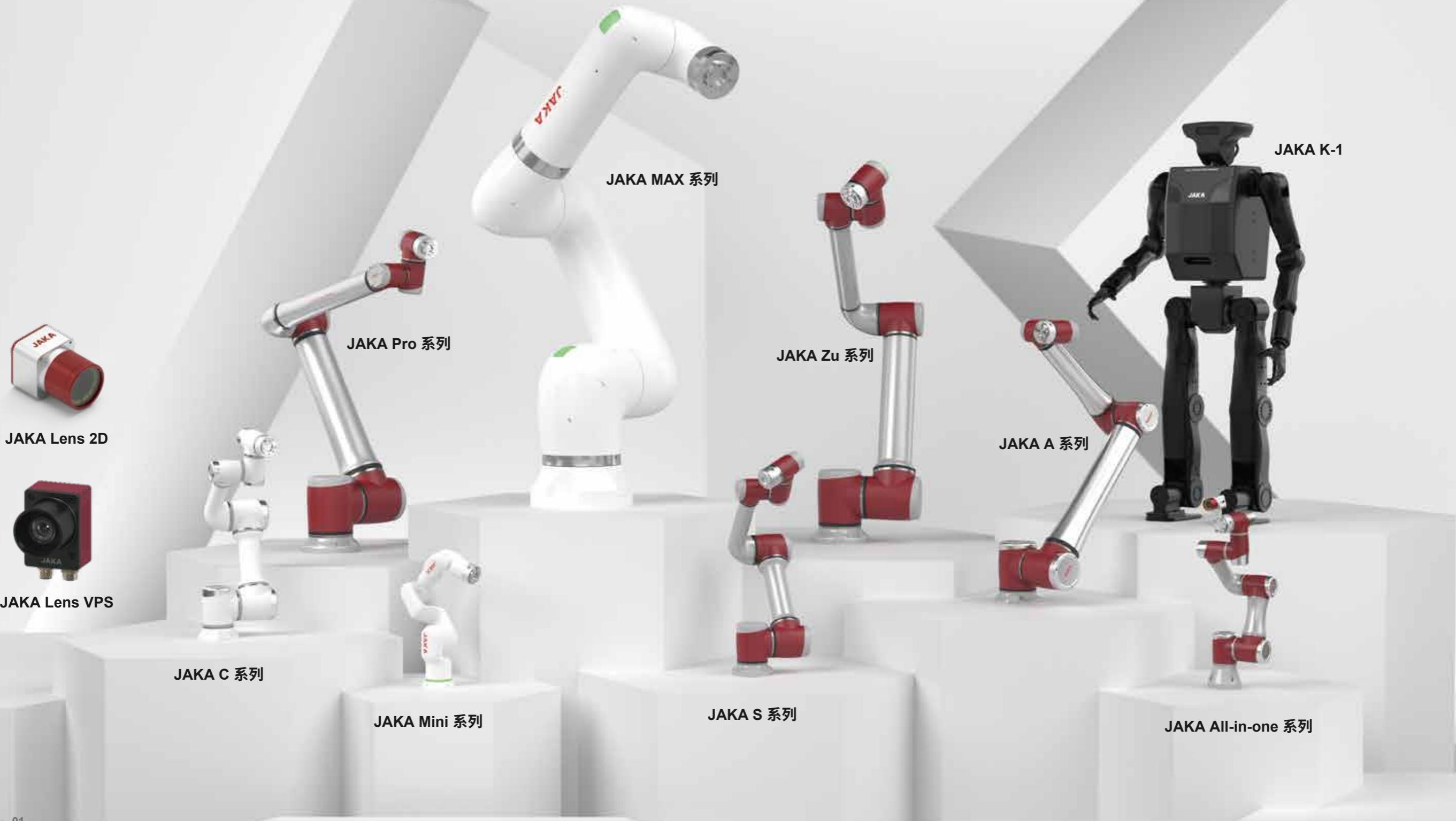
免责声明:

版权归JAKA所有,未经书面许可,不得复制或进行任何形式的转载,本公司对资料内容保留解释及更新的权力,恕不另行通知。



柔性·智能

全行业覆盖 满足不同应用场景需求





无线互联, 免示教器

节卡系列协作机器人开创性地采用了移动终端APP控制模式, 摆脱了传统笨重的示教器与冗长的控制线, 让有限空间内的示教过程变得更加得心应手。



安全协作, 碰撞保护

内置力矩反馈模块, 当碰撞力矩达到设定的力矩上限时, 机器人会及时停止, 避免导致人员受伤或设备损坏, 实现人机安全协作。



拖拽&图形化编程

手动拖拽机器人末端到相应点位, 机器人自主学习记忆完成编程, 即使零基础的应用者也可轻松示教, 人机协作更人性化。新程序即编即调, 全部过程仅需数分钟, 实现任务快速转换。



