

更长臂展 更大负载

S系列大负载协作机器人

S系列大负载协作机器人，具有大负载、大臂展等特点，能够轻松实现30KG超重负载、工作半径可达1700mm~1800mm，可广泛应用于机床上下料、码垛、装配及大负载搬运等应用场景。沿袭Elfin系列技术优势，在产品性能、安全防护、响应速度和抗干扰能力等方面均有质的跨越，是助力用户全面提升生产效率的利器。



S系列

大负载协作机器人

S20
1700MM
20KG



S30
1800MM
30KG





适用于大负载场景

额定负载20kg~30kg，最大工作半径可达1800mm，可覆盖各类复杂的大负载应用场景



机体模块化设计

整机采用模块化设计，从模组到臂杆均可满足客户个性化需求，装拆容易、便捷，实现部署灵活、维护简便



碰撞检测安全配置

基于核心自主研发能力，拥有碰撞检测等10个高级安全配置功能，人机协作更加安全可靠



1000/5000Hz 实时刷新

末端EtherCAT总线通讯，兼容大功率供电及千兆以太网，实现1000/5000Hz实时控制刷新频率，达到业界领先的控制精度



零门槛操作使用

支持Pad、电脑、示教器等多终端图形化操控，30分钟学会变编程方式，1小时即可上手操作

应用行业

3C电子 汽车 食品日化 新能源 金属加工 物流

应用领域

柔性定制化生产 机床上下料 产线物料搬运

码垛、拆垛 3C制造 装配



Tech Specs 技术参数

型号	重量	有效负载	工作范围	功耗	关节范围	关节最大速度	工具最大速度	重复精度	自由度	末端I/O端口	电箱I/O端口	I/O电源	通讯	编程	防护等级	协同操作	主要材料	工作环境温度	外部电源输入
S20	64kg	20kg	1700mm	800W典型应用	J1、J4、J5、J6 ±360° J2 -190°~10° J3 ±168°	J1-J2 90°/s J3-120°/s J4-J6 180°/s	2m/s	±0.1mm	6	数字输入：3 数字输出：3 模拟输入：2	数字输入：16 数字输出：16 模拟输入：2 模拟输出：2	24V 2A	TCP/IP and Modbus	图形化编程 远程调用接口	IP54	10个高级安全配置功能	铝合金	0-50°C	110-240V AC 50-60Hz
S30	93kg	30kg	1800mm	1000W典型应用	J1、J4、J5、J6 ±360° J2 -190°~10° J3 ±168°	J1-J2 120°/s J3 150°/s J4-J6 180°/s	3m/s												

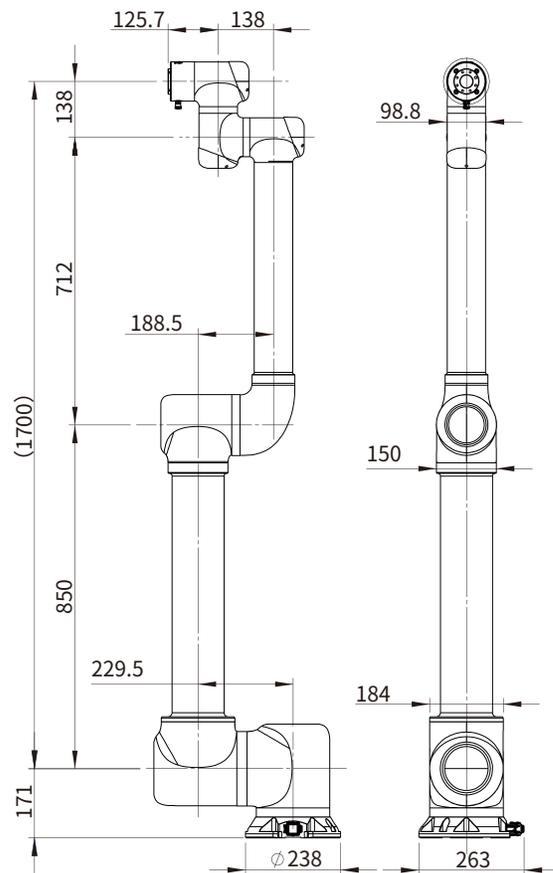
Product Configuration 配置参数

配置说明	本体	电控箱	示教器	本体线	适用场景
标配		标准电控箱	标准示教器 (分辨率1024×800, 屏幕尺寸10.4寸)	5m	/
Mini电控箱版		Mini电控箱 (电源模块可选配)	平板示教器 (可选配)	5m	用于自动化设备、AGV、 移动机器人等

