

A red JAKA robotic arm is the central focus, extending from the top right towards the center. The arm has a sleek, cylindrical design with silver-colored joints and end effector. The word "JAKA" is printed in red on one of the joints. The background is a blurred industrial factory floor with various machinery and equipment. A red rectangular overlay is positioned on the left side of the image, containing the company name and tagline in white text.

JAKA

Leistungsstarke Roboter für
bezahlbare Automatisierung



2014

- »» JAKA Robotics ist ein Spin-off des Robotics Institute der Shanghai Jiao Tong Universität, das 1979 gegründet wurde.

2016

- »» Eine Produktionsstätte in Changzhou sowie ein Forschungs- und Entwicklungszentrum in Shanghai werden eingerichtet.
- »» JAKA Robotics wird als nationales High-Tech-Unternehmen vom chinesischen Ministerium für Wissenschaft und Technologie anerkannt.
- »» Series-A-Finanzierungsrunde wird abgeschlossen.

2017

- »» Markteinführung der kollaborativen Roboter JAKA Zu.

2018

- »» Mit über 1.500 Kunden in der Automobil-, 3C- und allgemeinen Industrie vertreten.
- »» JAKA+ Cobots-Ökosystemplattform wird gegründet.
- »» Series-A+ Finanzierungsrunde wird abgeschlossen.

2019

- »» JAKA Robotics entwickelt sich zu einem globalen Unternehmen mit über 200 internationalen Kunden.
- »» JAKA Robotics schließt strategische Partnerschaften mit führenden Automobil- und Elektronikunternehmen.
- »» JAKA Robotics wird als „Technologieführer“ von der Kommission für Wissenschaft und Technologie der Stadt Shanghai anerkannt.
- »» Büroeröffnung in Shenzhen.
- »» Series-B-Finanzierungsrunde wird abgeschlossen.

2020

- »» JAKA Robotics eröffnet das F&E-Zentrum in Japan.
- »» Series-C-Finanzierungsrunde wird abgeschlossen.

2022

- »» Jaka Robotics startet globale Expansion mit Investition in ein internationales Vertriebsteam.
- »» JAKA Robotics eröffnet seine Europazentrale in Deutschland.

JAKA

Produktübersicht



Benutzer-
freundlich



Sicher



Zuverlässig



Kompatibel

JUST ALWAYS KEEP AMAZING

Flexibel • Intelligent

Für jede Industrie die passende Lösung – flexibel einsetzbar in verschiedensten Anwendungen.



JAKA S Serie



JAKA Pro Serie



JAKA Zu Serie



JAKA Mini Serie



JAKA Lens 2D



JAKA Vision Schutzsystem



Bedienung ohne Teach-Pendant

Die kollaborativen Roboter von JAKA kommen ohne herkömmliches Teach-Pendant aus. Sie lassen sich mit hoher Flexibilität über Tablet, Smartphone oder PC bedienen.



Drahtlose Verbindung

Dank drahtloser Konnektivität ist die Kommunikation mit dem Cobot sowie das Zuweisen von Aufgaben mühelos. Keine Kabel mehr! Genießen Sie mit den JAKA-Cobots einen aufgeräumten und sicheren Arbeitsplatz.



Sichere Interaktion mit Menschen

JAKA-Cobots sind für sichere Mensch-Roboter-Interaktion nach ISO13849 ausgelegt. Dank integrierter Drehmoment-Rückmeldung erkennen sie Kollisionen und stoppen sofort – individuell einstellbar, um Verletzungen zu vermeiden.



Grafische Programmierung

Programmieren leicht gemacht – per PC, Tablet oder Smartphone. Die intuitive JAKA-Software kommt ganz ohne Vorkenntnisse aus und ermöglicht schnelle Einrichtung und Anpassung.



Drag Teaching

Ein Cobot lässt sich mit Drag Teaching in wenigen Minuten einsatzbereit machen. Einfach den Roboterarm per Hand in die gewünschte Position bewegen – und der Cobot merkt sie sich sofort.



Plug-and-Play

JAKA-Cobots lassen sich in wenigen Minuten installieren. Ob horizontal oder vertikal, die Montage ist einfach. Die Cobots sind mit vielen Greifern und Endeffektoren kompatibel. Das Plug-and-Play-Design ermöglicht schnellen Einsatz und unkomplizierten Wechsel in jeder Produktion.

JAKA Zu-Serie



Anwendergerecht

Plug-and-Play-Einrichtung, einfache Inbetriebnahme, flexible Produktion.



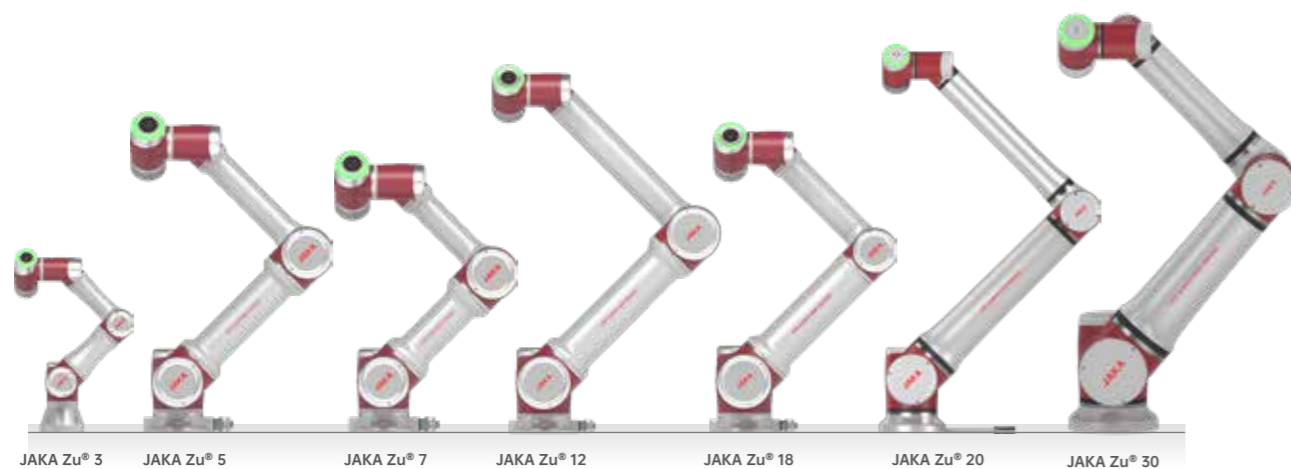
Intelligent

Flexibel, intelligent, bedienerfreundlich und effizient in der Zusammenarbeit.



