



# 禾川工业机器人 选型手册

HCFA INDUSTRIAL ROBOT SELECTION MANUAL

高速 | 高精 | 稳定 | 安全



创新 诚信 服务

浙江禾川科技股份有限公司



龙游总部基地 浙江省衢州市龙游县工业园区亲善路5号  
杭州研发中心 浙江省杭州市临安区青山湖街道励新路299号  
电话: 400-012-6969 官网: <https://www.hcfa.cn>



本文件中所有信息如有变更, 恕不另行通知

型录编号: 2026年6月第1期

EtherCAT®为德国倍福自动化有限公司所有; CANopen®为CiA (CAN in Automation) 协会所有; EtherNet/IP为罗克韦尔自动化公司所有;

本手册中记载的其它产品, 产品名称以及产品的商标或注册商标归各公司所有, 并非本公司产品。

SCARA PRODUCT MATRIX

SCARA产品矩阵

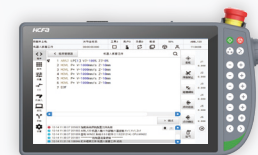
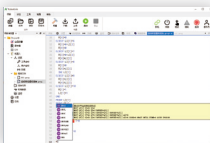
机器人  
ROBOT

>

| 3KG负载                                                                                                                                                     | 6KG负载                                                                                                                                                                       | 10KG负载                                                                                                                                                                                                  |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  <div>[产品型号] _____<br/>RHS1-3H4015P4-SS3<br/>RHS1-3H5015P4-SS3</div>     |  <div>[产品型号] _____<br/>RHS1-6H5020P4-SS3<br/>RHS1-6H6020P4-SS3<br/>RHS1-6H7020P4-SS3</div> |  <div>[产品型号] _____<br/>RHS1-10H5020P4-SS3<br/>RHS1-10H6020P4-SS3<br/>RHS1-10H7020P4-SS3<br/>RHS1-10H8020P4-SS3</div> |
| 20KG负载                                                                                                                                                    | 60KG负载                                                                                                                                                                      | 螺丝专用机                                                                                                                                                                                                   |
|  <div>[产品型号] _____<br/>RHS1-20H8030P4-SS3<br/>RHS1-20HA030P4-SS3</div> |  <div>[产品型号] _____<br/>RHS1-20HA240P4-SS3</div>                                          |  <div>[产品型号] _____<br/>RHS1-8H5515P3-SS3<br/>RHS1-8H6515P3-SS3</div>                                                |

控制  
CONTROL

>

| 控制器                                                                                                                                    | 示教器                                                                                                                                  | 示教软件                                                                                                                                 |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  <div>[产品介绍] _____<br/>适用于6kg及以下<br/>SCARA机器人</div> |  <div>[产品型号] _____<br/>VH10-6M<br/>VH10-10M</div> |  <div>[产品介绍] _____<br/>离线编程软件<br/>桌面示教器软件</div> |

6-AXIS PRODUCT MATRIX

六轴产品矩阵

机器人  
ROBOT

>

| 7KG负载                                                                                                                                         | 10KG负载                                                                                                                         | 12KG负载                                                                                                                                           |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  <div>[产品型号] _____<br/>RHT1-7H07-S5<br/>RHT1-7H09-S5</div> |  <div>[产品型号] _____<br/>RHT1-10H12-S5</div>  |  <div>[产品型号] _____<br/>RHT1-12H09-S5<br/>RHT1-12H15-S5</div>  |
| 25KG负载                                                                                                                                        | 50KG负载                                                                                                                         | 80KG负载                                                                                                                                           |
|  <div>[产品型号] _____<br/>RHT1-25H18-S5</div>                |  <div>[产品型号] _____<br/>RHT1-50H27-S5</div> |  <div>[产品型号] _____<br/>RHT1-80H22-S5<br/>RHT1-80H27-S5</div> |

# 从精密装配到重载码垛 [全负载可选]

以柔性智造适配多元产线需求



“禾川六轴机器人”

RHT1系列



“禾川SCARA机器人”

RHS1系列

# 3KG-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-3H4015P4-SS3 / RHS1-3H5015P4-SS3



臂长: 400mm/500mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

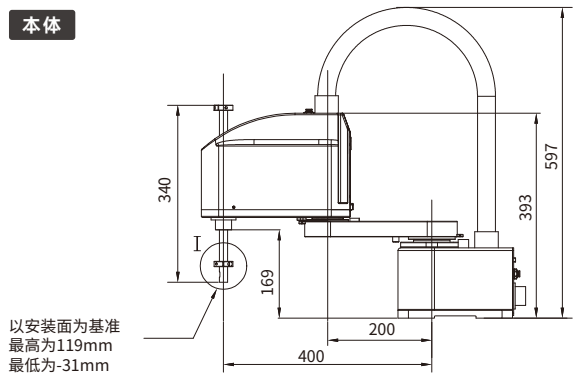
| RHS1-3H4015P4-SS3 |                        |       |          |         | RHS1-3H5015P4-SS3 |                        |       |          |         |
|-------------------|------------------------|-------|----------|---------|-------------------|------------------------|-------|----------|---------|
| 参数                | J1                     | J2    | J3       | J4      | 参数                | J1                     | J2    | J3       | J4      |
| 臂长                | 400mm                  |       | /        | /       | 臂长                | 500mm                  |       | /        | /       |
| 最大运行速度            | 6500mm/s               |       | 1600mm/s | 2400°/s | 最大运行速度            | 6200mm/s               |       | 1600mm/s | 2400°/s |
| 最大运行范围            | ±130°                  | ±140° | 150mm    | ±360°   | 最大运行范围            | ±130°                  | ±140° | 150mm    | ±360°   |
| 重复定位精度            | ±0.01mm                |       | ±0.01mm  | ±0.01°  | 重复定位精度            | ±0.01mm                |       | ±0.01mm  | ±0.01°  |
| J3顶压力             | 100N                   |       |          |         | J3顶压力             | 100N                   |       |          |         |
| 额定负载              | 1kg                    |       |          |         | 额定负载              | 1kg                    |       |          |         |
| 最大负载              | 3kg                    |       |          |         | 最大负载              | 3kg                    |       |          |         |
| 额定惯量              | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         | 额定惯量              | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         |
| 最大惯量              | 0.05kg*m <sup>2</sup>  |       |          |         | 最大惯量              | 0.05kg*m <sup>2</sup>  |       |          |         |
| 标准循环时间*           | 0.41s                  |       |          |         | 标准循环时间*           | 0.41s                  |       |          |         |
| 本体重量              | 13.3kg                 |       |          |         | 本体重量              | 14.3kg                 |       |          |         |
| 用户自定义IO           | 15Pin DB               |       |          |         | 用户自定义IO           | 15Pin DB               |       |          |         |
| 用户气路              | Φ6mm * 2               |       |          |         | 用户气路              | Φ6mm * 2               |       |          |         |
| 安装方式              | 台面安装                   |       |          |         | 安装方式              | 台面安装                   |       |          |         |
| 控制器               | HRC2-AY-CCCC           |       |          |         | 控制器               | HRC2-AY-CCCC           |       |          |         |

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

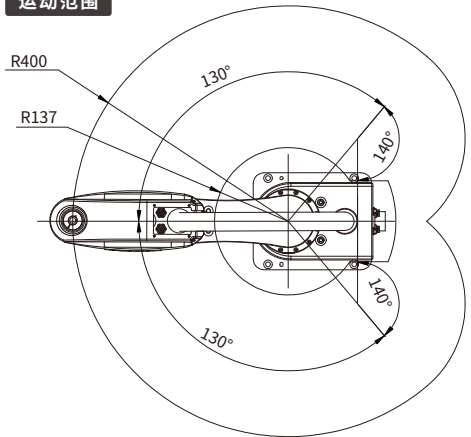
## 尺寸规格(mm)

### RHS1-3H4015P4-SS3

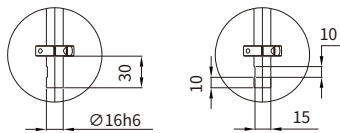
本体



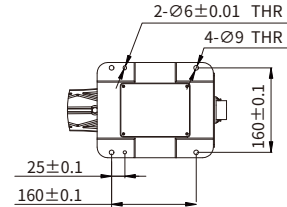
运动范围



抓手安装部位(2:1)

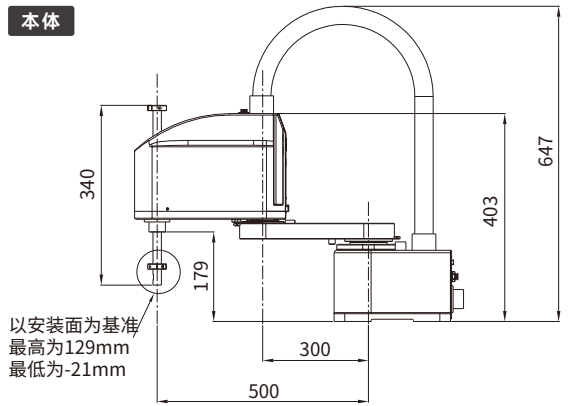


基座安装孔位

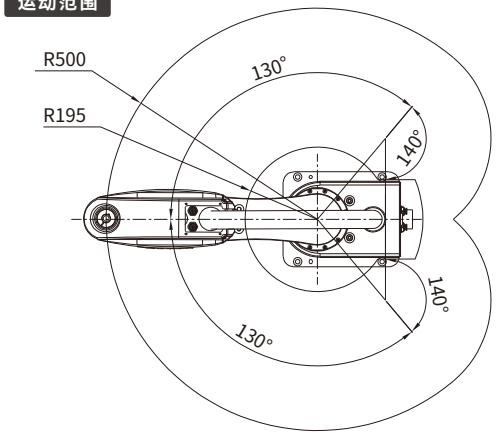


### RHS1-3H5015P4-SS3

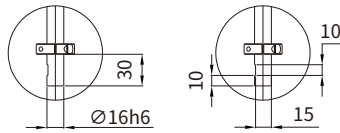
本体



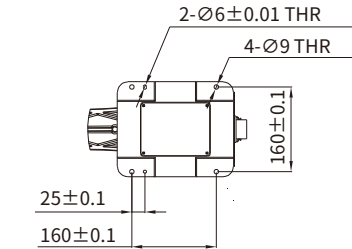
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



# 6KG-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-6H5020P4-SS3 / RHS1-6H6020P4-SS3



臂长: 500mm/600mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

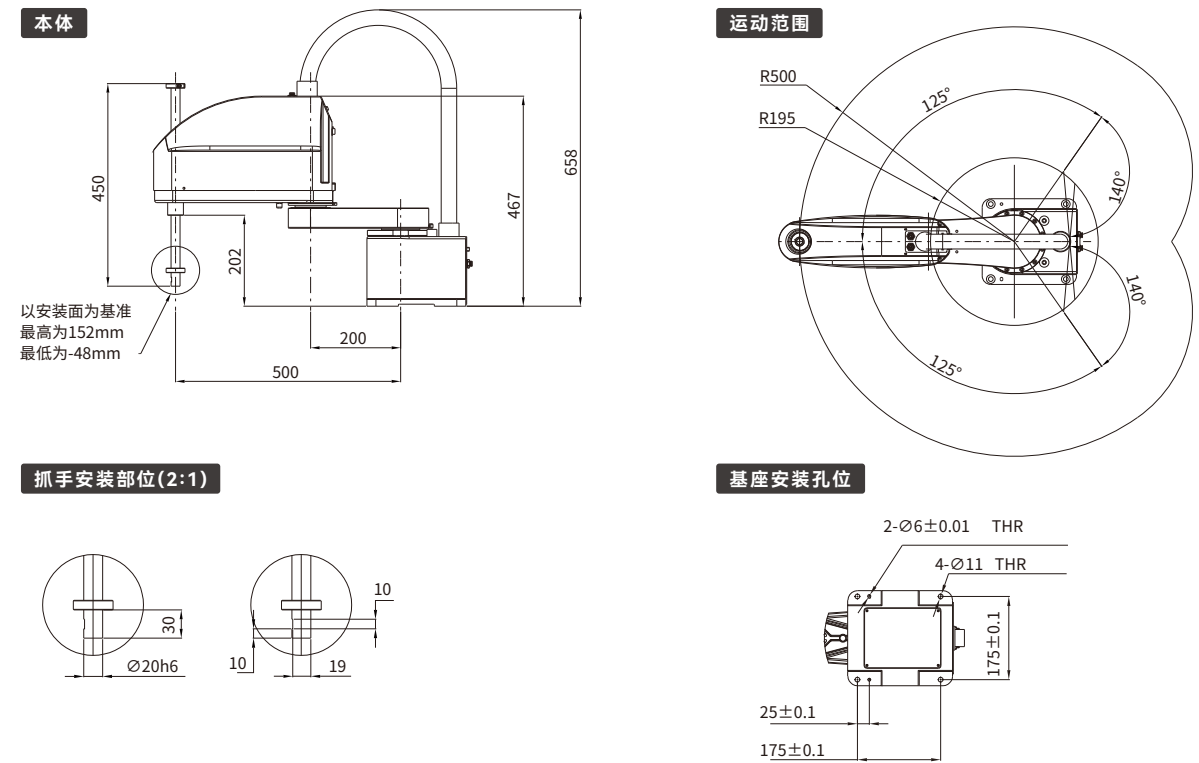
## 参数规格

| RHS1-6H5020P4-SS3 |                        |       |          |         | RHS1-6H6020P4-SS3 |                        |       |          |         |
|-------------------|------------------------|-------|----------|---------|-------------------|------------------------|-------|----------|---------|
| 参数                | J1                     | J2    | J3       | J4      | 参数                | J1                     | J2    | J3       | J4      |
| 臂长                | 500mm                  |       | /        | /       | 臂长                | 600mm                  |       | /        | /       |
| 最大运行速度            | 7100mm/s               |       | 2000mm/s | 1800°/s | 最大运行速度            | 8000mm/s               |       | 3200mm/s | 1800°/s |
| 最大运行范围            | ±125°                  | ±140° | 200mm    | ±360°   | 最大运行范围            | ±130°                  | ±140° | 200mm    | ±360°   |
| 重复定位精度            | ±0.015mm               |       | ±0.01mm  | ±0.01°  | 重复定位精度            | ±0.015mm               |       | ±0.01mm  | ±0.01°  |
| J3顶压力             | 240N                   |       |          |         | J3顶压力             | 240N                   |       |          |         |
| 额定负载              | 3kg                    |       |          |         | 额定负载              | 3kg                    |       |          |         |
| 最大负载              | 6kg                    |       |          |         | 最大负载              | 6kg                    |       |          |         |
| 额定惯量              | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         | 额定惯量              | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         |
| 最大惯量              | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |         | 最大惯量              | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |         |
| 标准循环时间*           | 0.42s                  |       |          |         | 标准循环时间*           | 0.39s                  |       |          |         |
| 本体重量              | 22.3kg                 |       |          |         | 本体重量              | 25kg                   |       |          |         |
| 用户自定义IO           | 15Pin DB               |       |          |         | 用户自定义IO           | 15Pin DB               |       |          |         |
| 用户气路              | Φ6mm * 2               |       |          |         | 用户气路              | Φ6mm * 2               |       |          |         |
| 安装方式              | 台面安装                   |       |          |         | 安装方式              | 台面安装                   |       |          |         |
| 控制器               | HRC2-AY-FCCB           |       |          |         | 控制器               | HRC2-AY-FCCB           |       |          |         |

