

LT通用型系列机械手

LT630-B-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 运动半径 | | 630mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +120°/-60° |
| | 第三轴 | +62°/-80° |
| | 第四轴 | +175°/-140° |
| | 第五轴 | +30°/-205° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 225°/sec |
| | 第二轴 | 225°/sec |
| | 第三轴 | 225°/sec |
| | 第四轴 | 225°/sec |
| | 第五轴 | 225°/sec |
| | 第六轴 | 225°/sec |
| 本体重量 | | ≈30kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C~45°C |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、机器管理、检测、涂胶、组装

适用事例

教学试验平台

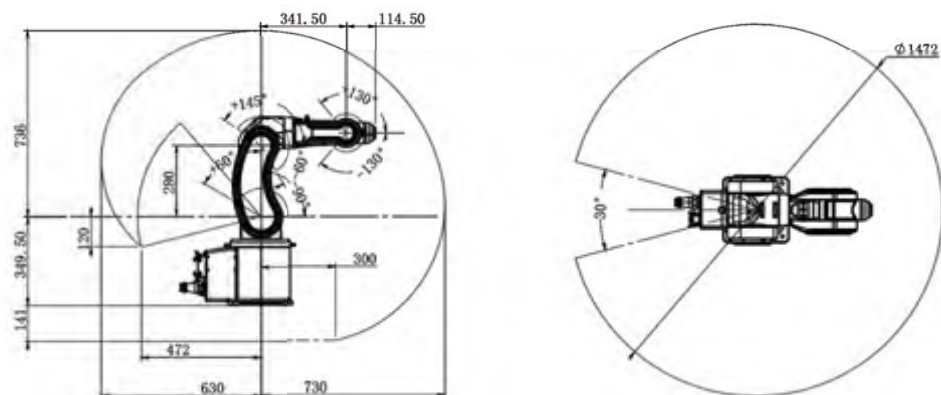
Lt630-B-6为一款小型桌面级别机器人,工作周期短运行可靠性价比高。被广泛的应用于各类教学试验平台以及学生的维修拆装实习课程。

图为某客户教学试验平台,配合计算机视觉识别完成物料的分类以及摆放。

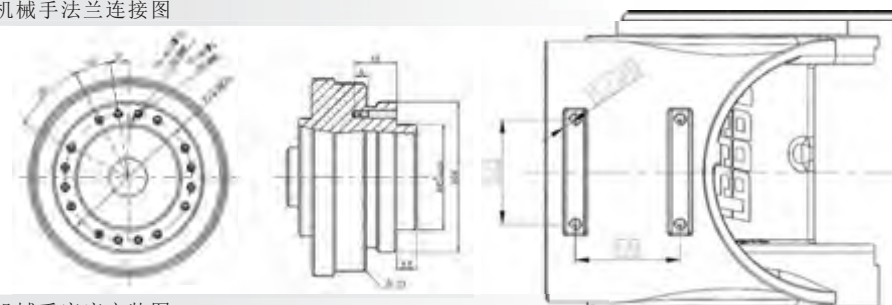


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

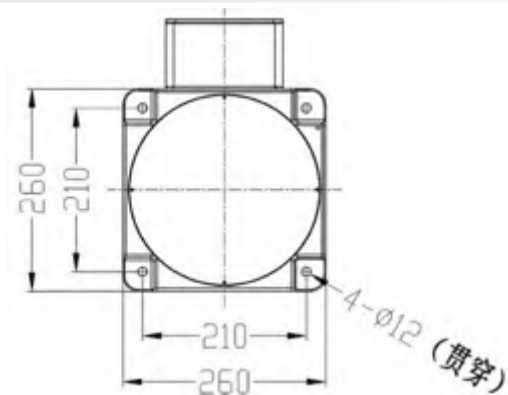
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT750-B-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 运动半径 | | 750mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-70° |
| | 第三轴 | +75°/-80° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 222°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈80.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、机器管理、检测、涂胶、组装

适用事例

上下料搬运

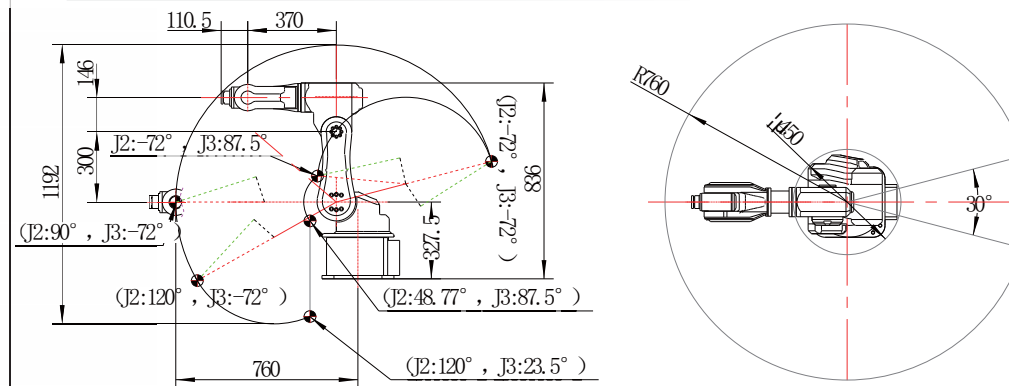
LT750-B-6为一款小型桌面级别机器人,工作周期短运行可靠性比高。被广泛的应用于各类上下料、搬运、喷涂教学等。

图为某客户天地盒上下料搬运应用案例。

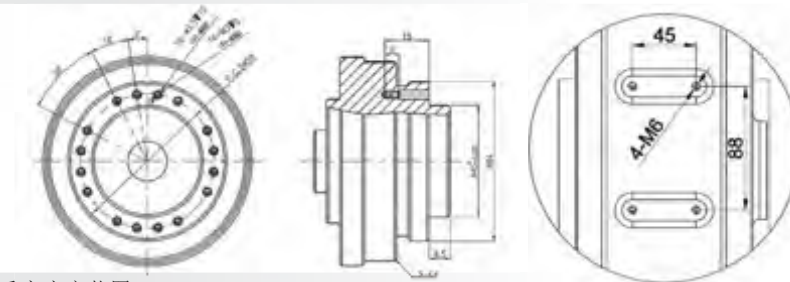


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

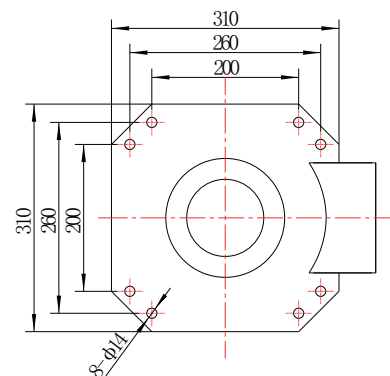
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT950-B-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 运动半径 | | 950mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-70° |
| | 第三轴 | +75°/-80° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈88.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

流水线搬运上下料

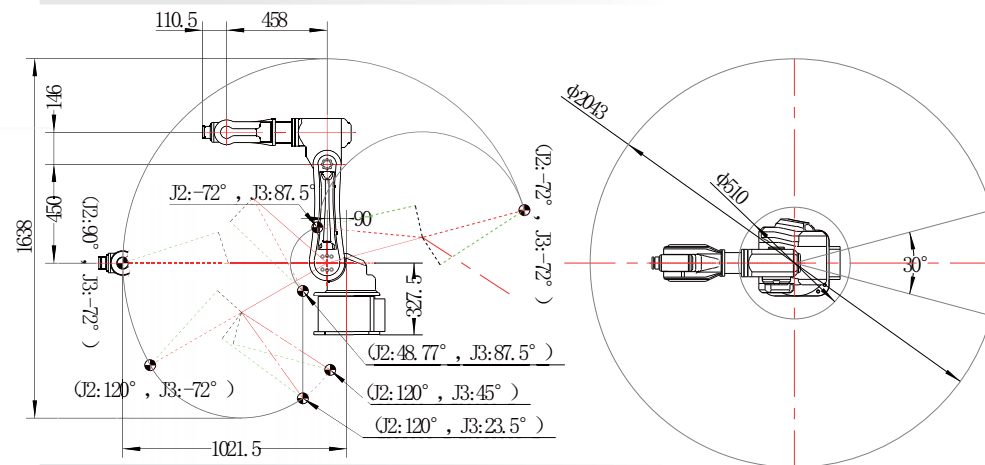
LT950-B-6为一款小型机器人,工作周期短运行可靠性价比。在以往的工业应用中历经考验,性能出众,附加值高,投资回报快,能助您大幅提高生产效率。

图为客户现场应用,该款机器人用于客户流水线搬运上下料。

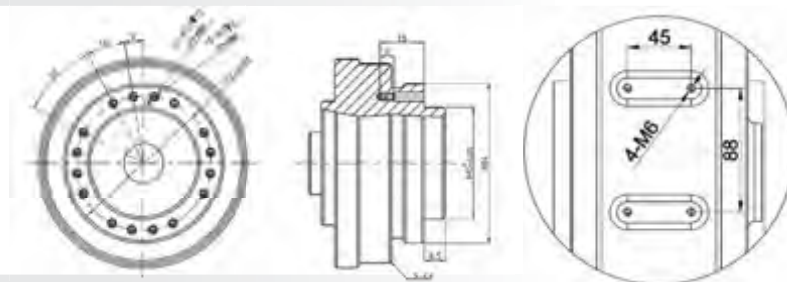


注:避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触;勿溅水、油、粉;远离电器噪声源(等离子)。

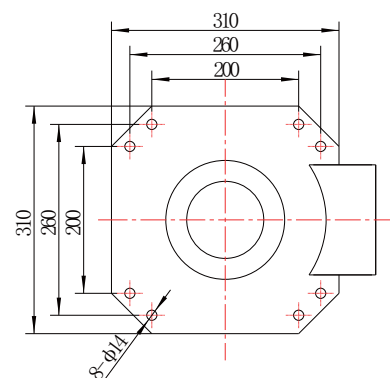
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT990-B-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 运动半径 | | 990mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +120°/-60° |
| | 第三轴 | +62°/-80° |
| | 第四轴 | +175°/-140° |
| | 第五轴 | +30°/-205° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 225°/sec |
| | 第二轴 | 225°/sec |
| | 第三轴 | 225°/sec |
| | 第四轴 | 225°/sec |
| | 第五轴 | 225°/sec |
| | 第六轴 | 225°/sec |
| 本体重量 | | ≈60.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、机器管理、检测、涂胶、组装

适用事例

教学试验平台

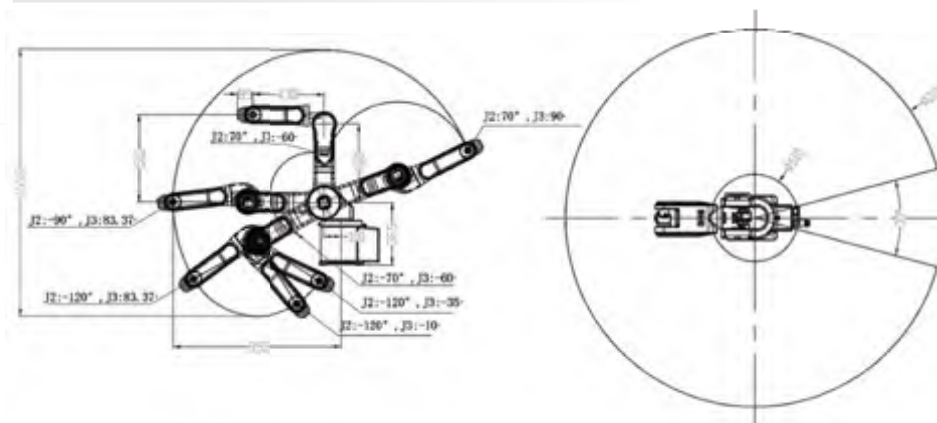
LT990-B-6为一款小型桌面级别机器人,工作周期短运行可靠性价比。被广泛的应用于各类教学试验平台以及学生的维修拆装实习课程。

图为某客户教学试验平台,配合计算机视觉识别完成物料的分类以及摆放。

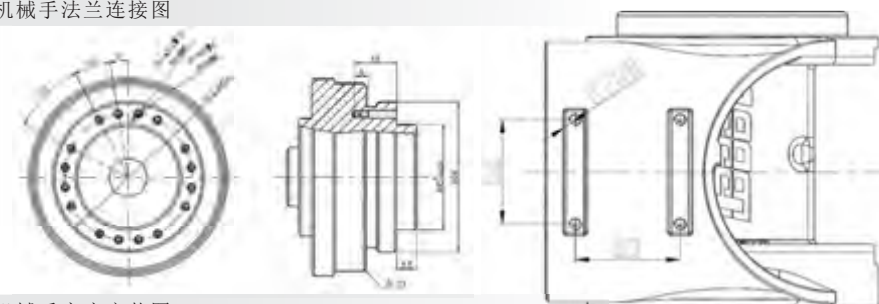


注:避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触;勿溅水、油、粉;远离电器噪声源(等离子)。

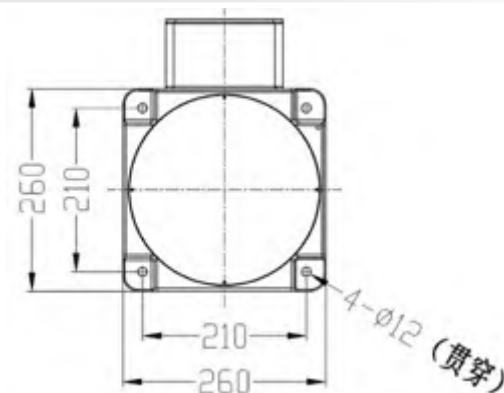
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT1000-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 1000mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-58° |
| | 第三轴 | +80°/-85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈130kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃ ~ 45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

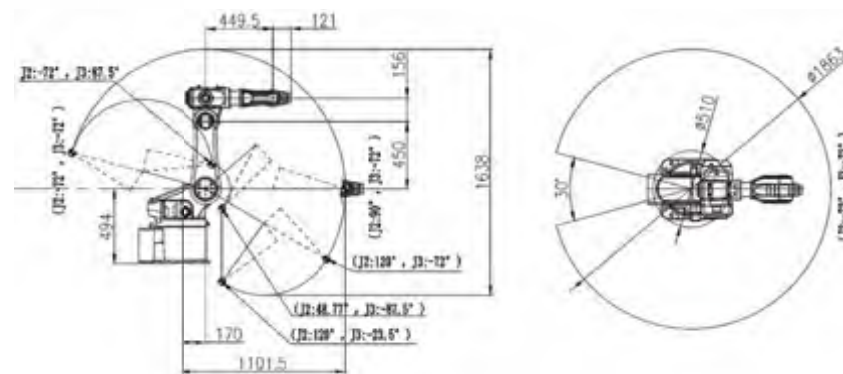
数控车床上下料

图为本公司为一名客户提供的数控机床自动上下料解决方案。一台机械手配合流水线可以照看两台相向的数控机床，节省了大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。

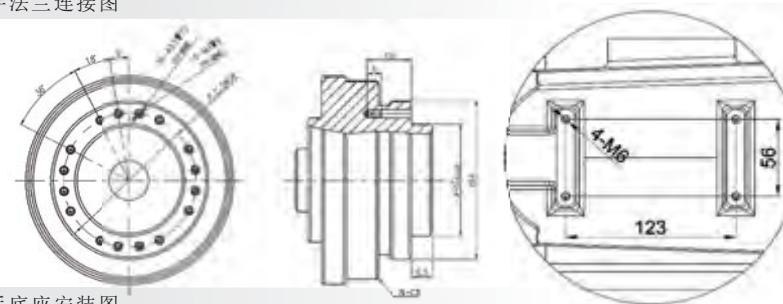


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

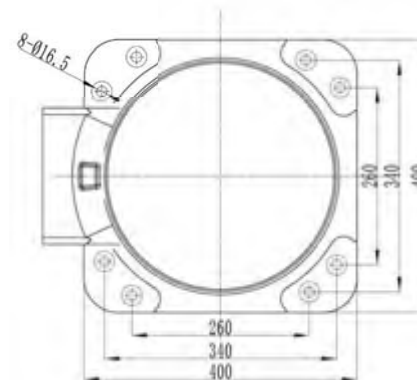
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT1500-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 1500mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-58° |
| | 第三轴 | ±85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈138.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

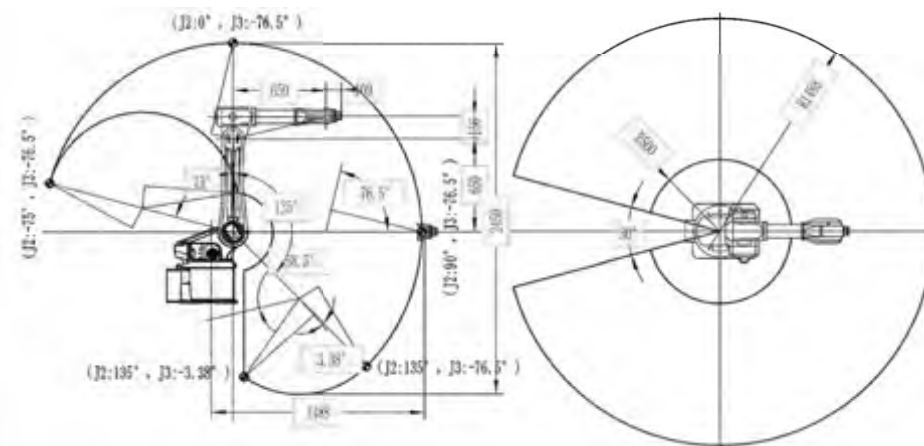
数控车床上下料

图为本公司为一客户提供的数控车床自动上下料解决方案。一台机械手配合流水线可以照看两台相向的数控机床，节省了大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。