远程交互, 实时监控

支持远程编程控制协作, 在不再局限于地理界线的同时, 节卡系列协作机器人还实现了1台移动终端对多台机器人本体的控制。现在, 只需通过移动终端即可实现程序命令或任务包的远程下达。



即插即用, 快速切换

节卡系列协作机器人轻盈小巧, 具有安装简便、视觉识别、设备兼容性强等特点, 良好的通用性与柔性特征使得节卡机器人在任何生产环境中都能真正实现即插即用、快速部署, 对于小批量、多批次、定制化、短周期等生产需求应用极佳。



开放软硬件生态系统

基于Linux系统平台开发, 兼容性高。用户可从Android、iOS、Windows等多平台系统, 通过以太网协议(TCP/IP), 工业总线Profinet, Ethernet/IP, 以及Modbus与机器人远程交互。提供通用的控制接口, 快速对接上下游自动化设备。

全行业覆盖

满足不同应用场景需求

柔性·智能

JAKA Zu 系列协作机器人



性能全面

覆盖工业领域的全面手

»» 协作机器人的革新主力军

显著降低机器人的应用门槛,快速对机器人进行部署和示教

»» 性能表现

重复定位精度 $\leq \pm 0.05$ mm

»» 适用场景

汽车及零部件、3C电子、精密制造、食品、教育、服务等



JAKA Pro 系列协作机器人



JAKA S 系列协作机器人



0安装 0配置 即享力控

»» 末端内嵌高精度力/力矩传感器、JKS CORE V3 新一代动力学核心算法平台

»» 产品特点



»» 适用场景

医疗健康、焊接喷涂、打磨抛光、教育科研、质量检测、码垛探寻、螺丝拧紧、零件装配等



高防护 更可靠

满足更高等级工业环境需求

»» 拓展协作机器人应用边界,引领生产力变革与突破

»» 性能表现

本体防护等级行业最高IP68,全寿命周期高精度保持

»» 适用行业

汽车及零部件、3C电子、金属机械加工、电力、农业、食品等

»» 产品特点

高防护等级:更强的环境适应性(本体IP68),满足更高防护等级要求的工业应用场景



全行业覆盖

满足不同应用场景需求

柔性·智能

JAKA All-in-one 系列协作机器人



更易用 更智慧

快速部署智慧作业



- » 采用业界最小便携控制器, 无线互联技术
- » 集成视觉模块, 通过AI、视觉技术更好的实现人机共融
- » 适用行业
3C、汽车、商业、新零售
- » 产品特点
复合机器人、3C电子、物流、机床上下料、装配等

JAKA C 系列协作机器人



更高性价比

稳定可靠本体设计

- » 采用21位高精度编码器设计, 结构简洁可靠, 维护成本低
- » 适用行业
通用工业、汽车、教育、商业、新零售
- » 适用场景
机床上下料、搬运、包装、3C检测等