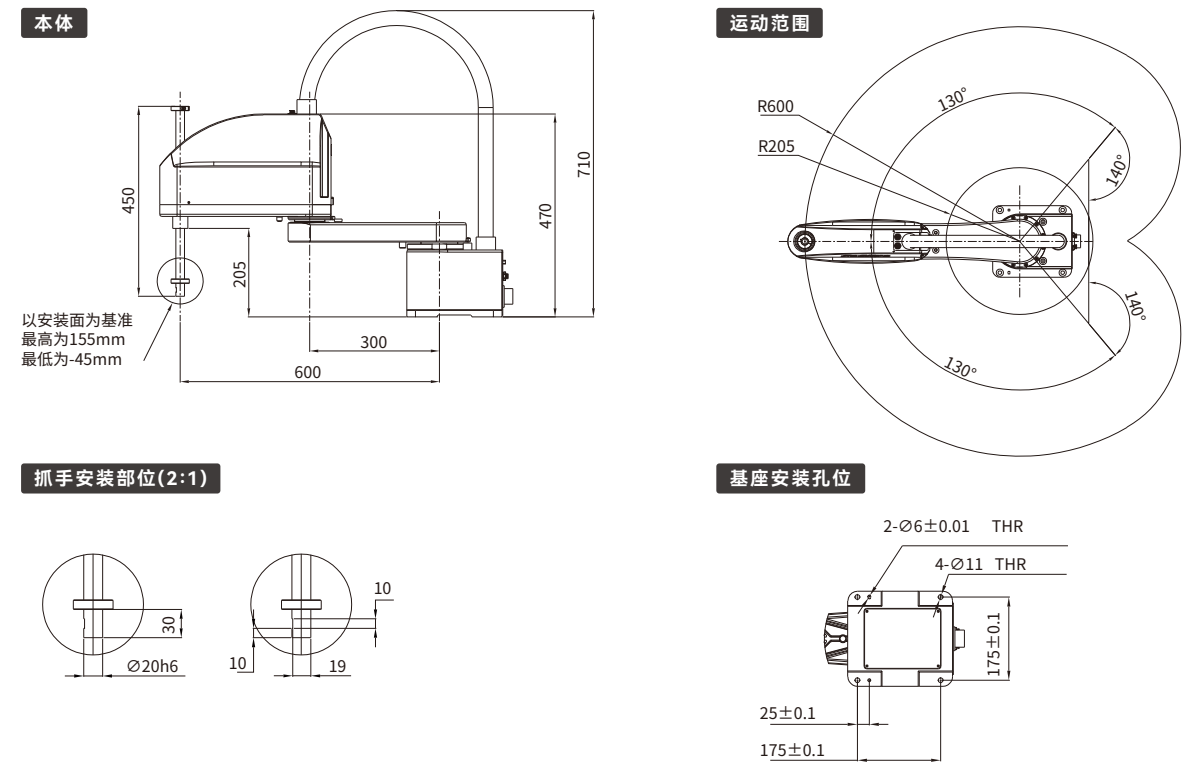
\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

## 尺寸规格(mm)

### RHS1-6H5020P4-SS3



### RHS1-6H6020P4-SS3



# 6KG-SCARA机器人

[产品型号]  
RHS1-6H7020P4-SS3



臂长: 700mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、  
锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

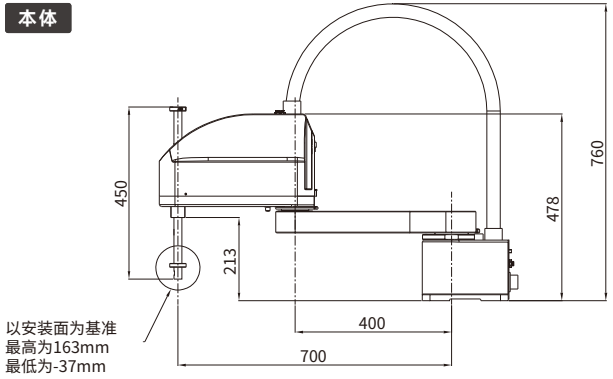
| RHS1-6H7020P4-SS3 |              |       |          |         |
|-------------------|--------------|-------|----------|---------|
| 参数                | J1           | J2    | J3       | J4      |
| 臂长                | 700mm        |       | /        | /       |
| 最大运行速度            | 6500mm/s     |       | 3200mm/s | 1800°/s |
| 最大运行范围            | ±125°        | ±140° | 200mm    | ±360°   |
| 重复定位精度            | ±0.015mm     |       | ±0.01mm  | ±0.01°  |
| J3顶压力             | 240N         |       |          |         |
| 额定负载              | 3kg          |       |          |         |
| 最大负载              | 6kg          |       |          |         |
| 额定惯量              | 0.005kg*m²   |       |          |         |
| 最大惯量              | 0.2kg*m²     |       |          |         |
| 标准循环时间*           | 0.41s        |       |          |         |
| 本体重量              | 26kg         |       |          |         |
| 用户自定义IO           | 15Pin DB     |       |          |         |
| 用户气路              | Φ6mm * 2     |       |          |         |
| 安装方式              | 台面安装         |       |          |         |
| 控制器               | HRC2-AY-FCCB |       |          |         |

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

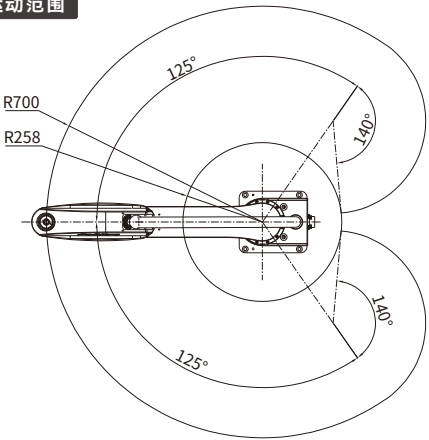
## 尺寸规格(mm)

RHS1-6H7020P4-SS3

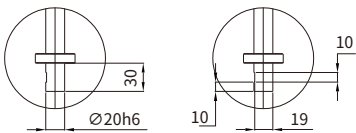
本体



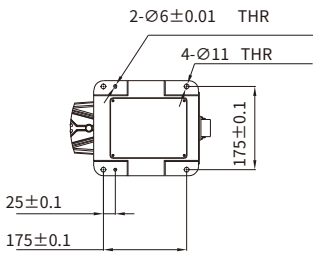
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



# 10KG-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-10H5020P4-SS3 / RHS1-10H6020P4-SS3



臂长: 500mm/600mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

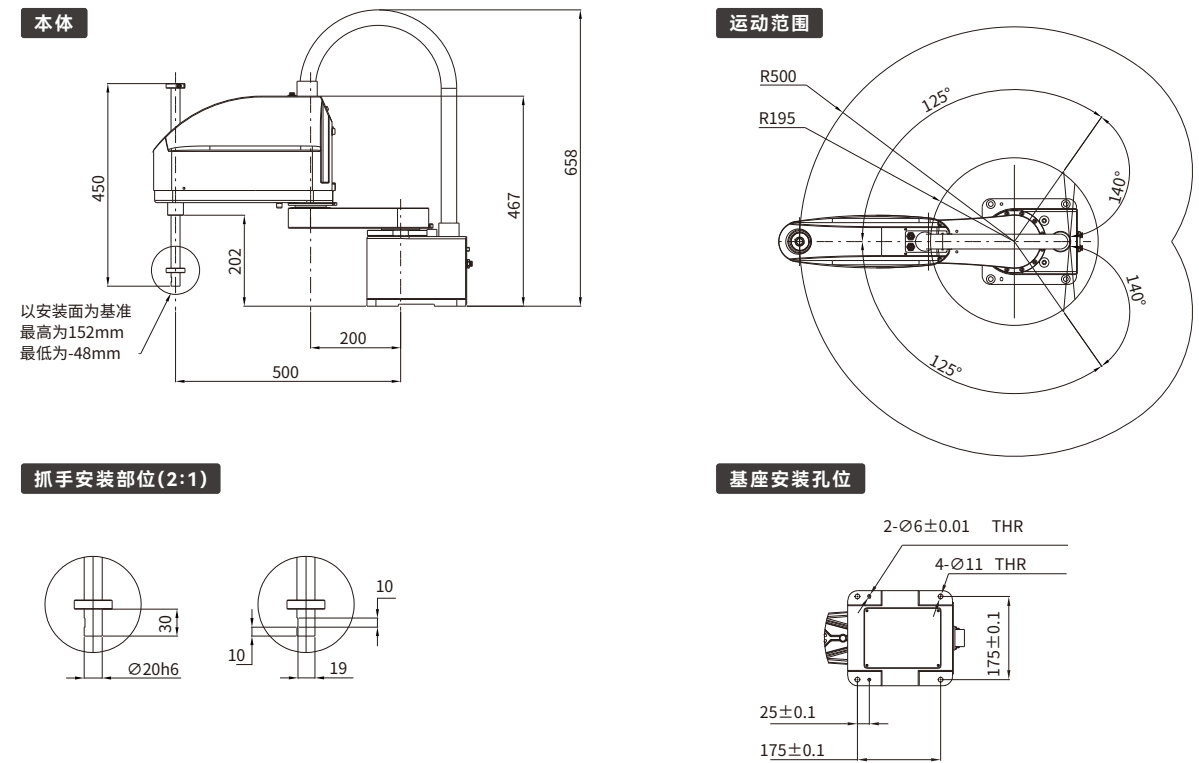
## 参数规格

| RHS1-10H5020P4-SS3 |                        |       |          |         | RHS1-10H6020P4-SS3 |                        |       |          |         |
|--------------------|------------------------|-------|----------|---------|--------------------|------------------------|-------|----------|---------|
| 参数                 | J1                     | J2    | J3       | J4      | 参数                 | J1                     | J2    | J3       | J4      |
| 臂长                 | 500mm                  |       | /        | /       | 臂长                 | 600mm                  |       | /        | /       |
| 最大运行速度             | 7100mm/s               |       | 2000mm/s | 1500°/s | 最大运行速度             | 8000mm/s               |       | 3200mm/s | 1800°/s |
| 最大运行范围             | ±125°                  | ±140° | 200mm    | ±360°   | 最大运行范围             | ±130°                  | ±140° | 200mm    | ±360°   |
| 重复定位精度             | ±0.015mm               |       | ±0.01mm  | ±0.01°  | 重复定位精度             | ±0.015mm               |       | ±0.01mm  | ±0.01°  |
| J3顶压力              | 240N                   |       |          |         | J3顶压力              | 240N                   |       |          |         |
| 额定负载               | 5kg                    |       |          |         | 额定负载               | 5kg                    |       |          |         |
| 最大负载               | 10kg                   |       |          |         | 最大负载               | 10kg                   |       |          |         |
| 额定惯量               | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         | 额定惯量               | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         |
| 最大惯量               | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |         | 最大惯量               | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |         |
| 标准循环时间*            | 0.42s                  |       |          |         | 标准循环时间*            | 0.40s                  |       |          |         |
| 本体重量               | 22.3kg                 |       |          |         | 本体重量               | 25kg                   |       |          |         |
| 用户自定义IO            | 15Pin DB               |       |          |         | 用户自定义IO            | 15Pin DB               |       |          |         |
| 用户气路               | Φ6mm * 2               |       |          |         | 用户气路               | Φ6mm * 2               |       |          |         |
| 安装方式               | 台面安装                   |       |          |         | 安装方式               | 台面安装                   |       |          |         |
| 控制器                | HRC2-AY-FFFF           |       |          |         | 控制器                | HRC2-AY-FFFF           |       |          |         |

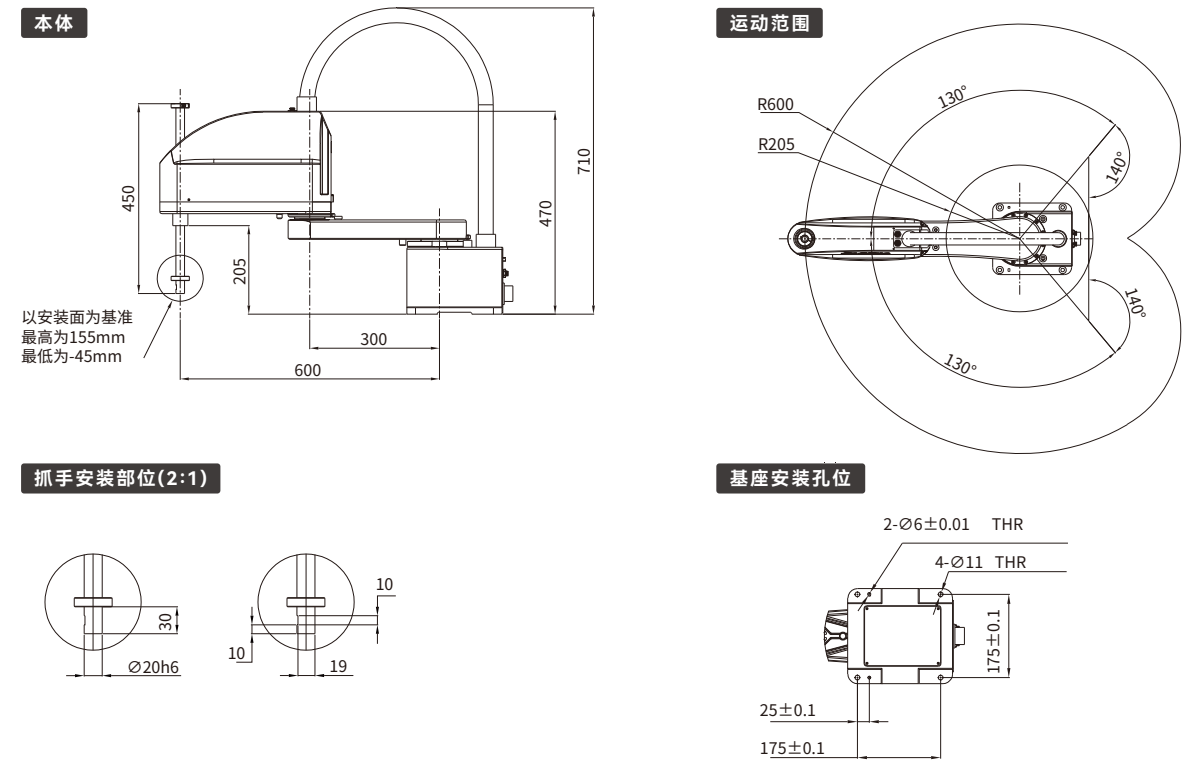
\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