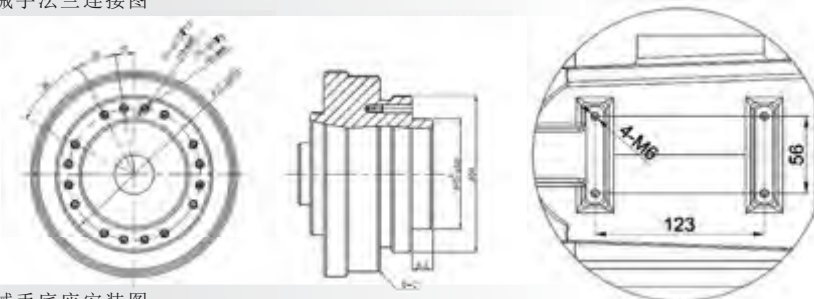


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

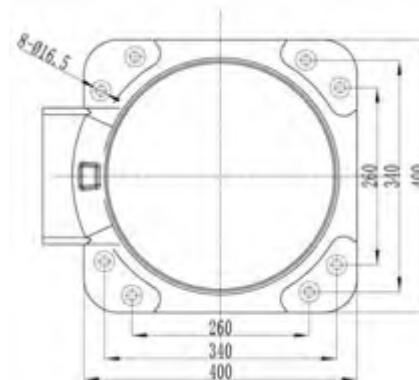
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT1500-D-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 20KG |
| 活动半径 | | 1500mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-70° |
| | 第三轴 | ±85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈155kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃ ~ 45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

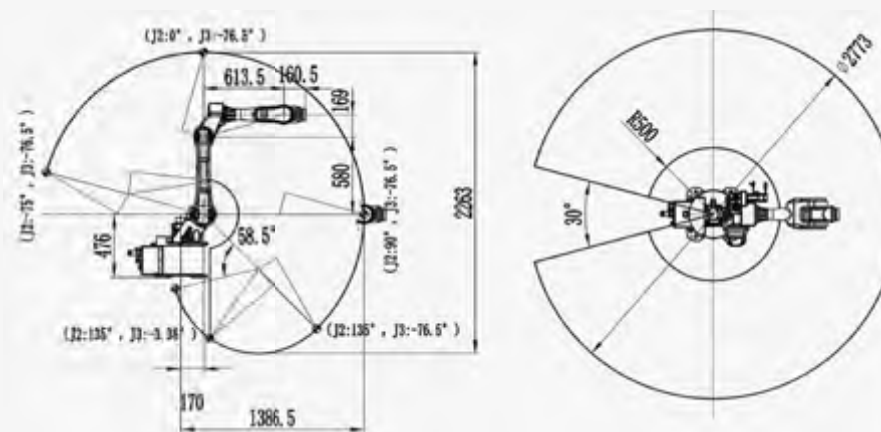
冲压上下料

图为本公司为一客户提供的冲压自动上下料解决方案。多台机械手配合流水线可以节省大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。

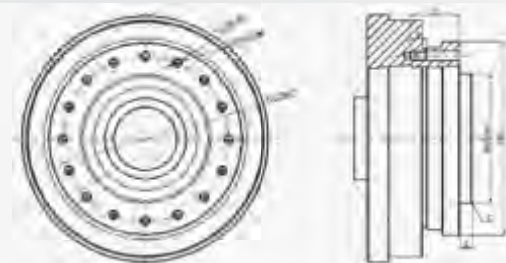


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

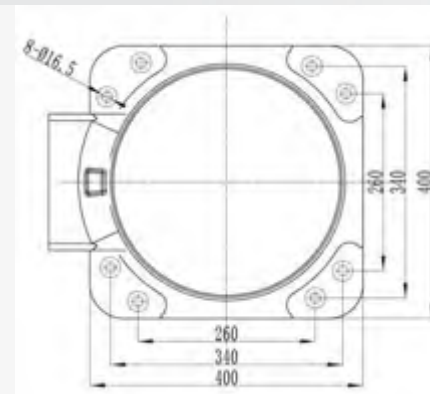
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手 LT1850-D-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 20KG |
| 运动半径 | | 1850mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-60° |
| | 第三轴 | +60°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈226.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃～45℃ |
| | | |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

数控车床上料

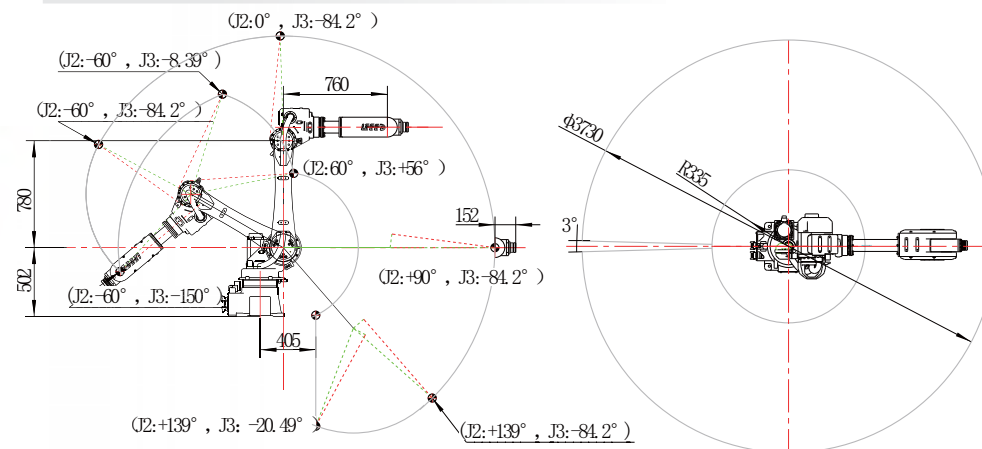
LT1850-D-6机器人负载20kg，被广泛的用在搬运、喷涂、机床上下料、拧螺钉以及贴膜等场合。一个六轴关节机械手即可独立的在单元化的生产流程中高效工作。

图为本公司为一客户提供精密细小件的车床上下料工作。

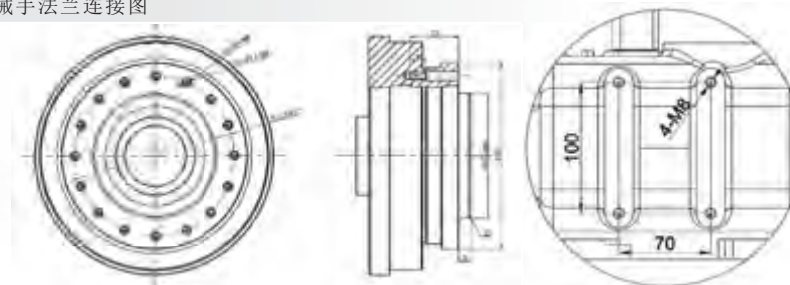


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

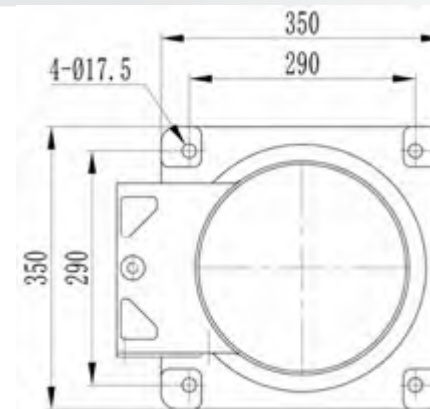
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT1850-3C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 30KG |
| 运动半径 | | 1850mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-60° |
| | 第三轴 | +60°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈250kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |
| | | |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

数控车床上料

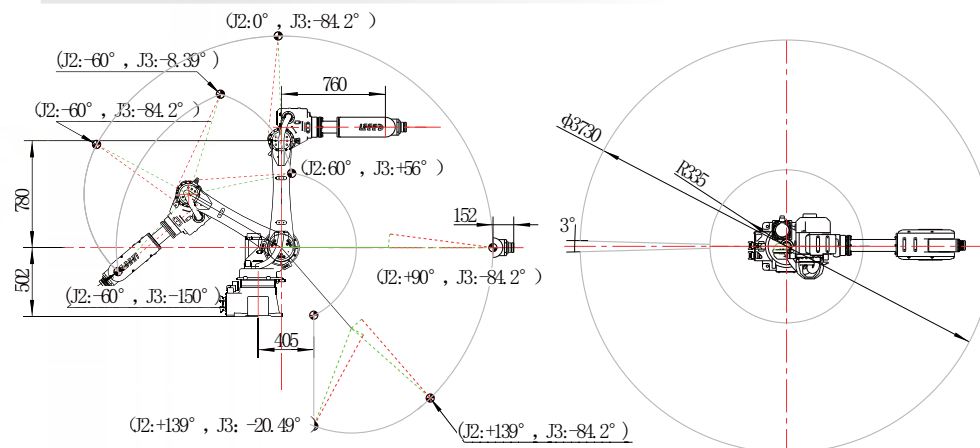
LT1850-3C-6机器人负载30kg，被广泛的用在搬运、喷涂、机床上下料、拧螺钉以及贴膜等场合。一个六轴关节机械手即可独立的在单元化的生产流程中高效工作。

图为本公司为一客户提供精密细小件的车床上下料工作。

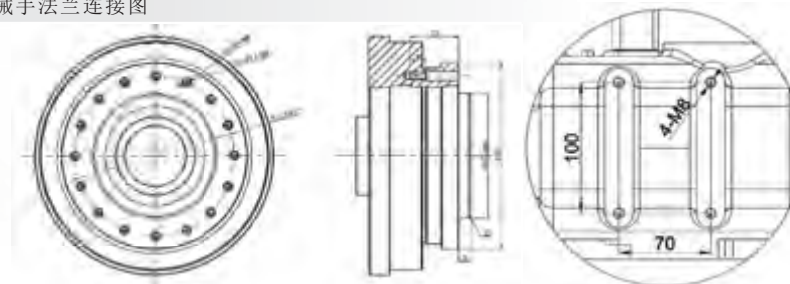


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

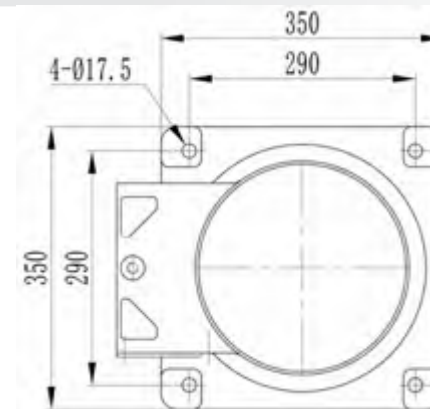
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



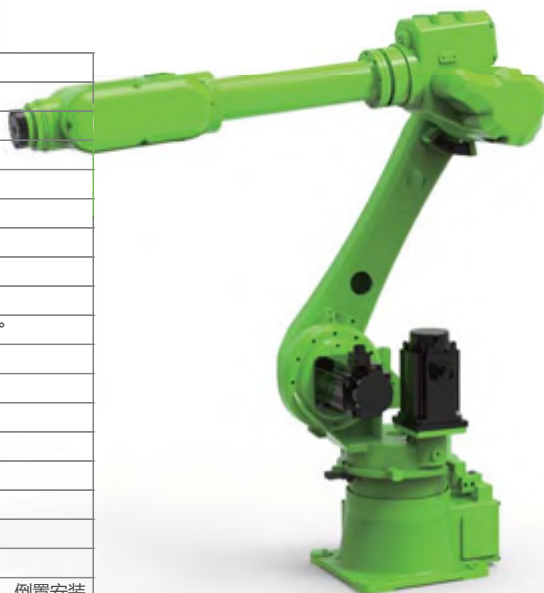
机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT2100-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 2100mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-60° |
| | 第三轴 | +60°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈261kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

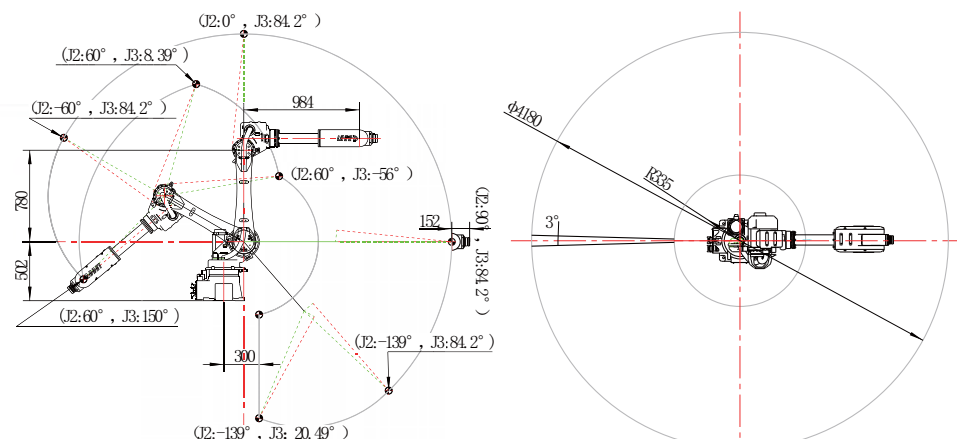
生产车间工作

图为本公司一客户流水线现场，一台机器人同时代替了多名现场操作人员，为企业节约了生产成本，提高效率的同时，增强了产品外观的一致性。

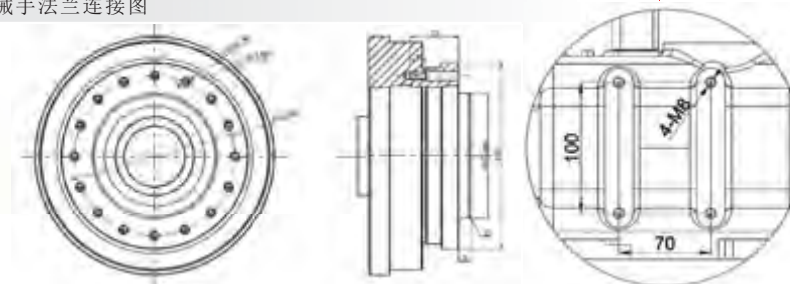


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

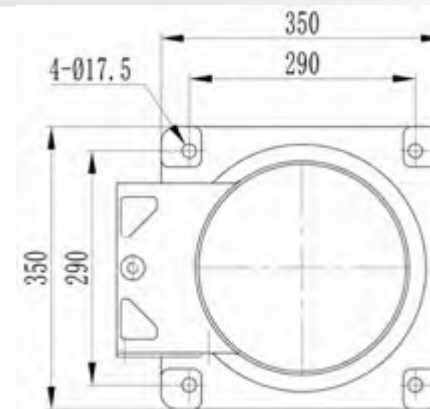
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT2100-E-6

| | | | |
|--------|-----|----------------|---|
| 额定负载 | | 50kg |  |
| 活动半径 | | 2100mm | |
| 结构形式 | | 串联 | |
| 轴数 | | 6 | |
| 重复精度 | | ±0.08mm | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° | |
| | 第二轴 | +88°/-80° | |
| | 第三轴 | +45°/-60° | |
| | 第四轴 | ±175° | |
| | 第五轴 | +20°/-190° | |
| | 第六轴 | ±360° | |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec | |
| | 第二轴 | 148°/sec | |
| | 第三轴 | 148°/sec | |
| | 第四轴 | 222°/sec | |
| | 第五轴 | 222°/sec | |
| | 第六轴 | 222°/sec | |
| 本体重量 | | ≈528kg | |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 | |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C | |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

重型电缆上下料

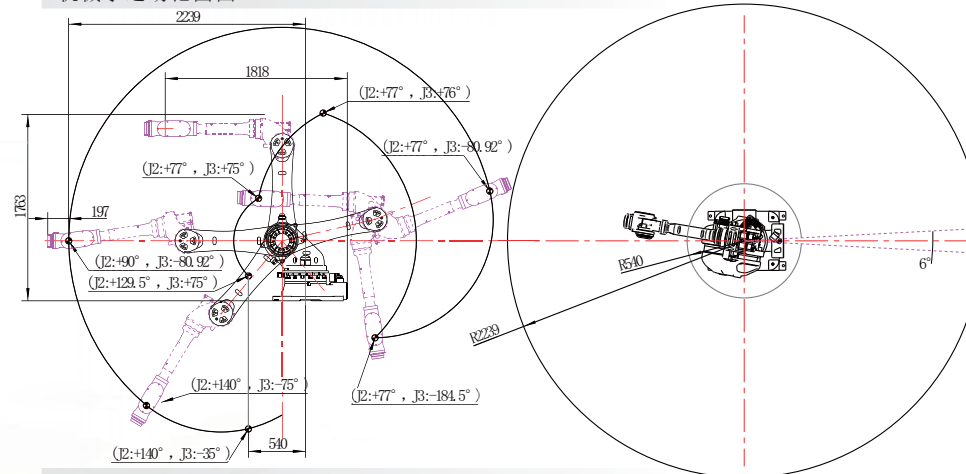
LT2100-E-6 机器人负载 50kg，为现有负载最大的六轴关节机器人。

图为一客户使用本公司生产的该类型机器人进行较重型类型的上下料搬运。

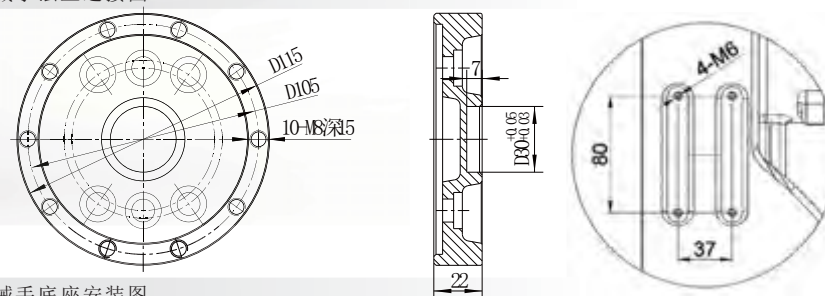


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

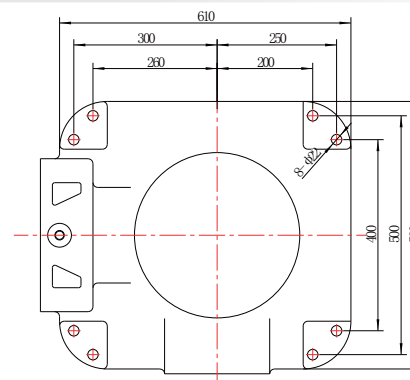
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT2100-ED-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 70kg |
| 活动半径 | | 2100mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.08mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-80° |
| | 第三轴 | +45°/-60° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +20°/-190° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈526kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃ ~ 45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

