

有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作参考了解的信息。我们的供货范围及提供的服务完全以合同条款为准绳。技术数据和插图仅作为供货参考。保留更改权利。

Feature and scope of the product does not guarantee the product attributes, only for the information available. Our scope of delivery and services provided are based solely on the terms of the contract. Technical data and illustration are only for reference. We reserve the rights of changing.

TSDSC2019-A



中国华南制造基地

**广东拓斯达科技股份有限公司**

地址：广东省东莞市大岭山镇大塘朗村长塘路3号  
电话：86-769-8305 0999  
传真：86-769-8584 5562  
邮箱：marketing@topstarltd.com

**South China Manufacture Basis**

GUANGDONG TOPSTAR TECHNOLOGY CO.,LTD  
ADD:No. 3 Changtang Road, Datanglang Village, Dalingshan Town,  
Dongguan City, Guangdong Province,China  
TEL: 86-769-8305 0999  
FAX: 86-769-8584 5562  
E-mail:sales@topstarltd.com

**江苏拓斯达机器人有限公司**

地址：江苏省苏州市吴中经济开发区郭巷街道吴淞路818号1幢3楼  
电话：0512-8686 4305

**Jiangsu Topstar Robot Co.,Ltd**

ADD: 3rd Floor, Building 1, No. 818, Wusong Road, Guoxiang Street,Wuzhong  
Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, China  
TEL: 0512-8686 4305

**昆山拓斯达机器人科技有限公司**

地址：江苏省昆山市新南路888号联邦国际商务花园18栋  
电话：86-512-3688 1796  
手机：185 0156 0757

**Kunshan Topstar Robot Technology Co.,Ltd**

ADD: Building 18, Federal International Business Garden, No. 888 Xinnan Road,  
Kunshan City, Jiangsu Province, China  
TEL: 86-512-3688 1796  
MOB: 185 0156 0757

**宁波拓晨机器人科技有限公司**

地址：浙江省宁波市北仑区大 街道大塔路8号  
电话：86-574-8610 5571  
传真：86-574-8610 5571  
手机：153 9428 5228

**Ningbo Topstar Robot Technology Co.,Ltd**

ADD: No.8 Great Tower Road, Daqi Street, Beilun Area, Ningbo City, Zhejiang  
Province, China  
TEL: 86-574-8610 5571 FAX: 86-574-8610 5571  
MOB: 153 9428 5228

**华中服务办事处**

地址：湖北省武汉市经济开发区创业路嘉显公馆302-305室  
电话：186 7690 9270

**Central China Service Offices,China**

ADD: Room 302-305, Jiayu Mansion, Chuangye Road, Economic Development  
Zone, Wuhan City, Hubei Province, China  
TEL: 186 7690 9270

**华北服务办事处**

地址：天津市西青区海泰产业园区西南侧香海花园10-3  
电话：022-8798 5589  
手机：139 2586 4489

**North China Service Offices,China**

ADD: 10-3 Xianghai Garden, Southwest Side, Haitai Industrial Park, Xiqing  
District, Tianjin,China  
TEL: 022-8798 5589  
MOB: 139 2586 4489

**西南服务办事处**

地址：重庆市渝北区融创中央广场7栋206室  
手机：132 4051 2550

**Southwest China Service Office, China**

ADD: Room 206, Building 7, Rongchuang Central Plaza, Yubei District, Chongqing, China  
MOB: 132 4051 2550

全国统一客服热线/Domestic Service Hotline:

**400-096-8005**

[Http://www.topstarltd.com](http://www.topstarltd.com)