## 尺寸规格(mm)

### RHS1-10H5020P4-SS3



### RHS1-10H6020P4-SS3



# 10KG-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-10H7020P4-SS3 / RHS1-10H8020P4-SS3



臂 长: 700mm/800mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、  
锁附、搬运等应用场景

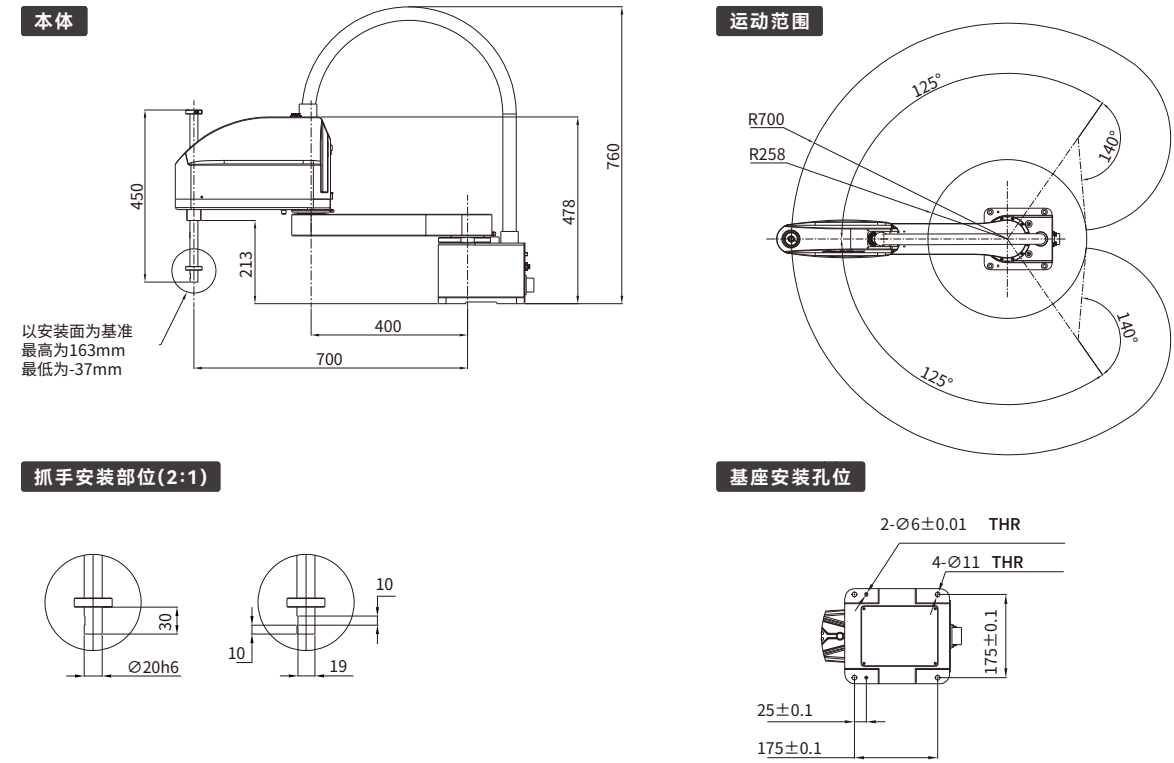
## 参数规格

| RHS1-10H7020P4-SS3 |                        |       |          |         | RHS1-10H8020P4-SS3 |                        |       |          |         |
|--------------------|------------------------|-------|----------|---------|--------------------|------------------------|-------|----------|---------|
| 参数                 | J1                     | J2    | J3       | J4      | 参数                 | J1                     | J2    | J3       | J4      |
| 臂长                 | 700mm                  |       | /        | /       | 臂长                 | 800mm                  |       | /        | /       |
| 最大运行速度             | 6500mm/s               |       | 3200mm/s | 1800°/s | 最大运行速度             | 5500mm/s               |       | 2000mm/s | 2000°/s |
| 最大运行范围             | ±125°                  | ±140° | 200mm    | ±360°   | 最大运行范围             | ±130°                  | ±140° | 200mm    | ±360°   |
| 重复定位精度             | ±0.02mm                |       | ±0.01mm  | ±0.01°  | 重复定位精度             | ±0.02mm                |       | ±0.01mm  | ±0.01°  |
| J3顶压力              | 240N                   |       |          |         | J3顶压力              | 240N                   |       |          |         |
| 额定负载               | 5kg                    |       |          |         | 额定负载               | 5kg                    |       |          |         |
| 最大负载               | 10kg                   |       |          |         | 最大负载               | 10kg                   |       |          |         |
| 额定惯量               | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         | 额定惯量               | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |         |
| 最大惯量               | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |         | 最大惯量               | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |         |
| 标准循环时间*            | 0.42s                  |       |          |         | 标准循环时间*            | 0.43s                  |       |          |         |
| 本体重量               | 26kg                   |       |          |         | 本体重量               | 25kg                   |       |          |         |
| 用户自定义IO            | 15Pin DB               |       |          |         | 用户自定义IO            | 15Pin DB               |       |          |         |
| 用户气路               | Φ6mm * 2               |       |          |         | 用户气路               | Φ6mm * 2               |       |          |         |
| 安装方式               | 台面安装                   |       |          |         | 安装方式               | 台面安装                   |       |          |         |
| 控制器                | HRC2-AY-FFFF           |       |          |         | 控制器                | HRC2-AY-FFFF           |       |          |         |

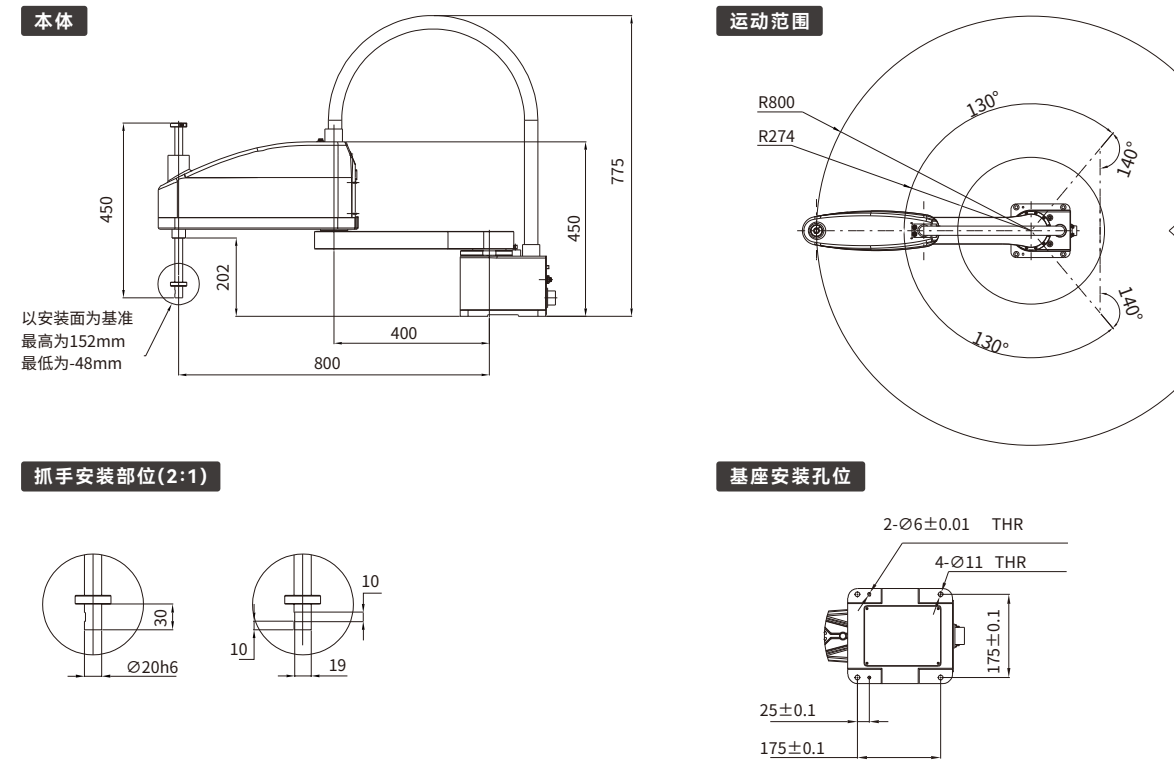
\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

## 尺寸规格(mm)

### RHS1-10H7020P4-SS3



### RHS1-10H8020P4-SS3



# 20KG-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-20H8030P4-SS3 / RHS1-20HA030P4-SS3



臂长: 800mm/1000mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

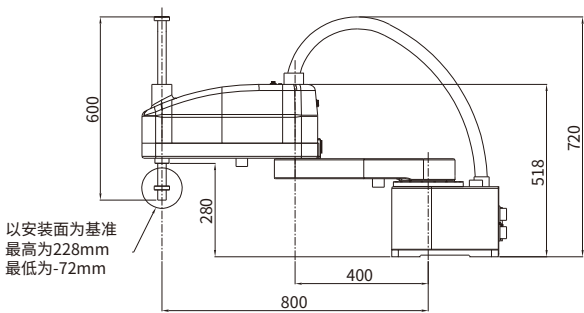
| RHS1-20H8030P4-SS3 |                      |       |          |         | RHS1-20HA030P4-SS3 |                      |       |          |         |
|--------------------|----------------------|-------|----------|---------|--------------------|----------------------|-------|----------|---------|
| 参数                 | J1                   | J2    | J3       | J4      | 参数                 | J1                   | J2    | J3       | J4      |
| 臂长                 | 800mm                |       | /        | /       | 臂长                 | 1000mm               |       | /        | /       |
| 最大运行速度             | 7800mm/s             |       | 5000mm/s | 1000°/s | 最大运行速度             | 8000mm/s             |       | 5000mm/s | 1000°/s |
| 最大运行范围             | ±135°                | ±140° | 300mm    | ±360°   | 最大运行范围             | ±135°                | ±140° | 300mm    | ±360°   |
| 重复定位精度             | ±0.025mm             |       | ±0.01mm  | ±0.01°  | 重复定位精度             | ±0.015mm             |       | ±0.01mm  | ±0.01°  |
| J3顶压力              | 380N                 |       |          |         | J3顶压力              | 380N                 |       |          |         |
| 额定负载               | 10kg                 |       |          |         | 额定负载               | 10kg                 |       |          |         |
| 最大负载               | 20kg                 |       |          |         | 最大负载               | 20kg                 |       |          |         |
| 额定惯量               | 0.1kg*m <sup>2</sup> |       |          |         | 额定惯量               | 0.1kg*m <sup>2</sup> |       |          |         |
| 最大惯量               | 0.9kg*m <sup>2</sup> |       |          |         | 最大惯量               | 0.9kg*m <sup>2</sup> |       |          |         |
| 标准循环时间*            | 0.44s                |       |          |         | 标准循环时间*            | 0.44s                |       |          |         |
| 本体重量               | 35kg                 |       |          |         | 本体重量               | 39kg                 |       |          |         |
| 用户自定义IO            | 15Pin DB             |       |          |         | 用户自定义IO            | 15Pin DB             |       |          |         |
| 用户气路               | Φ6mm * 2             |       |          |         | 用户气路               | Φ6mm * 2             |       |          |         |
| 安装方式               | 台面安装                 |       |          |         | 安装方式               | 台面安装                 |       |          |         |
| 控制器                | HRC2-AY-GGGG         |       |          |         | 控制器                | HRC2-AY-GGGG         |       |          |         |

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

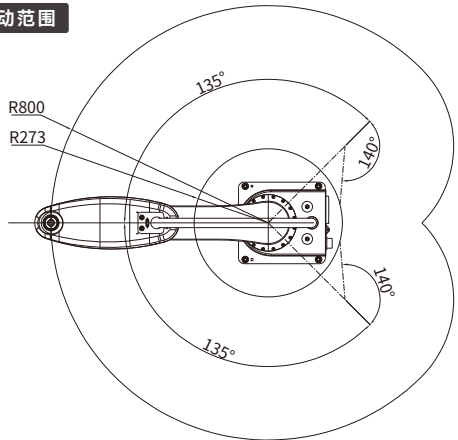
## 尺寸规格(mm)

### RHS1-20H8030P4-SS3

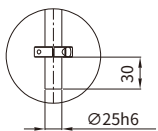
#### 本体



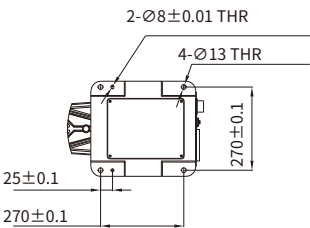
#### 运动范围



#### 抓手安装部位(2:1)

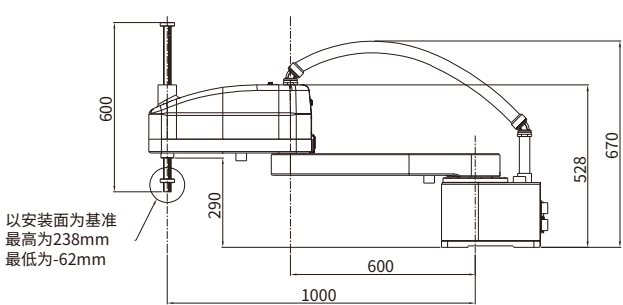


#### 基座安装孔位

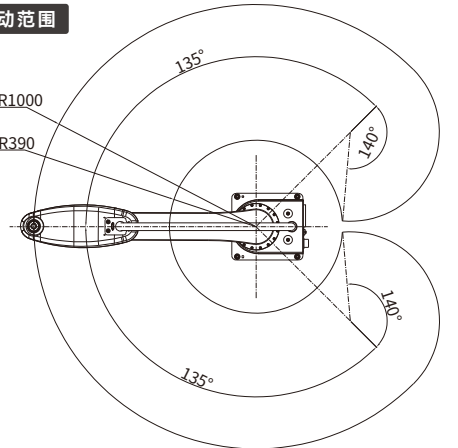


### RHS1-20HA030P4-SS3

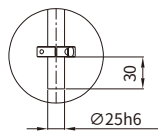
#### 本体



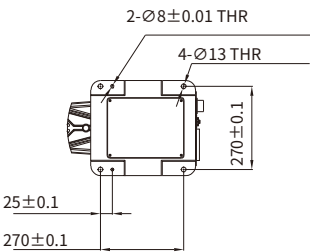
#### 运动范围



#### 抓手安装部位(2:1)



#### 基座安装孔位



# 60KG-SCARA机器人

[产品型号]  
RHS1-60HA240P4-SS3

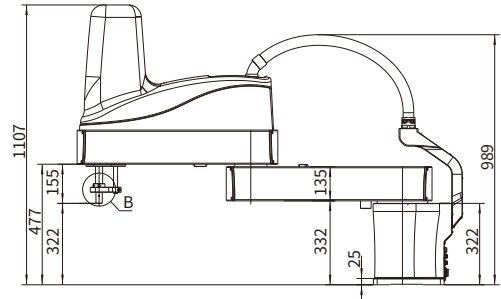


臂 长: 1200mm  
适用行业: 搬运、码垛、分拣、等大负载应用场景

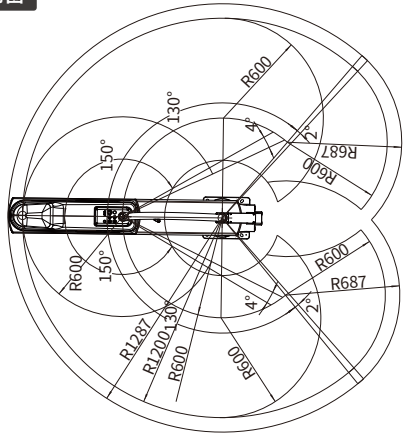
## 尺寸规格(mm)