Spezialisiert

Für zuverlässige Leistung bei verschiedensten kollaborativen Aufgaben.



JAKA Pro-Serie



Außergewöhnlich robust

Branchenweit höchster IP68-Schutz – vollständig resistent gegen Öl und Staub.



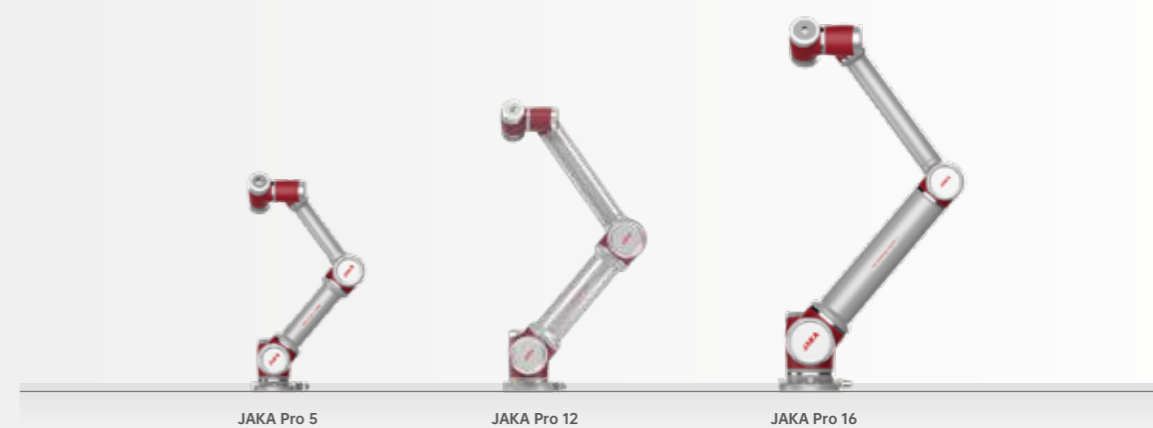
Wartungsarm

Hochpräzises, wartungsarmes Design für sorgenfreie Produktion.



Effizient

Schneller, intelligenter Betrieb mit nahtloser und sicherer Integration.



JAKA S-Serie



Hochsensibel

Optimiertes Drag-Teaching für höchste Präzision und Kontrolle.



Benutzerfreundlich

Einfache App-Einrichtung mit Echtzeit-Anzeige der Kraftwerte.



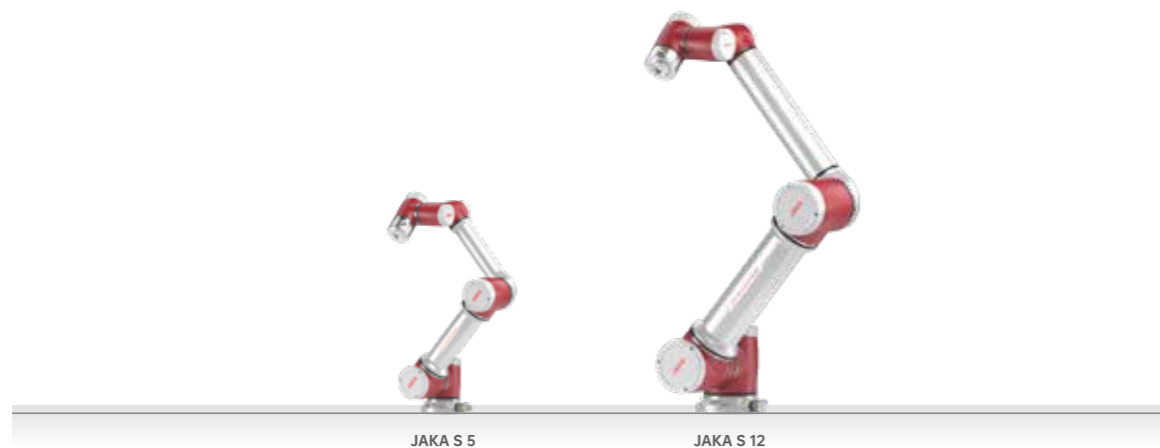
Praxistauglich

Mehrere Kraftregelungsmodi mit gleichbleibender Kraftgenauigkeit.



Sicher

Kollisionserkennung über den gesamten Arm mit selbstlernender Überwachung.



JAKA Mini-Serie



Bereit für Business

Kompaktes, geräuscharmes Design. Ideal für Gastronomie, Bildung, Einzelhandel und Dienstleistungen.



Geringes Gewicht

Wiegt unter 10 kg – für maximale Mobilität und Benutzerfreundlichkeit.



Kosteneffizient

Hochwertige Ergebnisse bei geringer Anfangsinvestition..



JAKA Zu

Einfache Integration

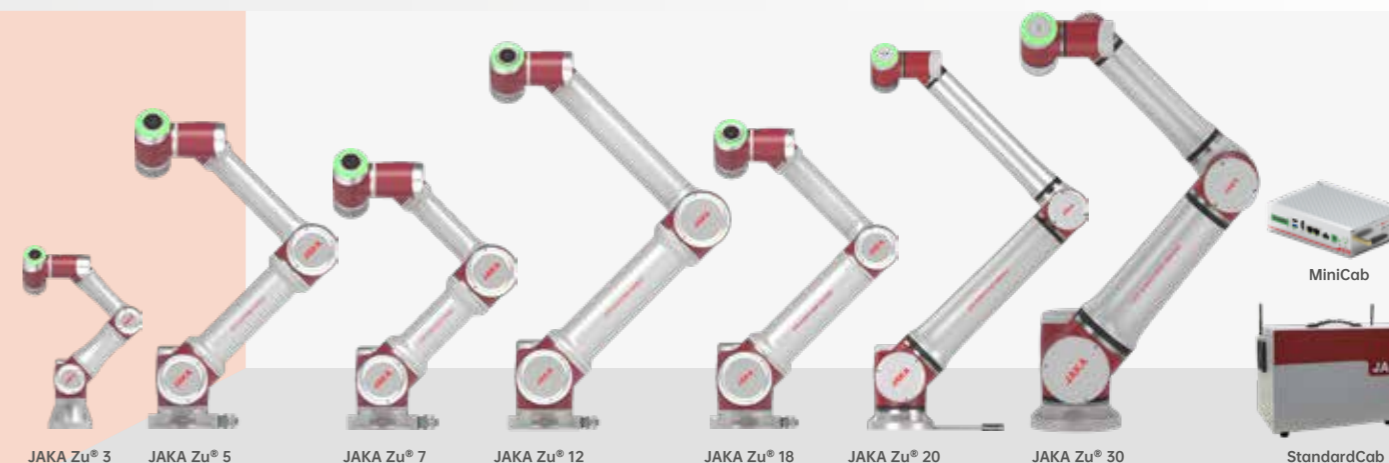
Plug-and-Play, einfache Inbetriebnahme, mit kompakter Stellfläche.