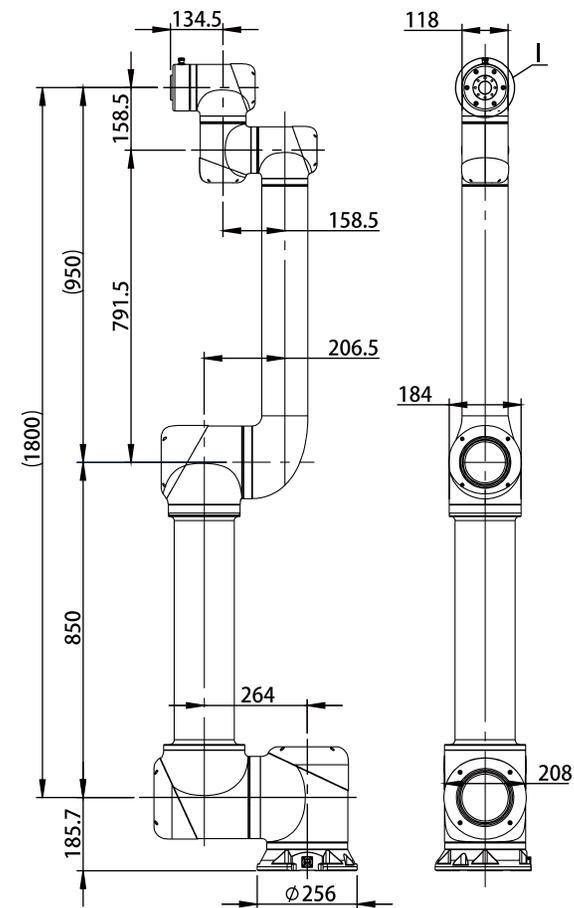
电控箱	Mini 电控箱(可选配)	示教器
		
尺寸(长*宽*高) 445.2mm x 318.8mm x (360+176)mm	尺寸 323x221x80(mm)	尺寸(长*宽*高) 327 mm x 230 mm x (45+22) mm
支架高度 176mm	输入电源 DC30~60V	重量 2.7kg (含线缆)
重量 18.5kg	电控柜I/O电源 DC24V	屏幕大小 10.4"
输出电源 48V DC	电控柜I/O端口 8路输入 8路输出	分辨率 1024 x 800
工作环境 温度: 0~50°C / 湿度: 90%相对湿度(非冷凝)	IP等级 IP20	急停按钮 1
防护等级 IP20	通信标配 TCP/IP通信接口	防护等级 IP54

S系列 大负载协作机器人

Drawing 尺寸图



S20



S30



用 机 器 人 技 术 为 人 民 服 务

400-852-9898

邮箱: hansrobot@hanslaser.com

深圳市大族机器人有限公司

总部地址: 深圳市宝安区大族激光全球智能制造产业基地3栋6楼

大族机器人全球智造基地

地址: 广东省佛山市顺德区北滘镇西海村二支工业大道3号海创大族机器人智造中心9栋

子公司: 天津市牛耳机器人有限公司

地址: 天津滨海新区中新生态城中天大道1620号生态科技园启发大厦8-102B室

子公司: 大族机器人(江苏)有限公司

地址: 江苏省无锡市新吴区鸿昌路67号1栋(大族机器人华东子公司)

大族机器人成都办事处

地址: 四川省成都市东御街19号茂业天地3835室



www.hansrobot.com