RHS1-60HA240P4-SS3

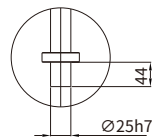
本体



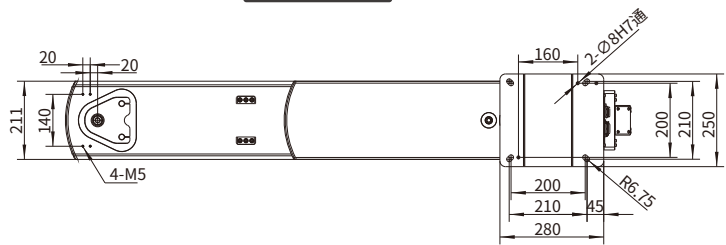
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



## 参数规格

| RHS1-60HA240P4-SS3 |                     |       |         |        |
|--------------------|---------------------|-------|---------|--------|
| 参数                 | J1                  | J2    | J3      | J4     |
| 臂长                 | 1200mm              |       | /       | /      |
| 最大运行速度             | 8062mm/s            |       | 760mm/s | 669°/s |
| 最大运行范围             | ±130°               | ±150° | 400mm   | ±360°  |
| 重复定位精度             | ±0.03mm             |       | ±0.01mm | ±0.05° |
| J3顶压力              | 450N                |       |         |        |
| 额定负载               | 30kg                |       |         |        |
| 最大负载               | 60kg                |       |         |        |
| 额定惯量               | 1kg*m²              |       |         |        |
| 最大惯量               | 2.4kg*m²            |       |         |        |
| 标准循环时间*            | 0.79s               |       |         |        |
| 本体重量               | 120kg               |       |         |        |
| 用户自定义IO            | 15Pin DB            |       |         |        |
| 用户气路               | Φ6mm * 2   Φ8mm * 2 |       |         |        |
| 安装方式               | 台面安装                |       |         |        |
| 控制器                | HRC2-AY-KFFS        |       |         |        |

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

# 螺丝专用-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-8H5515P3-SS3 / RHS1-8H6515P3-SS3



臂长: 555mm/655mm

负载: 8kg

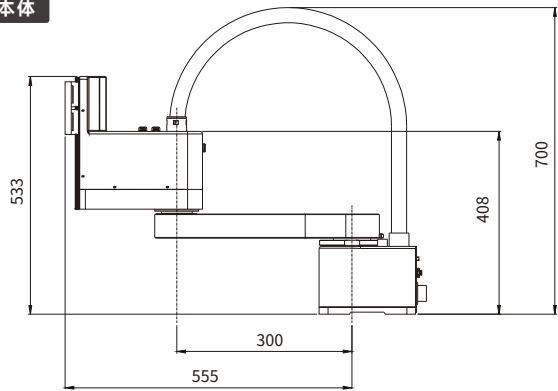
适用行业: 锁附（可用于吹气式、吸气式）等应用场景



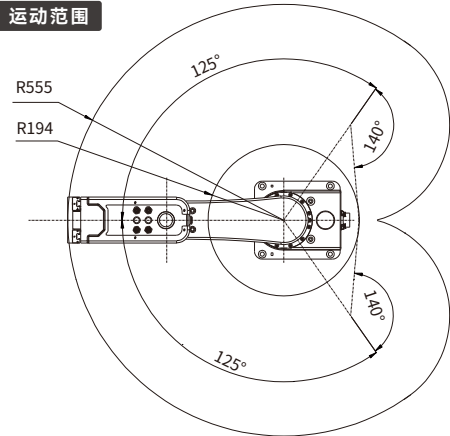
## 尺寸规格(mm)

### RHS1-8H5515P3-SS3

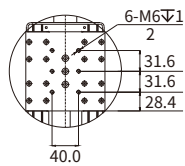
本体



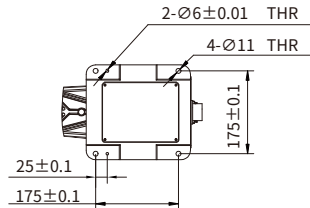
运动范围



抓手安装部位(2:1)

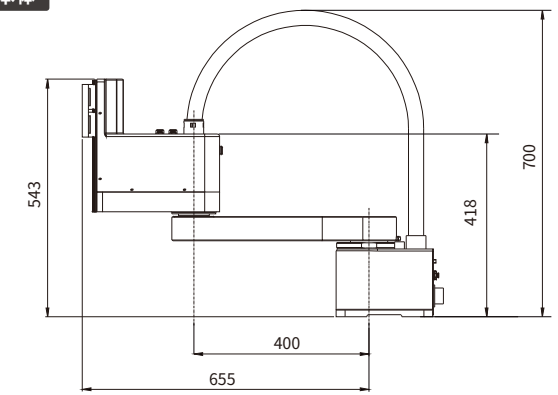


基座安装孔位

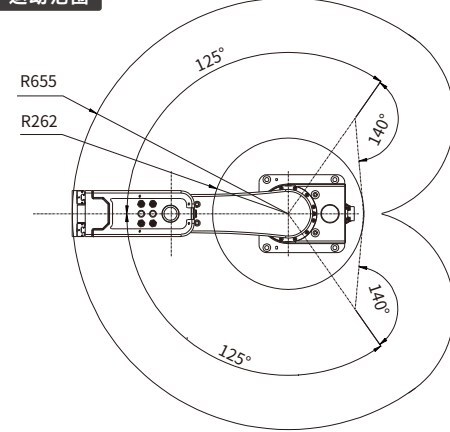


### RHS1-8H6515P3-SS3

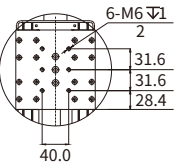
本体



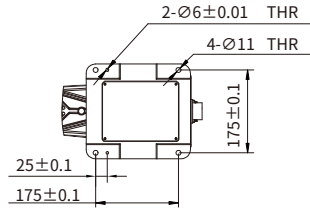
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



## 参数规格

| RHS1-8H5515P3-SS3 |                        |       |          |    | RHS1-8H6515P3-SS3 |                        |       |          |    |
|-------------------|------------------------|-------|----------|----|-------------------|------------------------|-------|----------|----|
| 参数                | J1                     | J2    | J3       | J4 | 参数                | J1                     | J2    | J3       | J4 |
| 臂长                | 555mm                  |       |          | /  | 臂长                | 655mm                  |       |          | /  |
| 最大运行速度            | 5300mm/s               |       | 1350mm/s | /  | 最大运行速度            | 5500mm/s               |       | 1350mm/s | /  |
| 最大运行范围            | ±125°                  | ±140° | 150mm    | /  | 最大运行范围            | ±125°                  | ±140° | 150mm    | /  |
| 重复定位精度            | ±0.015mm               |       | ±0.01mm  | /  | 重复定位精度            | ±0.015mm               |       | ±0.01mm  | /  |
| J3顶压力             | /                      |       |          |    | J3顶压力             | /                      |       |          |    |
| 额定负载              | 5kg                    |       |          |    | 额定负载              | 5kg                    |       |          |    |
| 最大负载              | 8kg                    |       |          |    | 最大负载              | 8kg                    |       |          |    |
| 额定惯量              | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |    | 额定惯量              | 0.005kg*m <sup>2</sup> |       |          |    |
| 最大惯量              | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |    | 最大惯量              | 0.2kg*m <sup>2</sup>   |       |          |    |
| 标准循环时间*           | 0.67s                  |       |          |    | 标准循环时间*           | 0.67s                  |       |          |    |
| 本体重量              | 20kg                   |       |          |    | 本体重量              | 22kg                   |       |          |    |
| 用户自定义IO           | 15Pin DB               |       |          |    | 用户自定义IO           | 15Pin DB               |       |          |    |
| 用户气路              | Φ6mm * 4               |       |          |    | 用户气路              | Φ6mm * 4               |       |          |    |
| 安装方式              | 台面安装                   |       |          |    | 安装方式              | 台面安装                   |       |          |    |
| 控制器               | HRC2-AY-FCCB           |       |          |    | 控制器               | HRC2-AY-FCCB           |       |          |    |

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

# 机器人控制器

[产品型号]  
HRC2-AY-CCCC / HRC2-AY-FCCB



自主研发，质量稳定可靠，  
模块式分布设计，  
强劲的产品延伸能力，  
支持兼容市面上主流通讯协议

适用机器人：禾川6kg及以下SCARA机器人

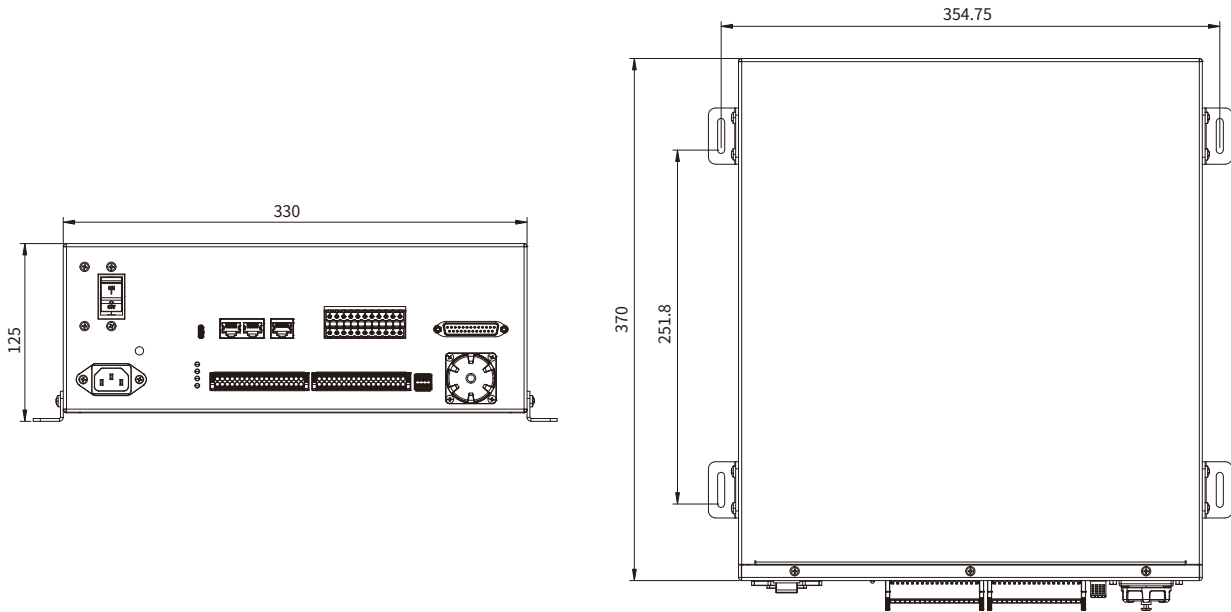


## 参数规格

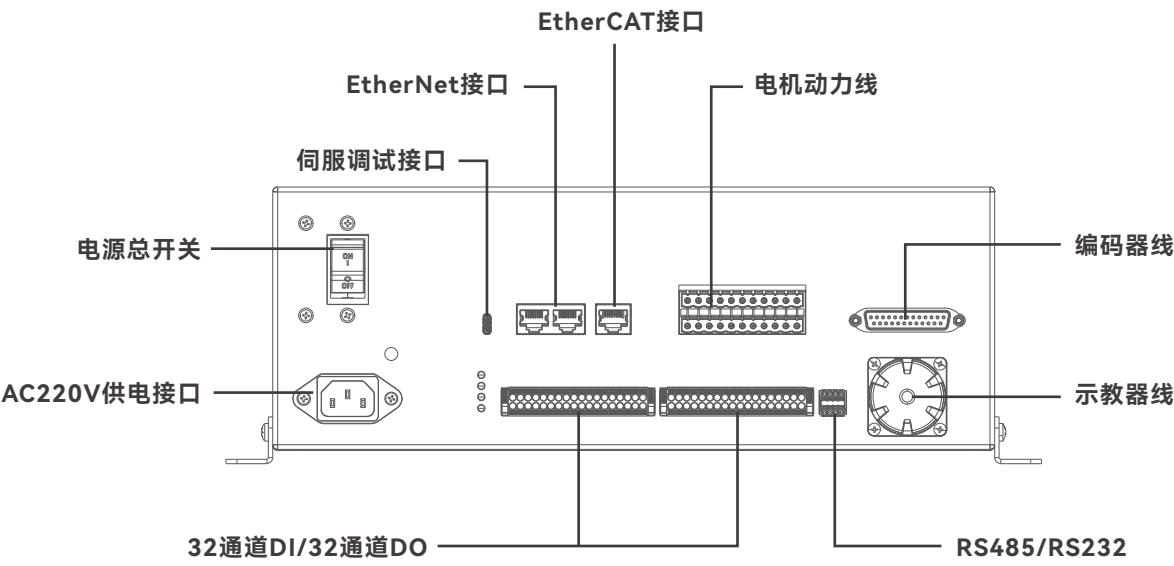
| HRC2-AY-CCCC/HRC2-AY-FCCB |                                  |
|---------------------------|----------------------------------|
| 类别                        | 简要说明                             |
| 控制轴数                      | MAX 10轴                          |
| 接口                        | 数字I/O接口 ,32路输入/32路输出             |
|                           | RS232/485接口                      |
|                           | EtherNet接口*2                     |
|                           | EtherCAT接口                       |
| 操作模式                      | 示教,自动,远程                         |
| 指令系统                      | 运动,逻辑,工艺,运算, 通讯                  |
| 坐标系                       | 关节坐标,机器人坐标,用户坐标,工具坐标,基坐标         |
| 异常检出功能                    | 急停异常/伺服异常/用户坐标异常/<br>工具坐标异常/安全维护 |
| 机器人安全                     | 外部急停, 防碰撞                        |
| 软件包                       | 通用/码垛/喷涂等可选                      |
| 其他                        | 内置PLC                            |
| 供电电源                      | AC220V (±10%, 50-60Hz)           |
| 外观尺寸 (mm)                 | 330*370 * 125                    |
| 重量 (kg)                   | 9.1                              |