Einfache Bedienung

Integriertes Drehmoment-Feedback, Drag-Teaching und grafische Programmierung für einfache Nutzung.

Hohe Präzision

Exzellente Wiederholgenauigkeit, Präzision und eine MTBF von 80.000 Stunden.



Produkt-eigen-schaften	Technische Daten	JAKA Zu® 3		JAKA Zu® 5		JAKA Zu® 7		JAKA Zu® 12		JAKA Zu® 18		JAKA Zu® 20		JAKA Zu® 30	
	Maximale Nutzlast		3 kg		5 kg		7 kg		12 kg		18 kg		20 kg		30 kg
Gewicht		12 kg		23 kg		22 kg		41 kg		35 kg		68 kg		65 kg	
Arbeitsradius		626 mm		954 mm		819 mm		1327 mm		1073 mm		1780 mm		1350 mm	
Genauigkeit		±0.02 mm		±0.02 mm		±0.02 mm		±0.03 mm		±0.03 mm		±0.05 mm		±0.05 mm	
Anzahl der Achsen		6		6		6		6		6		6		6	
Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung		Drag-Teaching & grafische Programmierung	
Teach-Pendant		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)	
Bewegung	Robotergelenk	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchst-geschwindigkeit
	Gelenk 1	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	Gelenk 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
	Gelenk 3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	120°/s
	Gelenk 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
	Gelenk 5	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	220°/s	±360°	220°/s
	Gelenk 6	±360°	220°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	220°/s	±360°	220°/s
Maximale lineare Geschwindigkeit	/	1.5 m/s	/	3 m/s	/	2.5 m/s	/	3 m/s	/	3.5 m/s	/	1.5 m/s	/	4.2 m/s	
Spezifika-tionen	Nennleistungsaufnahme	150 W		350 W		350 W		500 W		600 W		750 W		750W	
	IP-Schutzklasse	IP54		IP54		IP54		IP54		IP54		IP65		IP65	
	Werkzeug I/O Schnittstelle	Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2	
		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2	
Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1			
Basisdurchmesser	129 mm		158 mm		158 mm		188 mm		188 mm		246 mm		246 mm		
IP-Schutzklasse	IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		IP44		
Schalt-schrank	I/O Anschlüsse	16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Eingänge oder Ausgänge	
	Kommunikation	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	
	Stromversorgung	100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz	
	Größe	410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)	
	Gewicht	13.5 kg		15.4 kg		15.4 kg		18 kg		18 kg		18 kg		18 kg	

JAKA S

Verbesserte Haltbarkeit

IP65 Schutzklasse für überlegenen Schutz.

Präzise Handhabung

Integrierte Kraftregelung für mühelose Bedienung.

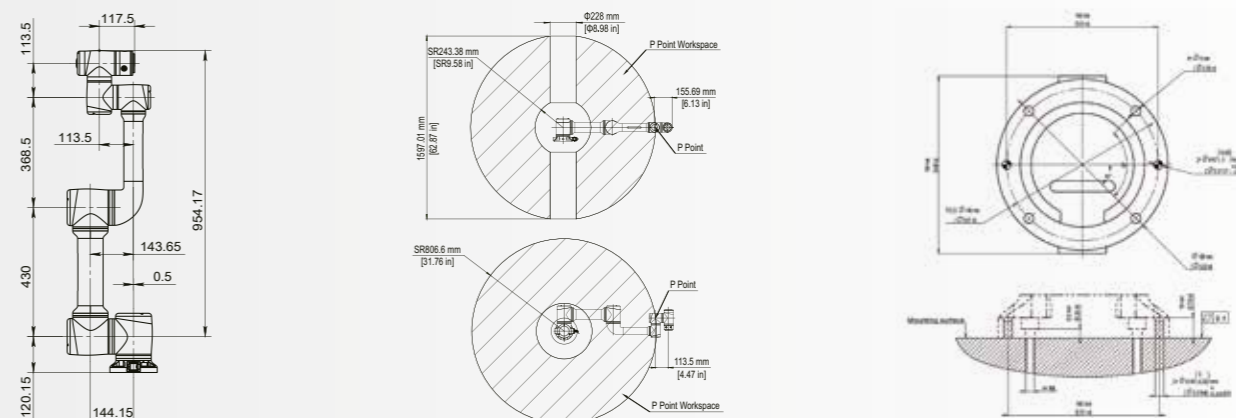
Einfache Inbetriebnahme

Sofortiger Zugriff auf die Kraftregelung.