JAKA Mini 系列协作机器人



商用 高性价比 轻量化

- » 桌面级、轻量化、极致性价比

产品特点

-  灵动小巧, 简易编程
-  二次开发深度开放
-  更兼容的软硬件生态

- » 适用行业
工业、教育、新零售、生物医药等领域



全行业覆盖

满足不同应用场景需求

柔性·智能

JAKA A 系列协作机器人

更大工作范围, 更小部署空间

- 更灵活的末端工具控制
- 更优异的加速性能
- 更高的本体刚度
- 安装空间节省30%

更强场景适应性

- 末端关节防护等级提升至IP67
- 能够适应有切削液的机床上下料等
- 对于机器人末端有防护等级要求的场景

更高的生产效率提升

- 优化关节的转矩/转速设计
- 所有关节平均提速20%
- 生产效率提升20%
- 重复定位精度可达到 $\pm 0.02\text{mm}$

JAKA MAX 系列协作机器人

更节能

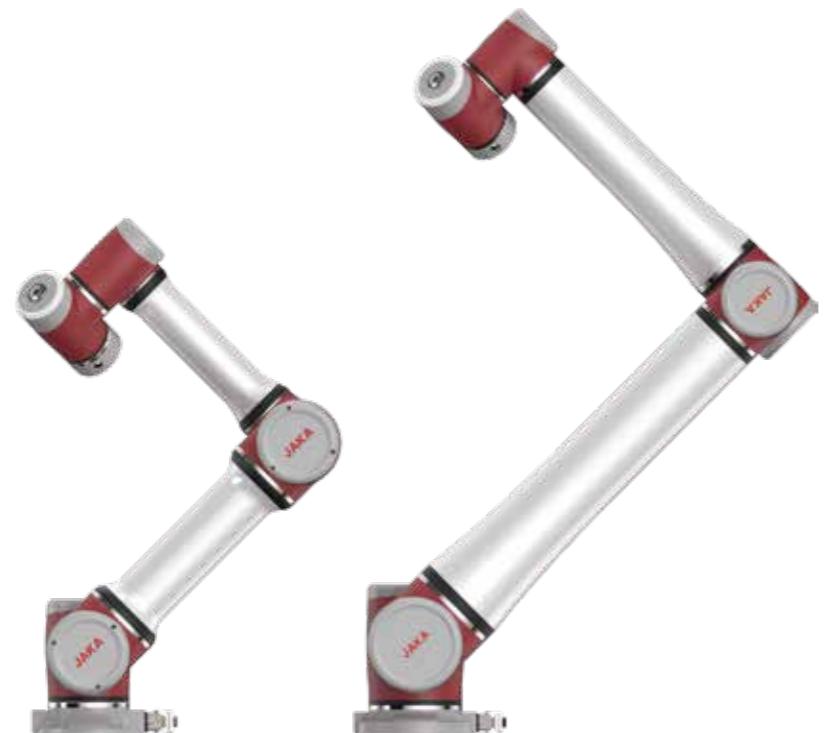
能耗下降40%

更降本

较工业机器人降30%

更安全

符合ISO-10218安全认证



JAKA Zu 系列协作机器人



专业化

满足高精度协作场景
可靠作业需求

机器人控制柜

	产品型号	JAKA Zu3		JAKA Zu5		JAKA Zu7		JAKA Zu12		JAKA Zu18		JAKA Zu20		JAKA Zu30	
产品特性	额定负载	3 kg (6.6 lb)		5 kg (11 lb)		7 kg (15.4 lb)		12 kg (26.4 lb)		18 kg (39.6 lb)		20 kg (44.1 lb)		30 kg (66.1 lb)	
	重量(含电缆)	12 kg (26.46 lb)		23 kg (50.71 lb)		22 kg (48.50 lb)		41 kg (90.39 lb)		35 kg (77.16 lb)		68 kg (149.9 lb)		65 kg (143.3 lb)	
	臂展	626 mm (24.64 in)		954 mm (37.5 in)		819 mm (32.2 in)		1327 mm (52.2 in)		1073 mm (42.24 in)		1780 mm (70.1 in)		1350 mm (53.1 in)	
	重复定位精度	±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.02 mm (±0.00079 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)		±0.03 mm (±0.00118 in)		±0.05 mm (±0.00120 in)		±0.05 mm (±0.00120 in)	
	自由度	6		6		6		6		6		6		6	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围	速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	关节2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s	-85°~+265°	120°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	120°/s
	关节4	-85°~+265°	220°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	220°/s	-85°~+265°	220°/s
	关节5	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	220°/s	±360°	220°/s
	关节6	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	220°/s	±360°	220°/s
	工具端最大速度	/	1.5 m/s (4.922 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	2.5 m/s (8.203 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3.5 m/s (11.484 ft/s)	/	5 m/s (16.404 ft/s)	/	4.2 m/s (13.78 ft/s)
物理性能及其他	平均功率	150W		350W		350W		500W		500W		750W		750W	
	IP等级	IP54		IP54		IP54		IP54		IP54		IP65		IP65	
	数字输入	2		2		2		2		2		2		2	
	工具I/O端口	数字输出	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
	模拟输入	2		2		2		2		2		2		2	
	底座直径	129 mm (5.079 in)		158 mm (6.220 in)		158 mm (6.220 in)		188 mm (7.402 in)		188 mm (7.402 in)		246 mm (9.685 in)		246 mm (9.685 in)	
机器人控制柜	IP等级	IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		IP44	
	电控柜I/O端口	16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出	
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	电源	100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240 VAC, 50-60Hz	
	电控柜尺寸	410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)		410*235*307 mm (16.14*9.25*12.09 in)	
	重量	13.5 kg (29.762 lb)		15.4 kg (33.95 lb)		15.4 kg (33.95 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)	

JAKA S 系列协作机器人

安全防护
IP65
防护等级

力控拖拽
拖拽体验
全面升级

场景赋能
力控场景
快速应用

产品基础参数	产品型号		JAKA S5	JAKA S12
	额定负载	5 kg (11 lb)	12 kg (26.5 lb)	
	臂展	954 mm (37.6 in)	1327 mm (52.4 in)	
	自由度	6	6	
	典型功率	350W	500W	
	环境温度	-10~50°C (14~122°F)		
产品性能	力控工具法兰/扭矩传感器	力控 x-y-z	扭矩 x-y-z	力控 x-y-z
	量程	200N	24Nm	400N
	极限载荷	3000N	300Nm	3000N
	综合准确度	1% F.S.	1% F.S.	1% F.S.
	分辨率	0.1N	0.1Nm	0.1N
动作范围及速度	工具端最大速度	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)
	重复定位精度	±0.02 mm (±0.00079 in)	/	±0.03 mm (±0.00118 in)
	关节	工作范围	关节速度	工作范围
	关节1	±360°	180°/s	±360°
	关节2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°
	关节3	±175°	180°/s	±175°
	关节4	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°
	关节5	±360°	180°/s	±360°
	关节6	±360°	180°/s	±360°
	防护等级	IP 65		IP 65
物理性能及其他	安装	任意方向		
	底座尺寸	Ø158mm, M8x4		
	材质	铝、PC		
	线束长度(机械臂)	6 m (236 in)		
	重量(含电缆)	23 kg (50.7lb)		
	工作湿度	10~90% RH		