## 尺寸规格(mm)

本体



## 接口示意



# 机器人控制器

[产品型号]  
HRC2-AY-FFFF / HRC2-AY-GGGG



自主研发，质量稳定可靠，  
模块式分布设计，  
强劲的产品延伸能力，  
支持兼容市面上主流通讯协议

适用机器人：禾川10kg~20kg SCARA机器人

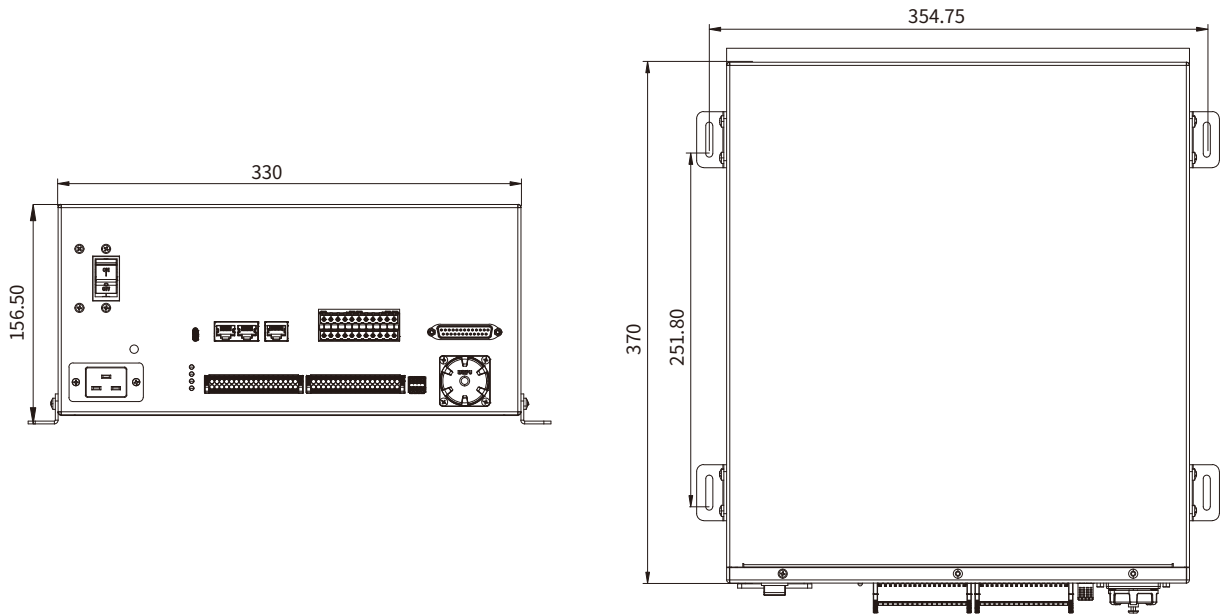


## 参数规格

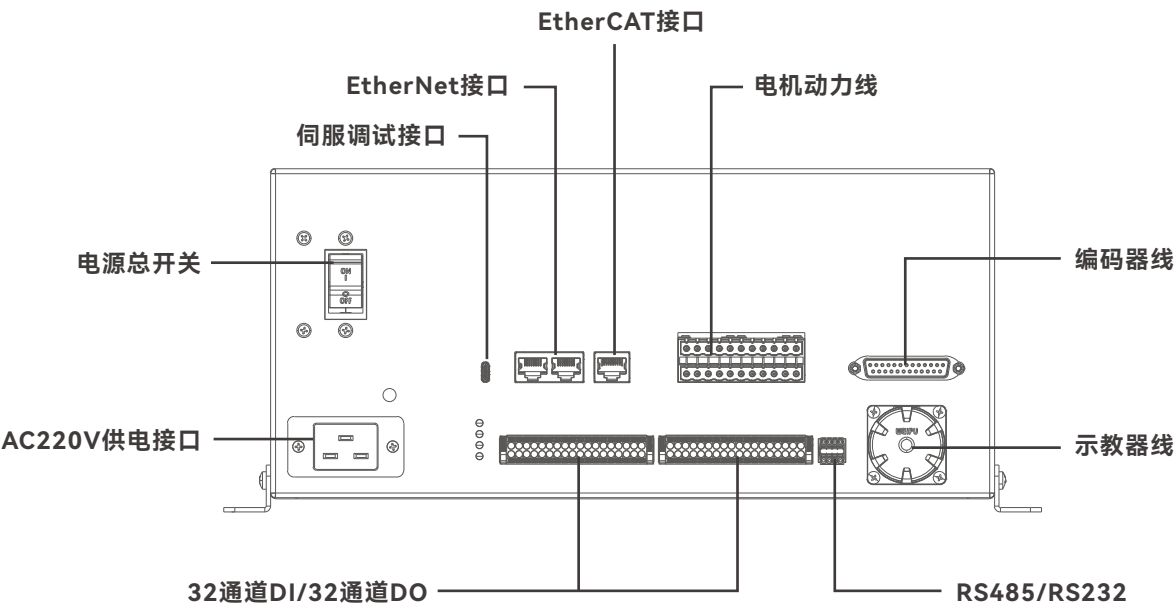
| HRC2-AY-FFFF/HRC2-AY-GGGG |                                  |
|---------------------------|----------------------------------|
| 类别                        | 简要说明                             |
| 控制轴数                      | MAX 10轴                          |
| 接口                        | 数字I/O接口 ,32路输入/32路输出             |
|                           | RS232/485接口                      |
|                           | EtherNet接口*2                     |
|                           | EtherCAT接口                       |
| 操作模式                      | 示教,自动,远程                         |
| 指令系统                      | 运动,逻辑,工艺,运算, 通讯                  |
| 坐标系                       | 关节坐标,机器人坐标,用户坐标,工具坐标,基坐标         |
| 异常检出功能                    | 急停异常/伺服异常/用户坐标异常/<br>工具坐标异常/安全维护 |
| 机器人安全                     | 外部急停, 防碰撞                        |
| 软件包                       | 通用/码垛/喷涂等可选                      |
| 其他                        | 内置PLC                            |
| 供电电源                      | AC220V (±10%, 50-60Hz)           |
| 外观尺寸 (mm)                 | 330*370*156.5                    |
| 重量 (kg)                   | 11.6                             |

## 尺寸规格(mm)

本体



## 接口示意



# 搬运用途- 六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-7H07-S5  
RHT1-7H09-S5



| 型号     |       | RHT1-7H07-S5                    | RHT1-7H09-S5 |
|--------|-------|---------------------------------|--------------|
| 手臂形式   |       | 垂直多关节                           |              |
| 动作自由度  |       | 6轴                              |              |
| 最大负载   |       | 7KG                             |              |
| 最大行程   | 1轴    | -170°~170°                      |              |
|        | 2轴    | -100°~135°                      |              |
|        | 3轴    | -180°~62°                       |              |
|        | 4轴    | -185°~185°                      |              |
|        | 5轴    | -215°~35°                       |              |
|        | 6轴    | -360°~360°                      |              |
| 最大速度   | 1轴    | 400°/S                          | 255°/S       |
|        | 2轴    | 340°/S                          | 290°/S       |
|        | 3轴    | 370°/S                          | 330°/S       |
|        | 4轴    | 535°/S                          | 490°/S       |
|        | 5轴    | 411°/S                          | 410°/S       |
|        | 6轴    | 698°/S                          | 680°/S       |
| 容许力矩   | 4轴    | 16.2N.m                         |              |
|        | 5轴    | 16.2N.m                         |              |
|        | 6轴    | 9.5N.m                          |              |
| 容许惯性力矩 | 4轴    | 0.38kg.m <sup>2</sup>           |              |
|        | 5轴    | 0.38kg.m <sup>2</sup>           |              |
|        | 6轴    | 0.16kg.m <sup>2</sup>           |              |
| 重复定位精度 |       | ±0.02mm                         | ±0.03mm      |
| 最大覆盖范围 |       | 712mm                           | 916mm        |
| 本体重量   |       | 44KG                            | 46KG         |
| 安装方式   |       | 落地式、倒装、侧装                       |              |
| 噪音等级   |       | <75dB(A)*                       |              |
| 安装环境   | 环境温度  | 0~45℃                           |              |
|        | 相对湿度  | 20~80% (无结露)                    |              |
|        | 振动    | <0.5G                           |              |
|        | 其他    | 机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体<br>电气干扰源 |              |
| IP等级   |       | 基轴IP54，腕部IP65                   |              |
| 特点     |       | 结构紧凑、高速度、高精度、高扩展性、易操作           |              |
| 应用场合   |       | 焊接、切割、装配、搬运、打标、打磨               |              |
| 产品电柜配置 | HRC2柜 | 输入电源单相220V                      |              |

## 功能特点

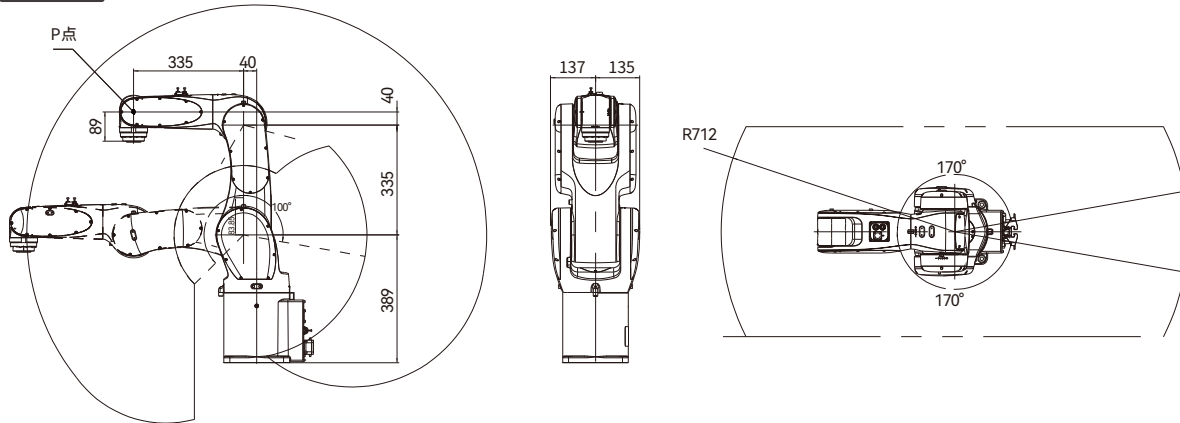
- 采用模块化设计，有效降低整机的故障率
- 极精设计，方便在狭小的空间使用
- 臂长712/916mm，手腕负载容量大，最大负载7Kg松应对多种应用场合
- 较同级别机器更轻的结构设计，容易安装在应用方案内部或者倒立安装
- 采用高刚性手臂和尖端伺服控制技术，实现高速稳定且平滑的动作性能
- 采用本体线缆内置技术，同时为客户提供外置走线固定座，以满足客户定制化需求
- 采用全机体密封结构
- 高扩展性，在机器人本体上设置有用户安装平台，便于用户安装固定线缆及相关辅助工装治具

\*注:测量条件(1)机器人牢牢地固定在平坦地面上;  
(2)在距离关节JT1的旋转中心1200mm的地方测试;(噪音等级依条件变化而改变,背景噪音有一定的影响)

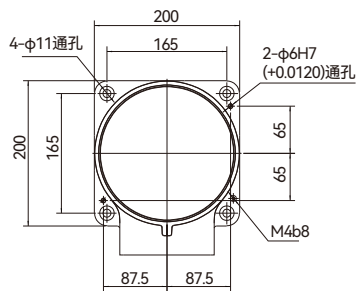
## 尺寸规格(mm)