重型电缆上下料

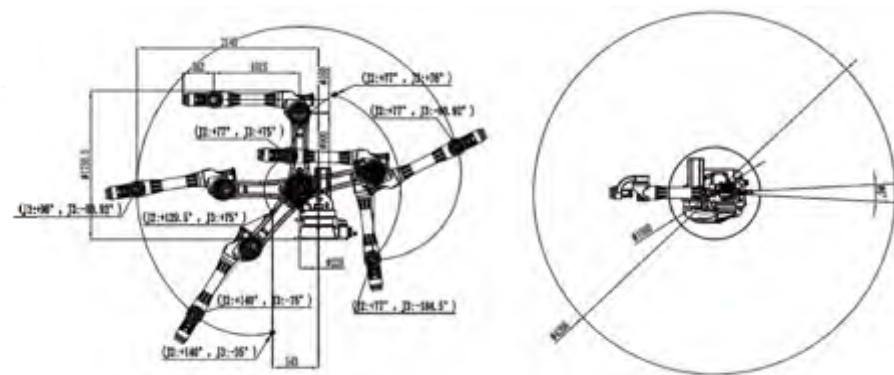
LT2100-ED-6 机器人负载 70kg，为现有负载最大的六轴关节机器人。

图为一客户使用本公司生产的该类型机器人进行较重类型的上下料搬运。

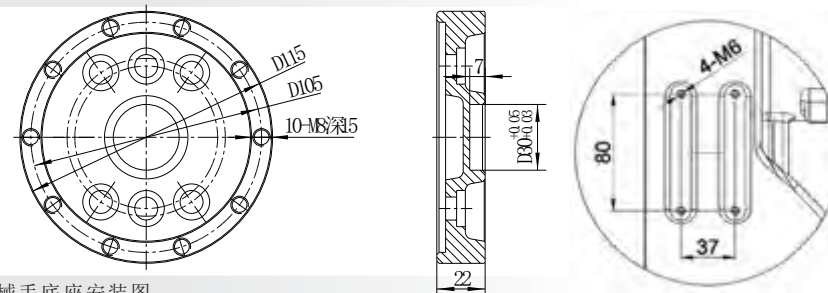


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

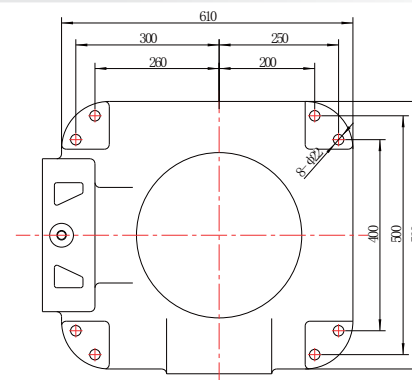
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT2300-3C-6

| | | | |
|--------|-----|----------------|---|
| 额定负载 | | 30kg |  |
| 活动半径 | | 2300mm | |
| 结构形式 | | 串联 | |
| 轴数 | | 6 | |
| 重复精度 | | ±0.05mm | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° | |
| | 第二轴 | +88°/-80° | |
| | 第三轴 | +45°/-60° | |
| | 第四轴 | ±175° | |
| | 第五轴 | +30°/-215° | |
| | 第六轴 | ±360° | |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec | |
| | 第二轴 | 180°/sec | |
| | 第三轴 | 148°/sec | |
| | 第四轴 | 222°/sec | |
| | 第五轴 | 222°/sec | |
| | 第六轴 | 222°/sec | |
| 本体重量 | | ≈700kg | |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 | |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ | |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

异型工件打孔去毛刺

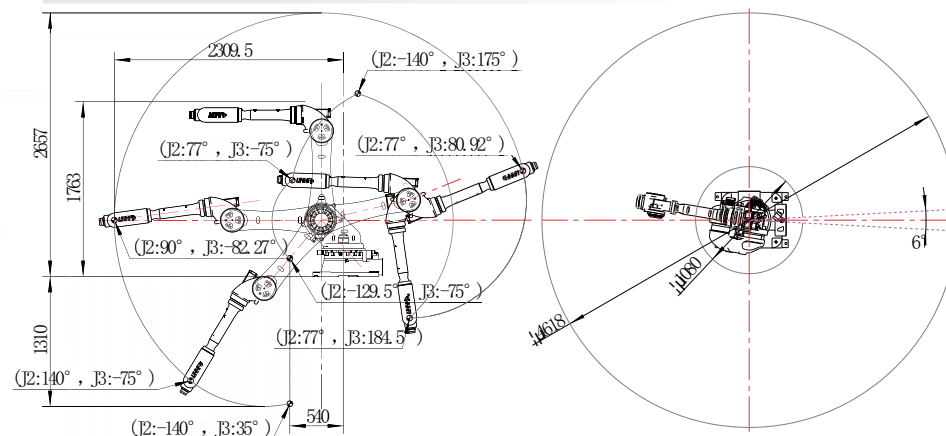
LT2300-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手，本体刚性较高，且具备一定的负载冗余。

右图为本公司为—客户提供的打磨穿孔一体化方案，且极大的考虑了客户现场产品种类多样等问题。

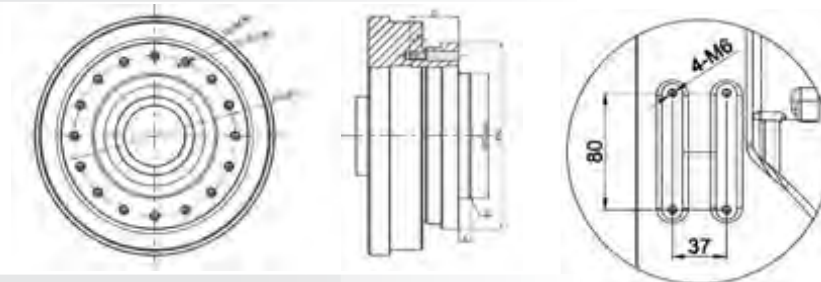


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

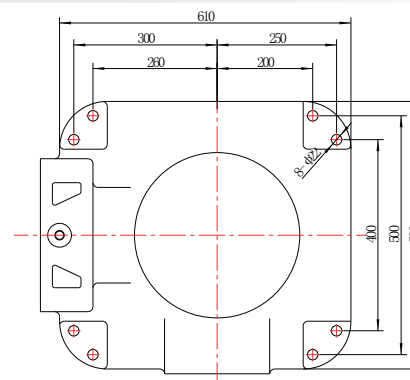
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LT通用型系列机械手

LT2950-3C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 30kg |
| 活动半径 | | 2950mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.08mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-80° |
| | 第三轴 | +45°/-60° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 180°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 222°/sec |
| 本体重量 | | ≈700kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

异型工件打孔去毛刺

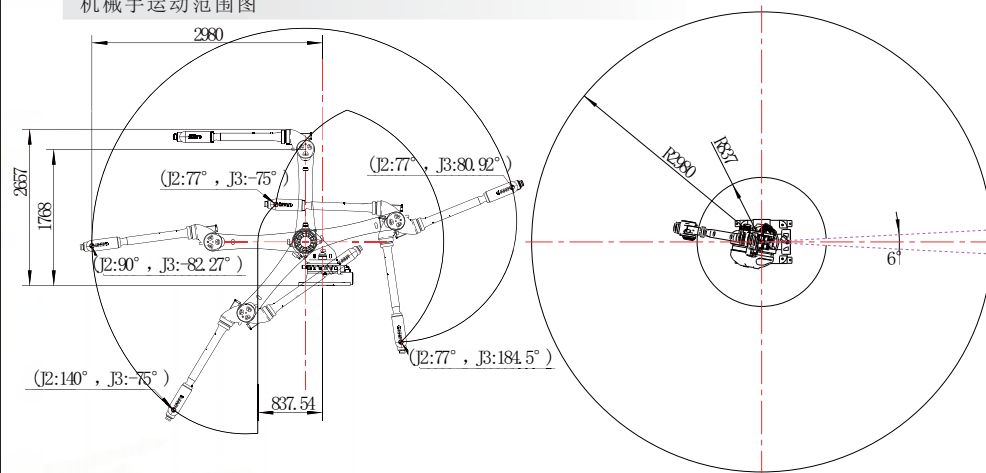
LT2950-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手，运动范围大。

右图为本公司为一客户提供的该机进行大型注塑件取料现场图片，完全能够满足大型注塑机生产节奏及工艺要求。

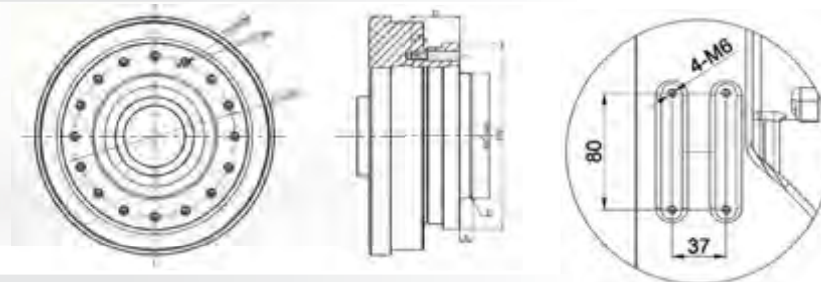


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

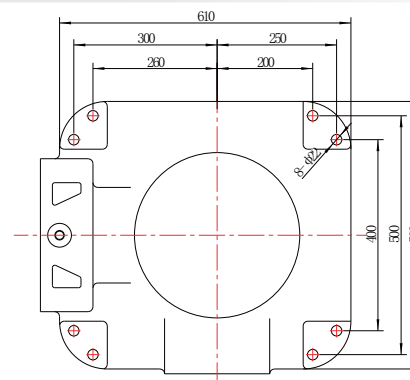
机械手运动范围图



机械手法兰连接图

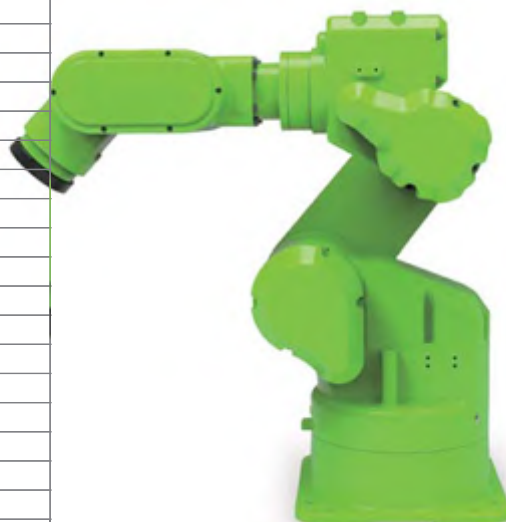


机械手底座安装图



LM打磨型系列机械手 LM1000-E-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 50kg |
| 活动半径 | | 1000mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.08mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-55° |
| | 第三轴 | +55°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +20°/-190° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 148°/sec |
| | 第六轴 | 148°/sec |
| 本体重量 | | ≈180kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C~45°C |



主要应用领域

打磨、抛光、去毛刺

适用事例

异型工件打孔去毛刺

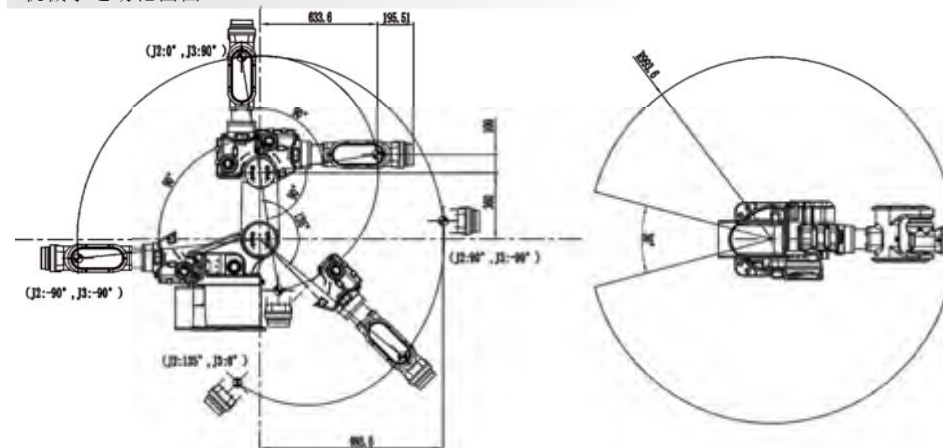
LM1000-E-6 为本公司新开发的 50kg 机械手，运动范围大。

右图为本公司为一名客户提供的该机进行球形打磨的案例，该机型内置打磨工艺包，可以较为方便的完成客户交付的打磨任务。

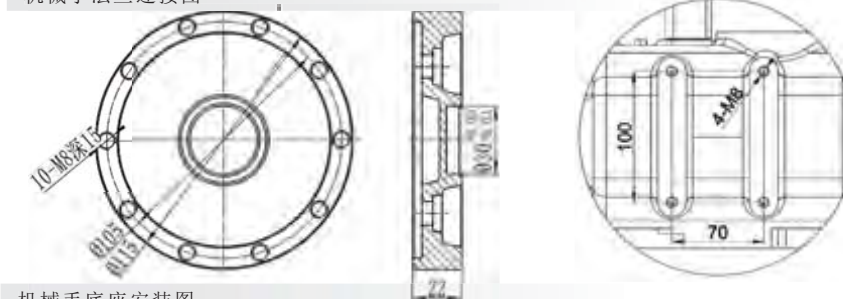


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

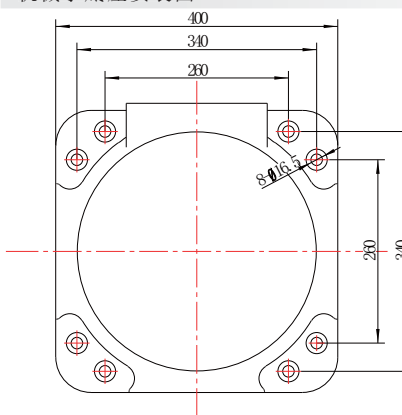
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LM打磨型系列机械手 LM1400-3C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 30kg |
| 活动半径 | | 1400mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-55° |
| | 第三轴 | +55°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +20°/-190° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 148°/sec |
| 本体重量 | | ≈185kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C~45°C |



主要应用领域

打磨、抛光、去毛刺

适用事例

异形工件打孔去毛刺

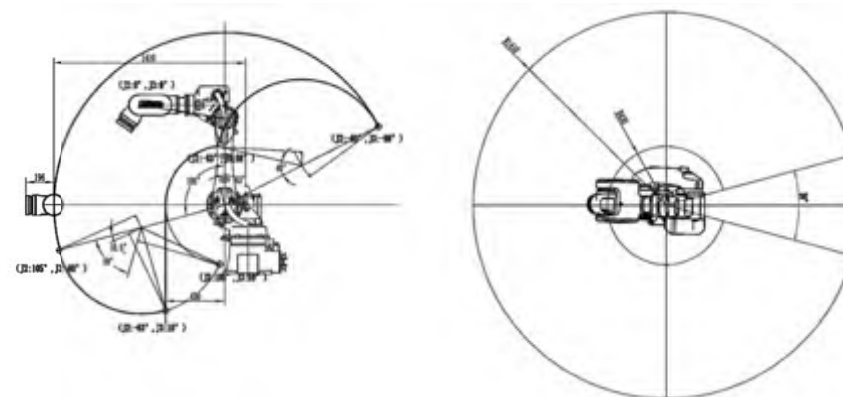
LM1400-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手，运动范围大。

右图为本公司为一名客户提供的该机进行球形打磨的案例，该机型内置打磨工艺包，可以较为方便的完成客户交付的打磨任务。

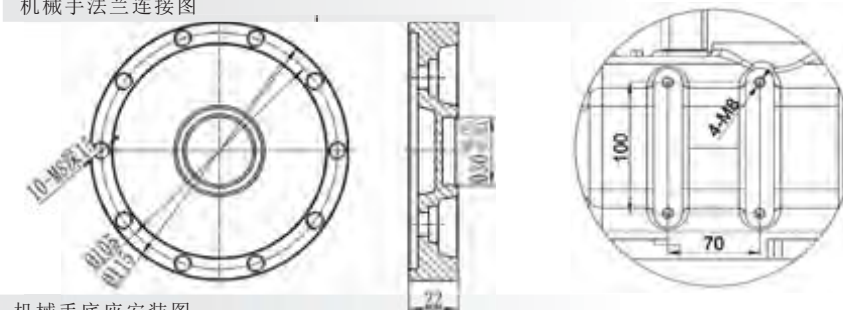


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

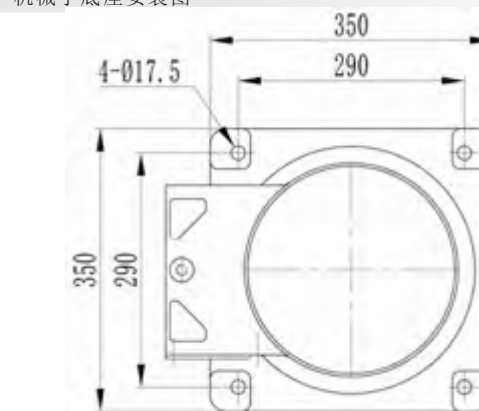
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LM打磨型系列机械手 LM1850-3C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 30kg |
| 活动半径 | | 1850mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.05mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-55° |
| | 第三轴 | +55°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +20°/-190° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 148°/sec |
| 本体重量 | | ≈270kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C |



主要应用领域

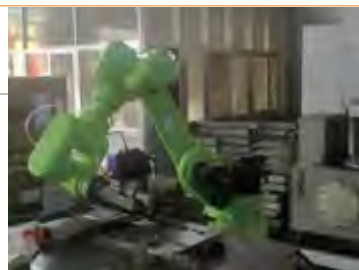
打磨、抛光、去毛刺

适用事例

异型工件打孔去毛刺

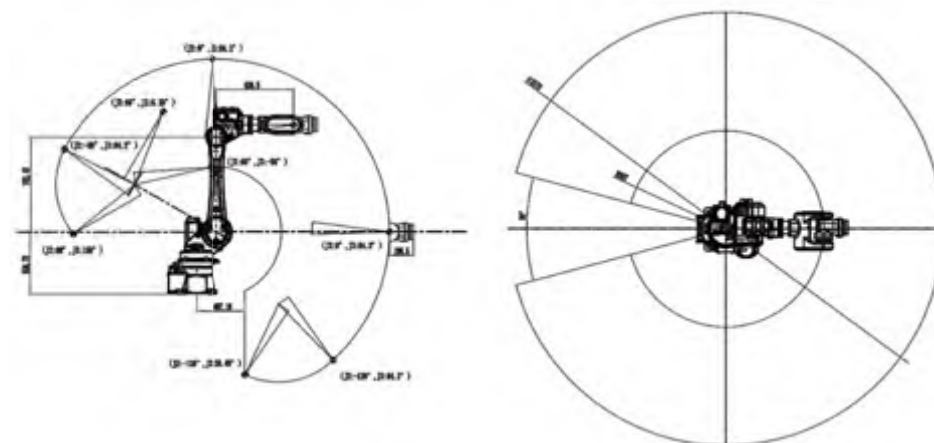
LM1850-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手，运动范围大。