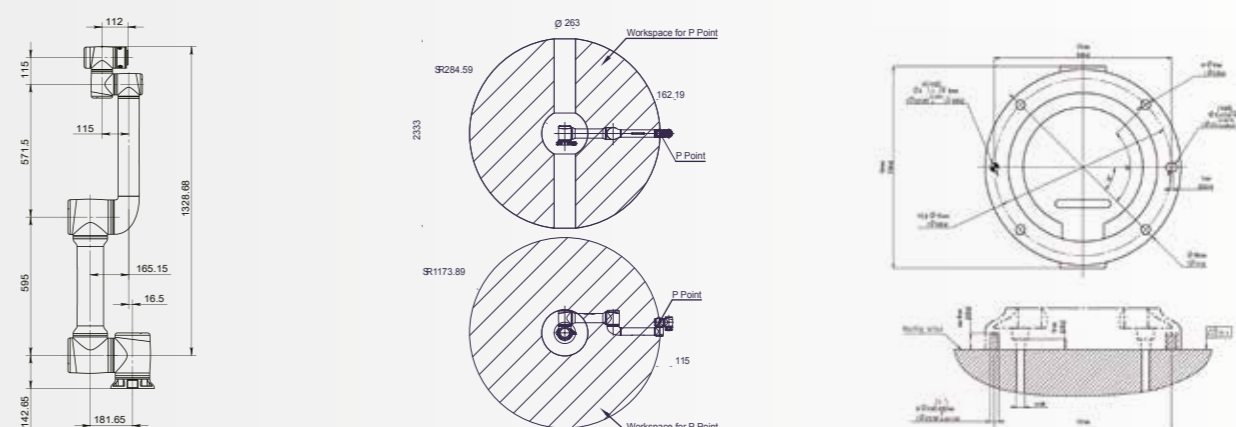
Produkt-eigenschaften	Technische Daten		JAKA S 5		JAKA S 12	
	Maximale Nutzlast		5 kg		12 kg	
	Arbeitsradius		954 mm		1327 mm	
	Anzahl der Achsen		6		6	
	Nennleistungsaufnahme		350 w		500 w	
Betriebstemperatur		-10~50°C				
Kraft-/Drehmoment-sensor	Kraft-/Drehmomentsensor	Kraft, x-y-z	Drehmoment, x-y-z	Kraft, x-y-z	Drehmoment, x-y-z	
	Messbereich	200 N	24 Nm	400 N	48 Nm	
	Maximale Kraft-/Drehmomentgrenze	3000 N	300 Nm	3000 N	300 Nm	
	Genauigkeit im maximalen Bereich	1% F.S.	1% F.S.	1% F.S.	1% F.S.	
	Kraft-/Drehmomentsensor-Auflösung	0.1 N	0.1 Nm	0.1 N	0.1 Nm	
Bewegung	Typische TCP-Geschwindigkeit	1 m/s	/	1 m/s	/	
	Genauigkeit	±0.02 mm	/	±0.03 mm	/	
	Roboter-gelenk	Arbeitsbereich	Höchstgeschwindigkeit	Arbeitsbereich	Höchstgeschwindigkeit	
	Gelenk 1	±360°	180°/s	±360°	120°/s	
	Gelenk 2	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	120°/s	
	Gelenk 3	±175°	180°/s	±175°	120°/s	
	Gelenk 4	-85°~+265°	180°/s	-85°~+265°	180°/s	
Gelenk 5	±360°	180°/s	±360°	180°/s		
Gelenk 6	±360°	180°/s	±360°	180°/s		
Spezifika-tionen	IP-Schutzklasse	IP 65		IP 65		
	Montagewinkel des Roboters	Beliebige Orientierung		Beliebige Orientierung		
	Basisdurchmesser	158 mm		188 mm		
	Materialien	Aluminium, PC		Aluminium, PC		
	Roboter-Verbindungskabellänge	6 m		6 m		
	Gewicht	23 kg		41 kg		
Luftfeuchtigkeit	10~90% RH					



JAKA S 5 Zeichnungen



JAKA S 12 Zeichnungen



JAKA Pro

Robuste Haltbarkeit

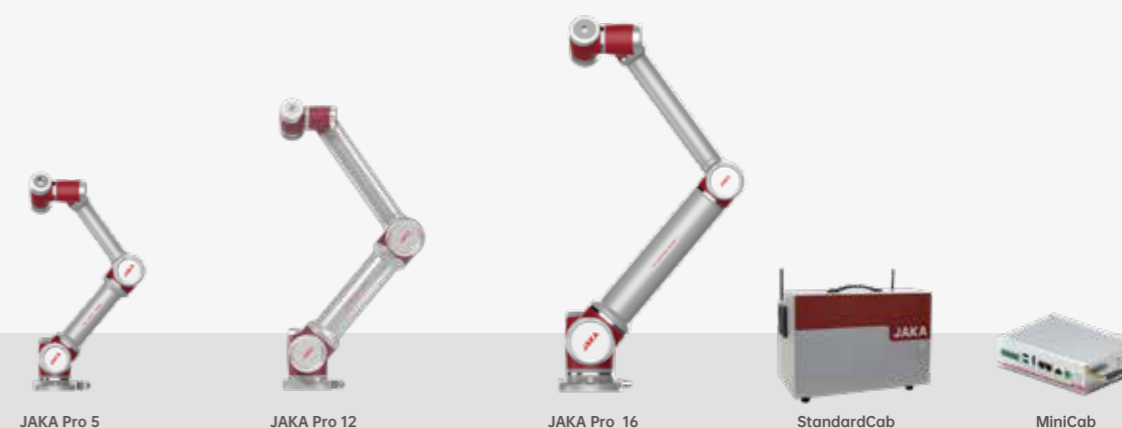
IP68 Schutz für maximale Langlebigkeit – staub-, öl- und wasserresistent.

Stabile Leistung

±0,02 mm Genauigkeit für zuverlässigen, 24/7 unbeaufsichtigten Betrieb.

Schnelle Inbetriebnahme

Einfach implementieren und neuprogrammieren.



Produkt-eigenschaften	Technische Daten		JAKA Pro 5		JAKA Pro 12		JAKA Pro 16		
	Maximale Nutzlast		5 kg		12 kg		16 kg		
Gewicht		23.5 kg		41 kg		74 kg			
Arbeitsradius		954 mm		1327 mm		1713 mm			
Genauigkeit		±0.02 mm		±0.02 mm		±0.02 mm			
Anzahl der Achsen		6		6		6			
Programmierung		Drag-Teaching und grafische Programmierung		Drag-Teaching und grafische Programmierung		Drag-Teaching und grafische Programmierung			
Teach-Pendant		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)		PC, Mobilgerät (Tablet/Smartphone)			
Bewegung	Roboterarm	Arbeitsbereich	Höchstgeschwindigkeit		Arbeitsbereich	Höchstgeschwindigkeit		Arbeitsbereich	Höchstgeschwindigkeit
	Gelenk 1	±360°	180°/s		±360°	120°/s		±360°	120°/s
	Gelenk 2	-85°, +265°	180°/s		-85°, +265°	120°/s		-85°, +265°	180°/s
	Gelenk 3	±175°	180°/s		±175°	180°/s		±175°	180°/s
	Gelenk 4	-85°, +265°	180°/s		-85°, +265°	180°/s		-85°, +265°	180°/s
	Gelenk 5	±360°	180°/s		±360°	180°/s		±360°	180°/s
	Gelenk 6	±360°	180°/s		±360°	180°/s		±360°	180°/s
Maximale lineare Geschwindigkeit	/	3 m/s		/	3 m/s		/	3.9 m/s	
Spezifikationen	Nennleistungsaufnahme	350 W		500 W		350 W			
	IP-Schutzklasse	IP68		IP68		IP68			
	Werkzeug I/O Schnittstelle	Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2		Digitaler Eingang 2			
		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2		Digitaler Ausgang 2			
Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1		Analoger Eingang 1					
Basisdurchmesser	158 mm		188 mm		246 mm				
Schaltschrank	IP-Schutzklasse	IP44		IP44		IP44			
	I/O Anschlüsse	16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Ein- oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Ein- oder Ausgänge		16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Ein- oder Ausgänge			
	Kommunikation	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			
	Stromversorgung	100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz		100-240 VAC, 50-60 Hz			
	Größe	410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)		410×307×235 mm (B×H×T)			
	Gewicht	15.4 kg		18 kg		18 kg			

JAKA MiniCobo

Produktbeschreibung ↘

Der JAKA MiniCobo ist ein leichter und kompakter Roboter, der sich in vielen verschiedenen Arbeitsumgebungen einfach einrichten lässt. Er bietet starke Leistung und Flexibilität sowie einfache Werkzeuge zur individuellen Anpassung.