*综合准确度:包含传感器自身测量误差与机器人绝对定位误差的系统误差的中位数典型值,反映机器人系统整体在真实工况下对末端外力的测量准确程度。

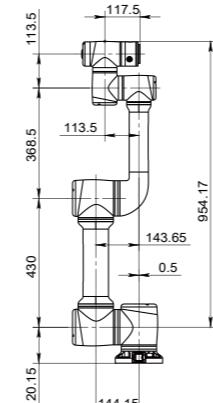
*1% F.S.:满量程的1%



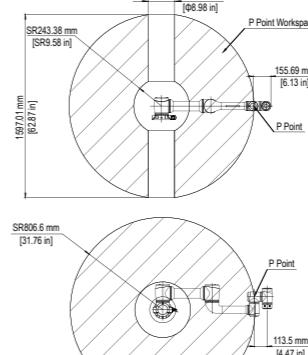
更多新品
敬请期待...



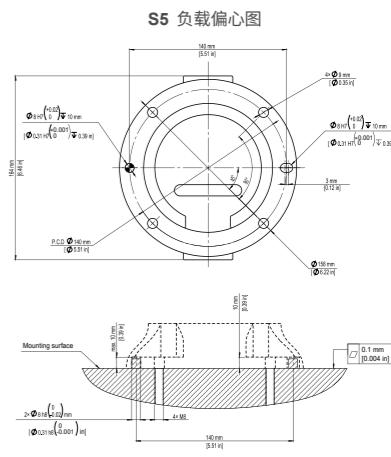
JAKA S5 尺寸图



JAKA S5 外形尺寸图

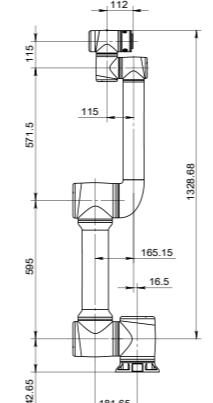


JAKA S5 P点可达空间正视(上)俯视(下)图

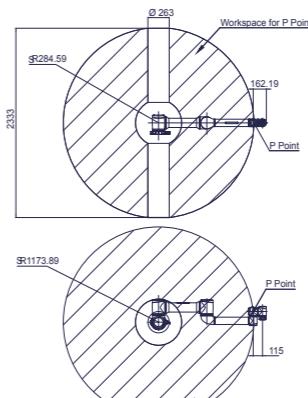


JAKA S5 底座(上)与末端法兰(下)安装尺寸图

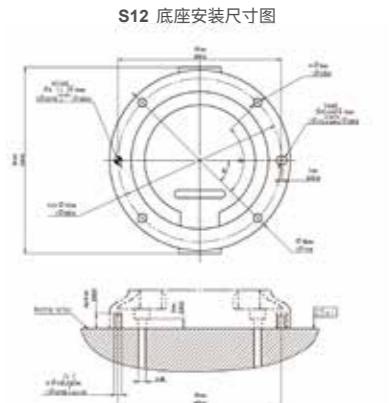
JAKA S12 尺寸图



JAKA S12 外形尺寸图



JAKA S12 P点可达空间正视(上)俯视(下)图



JAKA S12 底座(上)与末端法兰(下)安装尺寸图

JAKA A 系列协作机器人

末端关节IP67防护等级
无惧切削液进入，使用更加无忧

节拍整体提升20%
提升生产效率，快速回收成本

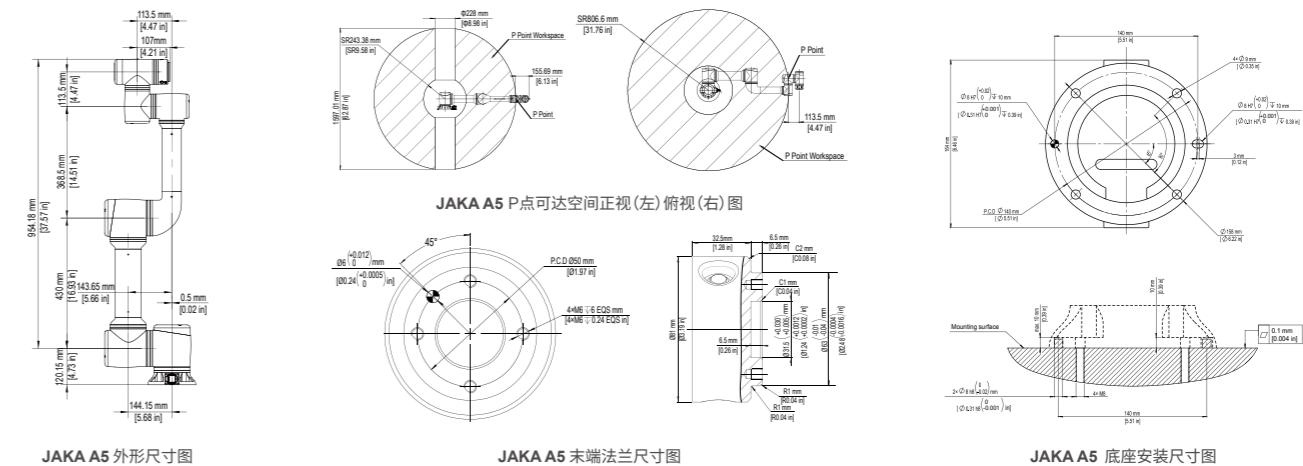
3关节可钟摆运动
臂展更大，灵活性更佳，部署空间要求更低
(仅A12)

重复精度可达±0.02mm
行业领先水平，保障产品质量一致性

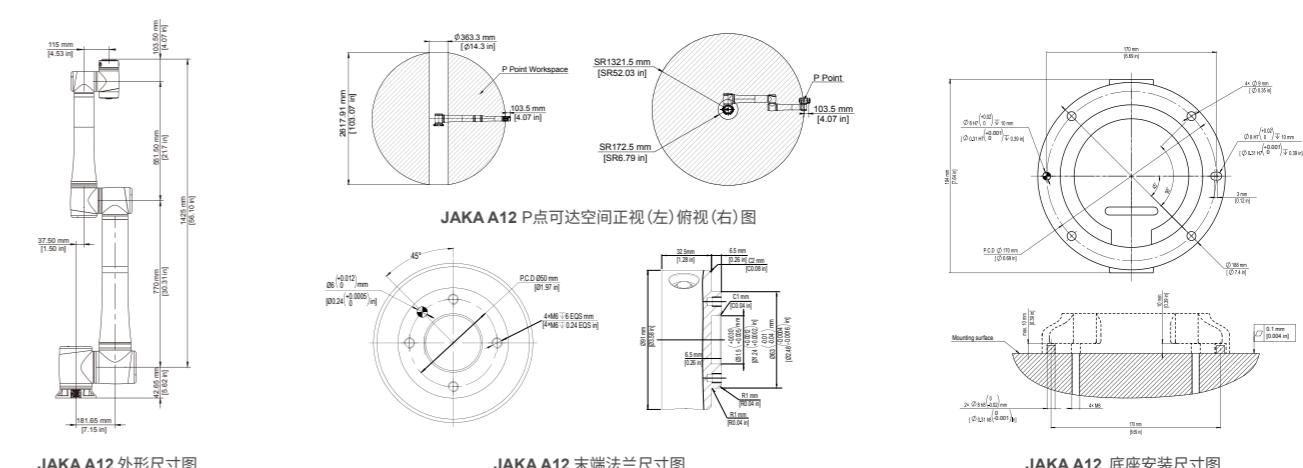
产品特性	JAKA A5		JAKA A12		
额定负载	5 kg		12 kg		
重量	23 kg		41 kg		
臂展	954 mm		1425 mm		
重复定位精度	±0.02 mm		±0.03 mm		
自由度	6				
编程	图形化编程、拖拽编程				
示教器类型	移动终端(电脑、平板、手机)				
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	
	关节1	±360°	210°/s	±360°	150°/s
	关节2	±360°	210°/s	±360°	150°/s
	关节3	±360°	210°/s	±360°	210°/s
	关节4	±360°	210°/s	±360°	210°/s
	关节5	±360°	210°/s	±360°	210°/s
	关节6	±360°	210°/s	±360°	210°/s
	工具端最大速度	/	3.5 m/s	/	4 m/s
物理性能及其他	典型功率	350W		500W	
	IP等级	IP54(末端关节4/5/6:IP67)		IP54(末端关节5/6:IP67)	
	工具I/O端口	数字输入2, 数字输出2, 模拟输入2		数字输入2, 数字输出2, 模拟输入2	
	底座直径	Ø158mm, M8x4		Ø188mm, M8x4	
机器人控制柜	IP等级	IP44			
	控制柜I/O端口	16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出			
	通讯接口	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet(从站), Ethernet/IP			
	电源	100-240VAC, 50-60Hz			
	控制柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)			
	重量	15.4 kg			