右图为本公司为—客户提供的该机进行 模具打磨的案例，该机型内置打磨工艺包，可以较为方便的完成客户交付的打磨任务。

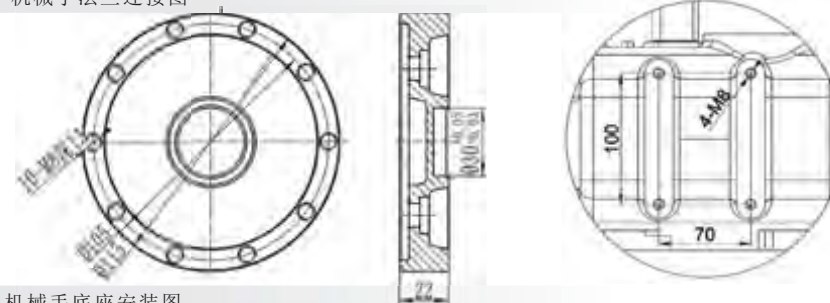


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

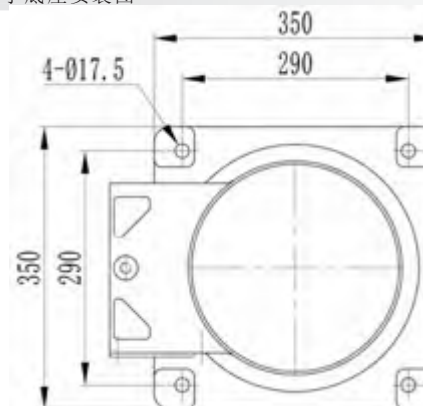
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LBG1000-B-4码垛机

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 6kg |
| 活动半径 | | 1000mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 4 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±145° |
| | 第二轴 | +70°/-45° |
| | 第三轴 | +70°/-60° |
| | 第四轴 | ±360° |
| | 第五轴 | _____ |
| | 第六轴 | _____ |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 222°/sec |
| | 第四轴 | 360°/sec |
| | 第五轴 | _____ |
| | 第六轴 | _____ |
| 本体重量 | | ≈74.5KG |
| 安装方式 | | 水平安装、侧挂安装、倒挂安装 |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C |
| 环境湿度 | | 5% ~ 45% 不结露 |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、机器管理、堆垛、包装、检测

适用事例

小型冲压件上下料

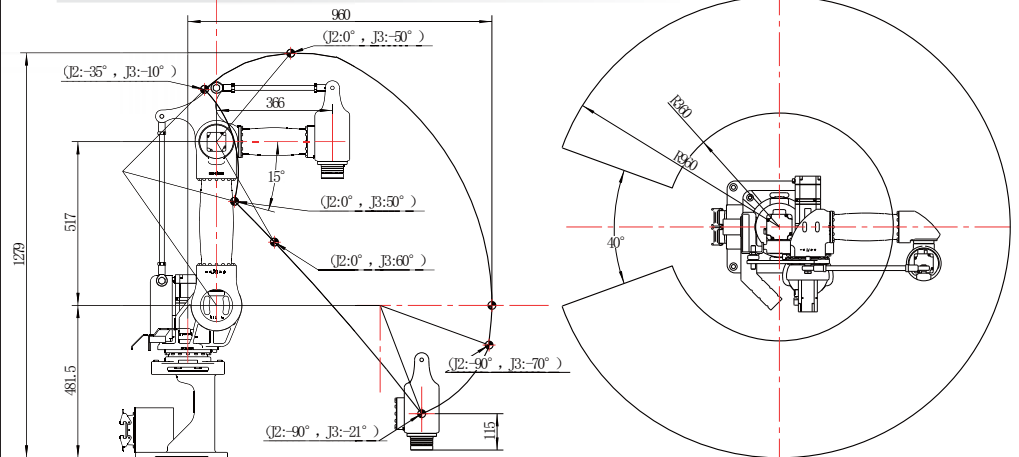
LBG1000-B-4 为本公司新开发的 6kg 轻型机械手，运动范围大。

右图为本公司为—客户提供的该机进行冲压车间现场上下料图片，由于结构轻巧，速度快，所以完全能够胜任普通冲压机的节奏及工艺要求。

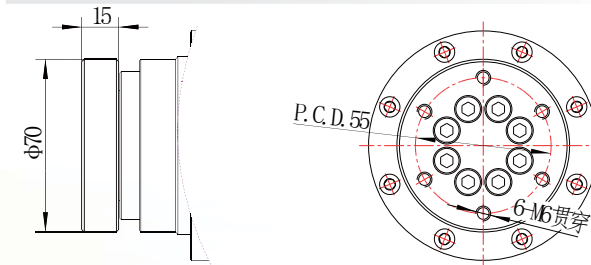


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

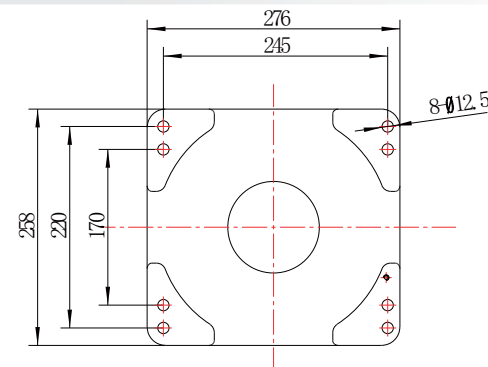
机械手运动范围图(LBG1000-A-4)



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LB搬运系列机械手

LB1500-C-4

| | | | |
|--------|-----|------------|---|
| 额定负载 | | 10kg |  |
| 活动半径 | | 1500mm | |
| 结构形式 | | 串联 | |
| 轴数 | | 4 | |
| 重复精度 | | ±0.05mm | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° | |
| | 第二轴 | +80°/-35° | |
| | 第三轴 | +65°/-60° | |
| | 第四轴 | ±360° | |
| | 第五轴 | ----- | |
| | 第六轴 | ----- | |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec | |
| | 第二轴 | 148°/sec | |
| | 第三轴 | 148°/sec | |
| | 第四轴 | 222°/sec | |
| | 第五轴 | ----- | |
| | 第六轴 | ----- | |
| 本体重量 | | ≈157KG | |
| 安装方式 | | 水平安装 | |
| 周围温度 | | 5°C ~ 45°C | |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

冲压上下料

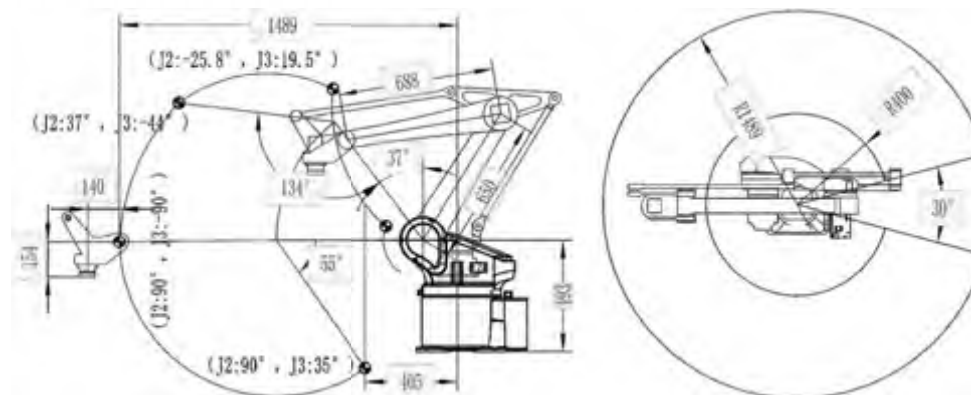
LB1500-C-4负载10kg，适用于物料搬运、冲压、上下料等。

图为本公司为一客户提供冲压流水线工作现场，该型机器人可以在一个较小的环境内进行较大范围的上下料，大大提高生产效率。

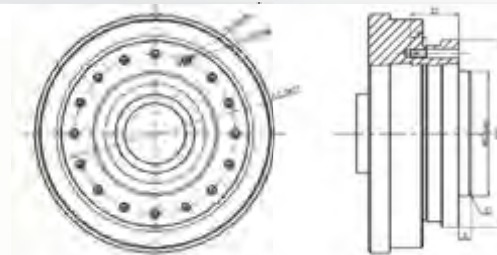


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

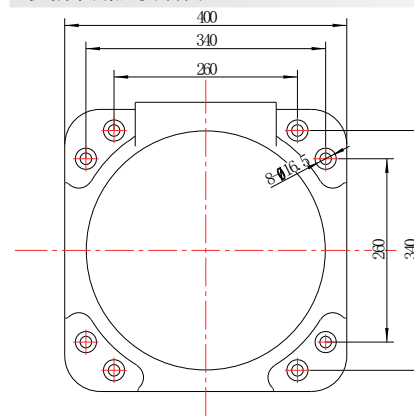
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LB搬运系列机械手

LB1850-3C-4

| | | | |
|--------|-----|-----------|---|
| 额定负载 | | 30kg |  |
| 活动半径 | | 1850mm | |
| 结构形式 | | 串联 | |
| 轴数 | | 4 | |
| 重复精度 | | ±0.05mm | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° | |
| | 第二轴 | +88°/-45° | |
| | 第三轴 | +60°/-60° | |
| | 第四轴 | ±360° | |
| | 第五轴 | ----- | |
| | 第六轴 | ----- | |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec | |
| | 第二轴 | 148°/sec | |
| | 第三轴 | 148°/sec | |
| | 第四轴 | 222°/sec | |
| | 第五轴 | ----- | |
| | 第六轴 | ----- | |
| 本体重量 | | ≈247.5KG | |
| 安装方式 | | 水平安装 | |
| 周围温度 | | 5℃ ~ 45℃ | |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

流水线上料

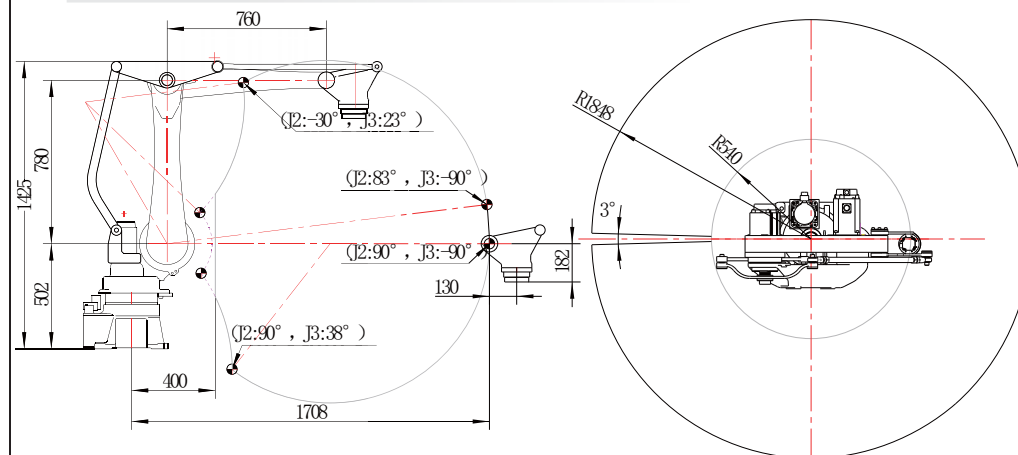
LB1850-3C-4机器人负载30kg，可以运用于单台冲压上下料，也可以用于多台冲压上下料，实现流水线冲压作业。

右图为本公司为一名客户提供流水线码垛解决方案，客户卡板大小1.1m×1.1m，要求堆垛高度1.6m，一台机器人可以同时两个卡板的码垛，大大提高了流水生产效率可节省人工。

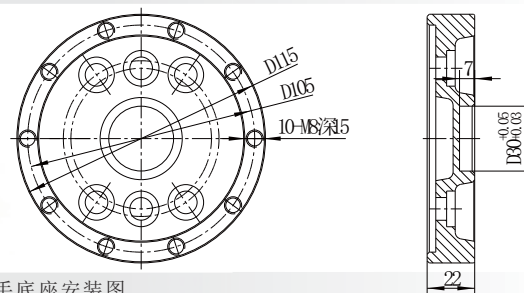


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

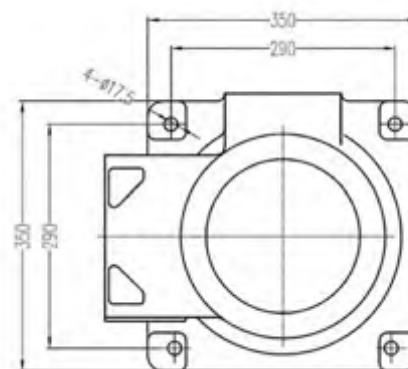
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



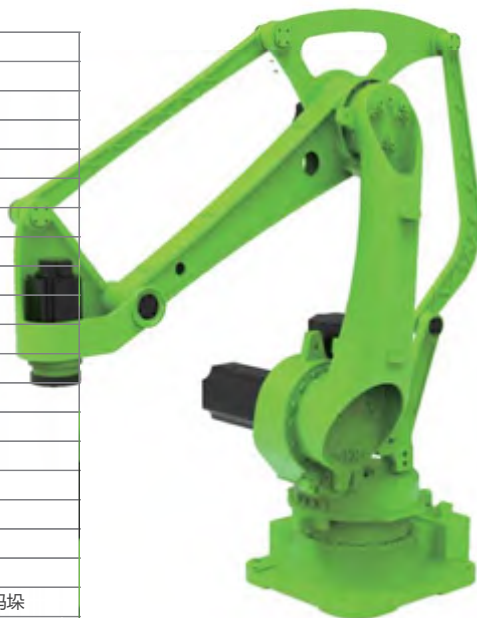
机械手底座安装图



LB搬运系列机械手

LB2100-F-4

| | | |
|--------|-----|-----------|
| 额定负载 | | 100kg |
| 活动半径 | | 2100mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 4 |
| 重复精度 | | ±0.08mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-45° |
| | 第三轴 | +70°/-60° |
| | 第四轴 | ±360° |
| | 第五轴 | ----- |
| | 第六轴 | ----- |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 148°/sec |
| | 第五轴 | ----- |
| | 第六轴 | ----- |
| 本体重量 | | ≈616.5kg |
| 安装方式 | | 水平安装 |
| 适用行业 | | 搬运、上下料、码垛 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

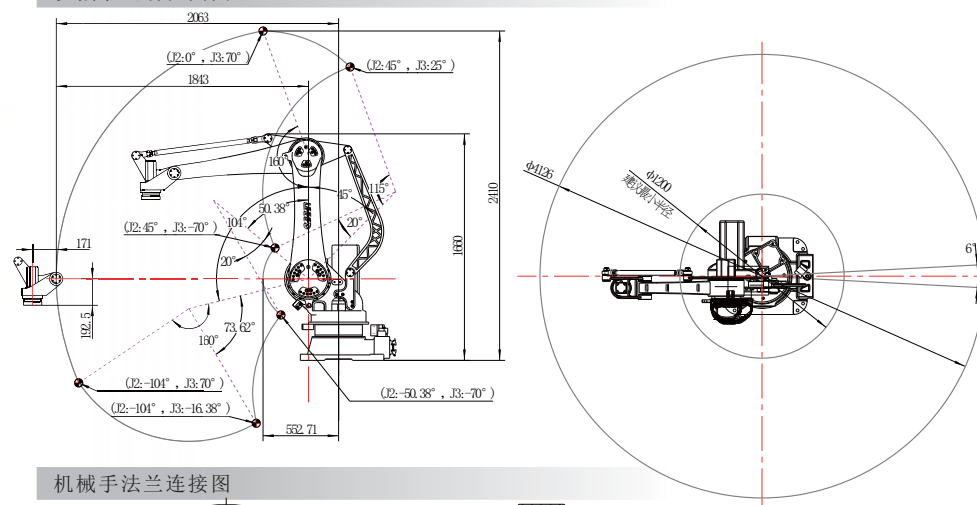
LT2100-F-4机器人负载100kg，为一款重型负载的码垛类型机器人，广泛用于各类化工上下料、流水线码垛等场合。

图为本公司为一家客户提供化学原材料上料流水线现场图，一台机器人负责整条流水线，让工人从繁重的工作中解脱出来，同时解决了企业此工位招工难的问题。

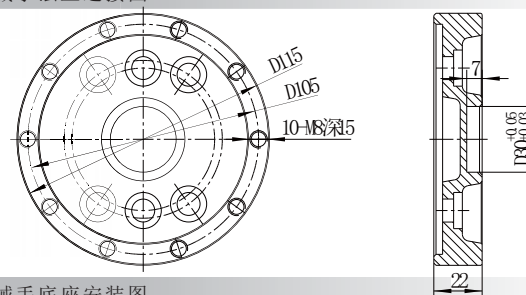


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

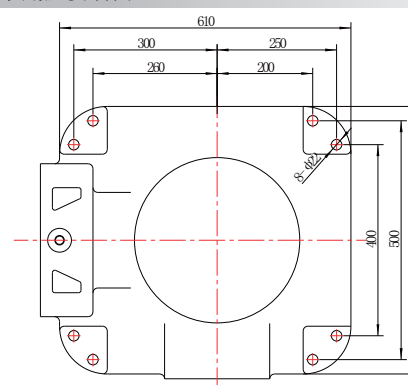
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LB搬运系列机械手

LB2300-E-4

| | | |
|--------|-----|-----------|
| 额定负载 | | 50kg |
| 活动半径 | | 2300mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 4 |
| 重复精度 | | ±0.08mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-45° |
| | 第三轴 | +70°/-60° |
| | 第四轴 | ±360° |
| | 第五轴 | ----- |
| | 第六轴 | ----- |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 148°/sec |
| | 第五轴 | ----- |
| | 第六轴 | ----- |
| 本体重量 | | ≈558.5kg |
| 安装方式 | | 水平安装 |
| 适用行业 | | 搬运、上下料、码垛 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