### RHT1-7H07-S5

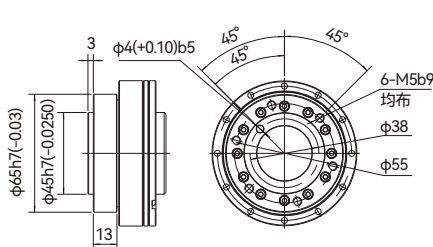
#### 工作范围



#### 安装接口-底座安装尺寸

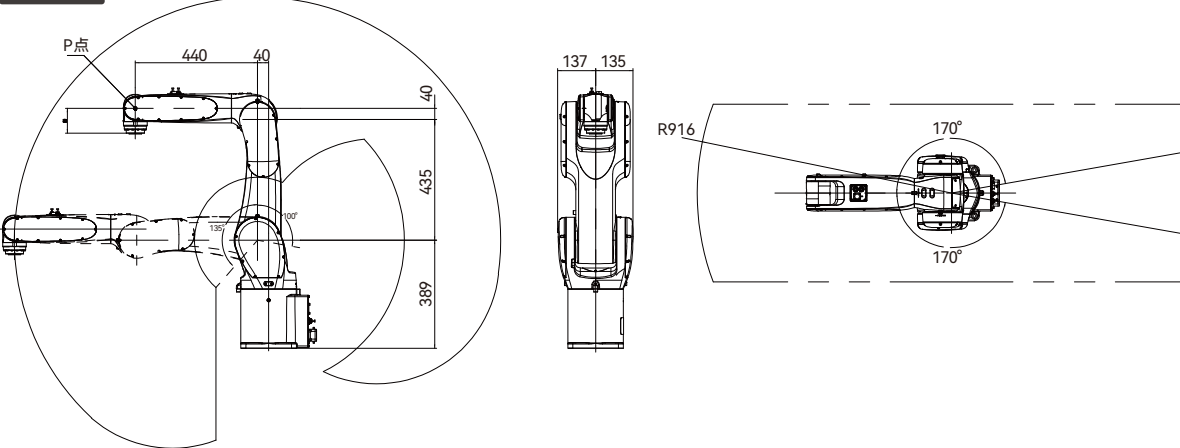


#### 安装接口-法兰尺寸

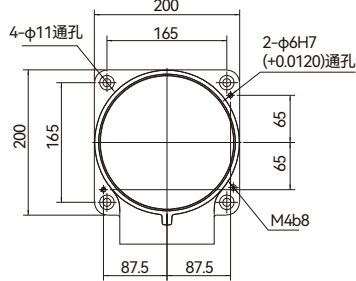


### RHT1-7H09-S5

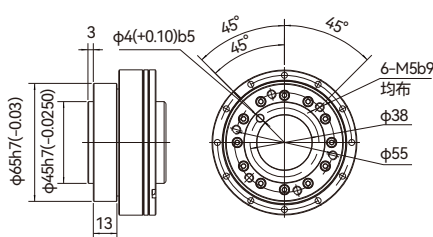
#### 工作范围



#### 安装接口-底座安装尺寸

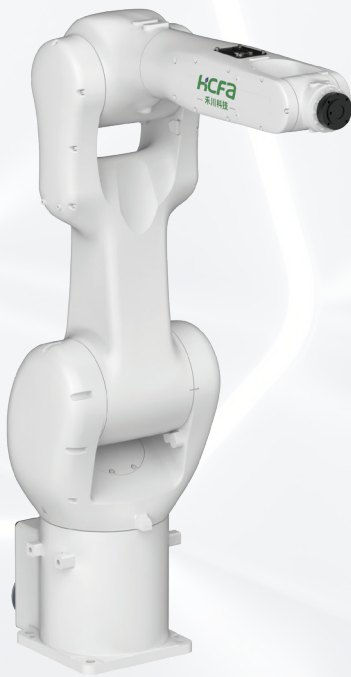


#### 安装接口-法兰尺寸



# 搬运用途- 六轴工业机器人

[产品型号]  
RHT1-10H12-S5



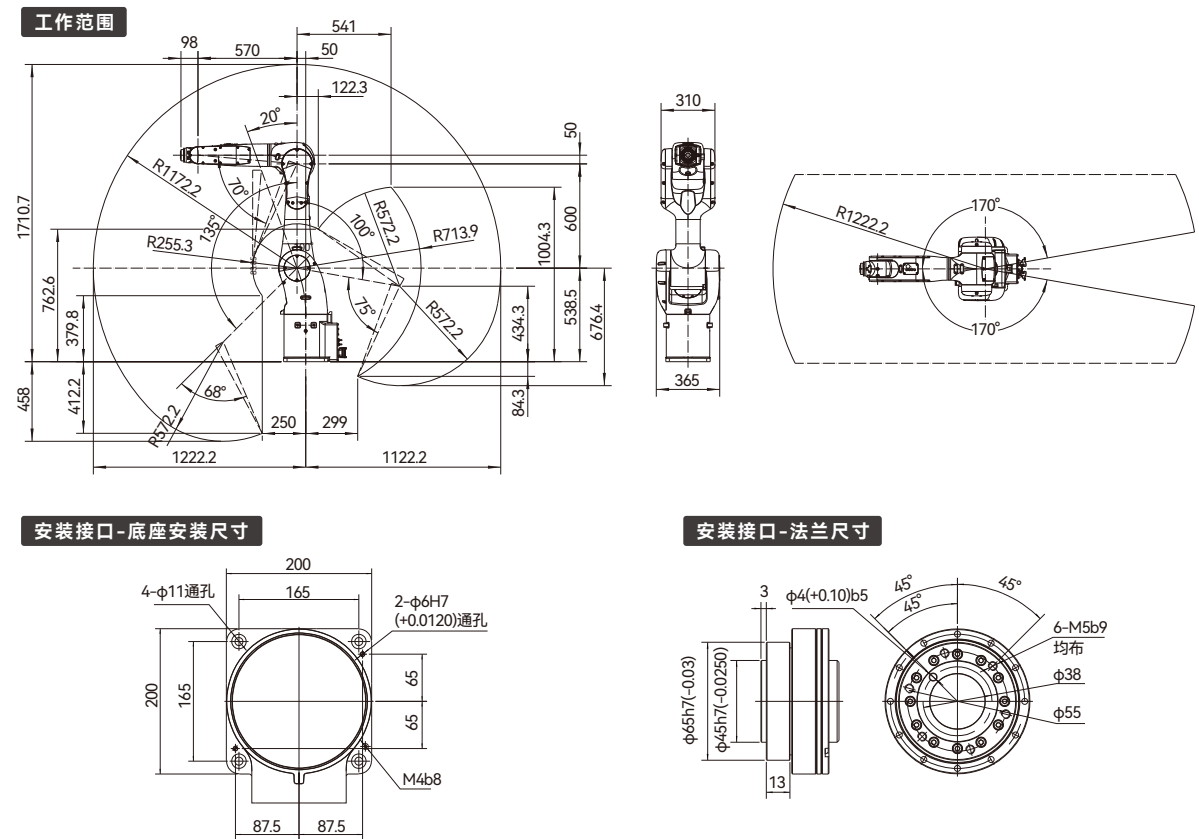
| 型号     |       | RHT1-10H12-S5                   |
|--------|-------|---------------------------------|
| 手臂形式   |       | 垂直多关节                           |
| 动作自由度  |       | 6轴                              |
| 最大负载   |       | 10KG                            |
| 最大行程   | 1轴    | 正装/倒装-170°~170° 壁挂-30°~30°      |
|        | 2轴    | -100°~135°                      |
|        | 3轴    | -210°~70°                       |
|        | 4轴    | -190°~190°                      |
|        | 5轴    | -135°~135°                      |
|        | 6轴    | -360°~360°                      |
| 最大速度   | 1轴    | 305°/S                          |
|        | 2轴    | 310°/S                          |
|        | 3轴    | 350°/S                          |
|        | 4轴    | 470°/S                          |
|        | 5轴    | 480°/S                          |
|        | 6轴    | 720°/S                          |
| 容许力矩   | 4轴    | 25N.m                           |
|        | 5轴    | 15N.m                           |
|        | 6轴    | 12N.m                           |
| 容许惯性力矩 | 4轴    | 0.4kg.m²                        |
|        | 5轴    | 0.22kg.m²                       |
|        | 6轴    | 0.22kg.m²                       |
| 重复定位精度 |       | ±0.03mm                         |
| 最大覆盖范围 |       | 1222mm                          |
| 本体重量   |       | 95KG                            |
| 安装方式   |       | 地面、顶装、壁挂                        |
| 噪音等级   |       | <79dB(A)*                       |
| 安装环境   | 环境温度  | 0~45℃                           |
|        | 相对湿度  | 20~80%(无结露)                     |
|        | 振动    | <0.5G                           |
|        | 其他    | 机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体<br>电气干扰源 |
| IP等级   |       | 小臂腕部前端IP67,其余IP54               |
| 特点     |       | 结构紧凑小巧，运行速度快，重复精度高，<br>通用性强，易操作 |
| 应用场合   |       | 搬运上下料，码垛，焊接，点胶，喷涂               |
| 产品电柜配置 | HRC2柜 | 输入电源单相220V                      |

## 功能特点

- 机器人整体结构高度紧凑、轻量化，更加轻巧适用，尤其腕部更加小巧，满足更多的场景
- 机器人刚性高，采用高速电机，节拍更快
- 机器人电机采用密封设计，防护等级高达IP67，适应更恶劣的应用环境
- J2J3J4轴上都预留安装孔位，方便安装固定电磁阀以及其他配件等。 J3轴位置提供用户IO接口以及双回路气管，更加满足搬运应用
- 全新的控制算法，运动学与动力学结合。全新的设计、驱动算法、控制算法融为一体，根据机械部件特性，负载情况，实现自动规划，保证机械寿命的同时机器人在允许的最大能力范围工作，机器人寿命更长久，机器人实现高速响应，运行速度更快、更柔、更稳，工作节拍更快
- 具有碰撞检测功能，更好的保护机器人本体以及外围设备；具有重力补偿功能，机器人精度更高，满足更高精度的场景应用，拓宽应用场景

## 尺寸规格(mm)

RHT1-10H12-S5



# 搬运用途- 六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-12H09-S5  
RHT1-12H15-S5



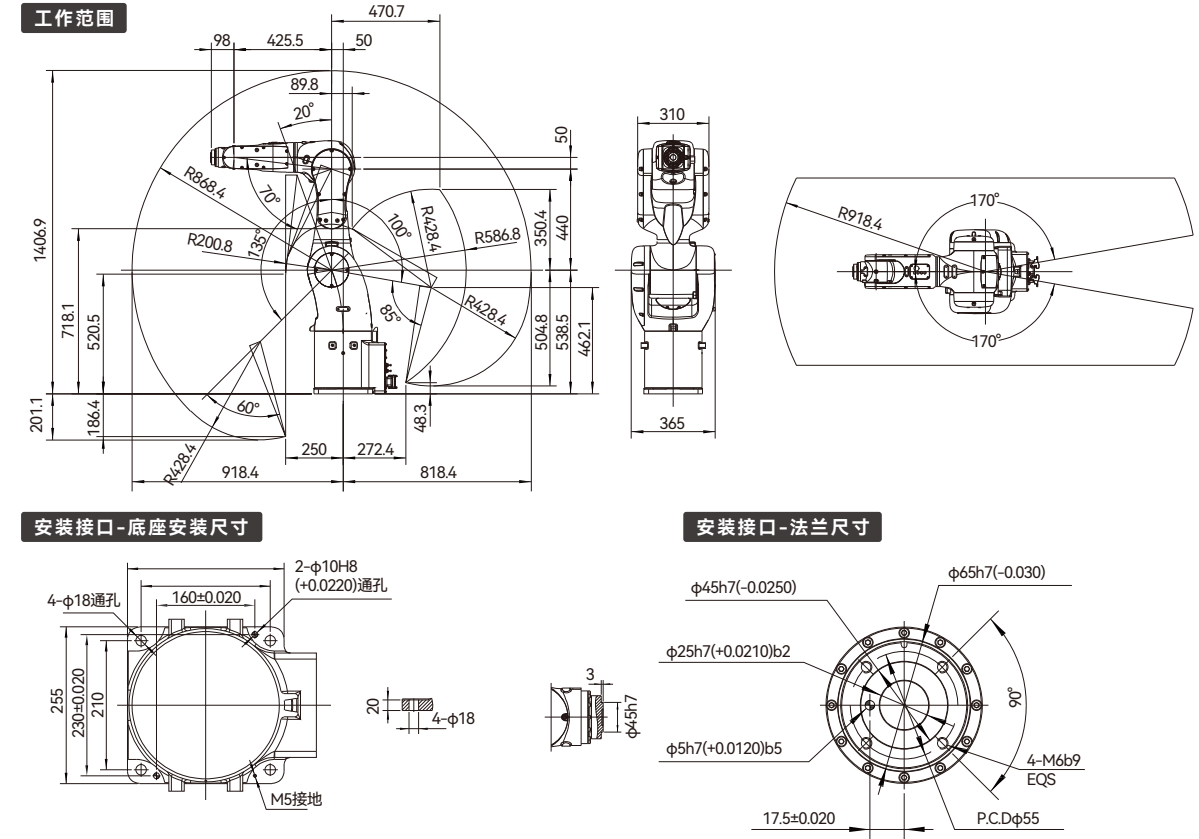
| 型号     |       | RHT1-12H09-S5                      |  | RHT1-12H15-S5         |  |
|--------|-------|------------------------------------|--|-----------------------|--|
| 手臂形式   |       | 垂直多关节                              |  |                       |  |
| 动作自由度  |       | 6轴                                 |  |                       |  |
| 最大负载   |       | 12KG                               |  |                       |  |
| 最大行程   | 1轴    | 正装/倒装-170°~170° 壁挂-30°~30°         |  |                       |  |
|        | 2轴    | -100°~135                          |  | -90°~150°             |  |
|        | 3轴    | -210°~70°                          |  | -150°~90°             |  |
|        | 4轴    | -190°~190°                         |  |                       |  |
|        | 5轴    | -225°~45°                          |  | -125°~125°            |  |
|        | 6轴    | -360°~360°                         |  |                       |  |
| 最大速度   | 1轴    | 305°/S                             |  | 235°/S                |  |
|        | 2轴    | 310°/S                             |  | 208°/S                |  |
|        | 3轴    | 350°/S                             |  | 235°/S                |  |
|        | 4轴    | 470°/S                             |  | 376°/S                |  |
|        | 5轴    | 480°/S                             |  | 440°/S                |  |
|        | 6轴    | 720°/S                             |  | 698°/S                |  |
| 容许力矩   | 4轴    | 25N.m                              |  | 23N.m                 |  |
|        | 5轴    | 15N.m                              |  | 23N.m                 |  |
|        | 6轴    | 12N.m                              |  | 9.3N.m                |  |
| 容许惯性力矩 | 4轴    | 0.4kg.m <sup>2</sup>               |  | 0.63kg.m <sup>2</sup> |  |
|        | 5轴    | 0.22kg.m <sup>2</sup>              |  | 0.63kg.m <sup>2</sup> |  |
|        | 6轴    | 0.22kg.m <sup>2</sup>              |  | 0.17kg.m <sup>2</sup> |  |
| 重复定位精度 |       | ±0.03mm                            |  | ±0.05mm               |  |
| 最大覆盖范围 |       | 918mm                              |  | 1510mm                |  |
| 本体重量   |       | 94KG                               |  | 160KG                 |  |
| 安装方式   |       | 地面、顶装、壁挂                           |  |                       |  |
| 安装环境   | 环境温度  | 0~45℃                              |  |                       |  |
|        | 相对湿度  | 20~80% (无结露)                       |  | 38~80% (无结露)          |  |
|        | 振动    | <0.5G                              |  |                       |  |
|        | 其他    | 机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体<br>电气干扰源    |  |                       |  |
| IP等级   |       | 小臂腕部前端IP67,其余IP54                  |  |                       |  |
| 特点     |       | 结构紧凑小巧, 运行速度快, 重复精度高,<br>通用性强, 易操作 |  |                       |  |
| 应用场合   |       | 搬运上下料, 码垛, 焊接, 点胶, 喷涂              |  |                       |  |
| 产品电柜配置 | HRC2柜 | 输入电源单相220V                         |  |                       |  |