Mit seiner kleinen Größe, dem geräuscharmen Betrieb und dem schlanken Design ist der JAKA MiniCobo ideal für Branchen wie Bildung, Einzelhandel und Dienstleistungen. Sein kosteneffizientes Design macht ihn zum perfekten Einstieg für Unternehmen, die ihre Automatisierungsreise starten möchten.



☕ **Ideal für B2C**
🏭 **Kosteneffizient**
📦 **Leichtgewichtig**


 **Gewicht** **<10 kg**
 **Nutzlast** **1-2 kg**
 **Arbeitsradius** **580 mm**
 **Genauigkeit** **±0.1 mm**

Anwendungsszenarien ↘



	Technische Daten	JAKA Mini 1	JAKA Mini 2
Produkt-eigenschaften	Maximale Nutzlast	1 kg	2 kg
	Gewicht (mit Kabel)	9.4 kg	9.9 kg
	Arbeitsradius	580 mm	580 mm
	Genauigkeit	±0.1 mm	±0.1 mm
	Anzahl der Achsen	6	
	Programmierung	Drag-Teaching und grafische Programmierung	
	Teach-Pendant	MT PAD/Mobile App	
	Kollaborativer Betrieb	Kollaborativer Betrieb gemäß ISO 10218-1:2011	
	Bewegung	Roboter-gelenk	Arbeitsbereich
Gelenk 1		±360°	
Gelenk 2		±125°	
Gelenk 3		±130°	
Joint 4		±360°	
Joint 5		±120°	
Joint 6		±360°	
TCP-Geschwindigkeit		1 m/s	
Spezifikationen	Nennleistungsaufnahme	150 W	180 W
	Nennspannung	24 VDC	48 VDC
	Betriebstemperatur	0-50°C	0-50°C
	IP-Schutzklasse	IP40	IP40
	Montagewinkel des Roboters	Montagewinkel des Roboters	
	Werkzeug I/O Schnittstelle	Digitaler Eingang 2	
		Digitaler Ausgang 2	
		Analoger Eingang 2	
	Werkzeug I/O Stromversorgung	24 VDC	
	Werkzeug I/O Größe	M8	
	Materialien	Aluminium, PC	
	Basisdurchmesser	124 mm	
	Kabellänge	6 m	
	Schaltschrank	Leistungsaufnahme	20-60 VDC
I-out		≤40 A	
Maße		180×128×47 mm (L×B×H)	
IP-Level		IP20	
I/O		7 digitale Eingänge: I/O konfigurierbar	
I/O Stromversorgung		24 VDC	
Montage		Panel/Schienenführung	
Kommunikation		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
Gewicht		1.1 kg	
Material		Aluminium, Stahl	

JAKA Lens 2D



Flexibel und bequem

Vision-System für einfache Anpassung an verschiedene Einsatzszenarien.



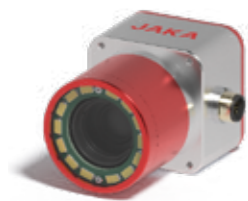
Anpassbar

Drag-and-Drop-Programmierung mit flexiblen Funktionskombinationen für maßgeschneiderte Inspektionen.



Einfache Integration

Nahtlose Software- und Hardware-Integration für schnelle und unkomplizierte Inbetriebnahme.




Produktbeschreibung

Die JAKA Lens 2D ist eine hochauflösende Kamera mit einstellbarer Beleuchtung, die für klare 2D-Bildaufnahme konzipiert ist. Sie ermöglicht Echtzeitbildgebung mit flexibler Steuerung der Lichtquelle.

Mit Funktionen wie automatischer Zielerkennung, visueller Positionierung und einfacher Kalibrierung ist das System leicht einzurichten und für vielfältige Bildverarbeitungsarbeiten einfach zu bedienen.

Technische Daten	Lens 2D CGC500-F08	Lens 2D CGC500-F16
Auflösung	2592×1944	2592×1944
Maximale Bildrate	24 fps	24 fps
Dateninterface	GigE	GigE
Farbmodus	Schwarzweiß / Farbe	Schwarzweiß / Farbe
Objektivbrennweite	8 mm	16 mm

JAKA Lens VPS




Hohe Zuverlässigkeit

Wirksam gegen externe Einflüsse. Sorgt für sicheren und stabilen Schutz.



Hohe Leistung

Kombiniert hohe Geschwindigkeit mit großer Speicherkapazität. Verfügt über eine integrierte Beschleunigungseinheit für verbesserte Leistung.



Hoher Komfort

Keine komplexe Softwareinstallation erforderlich. Einfacher Zugriff über einen Standard-Webbrowser.



Produktbeschreibung

Das JAKA Virtuelle Schutzsystem verwendet eine industrielle Weitwinkelkamera und ein Vision-System von JAKA, das direkt mit dem Cobot-Controller verbunden ist. Die Kamera wird über dem Arbeitsbereich des Roboters installiert, um die Szene zu überwachen. Wenn ein externes Objekt (eine Person oder ein Gerät) den Überwachungsbereich betritt, erkennt das Kamerasystem die Störung und sendet Anweisungen an den Roboter, um geeignete Sicherheitsmaßnahmen zu ergreifen und so die Sicherheit von Mensch und Maschine zu gewährleisten.

Technische Daten	JAKA Lens Virtuelles Schutzsystem
Auflösung	820 w Pixel
Reaktionszeit	200 ms
Installationshöhe	2.5 m (empfohlen) GigE
Schutzbereich	5 m × 2,6 m (einstellbar)
Installationsart	Direkt oberhalb, seitlich (jeder Winkel)

JAKA StandardCab



Nahtlose Integration

Erfüllt die Betriebsanforderungen unter Vollast.