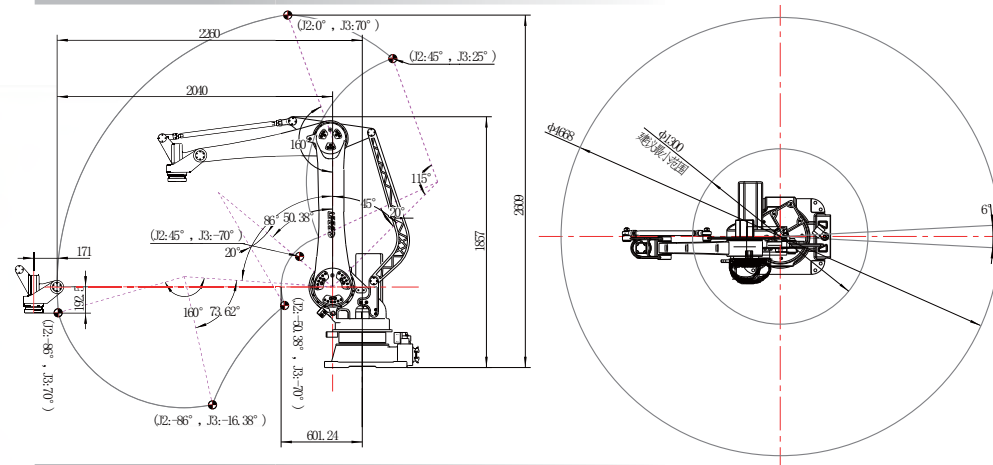
LT2300-E-4机器人负载50kg，为一款中型负载的码垛类型机器人，相较其他型号的机器人，该型码垛机器人负载适中，码垛高度和范围均占一定优势。

图为本公司为一客户提供盒装流水线搬运码垛方案图，可以搬运码垛中型重量包装盒。

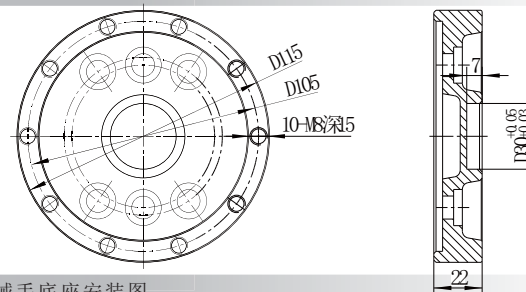


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

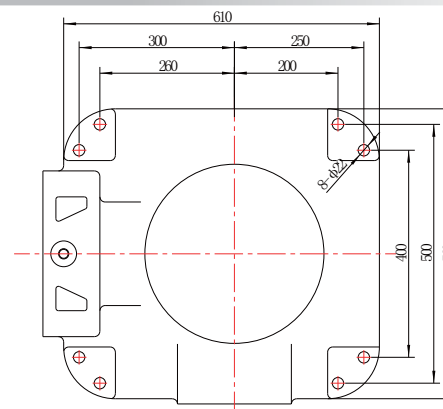
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LP喷涂系列机械手

LP1500-B-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 活动半径 | | 1500mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +85°/-58° |
| | 第三轴 | +85°/-85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈138.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 适用行业 | | 搬运、上下料、码垛、喷涂 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

喷涂

适用事例

吊挂线跟踪喷涂

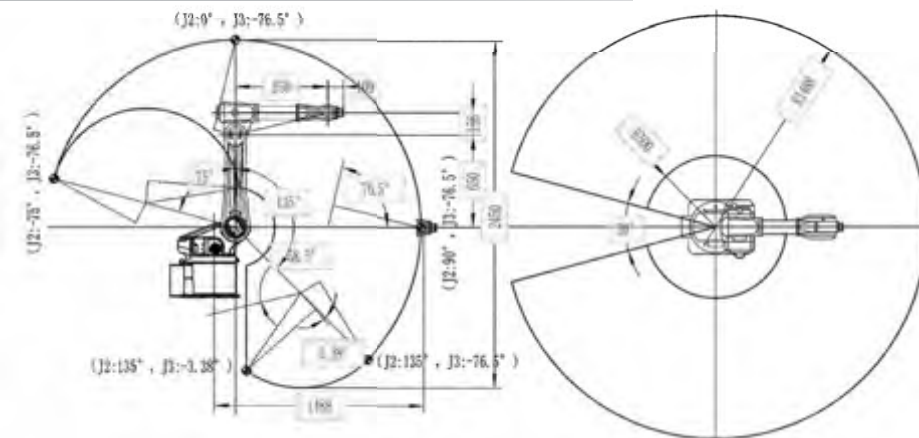
LP1500-B-6 为本公司推出时间最久的喷涂型机器人，负载 6kg，臂展 1500mm，通常与各类非标转台或者吊挂线设备做集成工作站。

图为本公司为一客户做的吊挂跟踪喷涂，在大大节省了人工成本的同时，提高了良品率。

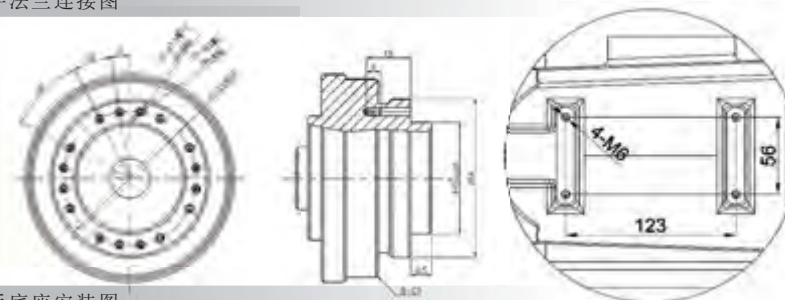


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

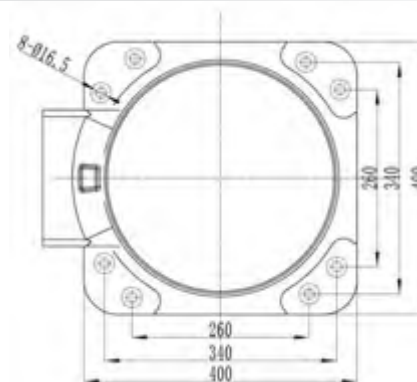
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图

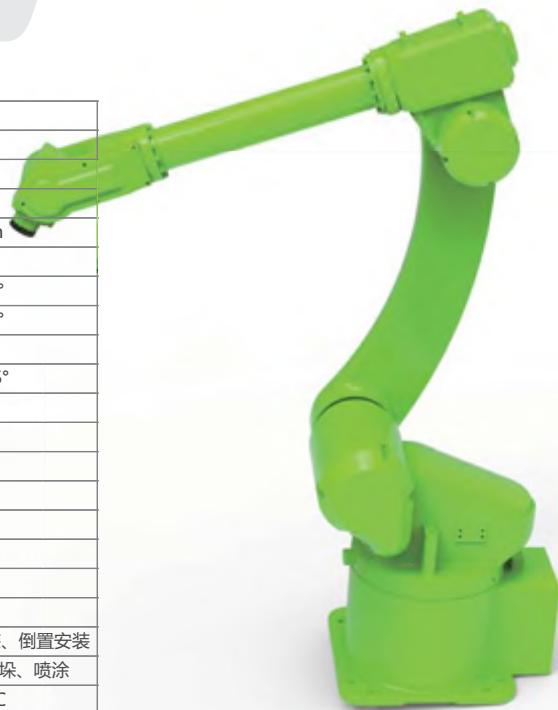


HOURS
www.hours-shop.com

LP喷涂系列机械手

LP1950-B-6

| | | | |
|--------|-----|----------------|---|
| 额定负载 | | 6KG |  |
| 活动半径 | | 1950mm | |
| 结构形式 | | 串联 | |
| 轴数 | | 6 | |
| 重复精度 | | ±0.03mm | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° | |
| | 第二轴 | +85°/-58° | |
| | 第三轴 | +85°/-85° | |
| | 第四轴 | ±175° | |
| | 第五轴 | +30°/-215° | |
| | 第六轴 | ±360° | |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec | |
| | 第二轴 | 148°/sec | |
| | 第三轴 | 148°/sec | |
| | 第四轴 | 222°/sec | |
| | 第五轴 | 222°/sec | |
| | 第六轴 | 360°/sec | |
| 本体重量 | | ≈151kg | |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 | |
| 适用行业 | | 搬运、上下料、码垛、喷涂 | |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ | |



主要应用领域

喷涂

适用事例

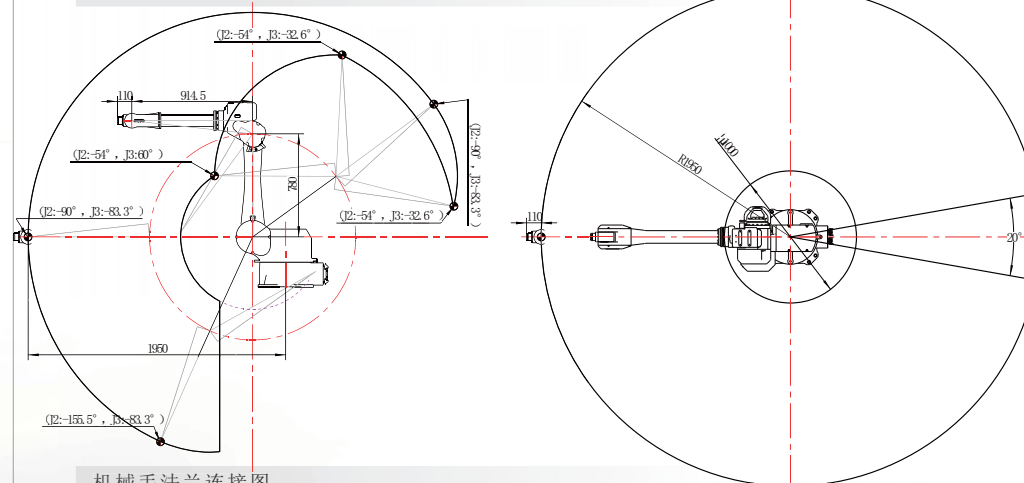
注塑件旋转喷涂

LP1950-B-6 为本公司生产的一款具有一定防尘、防水能力的喷涂机器人，且在运动范围上有一定的优势，通常被用于某些特定喷涂环境恶劣的场所，极大的改善企业的用人环境和工作环境。

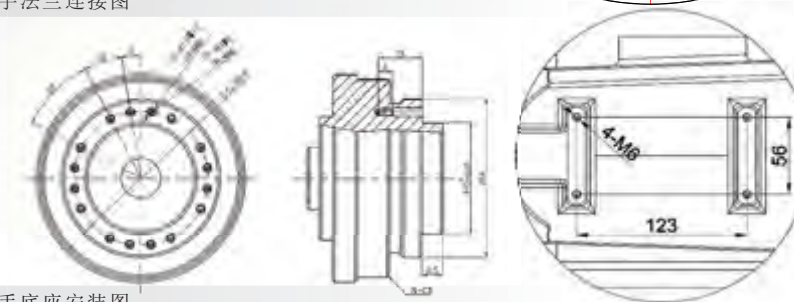


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

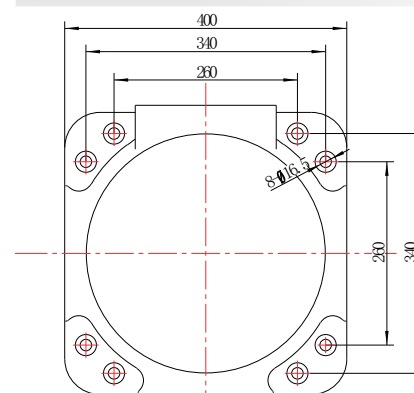
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LH焊接系列机械手(防尘)
LH1500-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 1500mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +60°/-50° |
| | 第三轴 | +60°/-80° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈158.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

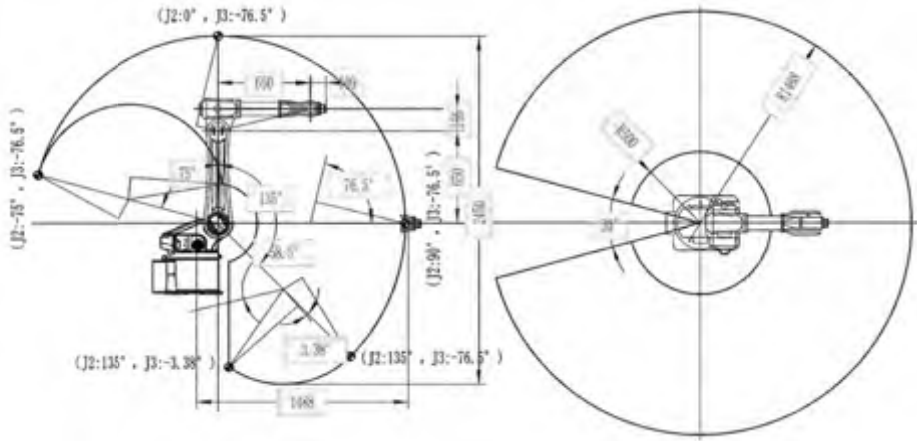
带变位机的焊接工作站

LH1500-B-6 机器人专用于焊接领域，是公司在已有的 LH2100-B-6 基础上为客户更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较之以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

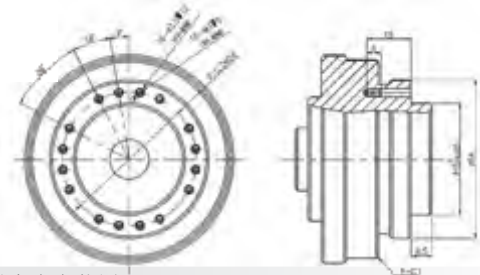


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

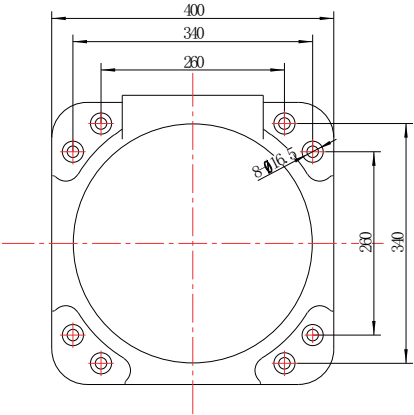
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LH焊接系列机械手 LH2100-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 2100mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-60° |
| | 第三轴 | +60°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈235kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

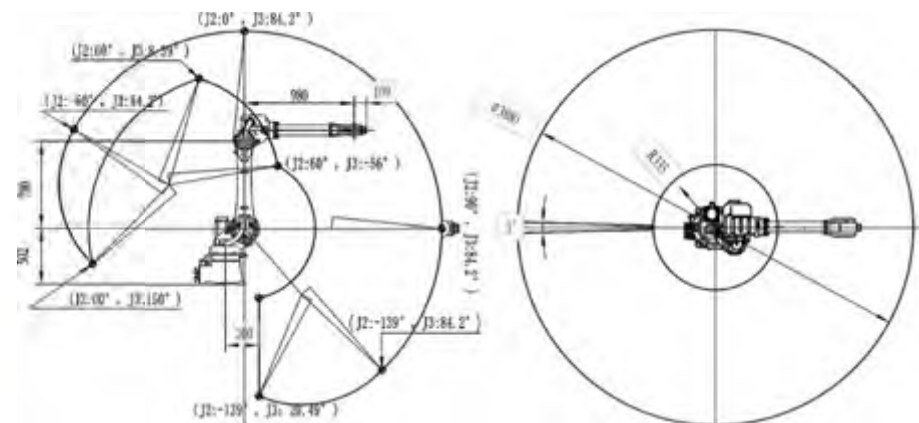
超重箱体结构焊接

LH2100-B-6 机器人专用于焊接领域，是为客户更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较之前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

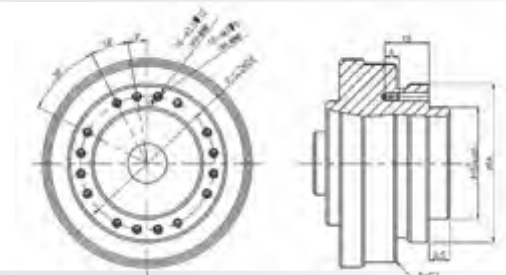


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

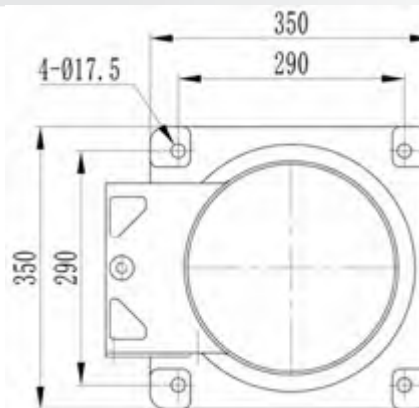
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LH焊接系列机械手(云)
LHZ1450-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 1450mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +85°/-58° |
| | 第三轴 | +85°/-85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-210° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈160.5kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

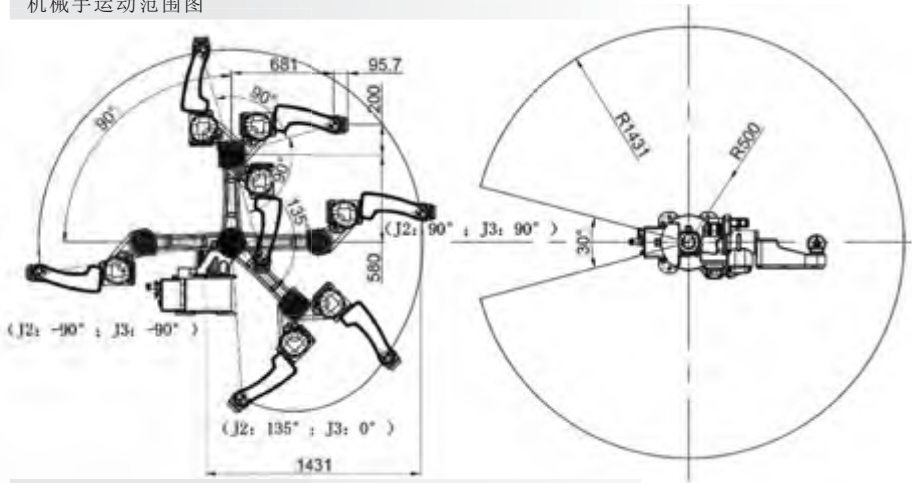
焊接应用案例

LHZ1450-B-6 机器人专用于焊接领域，为客户在更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较于以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