## 功能特点

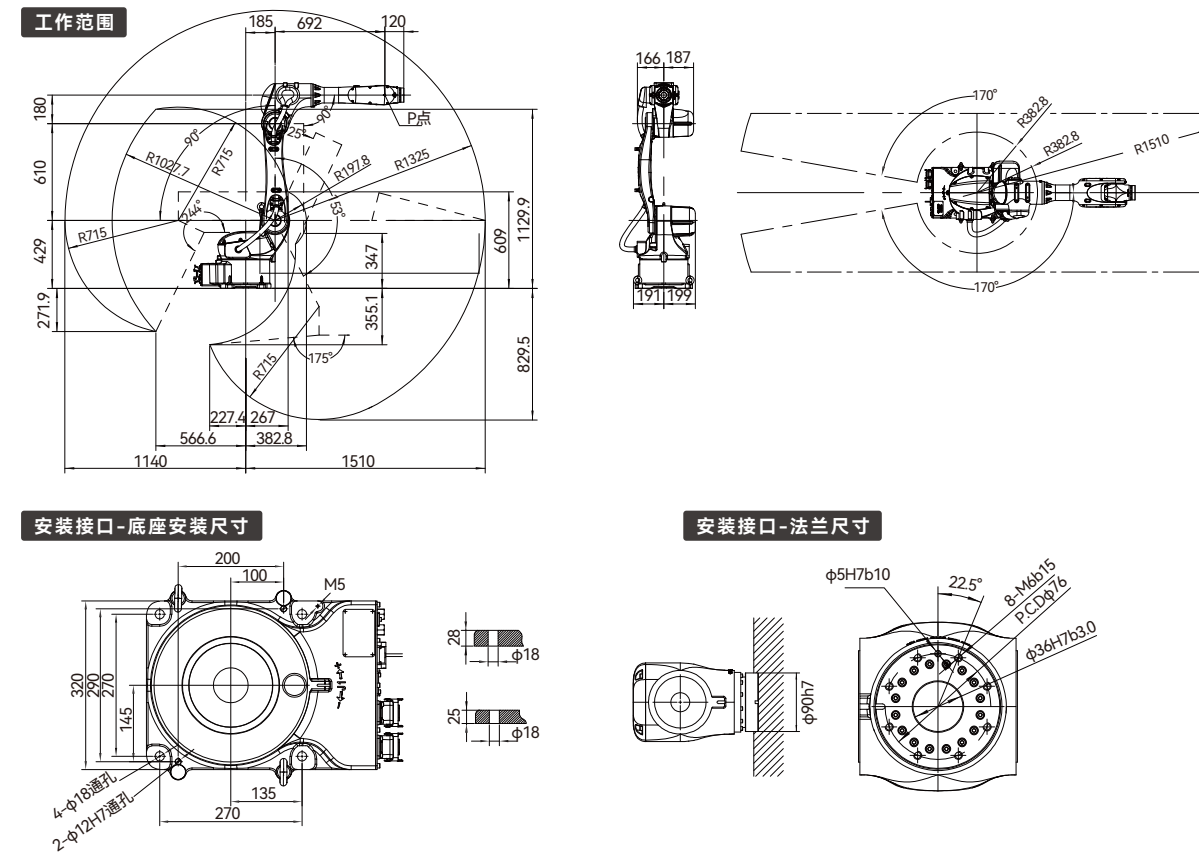
- 机器人整体结构高度紧凑、轻量化，更加轻巧适用，尤其腕部更加小巧，满足更多的场景
- 机器人刚性高，采用高速电机，节拍更快
- 机器人电机采用密封设计，防护等级高达IP67，适应更恶劣的应用环境
- J2J3J4轴上都预留安装孔位，方便安装固定电磁阀以及其他配件等。 J3轴位置提供用户IO接口以及双回路气管，更加满足搬运应用
- 全新的控制算法，运动学与动力学结合。全新的设计、驱动算法、控制算法融为一体，根据机械部件特性，负载情况，实现自动规划，保证机械寿命的同时机器人在允许的最大能力范围工作，机器人寿命更长久，机器人实现高速响应，运行速度更快、更柔、更稳，工作节拍更快
- 具有碰撞检测功能，更好的保护机器人本体以及外围设备；具有重力补偿功能，机器人精度更高，满足更高精度的场景应用，拓宽应用场景

## 尺寸规格(mm)

### RHT1-12H09-S5



### RHT1-12H15-S5



# 搬运用途- 六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-25H18-S5



| 型号     |       | RHT1-25H18-S5               |
|--------|-------|-----------------------------|
| 手臂形式   |       | 垂直多关节                       |
| 动作自由度  |       | 6轴                          |
| 最大负载   |       | 25KG                        |
| 最大行程   | 1轴    | 正装/倒装-170°~170° 壁挂-30°~30°  |
|        | 2轴    | -85°~150°                   |
|        | 3轴    | -150°~85°                   |
|        | 4轴    | -190°~190°                  |
|        | 5轴    | -135°~135°                  |
|        | 6轴    | -360°~360°                  |
| 最大速度   | 1轴    | 170°/S                      |
|        | 2轴    | 170°/S                      |
|        | 3轴    | 200°/S                      |
|        | 4轴    | 363°/S                      |
|        | 5轴    | 350°/S                      |
|        | 6轴    | 540°/S                      |
| 容许力矩   | 4轴    | 52N.m                       |
|        | 5轴    | 52N.m                       |
|        | 6轴    | 30N.m                       |
| 容许惯性力矩 | 4轴    | 1.3kg.m²                    |
|        | 5轴    | 1.3kg.m²                    |
|        | 6轴    | 0.56kg.m²                   |
| 重复定位精度 |       | ±0.05mm                     |
| 最大覆盖范围 |       | 1835.6mm                    |
| 本体重量   |       | 250KG                       |
| 安装方式   |       | 地面、顶装、壁挂                    |
| 安装环境   | 环境温度  | 0~45℃                       |
|        | 相对湿度  | 20~80%(无结露)                 |
|        | 振动    | <0.5G                       |
|        | 其他    | 机器人安装地必须远离易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源  |
| IP等级   |       | 小臂腕部前端IP67,其余IP54           |
| 特点     |       | 结构紧凑小巧，运行速度快，重复精度高，通用性强，易操作 |
| 应用场合   |       | 切割、装配、搬运、打标、打磨              |
| 产品电柜配置 | HRC2柜 | 输入电源单相220V                  |

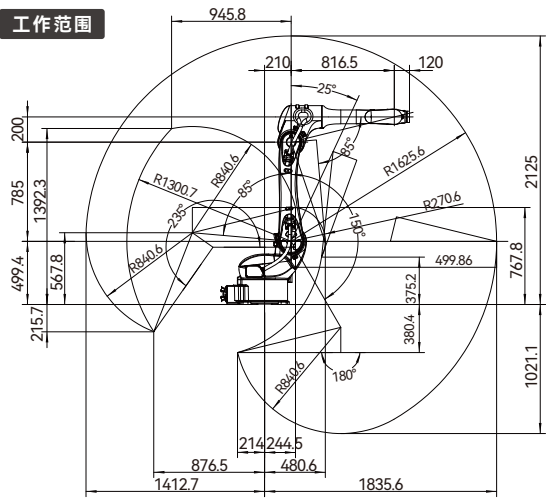
## 功能特点

- 机器人整体结构高度紧凑、轻量化，更加轻巧适用，尤其腕部更加小巧，满足更多的场景
- 机器人刚性高，采用高速电机，节拍更快
- 机器人电机采用密封设计，防护等级高达IP67，适应更恶劣的应用环境
- J2J3J4轴上都预留安装孔位，方便安装固定电磁阀以及其他配件等。J3轴位置提供用户IO接口以及双回路气管，更加满足搬运应用
- 驱动采用全新的PID控制，前瞻技术，快速响应；观测器动态补偿，弱磁功能，电机控制更好、更稳、转速更高
- 全新的控制算法，运动学与动力学结合。全新的设计、驱动算法、控制算法融为一体，根据机械部件特性，负载情况，实现自动规划，保证机械寿命的同时机器人在允许的最大能力范围工作，机器人寿命更长久，机器人实现高速响应，运行速度更快、更柔、更稳，工作节拍更快
- 具有碰撞检测功能，更好的保护机器人本体以及外围设备；具有重力补偿功能，机器人精度更高，满足更高精度的场景应用，拓宽应用场景

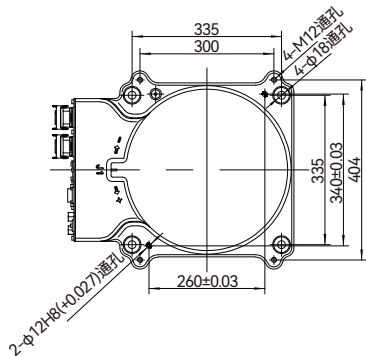
## 尺寸规格(mm)

RHT1-25H18-S5

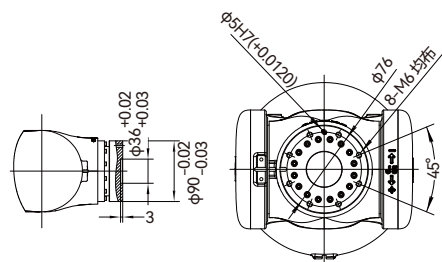
工作范围



安装接口-底座安装尺寸



安装接口-法兰尺寸



# 搬运用途- 六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-50H27-S5  
RHT1-80H27-S5



| 型号     | RHT1-50H27-S5 |                                          | RHT1-80H27-S5 |
|--------|---------------|------------------------------------------|---------------|
| 手臂形式   | 垂直多关节         |                                          |               |
| 动作自由度  | 6轴            |                                          |               |
| 最大负载   | 50KG          |                                          | 80KG          |
| 最大行程   | 1轴            | -180°~180°                               |               |
|        | 2轴            | -75°~160°                                |               |
|        | 3轴            | -165°~80°                                |               |
|        | 4轴            | -170°~170° (有机械限位)<br>-360°~360° (无机械限位) |               |
|        | 5轴            | -215°~35°                                |               |
|        | 6轴            | -360°~360°                               |               |
| 最大速度   | 1轴            | 130°/S                                   | 65°/S         |
|        | 2轴            | 125°/S                                   | 62°/S         |
|        | 3轴            | 124°/S                                   | 62°/S         |
|        | 4轴            | 224°/S                                   | 110°/S        |
|        | 5轴            | 190°/S                                   | 90°/S         |
|        | 6轴            | 285°/S                                   | 140°/S        |
| 容许力矩   | 4轴            | 231N.m                                   |               |
|        | 5轴            | 231N.m                                   |               |
|        | 6轴            | 135N.m                                   |               |
| 容许惯性力矩 | 4轴            | 27.34kg. m <sup>2</sup>                  |               |
|        | 5轴            | 27.34kg. m <sup>2</sup>                  |               |
|        | 6轴            | 12.30kg. m <sup>2</sup>                  |               |
| 重复定位精度 |               | ±0.08mm                                  |               |
| 最大覆盖范围 |               | 2680mm                                   |               |
| 本体重量   |               | 728KG                                    |               |
| 安装方式   |               | 落地式                                      |               |
| 噪音等级   |               | <80dB(A)*                                |               |
| 安装环境   | 环境温度          | 0~45℃                                    |               |
|        | 相对湿度          | 20~80% (无结露)                             |               |
|        | 振动            | <0.5G                                    |               |
|        | 其他            | 机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体<br>电气干扰源          |               |
| IP等级   |               | 基轴IP54, 腕部IP67                           |               |
| 特点     |               | 结构紧凑; 高速度; 高精度; 高扩展性; 易操作                |               |
| 应用场合   |               | 切割、装配、搬运、打标、打磨                           |               |
| 产品电柜配置 | HRB2柜         | 输入电源三相380V                               |               |

## 功能特点

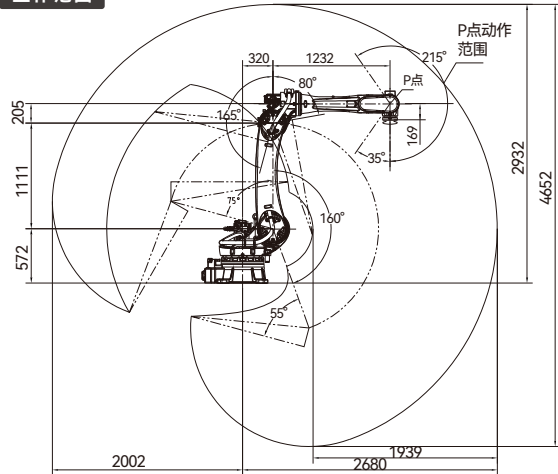
- 臂展2.7米，负载能力强，工作范围大，灵活性强
- 运行速度快，重复定位精度高，适用于上下料、搬运、分拣、装配等应用场所，适用范围广
- 配置独滤波器，有效改善EMC和EMI性能
- 本体提供ID10双回路气管，满足搬运的需求
- 通过单悬臂小臂结构，减轻终端重量，提升其灵活性，机械手、工具、工件形状的选择性范围得到扩展
- 内置电缆、气管，通过小臂和手腕中心处设置中空部分，从机器人基部到腕部末端内置电缆和气管，更大方便了用户使用，提高了作业效率
- 高扩展性，在机器人本体上设置有多处用户支架安装平台，便于用户固定线缆及其相关辅助工装夹具

\*注:测量条件 (1) 机器人牢牢地固定在平坦地面上;  
(2) 在距离关节JT1的旋转中心3700mm的地方测试;(噪音等级依条件变化而改变,背景噪音有一定的影响)

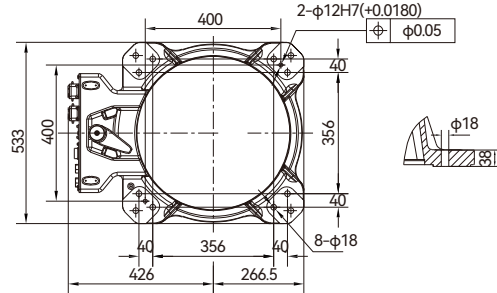
## 尺寸规格(mm)