JAKA A5 尺寸图



JAKA A12 尺寸图



JAKA All-in-one 系列协作机器人



极智慧

内嵌视觉系统
赋予本体感知

极简单

APP/Web界面
拖拽式编程

极小巧

集成一体化
体积极小巧

	产品型号	JAKA Ai3	JAKA Ai5	JAKA Ai7	JAKA Ai12	JAKA Ai18
产品特性	额定负载	3 kg (6.6 lb)	5 kg (11 lb)	7 kg (15.4 lb)	12 kg (26.4 lb)	18 kg (39.6 lb)
	重量(含电缆)	12 kg (26.46 lb)	23 kg (50.71 lb)	22 kg (48.50 lb)	41 kg (90.39 lb)	35 kg (77.16 lb)
	臂展	626 mm (24.64 in)	954 mm (37.5 in)	819 mm (32.2 in)	1327 mm (52.2 in)	1073 mm (42.24 in)
	重复定位精度	±0.02 mm (±0.00079 in)	±0.02 mm (±0.00079 in)	±0.02 mm (±0.00079 in)	±0.03 mm (±0.00118 in)	±0.03 mm (±0.00118 in)
	自由度	6	6	6	6	6
	编程	图形化编程、拖拽编程	图形化编程、拖拽编程	图形化编程、拖拽编程	图形化编程、拖拽编程	图形化编程、拖拽编程
	示教器类型	移动终端(电脑/平板/手机)	移动终端(电脑/平板/手机)	移动终端(电脑/平板/手机)	移动终端(电脑/平板/手机)	移动终端(电脑/平板/手机)
动作范围及速度	机械臂	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围
	关节1	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°
	关节2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°
	关节3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°
	关节4	-85°~+265°	220°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°
	关节5	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°
	关节6	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°
物理性能及其他	工具端最大速度	/	1.5 m/s (4.922 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/
	平均功率	150W	350W	350W	500W	500W
	IP等级	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
	工具I/O端口	数字输入2 数字输出2 模拟输入2	数字输入2 数字输出2 模拟输入2	数字输入2 数字输出2 模拟输入2	数字输入2 数字输出2 模拟输入2	数字输入2 数字输出2 模拟输入2
	底座直径	129 mm (5.079 in)	158 mm (6.220 in)	158 mm (6.220 in)	188 mm (7.402 in)	188 mm (7.402 in)
	镜头焦距	8 mm 16 mm	8 mm 16 mm	8 mm 16 mm	8 mm 16 mm	8 mm 16 mm
	色彩模式	黑白/彩色	黑白/彩色	黑白/彩色	黑白/彩色	黑白/彩色
Lens 2D 相机参数	视野	>70mm*50mm >35mm*25mm	>70mm*50mm >35mm*25mm	>70mm*50mm >35mm*25mm	>70mm*50mm >35mm*25mm	>70mm*50mm >35mm*25mm
	精度	>0.08mm >0.04mm	>0.08mm >0.04mm	>0.08mm >0.04mm	>0.08mm >0.04mm	>0.08mm >0.04mm
	通信接口	以太网接口 (TCP/IP协议)	以太网接口 (TCP/IP协议)	以太网接口 (TCP/IP协议)	以太网接口 (TCP/IP协议)	以太网接口 (TCP/IP协议)
	分辨率	2592(H) × 1944(V)	2592(H) × 1944(V)	2592(H) × 1944(V)	2592(H) × 1944(V)	2592(H) × 1944(V)
	帧率	24FPS	24FPS	24FPS	24FPS	24FPS
	输入电源	DC30-60V			DC30-60V	
	输入电流	≤40A			≤40A	
MiniCab 控制柜	电控柜尺寸	180×128×47(mm)(L×W×H)			180×128×47(mm)(L×W×H)	
	IP等级	IP20			IP20	
	电控柜I/O端口	7路端口；输入输出可配置			7路端口；输入输出可配置	
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	重量	约1.7 kg (含配件)			约1.7kg(含配件)	