Anpassungsfähig

Ausgestattet mit umfangreichen I/O-Schnittstellen und industriellen Kommunikationsprotokollen.



Intelligente Konnektivität

Integriertes industrielles Multi-protokoll-Steuermodul.




Produktbeschreibung

Das JAKA StandardCab ist ein robuster Roboter-Controller, der für eine nahtlose Bedienung und Kommunikation mit den kollaborativen Robotern von JAKA entwickelt wurde. Er verfügt über ein integriertes WLAN-Modul für mobile Einsätze und Konnektivität. Der Schaltschrank ist mit allen JAKA-Cobots kompatibel und unterstützt zahlreiche Geräteschnittstellen sowie industrielle Kommunikationsprotokolle. Er ermöglicht die Integration verschiedenster Geräte wie 3D-Vision-Systeme, Lichtschranken, Förderbänder und Laserscanner – und bietet damit eine flexible und vielseitige Automatisierungslösung.


Technische Daten	JAKA StandardCab
IP-Schutzklasse	IP44
I/O-Schnittstellen	16 digitale Eingänge, 16 digitale Ausgänge, 2 analoge Ein-/Ausgänge
Stromversorgung (intern)	24 V
Kommunikation	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP
Stromversorgung	100-240 V AC, 50-60 Hz
Schaltschrankgröße	410×307×235 mm (BxHxT)
Gewicht	13 kg
Material	Pulverbeschichtetes Kohlenstoffstahlblech

JAKA MiniCab




Platzsparendes Design

Kompakter Schaltschrank für effiziente Raumnutzung.



Hohe Kompatibilität

Kompatibel mit den meisten JAKA-Cobots.



Tragbar

Für den mobilen Einsatz geeignet.



Produktbeschreibung

Der kleinste Robotercontroller der Branche – wiegt nur 1,1 kg – unterstützt einen weiten Gleichspannungseingang, ist kompatibel mit verschiedenen Modellen und Lasten, verfügt über ein integriertes WLAN-Modul und eignet sich ideal für mobile Plattformen wie AGVs oder industrielle Schaltschränke.

Technische Daten	JAKA MiniCab
Eingangsspannung / Strom	DC30-60 V / ≤40 A
Controller-Größe	180×28×47 mm (LxHxB)
IP-Schutzklasse	IP20
IO-Anschlüsse	7-Wege-Port; Ein- und Ausgänge konfigurierbar
Stromversorgung (intern)	DC 24 V
Montagemethode	Tafelmontage / Hutschiene
Kommunikation	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP
Gewicht	Ca. 1,7 kg (inkl. Zubehör)
Material	Aluminiumlegierung, Stahl

Flexible Programmierung der JAKA-Roboter

Egal ob als erfahrener Robotikingenieur oder Einsteiger in die Automatisierung – mit JAKA wird Programmieren mühelos und effizient. Dank zahlreicher vielseitiger Programmieroptionen – von intuitiven Drag-and-Drop-Oberflächen bis hin zur fortgeschrittenen Code-Flexibilität – bedienen wir unterschiedlichste Branchen, Anwendungen und Erfahrungsstufen. Unabhängig vom Kenntnisstand sorgt JAKA für ein nahtloses Programmierlebnis und ermöglicht es Ihnen, sich ganz auf die Produktivitätssteigerung zu konzentrieren.



JAKA Zu® App

Die JAKA Zu App ist unsere benutzerfreundliche Programmierplattform, die auf der Programmiersprache Scratch basiert. Mit ihrer intuitiven Drag-and-Drop-Oberfläche lässt sich ein JAKA-Cobot ganz einfach per Tablet oder Smartphone programmieren.



- **Ideal für:** Einsteiger und Bediener mit wenig Programmiererfahrung.
- **Hauptfunktionen:** Visuelle Programmierung, Echtzeitsteuerung, große Auswahl an Drag-and-Drop-Befehlen.



Drag & Teach

Mit der Direkt-Teach-Funktion von JAKA lässt sich der Roboterarm per Hand anleiten – schnell, intuitiv und ohne Vorkenntnisse.

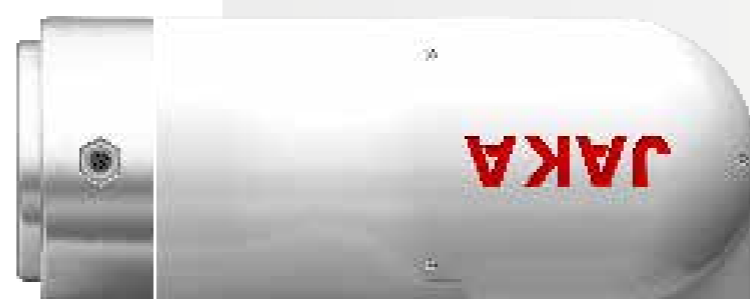
- **Ideal für:** Schnelle Inbetriebnahme und sich wiederholende Aufgaben.
- **Hauptfunktionen:** Einfache Aufgabenaufzeichnung, keine Programmierkenntnisse erforderlich.



SRCI (Standard Robot Communication Interface)

SRCI ermöglicht die einfache Integration von JAKA-Cobots in PLC-Systeme via Profinet – ideal für Branchen, die zuverlässige Konnektivität benötigen.

- **Ideal für:** Techniker mit Erfahrung im Umgang mit SIMATIC-Hardware und -Software.
- **Hauptfunktionen:** Nutzung des SIMATIC Robot Integrators über das TIA Portal.



TCP-IP

JAKA unterstützt ein externes Steuerungsprotokoll basierend auf TCP/IP und bietet eine umfassende Schnittstelle, mit der Kunden den Roboter steuern und Informationen abrufen können.

- **Ideal für:** Programmierumgebungen mit TCP-Server-Struktur.
- **Hauptfunktionen:** TCP-Server im Robotercontroller zur Entgegennahme spezifischer Befehle und zur Rückmeldung von Statusdaten.



JAKA SDK (Software Development Kit)

Das JAKA SDK ist ein leistungsstarkes Toolset für Entwickler und Integratoren zur schnellen Erstellung von kollaborativen Anwendungen.

- **Ideal für:** Fortgeschrittene Anwender, Softwareentwickler, Integratoren.
- **Hauptfunktionen:** Kommunikation mit dem Roboter über TCP/IP; verfügbar als Bibliothek für C/C++, C# und Python.