### RHT1-50H27-S5

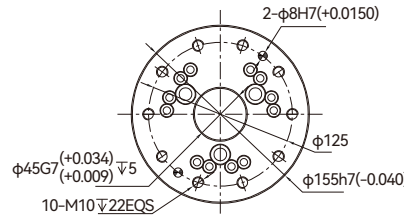
#### 工作范围



#### 安装接口-底座安装尺寸

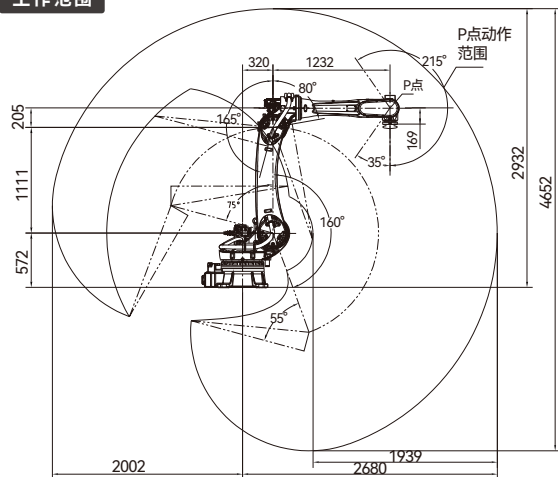


#### 安装接口-法兰尺寸

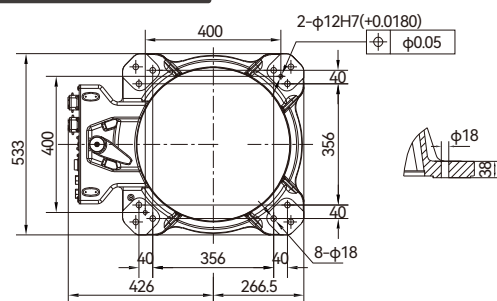


### RHT1-80H27-S5

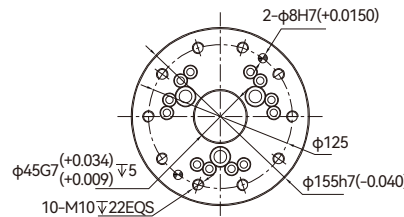
#### 工作范围



#### 安装接口-底座安装尺寸



#### 安装接口-法兰尺寸



# 搬运用途- 六轴工业机器人

[产品型号]  
RHT1-80H22-S5



| 型号     |       | RHT1-80H22-S5                            |
|--------|-------|------------------------------------------|
| 手臂形式   |       | 垂直多关节                                    |
| 动作自由度  |       | 6轴                                       |
| 最大负载   |       | 80KG                                     |
| 最大行程   | 1轴    | 180°~180°                                |
|        | 2轴    | -75°~160°                                |
|        | 3轴    | -165°~80°                                |
|        | 4轴    | -170°~170° (有机械限位)<br>-360°~360° (无机械限位) |
|        | 5轴    | -215°~35°                                |
|        | 6轴    | -360°~360°                               |
| 最大速度   | 1轴    | 130°/S                                   |
|        | 2轴    | 125°/S                                   |
|        | 3轴    | 124°/S                                   |
|        | 4轴    | 224°/S                                   |
|        | 5轴    | 190°/S                                   |
|        | 6轴    | 285°/S                                   |
| 容许力矩   | 4轴    | 328N.m                                   |
|        | 5轴    | 328N.m                                   |
|        | 6轴    | 198N.m                                   |
| 容许惯性力矩 | 4轴    | 35.06kg. m <sup>2</sup>                  |
|        | 5轴    | 35.06kg. m <sup>2</sup>                  |
|        | 6轴    | 15.38kg.m <sup>2</sup>                   |
| 重复定位精度 |       | ±0.08mm                                  |
| 最大覆盖范围 |       | 2200mm                                   |
| 本体重量   |       | 713KG                                    |
| 安装方式   |       | 落地式                                      |
| 噪音等级   |       | <80dB(A)*                                |
| 安装环境   | 环境温度  | 0~45℃                                    |
|        | 相对湿度  | 20~80%(无结露)                              |
|        | 振动    | <0.5G                                    |
|        | 其他    | 机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体<br>电气干扰源          |
| IP等级   |       | 基轴IP54, 腕部IP67                           |
| 特点     |       | 结构紧凑; 高速度; 高精度; 高扩展性; 易操作                |
| 应用场合   |       | 切割、装配、搬运、打标、打磨                           |
| 产品电柜配置 | HRB2柜 | 输入电源三相380V                               |

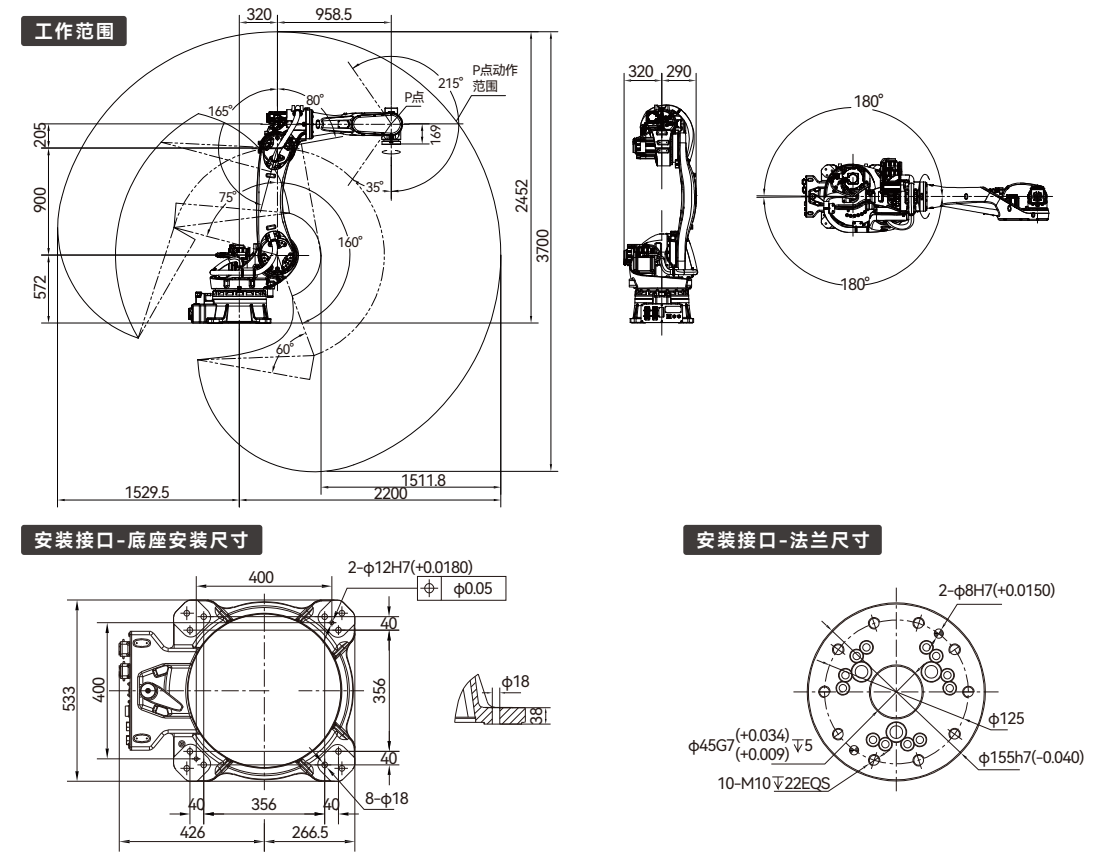
## 功能特点

- 臂展2.2米，负载能力强，工作范围大，灵活性强
- 运行速度快，重复定位精度高，适用于上下料、搬运、分拣、装配等应用场所，适用范围广
- 配置缆采用柔性机器人专用电缆
- 内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能
- 本体提供ID10双回路气管，满足搬运的需求
- 通过单悬臂结构，减轻终端重量，提升其灵活性，机械手、工具、工件形状的选择性范围得到扩展
- 内置电缆、气管，通过小臂和手腕中心处设置中空部分，从机器人基部到腕部末端内置电缆和气管，方便用户使用，提高作业效率

\*注:测量条件 (1) 机器人牢牢地固定在平坦地面上;  
(2) 在距离关节JT1的旋转中心3300mm的地方测试;(噪音等级依条件变化而改变,背景噪音有一定的影响)

## 尺寸规格(mm)

RHT1-80H22-S5



# VH10-示教器

[产品型号]  
VH10-6M/VH10-10M



适用行业：机器人/CNC

## 参数规格

| VH10-6M/VH10-10M |                         |
|------------------|-------------------------|
| 类别               | 简要说明                    |
| 屏幕               | 10.1寸 16:9 电容屏          |
| 急停开关             | 双回路冗余急停                 |
| 选择开关             | 手动、自动、远程等工作模式           |
| 安全开关             | 3段式安全开关                 |
| 电子手轮             | 支持                      |
| 通讯方式             | 示教,自动,远程                |
| USB              | 1路USB2.0 Host, 可接U盘或者鼠标 |
| 供电方式             | DC24V                   |
| 防护等级             | IP65防护 (可适应油污高水汽环境)     |
| 线缆长度             | 标配6M/选配10M              |

# SMARTCREATOR 示教编程软件

基于禾川在自动化领域多年的积累，以及对用户机器人应用需求及痛点的深入调研。自主研发了SmartCreator示教编程软件，让用户编程调试更便捷。

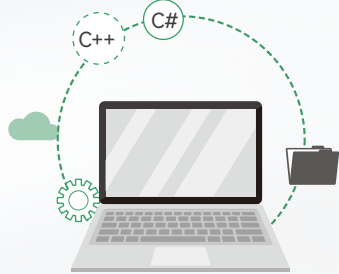
### 使用简易 <

面向PC端编程方式，语法自动补全/提示，直观易懂即使零基础应用者也可游刃有余轻松完成编程示教。



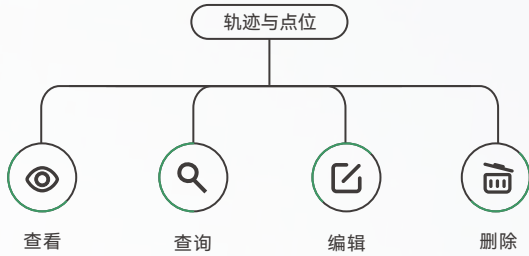
### 便于二次开发 <

针对具有二次开发需求或需更加复杂的控制逻辑场景，SmartCreator示教编程软件提供了C++ / C#两种编程语言的SDK。



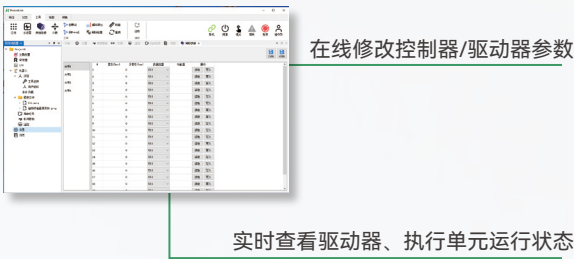
### 示教点位管理 <

用户的轨迹示教点位支持储存和管理，可对轨迹与点位进行查询、删除、查看、编辑等操作。



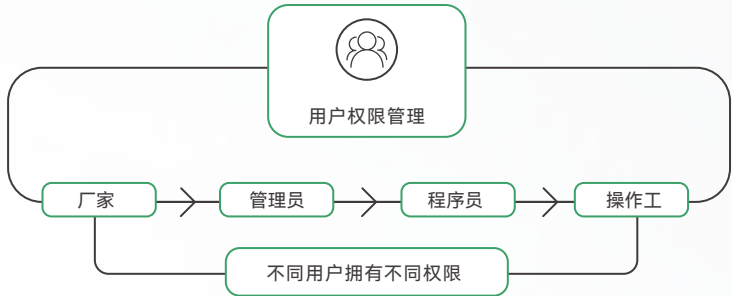
### 硬件系统在线管理 <

SmartCreator示教编程软件支持在线修改控制器/驱动器参数实时查看驱动器、执行单元运行状态。



### 用户权限管理 <

针对不同用户进行权限分类，登录不同的权限等级，访问不同界面，保护设备操作及数据安全。



# MODEL SELECTION TABLE

## 快速选型表

## SCARA机器人

| 类别   | 型号                 | 描述                                             |
|------|--------------------|------------------------------------------------|
| 3KG  | RHS1-3H4015P4-SS3  | 最大负载:3KG 、臂展:400MM、Z轴行程: 150MM、线缆长度: 3M(可定制)   |
|      | RHS1-3H5015P4-SS3  | 最大负载:3KG 、臂展:500MM、Z轴行程: 150MM、线缆长度: 3M(可定制)   |
| 6KG  | RHS1-6H5020P4-SS3  | 最大负载:6KG 、臂展:500MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)   |
|      | RHS1-6H6020P4-SS3  | 最大负载:6KG 、臂展:600MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)   |
|      | RHS1-6H7020P4-SS3  | 最大负载:6KG 、臂展:700MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)   |
| 10KG | RHS1-10H5020P4-SS3 | 最大负载:10KG 、臂展:500MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)  |
|      | RHS1-10H6020P4-SS3 | 最大负载:10KG 、臂展:600MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)  |
|      | RHS1-10H7020P4-SS3 | 最大负载:10KG 、臂展:700MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)  |
|      | RHS1-10H8020P4-SS3 | 最大负载:10KG 、臂展:800MM、Z轴行程: 200MM、线缆长度: 3M(可定制)  |
| 20KG | RHS1-20H8030P4-SS3 | 最大负载:20KG 、臂展:800MM、Z轴行程: 300MM、线缆长度: 3M(可定制)  |
|      | RHS1-20HA030P4-SS3 | 最大负载:20KG 、臂展:1000MM、Z轴行程: 300MM、线缆长度: 3M(可定制) |
| 60KG | RHS1-60HA240P4-SS3 | 最大负载:60KG 、臂展:1200MM、Z轴行程: 400MM、线缆长度: 3M(可定制) |

## 六关节机器人

| 类别   | 型号            | 描述                                 |
|------|---------------|------------------------------------|
| 7KG  | RHT1-7H07-S5  | 最大负载:7KG 、臂展:700MM、线缆长度: 5M(可定制)   |
|      | RHT1-7H09-S5  | 最大负载:7KG 、臂展:500MM、线缆长度: 5M(可定制)   |
| 10KG | RHT1-10H12-S5 | 最大负载:10KG 、臂展:1200MM、线缆长度: 5M(可定制) |
| 12KG | RHT1-12H09-S5 | 最大负载:12KG 、臂展:900MM、线缆长度: 5M(可定制)  |
|      | RHT1-12H15-S5 | 最大负载:12KG 、臂展:1500MM、线缆长度: 5M(可定制) |
| 25KG | RHT1-25H18-S5 | 最大负载:25KG 、臂展:1800MM、线缆长度: 5M(可定制) |
| 50KG | RHT1-50H27-S5 | 最大负载:50KG 、臂展:2700MM、线缆长度: 5M(可定制) |
| 80KG | RHT1-80H22-S5 | 最大负载:80KG 、臂展:2200MM、线缆长度: 5M(可定制) |
|      | RHT1-80H27-S5 | 最大负载:80KG 、臂展:2700MM、线缆长度: 5M(可定制) |

## 选配件

| 类别  | 型号      | 描述                     |
|-----|---------|------------------------|
| 示教器 | VH10-6M | 机器人示教器（标配6M线缆，选配10M线缆） |

**MEMO**  
**禾川科技**

This image shows a blank sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

# 完备的产品序列，助力产业升级

以禾川工业机器人为应用核心，搭配禾川PLC、伺服、变频、视觉传感、电机实现设备互联，以工业互联网链接MES/WCS打造工厂信息化；产线设备智能化的全新生态模式。

“多种工艺包”  
码垛、传送带跟踪、视觉通讯....

## “通讯协议”

EtherCAT  
Technology Group

232/485

OPC UA

TCP/IP

EtherNet/IP

PROFINET

Modbus



## “高阶安全，助力生产”

禾川工业机器人具有碰撞检测，碰撞回退等功能，用户使用更安心。