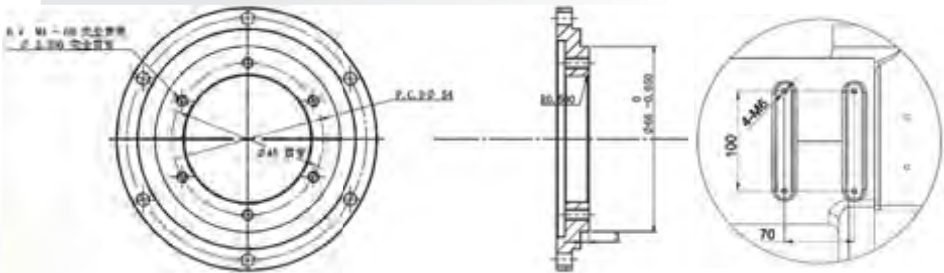


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

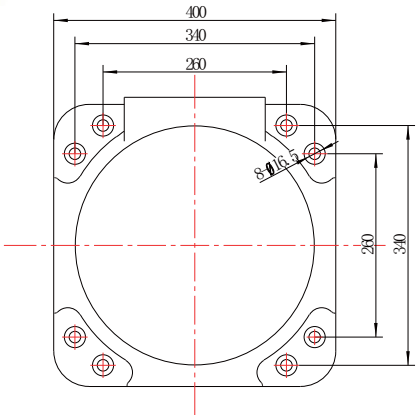
机械手运动范围图



机械手法兰连接图

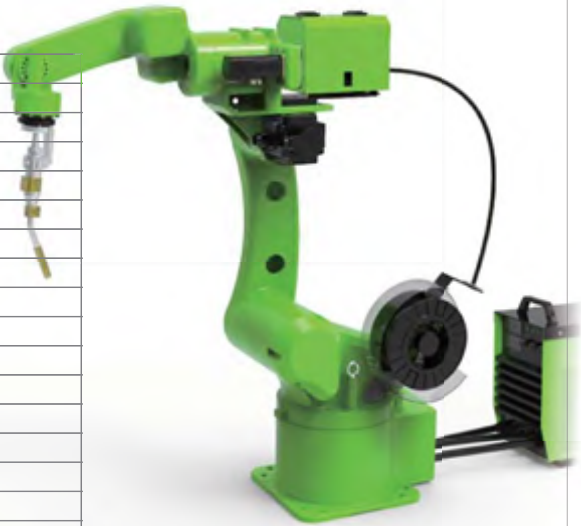


机械手底座安装图



LH焊接系列机械手(中空)
LHZ1500-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 1500mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +85°/-58° |
| | 第三轴 | +85°/-85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-210° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈161kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

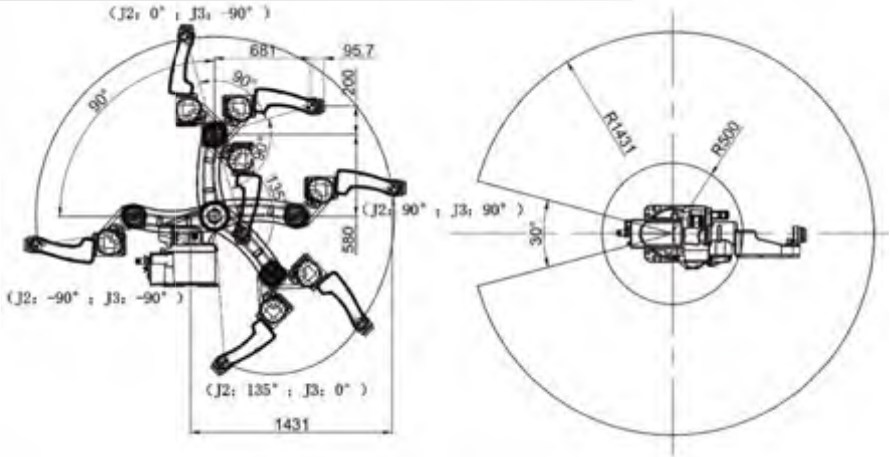
带变位机的焊接工作站

LHZ1500-B-6 机器人专用于焊接领域，为客户在更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较于以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

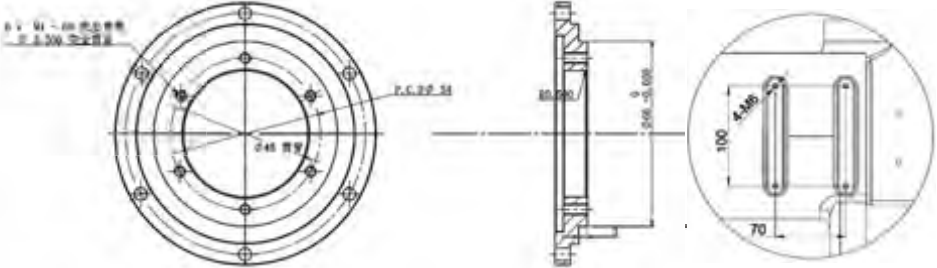


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

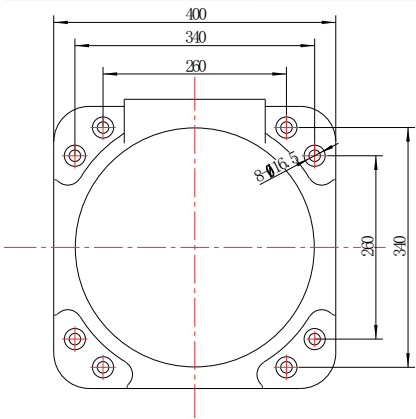
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LH焊接系列机械手(中空)
LHZ2000-C-6

| | | |
|--------|-----|----------------|
| 额定负载 | | 10KG |
| 活动半径 | | 2000mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +88°/-60° |
| | 第三轴 | +60°/-88° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 148°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| 本体重量 | | ≈203kg |
| 安装方式 | | 地面安装、支架安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃~45℃ |



主要应用领域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

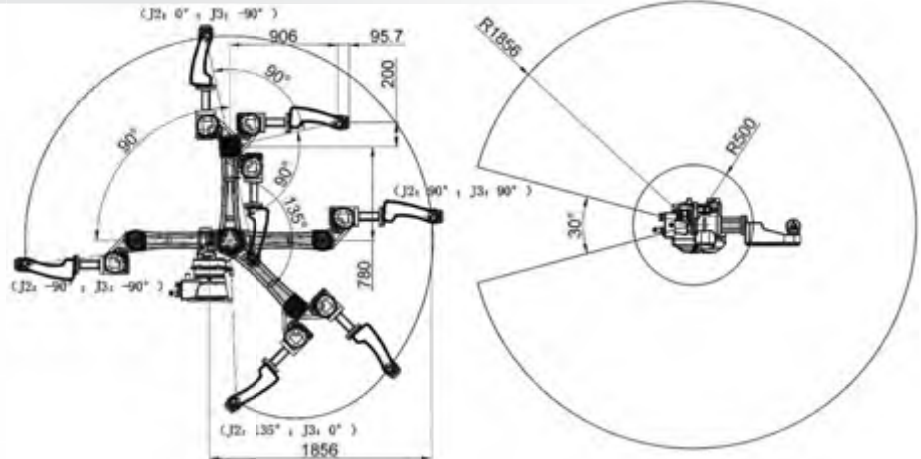
带变位机的焊接工作站

LHZ2000-B-6 机器人专用于焊接领域，为客户在更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较于以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

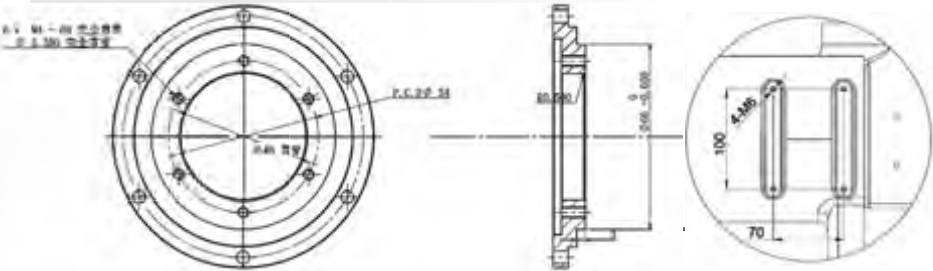


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

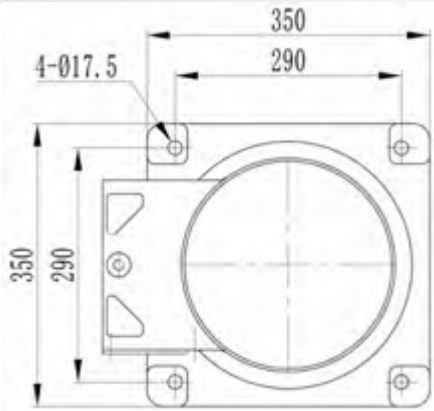
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



BC协作机械手系列 BC900

| | | |
|--------|-----|------------------------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 活动半径 | | 900mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-88° |
| | 第三轴 | +70°/-88° |
| | 第四轴 | +130°/-190° |
| | 第五轴 | ±175° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 180°/sec |
| | 第二轴 | 180°/sec |
| | 第三轴 | 180°/sec |
| | 第四轴 | 180°/sec |
| | 第五轴 | 180°/sec |
| | 第六轴 | 180°/sec |
| 本体重量 | | ≈19kg |
| 主要参数 | | 40路I/O接口，4路模拟量接口，EtherCat通讯。 |
| 安装方式 | | 地面安装、侧挂安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃～45℃ |



主要应用领域

3C 电子、医药、包装、码垛、装配等。

适用事例

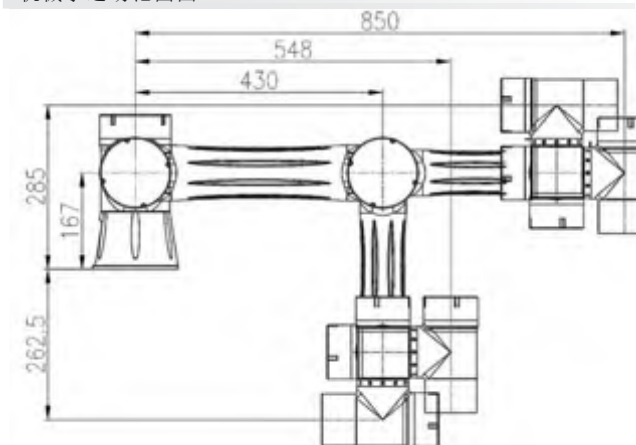
口罩机自动取料工作站

BC 协作机器人适用于 3C 电子、医药、包装、码垛、装配等，右图
为本公司为一客户提供的 口罩机自动取料应用，由于结构轻巧，速度快，
所以完全能够胜任 口罩机的生产 的节奏及 摆放 要求，大大提高生产效率。

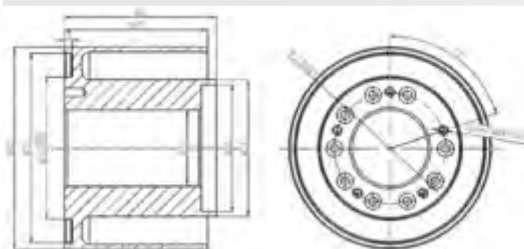


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

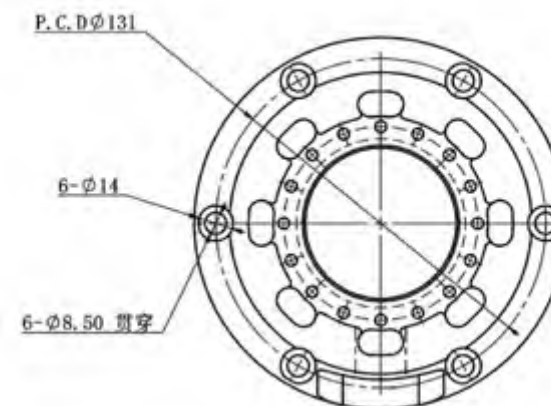
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



BC协作机械手系列 BC900PRO版

| | | |
|--------|-----|--|
| 额定负载 | | 6KG |
| 活动半径 | | 900mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-88° |
| | 第三轴 | +70°/-88° |
| | 第四轴 | +130°/-190° |
| | 第五轴 | ±175° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 180°/sec |
| | 第二轴 | 180°/sec |
| | 第三轴 | 180°/sec |
| | 第四轴 | 180°/sec |
| | 第五轴 | 180°/sec |
| | 第六轴 | 180°/sec |
| 本体重量 | | ≈19kg |
| 主要参数 | | 内置CCD视觉系统, 130万工业相机, LED光源, 40路I/O接口, 4路模拟量接口, EtherCat通讯。 |
| 安装方式 | | 地面安装、侧挂安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃ ~ 45℃ |



主要应用领域

3C 电子、医药、包装、码垛、装配等。

适用事例

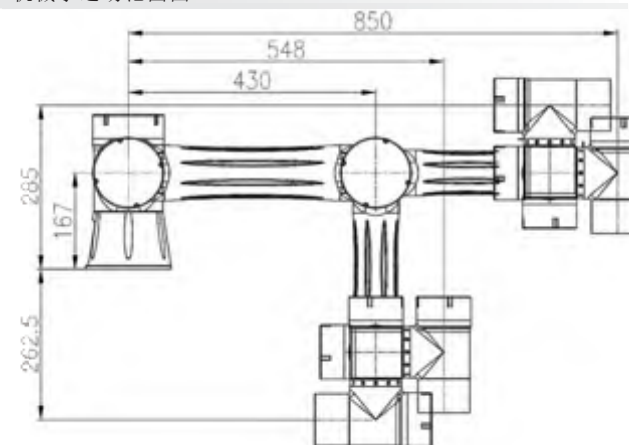
口罩机自动取料工作站

BC 协作机器人适用于 3C 电子、医药、包装、码垛、装配等，右图为本公司为—客户提供的 口罩机自动取料应用，由于结构轻巧，速度快，所以完全能够胜任 口罩机的生产 的节奏及 摆放 要求，大大提高生产效率。

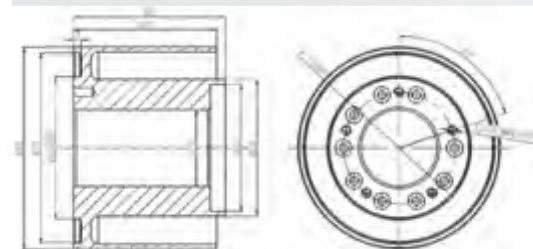


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

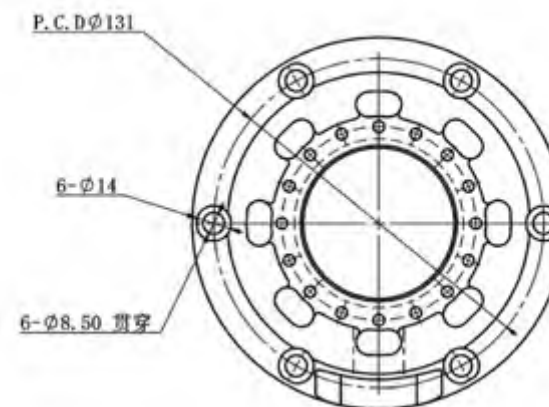
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



BC协作机械手系列

BC1600-D-6

| | | |
|--------|-----|---|
| 额定负载 | | 20KG |
| 活动半径 | | 1600mm |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 6 |
| 重复精度 | | ±0.03mm |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±175° |
| | 第二轴 | +88°/-88° |
| | 第三轴 | +70°/-88° |
| | 第四轴 | +130°/-190° |
| | 第五轴 | ±175° |
| | 第六轴 | ±360° |
| 最大速度 | 第一轴 | 180°/sec |
| | 第二轴 | 180°/sec |
| | 第三轴 | 180°/sec |
| | 第四轴 | 180°/sec |
| | 第五轴 | 180°/sec |
| | 第六轴 | 180°/sec |
| 本体重量 | | ≈47kg |
| 主要参数 | | 内置CCD视觉系统，130万工业相机，LED光源，40路I/O接口，4路模拟量接口，EtherCat通讯。 |
| 安装方式 | | 地面安装、侧挂安装、倒置安装 |
| 周围温度 | | 5℃ ~ 45℃ |



主要应用领域

3C 电子、医药、包装、码垛、装配等。

适用事例

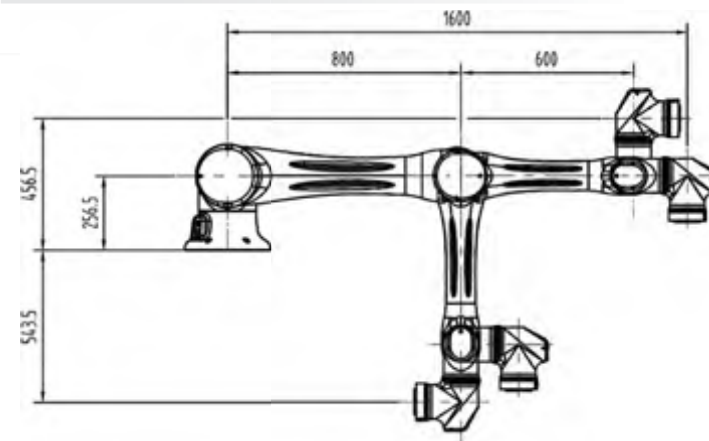
口罩机自动取料工作站

BC 协作机器人适用于 3C 电子、医药、包装、码垛、装配等，右图为本公司为—客户提供的 口罩机自动取料应用，由于结构轻巧，速度快，所以完全能够胜任 口罩机的生产 的节奏及 摆放 要求，大大提高生产效率。