Offline-Programmierung

Die JAKA Virtual Machine in Kombination mit Drittanbieter-Software wie RoboDK ermöglicht das Programmieren, Simulieren und Testen ohne physischen Roboter – für effiziente Vorbereitung vor der Umsetzung.

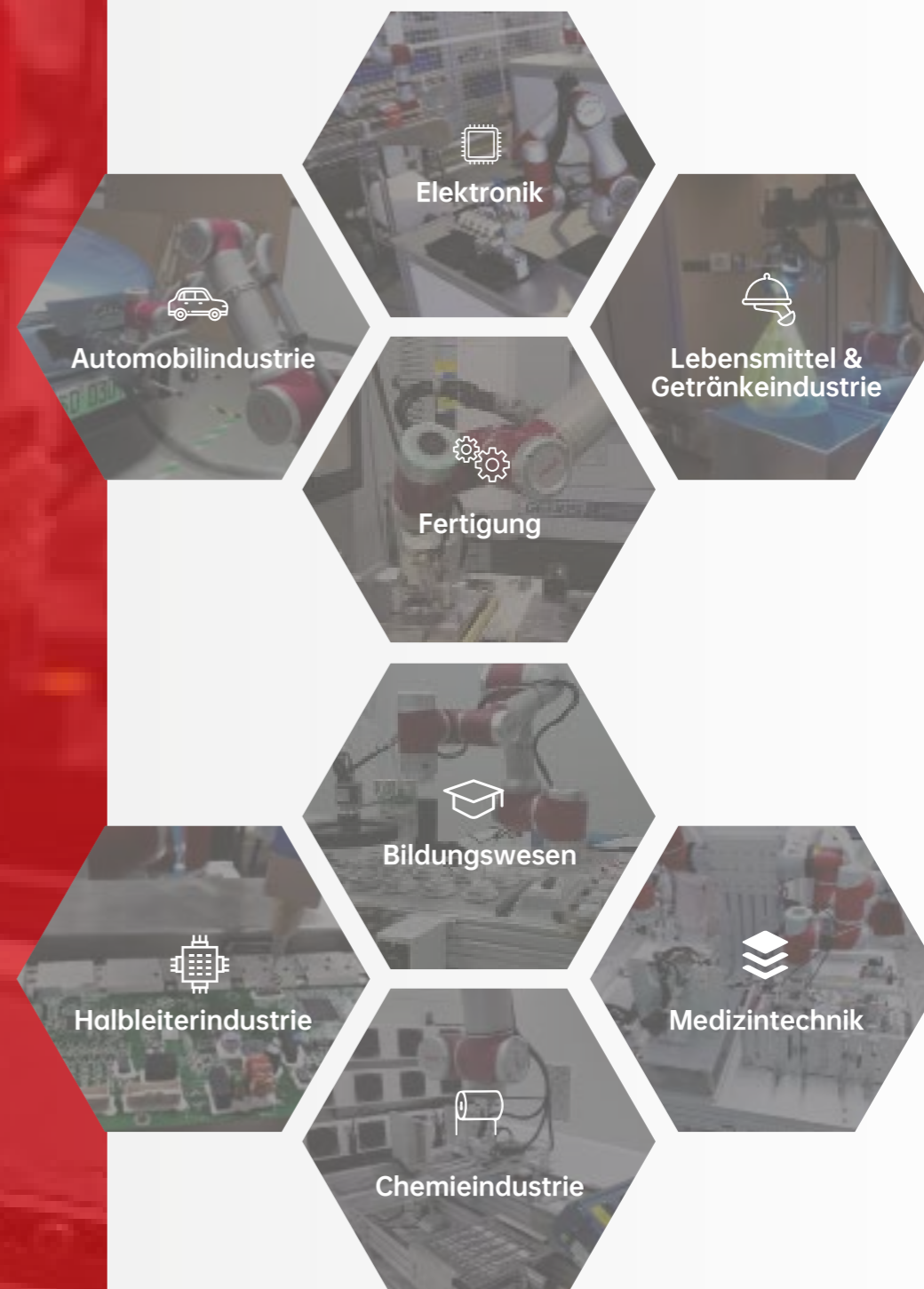
- **Ideal für:** Umgebungen, in denen Ausfallzeiten minimiert oder physische Verbindungen zum Roboter vermieden werden sollen, z. B. in Schulungs- und Ausbildungseinrichtungen.
- **Hauptfunktionen:** Verbindung der JAKA Zu® App mit der virtuellen Maschine über eine IP-Adresse. Die virtuelle Maschine kann auch über TCP/IP und das JAKA SDK betrieben werden; diese Funktionen sind auch über Drittanbieter-Software verfügbar.

JAKA

Schlüsselbranchen



Automobilindustrie
Elektronik
Halbleiterindustrie
Fertigung
Medizintechnik
Lebensmittel- und Getränkeindustrie
Chemieindustrie
Erneuerbare Energien
Bildungswesen
Landwirtschaft