JAKA Pro 系列协作机器人

- 更可靠**
行业最高IP68防护等级
无惧油污粉尘
- 更稳定**
全寿命周期高精度保持
省心协作生产
- 更高效**
快速智能作业集成
多重机制安全共融



	产品型号	JAKA Pro5	JAKA Pro12	JAKA Pro16	
产品特性	额定负载	5 kg (11 lb)	12 kg (26.4 lb)	16 kg (35.27 lb)	
	重量(含电缆)	23 kg (50.71 lb)	41 kg (90.39 lb)	79.7 kg (175.71lb)	
	臂展	954 mm (37.5 in)	1327 mm (52.2 in)	1713 mm (67.44 in)	
	重复定位精度	±0.02 mm (±0.00079 in)	±0.03 mm (±0.00118 in)	±0.03 mm (±0.00118 in)	
	自由度	6	6	6	
	编程	图形化编程、拖拽编程	图形化编程、拖拽编程	图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	移动终端(电脑/平板/手机)	移动终端(电脑/平板/手机)	移动终端(电脑/平板/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	速度	动作范围	
	关节1	±360°	180°/s	±360°	120°/s
	关节2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	120°/s
	关节4	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s
	关节5	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)
物理性能及其他	平均功率	350W	500W	750W	
	IP等级	IP68	IP68	IP68	
	工具I/O端口	数字输入 2	数字输入 2	数字输入 2	
		数字输出 2	数字输出 2	数字输出 2	
		模拟输入 2	模拟输入 2	模拟输入 2	
	底座直径	158 mm (6.220 in)	188 mm (7.402 in)	246 mm (9.685 in)	
机器人控制柜	IP等级	IP44	IP44	IP44	
	电控柜I/O端口	16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出	16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出	16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出	
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	电源	100-240VAC, 50-60Hz	100-240VAC, 50-60Hz	100-240VAC, 50-60Hz	
	电控柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)	410×307×235 (mm) (W×H×D)	410×307×235 (mm) (W×H×D)	
	重量	15.4 kg (33.95 lb)	18 kg (39.68 lb)	18 kg (39.68 lb)	

JAKA C 系列协作机器人

- 性能全面**
满足绝大多数工业应用场景需求
稳定可靠
- 维护简单**
具备更省心的低成本可维护性能
性价比高
- 部署方便**
传承节卡智慧
编程无线示教系统
安全高效



	产品型号	JAKA C5		JAKA C7		JAKA C12	
产品特性	额定负载	5 kg (11 lb)		7 kg (15.4 lb)		12 kg (26.4 lb)	
	重量(含电缆)	23 kg (50.71 lb)		22 kg (48.50 lb)		41 kg (90.39 lb)	
	臂展	954 mm (37.5 in)		819 mm (32.2 in)		1327 mm (52.2 in)	
	重复定位精度	±0.05 mm (±0.00196 in)		±0.05 mm (±0.00196 in)		±0.05 mm (±0.00196 in)	
	自由度	6		6		6	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)		移动终端(电脑/平板/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	速度	动作范围	速度	动作范围	速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	120°/s
	关节2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s
	关节4	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s
	关节5	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	3 m/s (9.843 ft/s)	/	2.5 m/s (8.203 ft/s)	/	3 m/s (9.843 ft/s)
物理性能及其他	平均功率	350W		350W		500W	
	IP等级	IP54		IP54		IP54	
	工具I/O端口	数字输入 2		数字输入 2		数字输入 2	
		数字输出 2		数字输出 2		数字输出 2	
		模拟输入 2		模拟输入 2		模拟输入 2	
	底座直径	158 mm (6.220 in)		158 mm (6.220 in)		188 mm (7.402 in)	
机器人控制柜	IP等级	IP44		IP44		IP44	
	电控柜I/O端口	16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出	
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	电源	100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz	
	电控柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)		410×307×235 (mm) (W×H×D)		410×307×235 (mm) (W×H×D)	
	重量	15.4 kg (33.95 lb)		18 kg (39.68 lb)		18 kg (39.68 lb)	

JAKA Lens 系列

JAKA Lens 2D

产品描述

JAKA Lens 2D集成相机采用2D高分辨率工业相机，并配置专门的光源模组以及可选配置的相机镜头，为用户提供2D视觉的全面功能和体验。经过专业的工业设计，小巧轻便，外观精致，可通过外部固定安装以及装在机器人末端两种方式，来实现2D视觉功能。

灵活便捷	可定制化	集成度高
镜头安装方式可选 灵活适配多种场景	拖拽式流程化编程 多种功能自由搭配	软硬件一体化集成 轻松快速部署上线



JAKA Lens VPS

产品描述

JAKA Lens VPS 2.0 基于高性能 AI-SoC芯片开发，配备有高速大容量内存与存储空间，内嵌高性能加速引擎，可实现目标检测、物体识别、人体姿态特征点提取、行为理解、目标状态侦测等 AI 功能。将摄像头置于机器人工作上方，相机可基于深度学习实时监控被检物（人和物）的行为规范或入侵，保证机器人和人的安全。相机具备千兆网口，支持工业数据提取和视频可视化处理，也支持报警时段的视频录制。