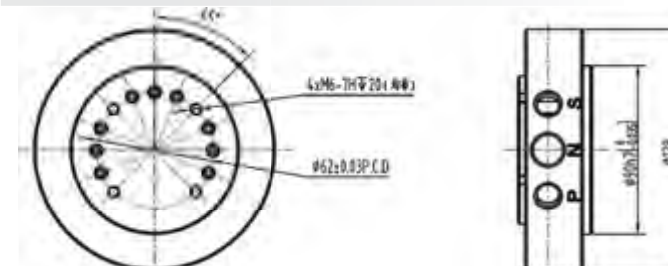


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

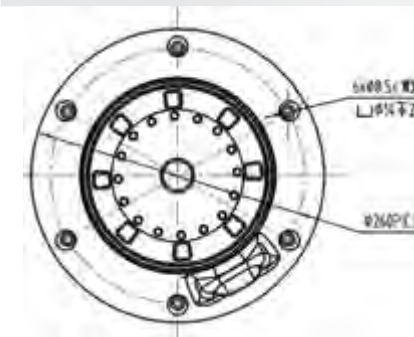
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



水平多关节机械手 LS450-B-4

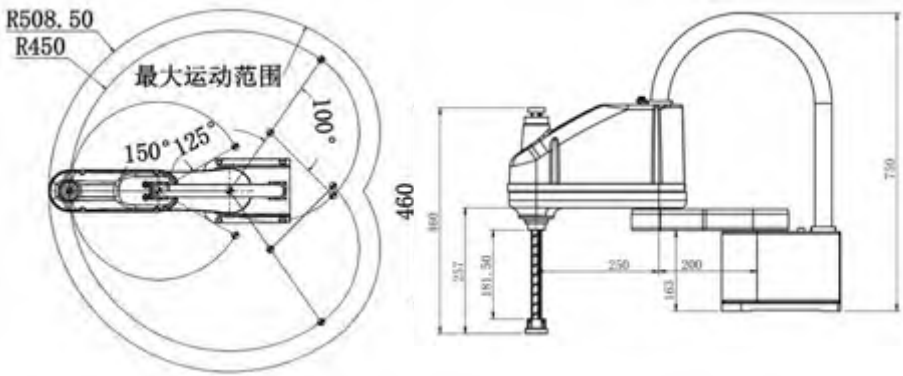
| | | | |
|-----------------|--------------|---------------|-----|
| 主机型号 | LS450-B-4 | | |
| 额定负载 | 5KG | | |
| 最大臂展 | 450mm | | |
| 位置检测 | 绝对值伺服编码器 | | |
| 电源电压 | 220V 50/60HZ | | |
| 安装方式 | 水平放置 | | |
| 本体重量 | 18KG | | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±125 | Deg |
| | 第二轴 | ±140 | Deg |
| | 第三轴 | ±360 | Deg |
| | 第四轴 | +80/-180 | mm |
| 最大速度 (额定状态) | 第一轴 | 360° /s | |
| | 第二轴 | 360° /s | |
| | 第三轴 | 720° /s | |
| | 第四轴 | 800mm/s | |
| 重复定位精度 | ±0.03 | mm | |
| 气管最大输入值 | 正压 | 8kg/cm2 | |
| | 负压 | 1kg/cm2 | |
| 环境要求 | 温度 | 5℃~45℃ | |
| | 湿度 | 10%~80%内（无凝露） | |
| 手臂重量（不含电控箱、延长线） | | ≈15KG | |
| 手臂本体I/O线 | | 0.2*5 芯 | |
| 手臂本体气管接口 | | 6*2 | |

主要应用领域

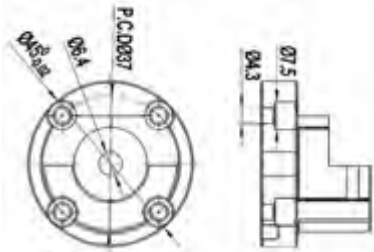
物料搬运、零部件传输、堆垛、点胶

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

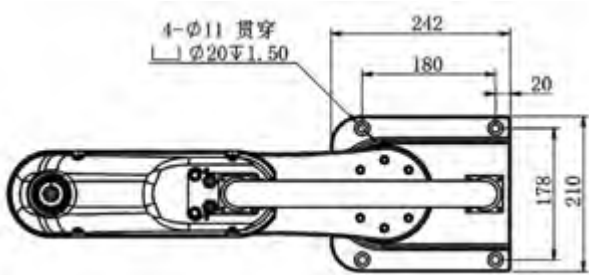
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图

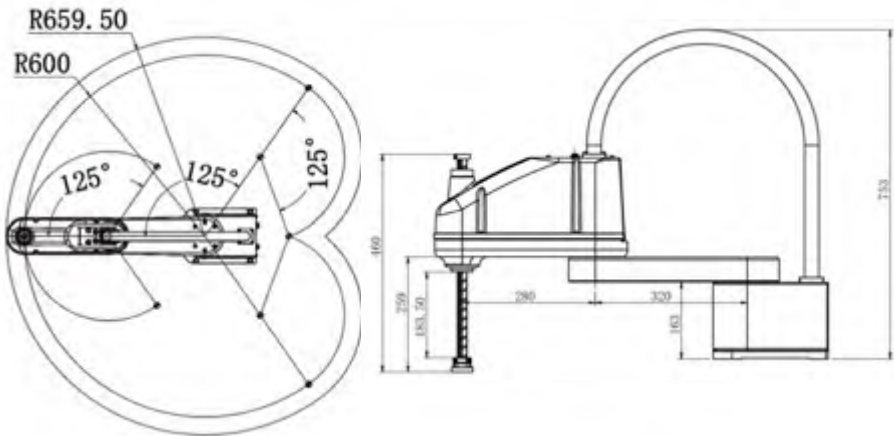


水平多关节机械手 LS600-B-4

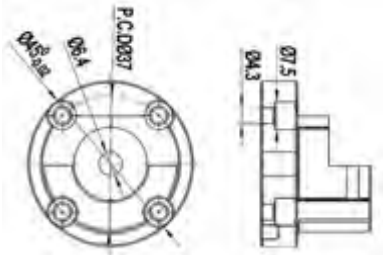
| | | | |
|-----------------|--------------|---------------|-----|
| 主机型号 | LS600-B-4 | | |
| 额定负载 | 5KG | | |
| 最大臂展 | 600mm | | |
| 位置检测 | 绝对值伺服编码器 | | |
| 电源电压 | 220V 50/60HZ | | |
| 安装方式 | 水平放置 | | |
| 本体重量 | 18KG | | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±125 | Deg |
| | 第二轴 | ±140 | Deg |
| | 第三轴 | ±360 | Deg |
| | 第四轴 | +80/-180 | mm |
| 最大速度 (额定状态) | 第一轴 | 360° /s | |
| | 第二轴 | 360° /s | |
| | 第三轴 | 720° /s | |
| | 第四轴 | 800mm/s | |
| 重复定位精度 | ±0.03 | mm | |
| 气管最大输入值 | 正压 | 8kg/cm2 | |
| | 负压 | 1kg/cm2 | |
| 环境要求 | 温度 | 5℃~45℃ | |
| | 湿度 | 10%~80%内（无凝露） | |
| 手臂重量（不含电控箱、延长线） | | ≈18KG | |
| 手臂本体I/O线 | | 0.2*5 芯 | |
| 手臂本体气管接口 | | 6*2 | |



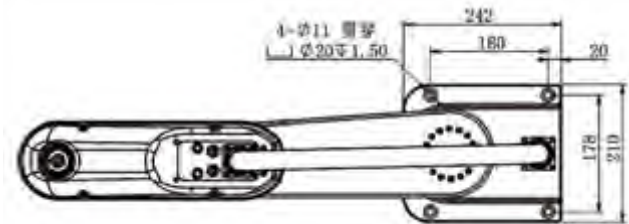
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、点胶

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

水平多关节机械手 LS800-B-4

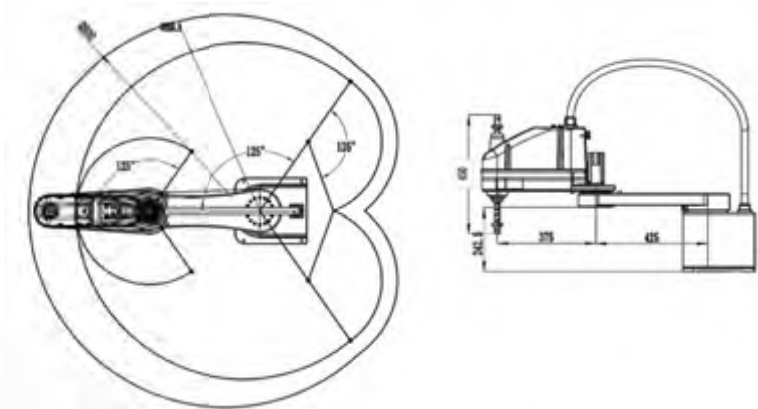
| | | | |
|-----------------|--------------|---------------|-----|
| 主机型号 | LS800-B-4 | | |
| 额定负载 | 8KG | | |
| 最大臂展 | 800mm | | |
| 位置检测 | 绝对值伺服编码器 | | |
| 电源电压 | 220V 50/60HZ | | |
| 安装方式 | 水平放置 | | |
| 本体重量 | 29KG | | |
| 最大工作范围 | 第一轴 | ±125 | Deg |
| | 第二轴 | ±140 | Deg |
| | 第三轴 | ±360 | Deg |
| | 第四轴 | +100/-180 | mm |
| 最大速度 (额定状态) | 第一轴 | 360° /s | |
| | 第二轴 | 360° /s | |
| | 第三轴 | 720° /s | |
| | 第四轴 | 800mm/s | |
| 重复定位精度 | ±0.03 | mm | |
| 气管最大输入值 | 正压 | 8kg/cm2 | |
| | 负压 | 1kg/cm2 | |
| 环境要求 | 温度 | 5℃~45℃ | |
| | 湿度 | 10%~80%内（无凝露） | |
| 手臂重量（不含电控箱、延长线） | | ≈20KG | |
| 手臂本体I/O线 | | 0.2*5 芯 | |
| 手臂本体气管接口 | | 6*2 | |

主要应用领域

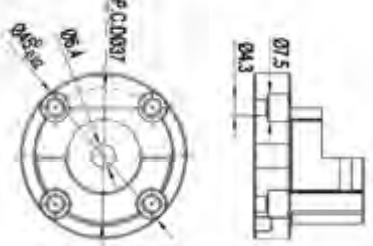
物料搬运、零部件传输、堆垛、点胶

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

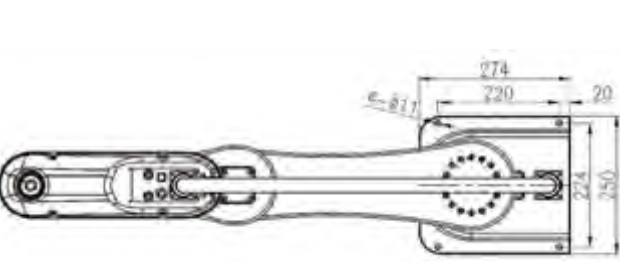
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



LP龙门喷涂系列机械手 LP950-A-6



| | | |
|------|-----|------------|
| 額定負載 | | 3KG |
| 結構形式 | | 串聯 |
| 軸數 | | 6 |
| 重複精度 | | ±0.1mm |
| 最大範圍 | 第一軸 | ----- |
| | 第二軸 | +88°/-70° |
| | 第三軸 | +75°/-80° |
| | 第四軸 | ±175° |
| | 第五軸 | +30°/-215° |
| | 第六軸 | ±360° |
| 最大速度 | 第一軸 | 1.5m/sec |
| | 第二軸 | 148°/sec |
| | 第三軸 | 222°/sec |
| | 第四軸 | 222°/sec |
| | 第五軸 | 222°/sec |
| | 第六軸 | 360°/sec |
| 本體重量 | | ----- |
| 安裝方式 | | 地面安裝 |
| 適用行業 | | 噴塗 |
| 防護等級 | | IP50/ IP43 |
| 周圍溫度 | | 5° C~45° C |

适用事例

细长型零件喷涂

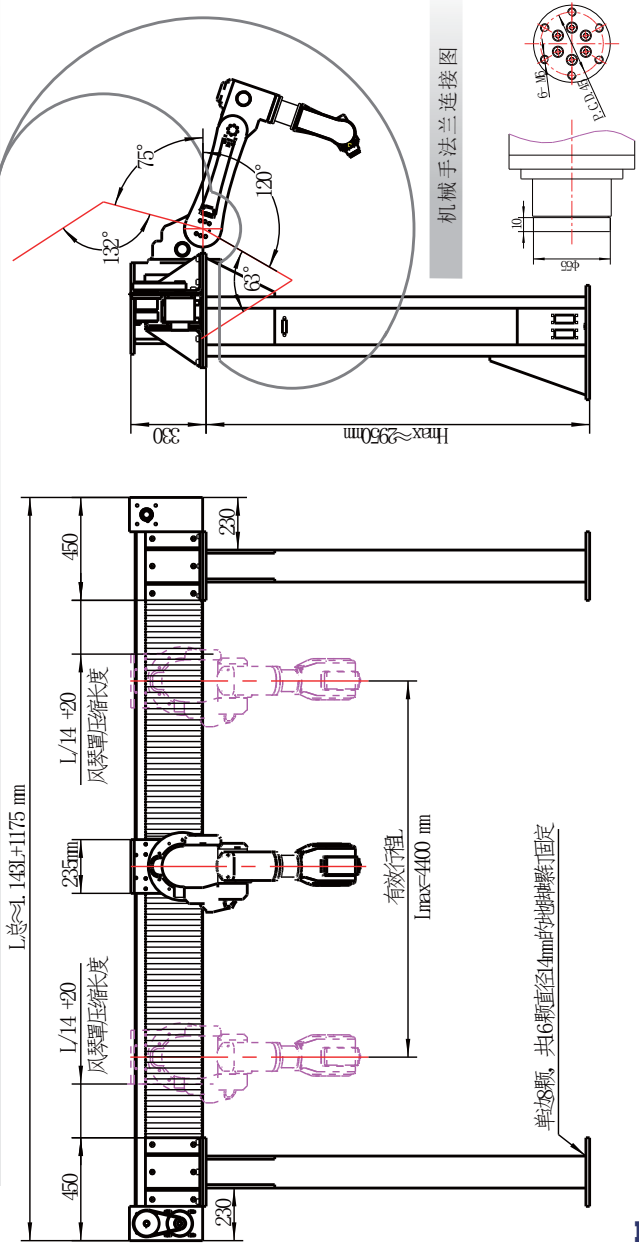
LP950-A-6 机器人专用于较长零件的喷涂，例如汽车保险杠、大型门窗等，配合本公司自主开发的双工位传台，还可以完成自动上下料或其他小型五金类零部件的批量喷涂。其中龙门的高度以及长度都可以根据客户现场实行个性化定制服务。

图为客户使用龙门式机械手进行小型五金类零部件的批量喷涂。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

龙门喷涂机械手运动范围图



螺钉装配说明：
通常情况下，我们建议客户在设备到达现场后再适配打地面孔。若是需要将设备安装在水池等需要做预埋螺钉的地方，需要和本公司技术特别沟通

七轴联动机器人

LT1500-B-7



| | | |
|---|-----|------------|
| 额定负载 | | 6KG |
| 结构形式 | | 串联 |
| 轴数 | | 7 |
| 重复精度 | | ±0.1mm |
|  | 第一轴 | ±165° |
| | 第二轴 | +85°/-58° |
| | 第三轴 | +85°/-85° |
| | 第四轴 | ±175° |
| | 第五轴 | +30°/-215° |
| | 第六轴 | ±360° |
| | 第七轴 | ----- |
|  | 第一轴 | 148°/sec |
| | 第二轴 | 148°/sec |
| | 第三轴 | 150°/sec |
| | 第四轴 | 222°/sec |
| | 第五轴 | 222°/sec |
| | 第六轴 | 360°/sec |
| | 第七轴 | 1m/sec |
| 本体重量 | | ----- |
| 安装方式 | | 地面安装 |
| 适用行业 | | 喷涂、上下料、焊接 |
| 防护等级 | | IP65/ IP43 |
| 周围温度 | | 0 45℃ |

适用事例

吊挂线追踪喷涂

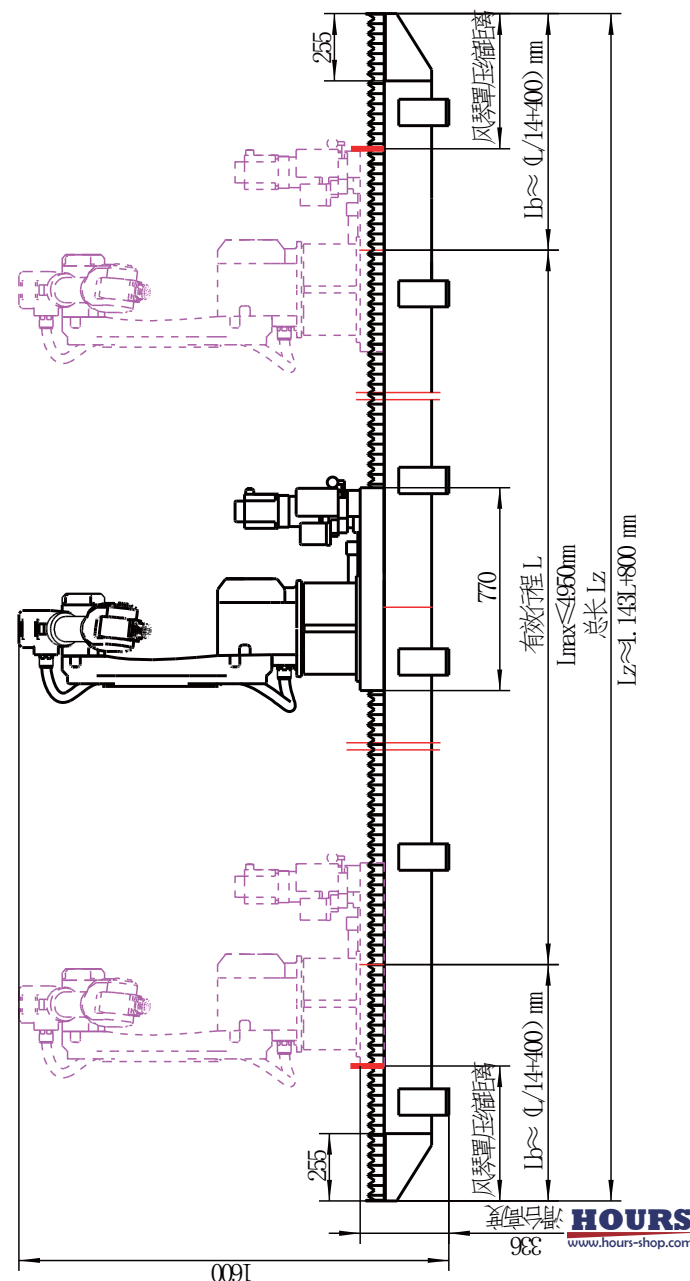
多功能小型高性能多用途机器人具有较快的响应速度，机器人本体加入了行走滑轨，可以对流水线上的产品进行追踪喷涂，达到比普通作业高两倍以上作业效率。