Automobilindustrie

Staubentfernung von Leuchtenabdeckungen



Verschraubung in Leuchteneinheiten



Automatische BEV-Ladestation



Qualitätskontrolle von Lichtleisten



Verschraubung in Antriebseinheiten



Wickeln von Kabeln für elektrische Antriebe



Blindnieten im Automobilbau



Prüfung der Riemenspannung



Sprühvorgänge bei Batteriepaketen



Handhabung von Getriebegehäusen



Verschraubung von Sitzkomponenten



Maschinenbedienung für gestanzte Teile



Qualitätskontrolle von Spiegeln



Handhabung von Regalen



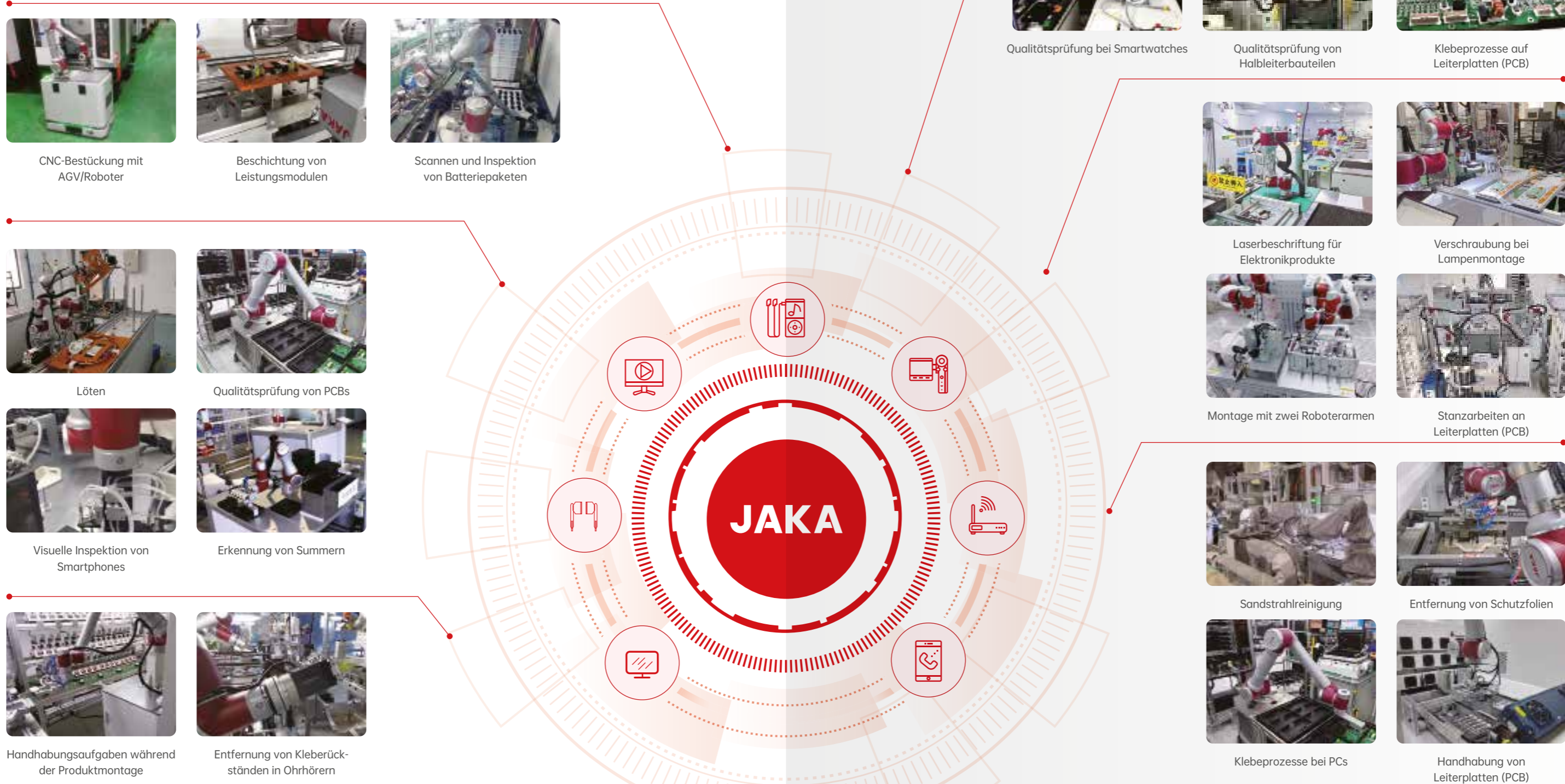
Maschinenbedienung für Abgassysteme



Maschinenbedienung für Fahrwerksteile



Elektronik- und Halbleiterindustrie



Other Industrial and Commercial Sectors

Fertigung



Lebensmittel & Getränke

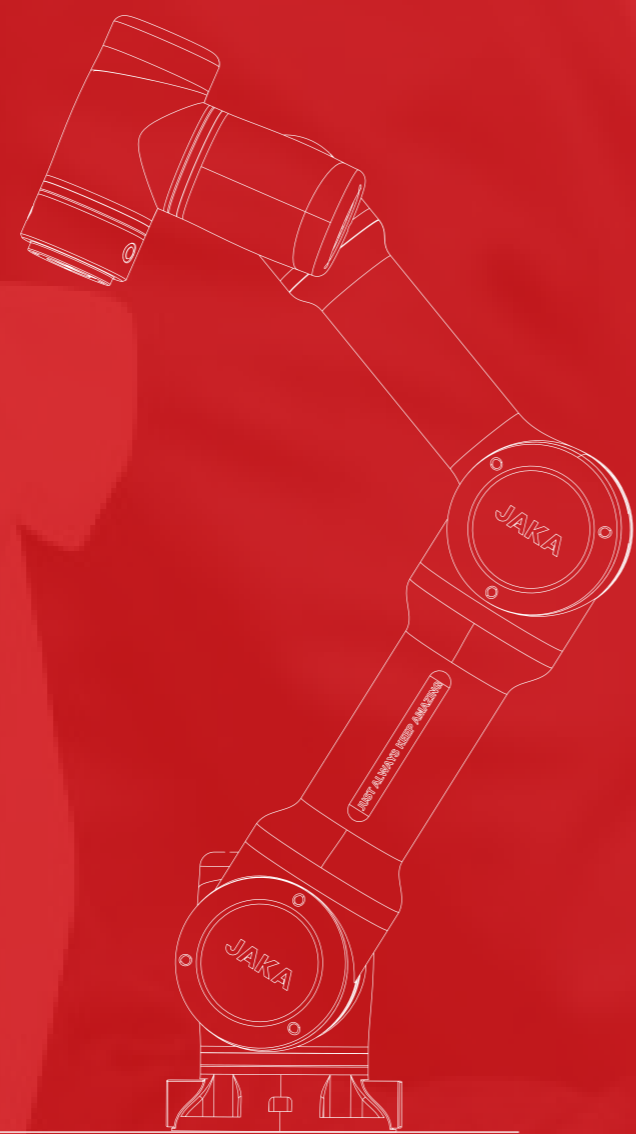


Erneuerbare Energien

Elektrogeräte

Medizin

Gastgewerbe



JAKA

Kundenorientierter Serviceansatz



24/7 Online-Support



Professioneller technischer Support



Digitale Lösungen



Umfassende Serviceverfolgung



Hochwertige Schulungen

jaka.com

Herausgeber

 JAKA Robotics GmbH: Siemensstr. 31 / Breslauer Str. 10, 90766 Fürth, Deutschland

 marketing.eu@jaka.com

Urheberrecht© 2025 JAKA Robotics. Alle Rechte vorbehalten.

Haftungsausschlüsse:

Das Urheberrecht liegt bei JAKA und darf ohne schriftliche Genehmigung in keiner Form kopiert oder reproduziert werden.

Das Unternehmen behält sich das Recht vor, die Inhalte der Materialien ohne vorherige Ankündigung auszulegen und zu aktualisieren.