高可靠	高性能	高便捷
隔绝外界因素干扰 防护效果稳定可靠	高速结合高存储量 内嵌加速引擎配置	无需复杂安装软件 浏览网页轻松访问



产品功能

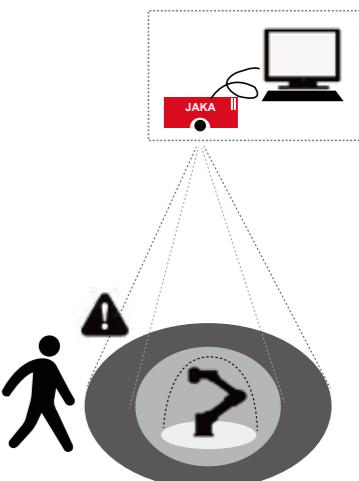
一体化设计	简易性操作	场景可适应
集成相机、镜头、光源三大模块的2D相机，集成视觉系统的一体化机器人控制柜，通过Web网页访问视觉系统。	控制柜内嵌智能视觉算法、流程化引导式的项目编辑、一键式自动手眼标定、灵活的通讯接口适配机器人本体。	支持多种型号的硬件参数选择、支持第三方品牌相机扩展、支持自定义外部光源，尽可能适用更多的应用场景。

视觉参数

Lens 2D 参数	Lens 2D HR-CGC500-F08	Lens 2D HR-CGC500-F16
分辨率	2592×1944	2592×1944
最大帧率	24 fps	24 fps
数据接口	Gige	Gige
色彩模式	黑白/彩色	黑白/彩色
镜头焦距	8 mm	16 mm
物距	100 mm-1000 mm	100 mm-1000 mm
视野	>70×50 mm	>35×25 mm
像素精度	>0.08 mm	>0.04 mm
系统精度	≥ ±0.2 mm	≥ ±0.2 mm
图像处理	软触发方式取像，单帧处理时间1s以内	软触发方式取像，单帧处理时间1s以内

产品功能

内置神经网络加速器，可进行视频理解的AI识别分析
事件记录功能，可录取关键视频段，剔除冗余信息，追溯，分析更方便
即插即用，无需安装软件，浏览器访问设置
可以检测安全帽佩戴、人员目标跟踪、人员劳动强度、视频评分计算等 AI 功能



视觉防护系统工作示意图

基本参数

硬件平台	CMOS相机、嵌入式系统、DSP、AI引擎等
外形尺寸	81mm×50mm×64mm
安装方式	正上方，侧方（建议45°安装）
通信接口	以太网接口、RS485、PNP光耦隔离DI和DO

视觉参数

分辨率	830万像素
响应时间	≤100 ms
安装高度	≥3m(建议)
防护区域范围	4m*2.1m(可调节)

JAKA Mini 系列协作机器人

产品描述

JAKA Mini 系列协作机器人，采用一体化智能驱控模组，兼具轻量化设计与优越的产品性能，同时丰富的二次开发接口，为更多场景开发创造无限可能。

JAKA Mini 系列外观小巧圆润，操作简单直观，低噪音，高性价比，已广泛应用于工业、教育、新零售、生物医药等领域。



	自重	负载	工作半径	重复定位精度
JAKA MiniCobo	9.4 kg	1 kg	580 mm	±0.1 mm
JAKA Mini 2	9.9 kg	2 kg	580 mm	±0.1 mm



部分案例



产品特性	产品型号	JAKA MiniCobo	JAKA Mini 2
	额定负载	1 kg (2.21 lb)	2 kg (4.41 lb)
	重量(含电缆)	9.4 kg (20.73 lb)	9.9 kg (21.83 lb)
	臂展	580 mm (22.83 in)	580 mm (22.83 in)
	重复定位精度	±0.1 mm (±0.003937 in)	±0.1 mm (±0.003937 in)
	自由度	6	
	编程	图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	移动终端(电脑/平板/手机)	
	协作操作	根据GB 11291.1-2011进行协同操作	
	机械臂	动作范围	
动作范围及速度	关节1	±360°	
	关节2	±125°	
	关节3	±130°	
	关节4	±360°	
	关节5	±120°	
	关节6	±360°	
	工具端最大速度	1 m/s (3.28 ft/s)	
物理性能及其他	平均功率	150W	180W
	额定电压	24VDC	48VDC
	温控范围	0-50°C	0-50°C
	IP等级	IP40	IP40
	机器人安装	任意角度安装	
	工具I/O端口	数字输入 2	
		数字输出 2	
		模拟输入 2	
	工具I/O电源	24VDC	
	工具I/O尺寸	M8	
JAKA MiniCab 控制柜参数	材质	铝合金、PC	
	底座直径	124 mm (4.88 in)	
	机器人连接电缆长度	6 m	
	输入电源	20-60VDC	
	输入电流	≤40A	
	电控柜尺寸	180×128×47(mm)(L×W×H)	
	IP等级	IP20	
	电控柜I/O端口	7路端口, 输入输出可配置	
	电控柜I/O电源	24VDC	
	安装方式	面板/导轨	
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	重量	1.1kg (2.43 lb)	
	材质	铝合金、钢	