图为本公司为以客做的塑胶产品流水线跟踪喷涂现场。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

七轴联动机械手运动范围图



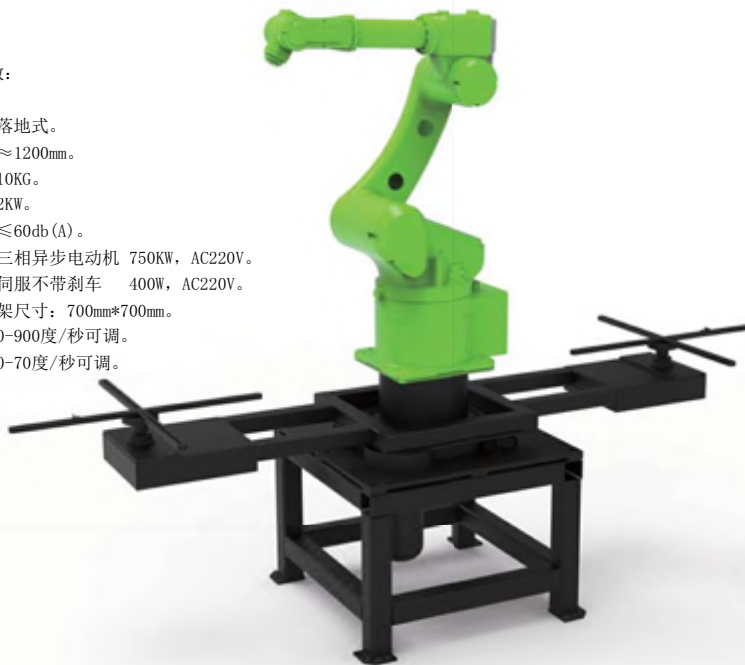
说明：滑台可以承载本公司任意六轴机械手，机械手运动范围图请查阅具体相关章节

九轴联动喷涂机械手

LP1500-B-9

旋转架主要技术参数:

1. 轴数: 3轴。
2. 安装方式: 落地式。
3. 活动半径: $\approx 1200\text{mm}$ 。
4. 最大负载: 10KG。
5. 额定功率: 2KW。
6. 噪音水准: $\leq 60\text{db (A)}$ 。
7. 公转电机: 三相异步电动机 750KW, AC220V。
8. 自转电机: 伺服不带刹车 400W, AC220V。
9. 自转台十字架尺寸: $700\text{mm} \times 700\text{mm}$ 。
10. 自转速度: 0-900度/秒可调。
11. 公转速度: 0-70度/秒可调。



适用事例

九轴联动喷涂机器人

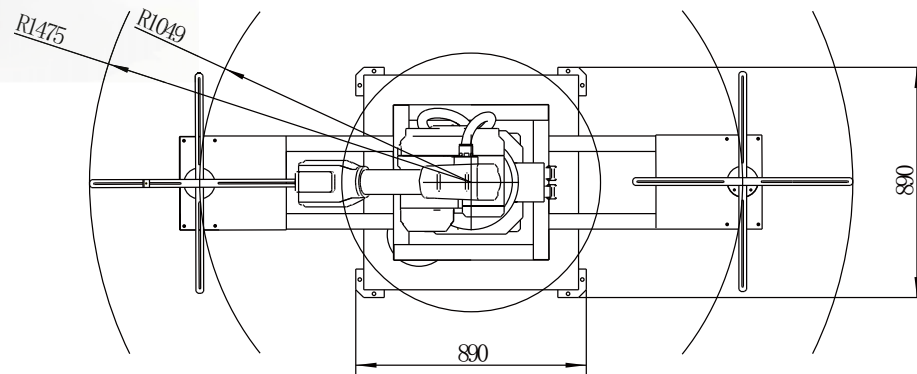
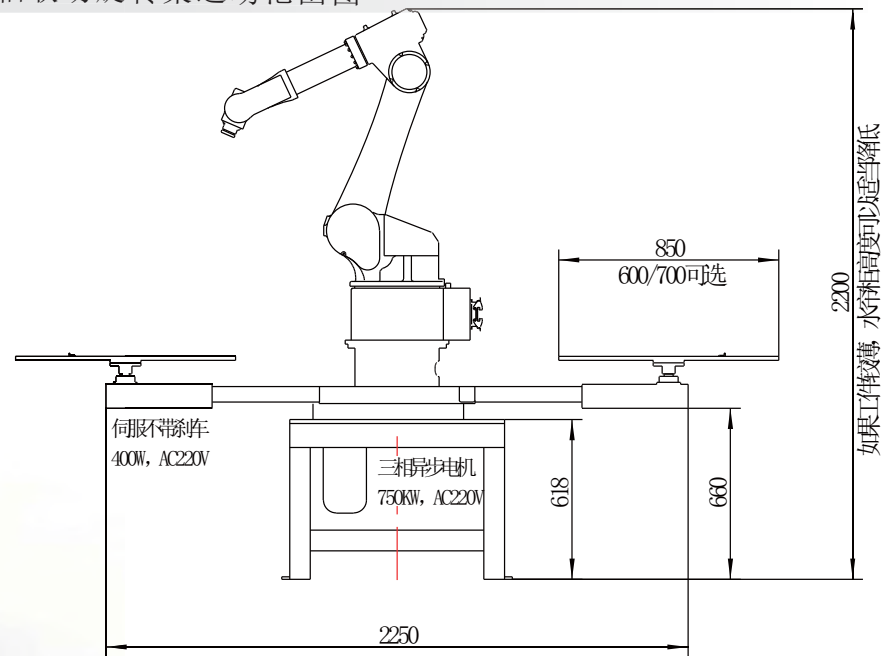
该款机型由工业六轴机器人与一个三轴旋转架组合而成, 一共九轴。

此图为本公司为—客户安装的两台九轴喷涂生产车间现场图。



注: 避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触; 勿溅水、油、粉; 远离电器噪声源(等离子)。

九轴联动旋转架运动范围图



说明: 本设备默认搭配机械手为LT1500-B-6, 运动范围图和相关具体参数可以查阅之前目录

单轴变位机

BWJ-E/BWJ-F



| 产品名称 | | 单轴变位机 | |
|------|---------|---------|-------|
| 最大负载 | | BWJ-F | 100KG |
| | | BWJ-G | 200KG |
| 额定功率 | | BWJ-F | 750W |
| | | BWJ-G | 1500W |
| 驱动形式 | | 伺服驱动 | |
| 额定转速 | | 15r/min | |
| 噪音水准 | | ≤60db | |
| 输出扭矩 | 转速 | BWJ-F | BWJ-G |
| | 5r/min | 235Nm | 575Nm |
| | 10r/min | 190Nm | 465Nm |
| | 15r/min | 170Nm | 415Nm |
| | 20r/min | 155Nm | 380Nm |
| | 25r/min | 145Nm | 353Nm |
| | 30r/min | 135Nm | 335Nm |
| | 40r/min | 125Nm | 310Nm |
| 安装方式 | | 置地安装 | |
| 环境温度 | | 5℃~45℃ | |

备注：
1、输出扭矩（Nm）决定了任何转速下的使用寿命不变
2、额定扭矩是指输出转速为15r/min时的扭矩，是计算使用寿命的基础

适用事例

异形复杂件焊接

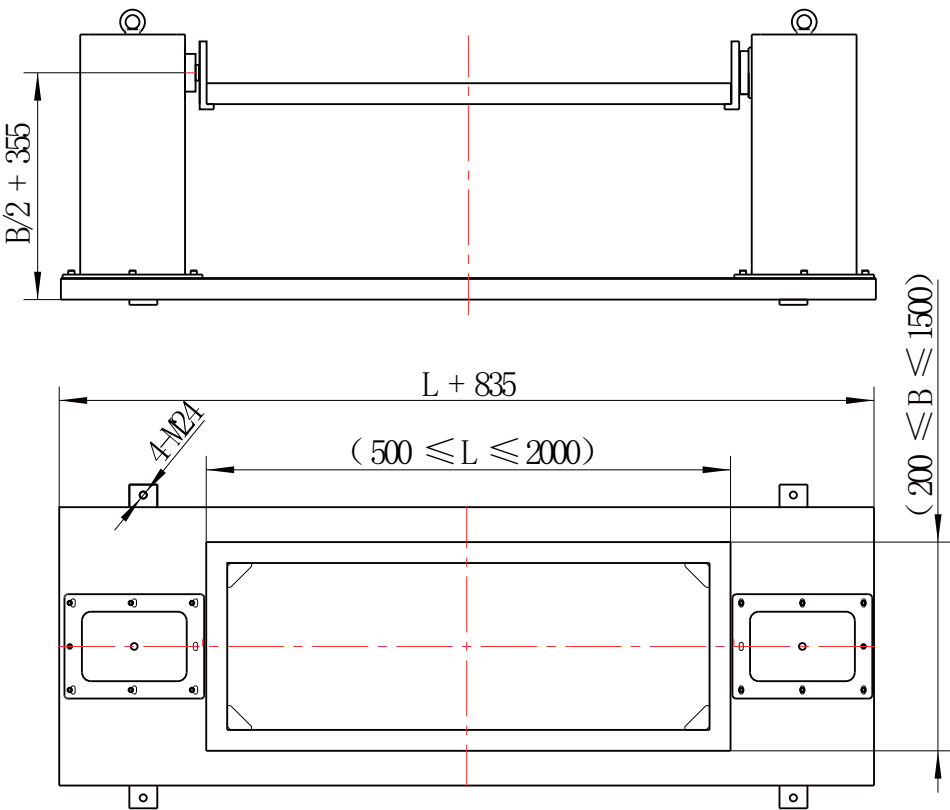
单轴变位机是本公司专用于焊接领域的一款辅助类设备，普遍被用于一些较为复杂零部件的焊接，该款变位机可沿水平方向做±180°旋转，配合焊接机械手，大大的拓展了机器人可焊接的零件类型。

图为一客户现场车间一台单轴变位机配合本公司生产的焊接机器人，焊接圆管类零件。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

单轴变位机尺寸外形图



机器人控制系统特点

- 优化结构算法，适用多种结构形式的本体控制。
- 模块化功能设置，适用多种应用场合。
- 8轴控制，可实现外部轴（行走轴、变位机）的控制。
- 适配多种增量，绝对式伺服。
- 开放式结构，同步国际水平、方便功能扩展。
- 软件PLC功能，方便逻辑控制。
- 工艺功能，简化编程操作简便。
- 改进性计算机总线连接方式，确保可靠性与实用性。
- 安全模块，确保机器人安全生产。
- 工业等级标准，稳定性可靠。



- 乐宝迪机器人控制系统；
- 8轴机器人自由控制；
- 配备连线操作示教盘；

机器人控制系统技术指标

| | |
|--------|--|
| 储存空间 | 2GB |
| 示教盒 | 全键盘+触摸屏，模式选择开关，安全开关，紧急开关 |
| 控制轴数 | 6+2轴，6个轴本体轴+2个外部轴 |
| 接口 | 多路编码器信号接口，机器人专用端子接口，以太网接口，串行通讯； |
| 安全模块 | 关联紧急、机器人异常信号确保机器人快速停止； |
| 操作模式 | 示教、再现、远程； |
| 编程方式 | 在线示教、工艺编程、拖动示教 |
| 运动功能 | 点到点、直线、圆弧； |
| 指令系统 | 运动、逻辑、工艺、运算； |
| 控制方式 | 位置控制 |
| 异常检出功能 | 急停异常、伺服异常、防碰撞、安全维护、起弧异常 用户坐标异常、工具坐标异常 |



智能制造、机器人控制系统

INTELLIGENT MANUFACTURING URL:

机器人工厂、改善您的管理体系



提高生产性能的高端机器人方案

一个集成在系统中的动态机器人模型提供了在操作过程中每个驱动器所产生的扭矩的连续运算，据此机器人进行相应的补偿，并具有如下的好处：

- 在任何时候都控制在机械极限内以延长机器人寿命
- 通过优化使用物理极限赢得循环时间
- 通过轨迹误差最小化获得高精度的运动路径
- 通过优化机器人设计降低成本

适用于任何复杂应用场合

IS APPLICABLE TO ANY COMPLEX APPLICATIONS

在如喷涂，粘合以及焊接这些对机器人同步精度要求极高的应用场合。路径的动态化和动态的路径行为必须符合严格的要求，因此，高效的机器人技术能保证操作正确性。

- 通过带预测功能的触发点使移动和操作之间实现高度同步；
- 即使在多变的环境下也能保持恒定的移动速度保证了高质量的处理过程；
- 用于所有机器人几何模型的精确的笛卡尔 机器人路径；

易懂易学、更容易掌握机器人

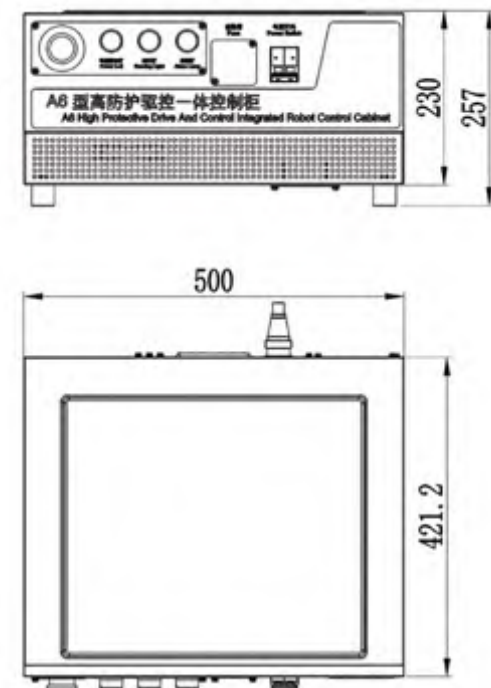
- ※ 所有电器硬件部份采用进口名优配件；
- ※ 软件为我司开发的全中文操作系统；
- ※ 简单易学，2小时掌握操作；



A6控制柜



控制柜尺寸



附属件说明

一、示教器和机器人电箱的最远操作距离

示教器线缆的标准长度5M, 机器人与电箱标准线缆为3M。

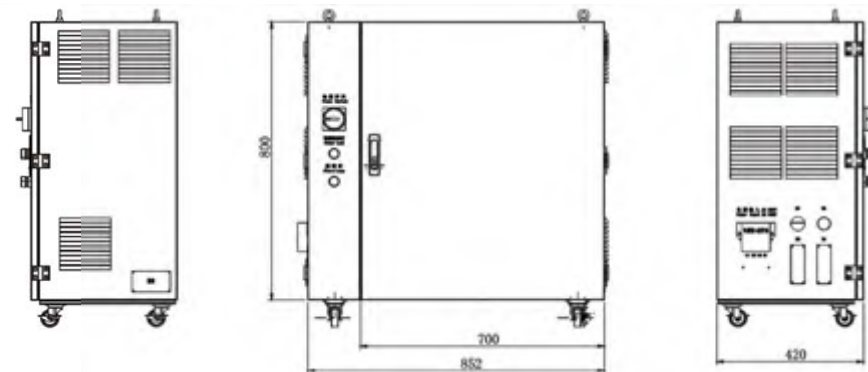
二、机器人离电箱之间的最大距离

该长度为对等线的长度，通常情况下默认长度为6米，其他长度可定制。

B6控制柜



控制柜尺寸



附属件说明

一、示教器和机器人电箱的最远操作距离

示教器线缆的标准长度5M, 机器人与电箱标准线缆为3M。

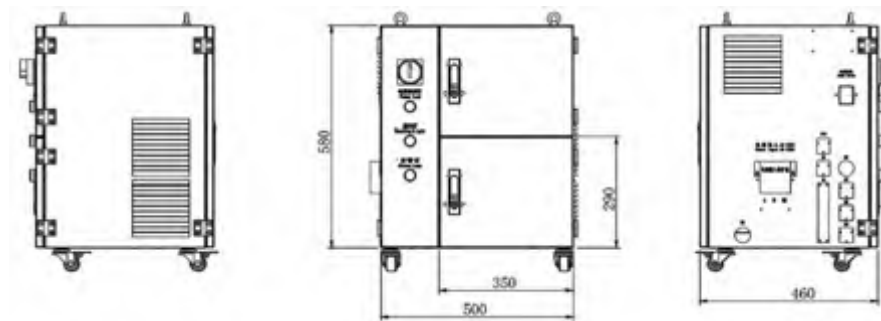
二、机器人离电箱之间的最大距离

该长度为对等线的长度，通常情况下默认长度为6米，其他长度可定制。

A8控制柜



控制柜尺寸



附属件说明

一、示教器和机器人电箱的最远操作距离

示教器线缆的标准长度5M, 机器人与电箱标准线缆为3M。

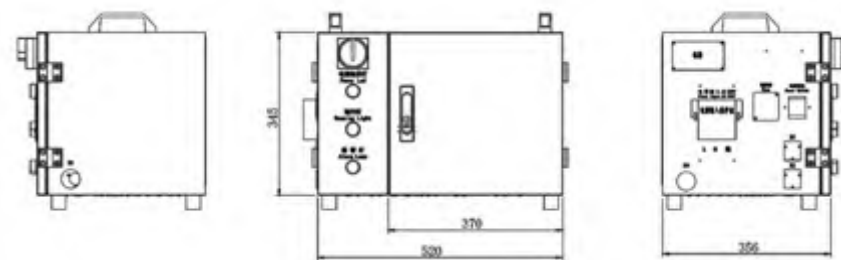
二、机器人离电箱之间的最大距离

该长度为对等线的长度，通常情况下默认长度为6米，其他长度可定制。

A4控制柜



控制柜尺寸



附属件说明

一、示教器和机器人电箱的最远操作距离

示教器线缆的标准长度5M, 机器人与电箱标准线缆为3M。

二、机器人离电箱之间的最大距离

该长度为对等线的长度，通常情况下默认长度为6米，其他长度可定制。