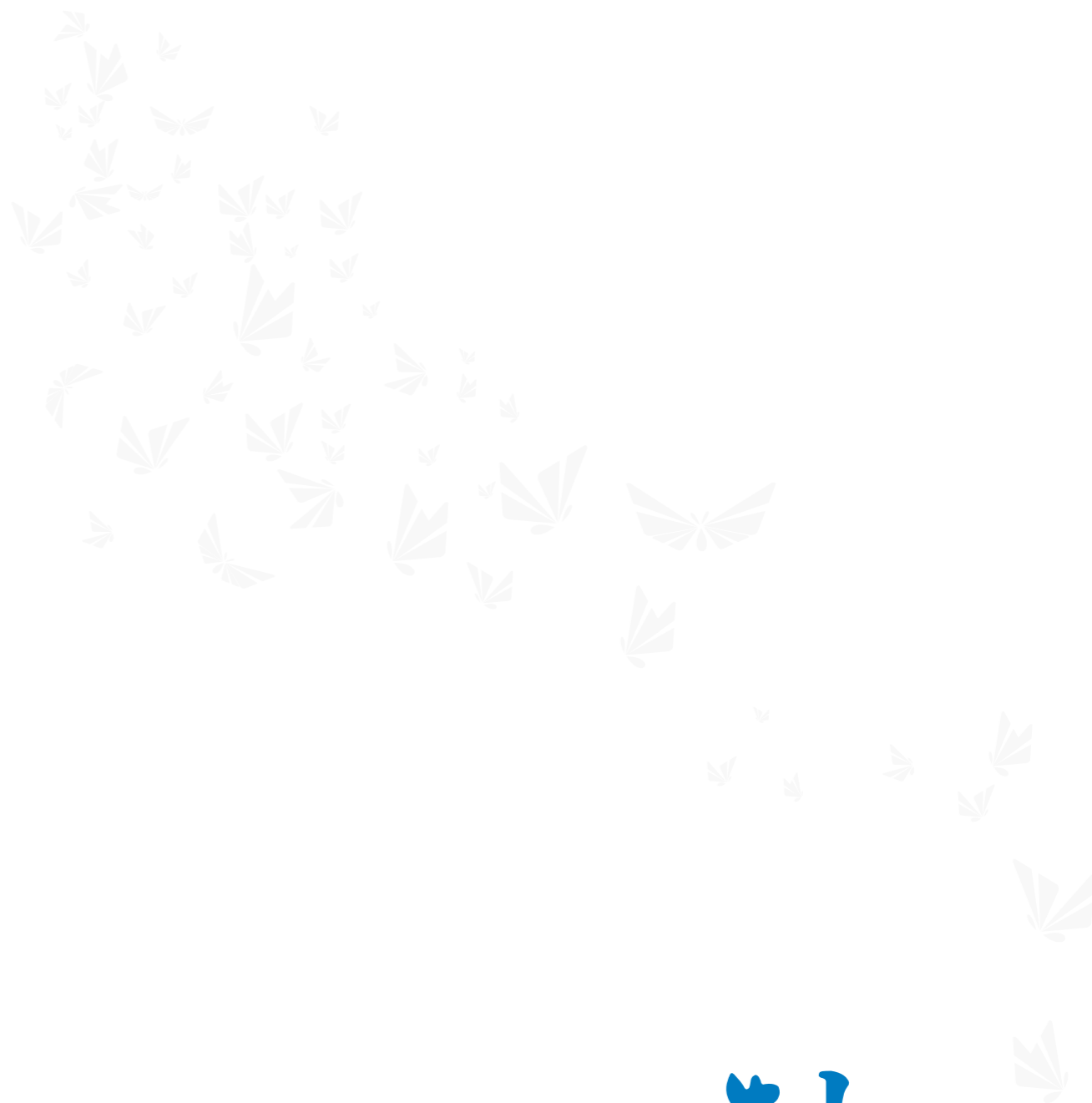
股票代码Stock Code:300607

# 机械手产品篇

## ROBOTS SERIES



让工业制造更美好  
Making Industrial Manufacturing Better



让工业制造更美好  
making industrial  
manufacturing better



## 目录 Contents

### 企业形象篇 Chapter of Corporate Identity ..... 01

公司简介 Company profile .....	01
企业实力 Enterprise strength .....	03
企业文化 Company Culture .....	06
发展历程 Development History .....	07
资质评定 Qualification evaluation .....	09
行业影响力 Industry Influence .....	10

### 标准产品篇 Standard Products ..... 02

横走式三轴/五轴伺服机械手 3/5 Axis AC Servo Driven Robots .....	13-44
横走式单轴伺服机械手 Single Axis AC Servo Driven Robots .....	45-48
旋转式机械手 Swing-Arm Robots .....	49-50
输送带系列 .....	51-54

### 客户服务篇 Chapter of Service ..... 03

生产现场 Production Site .....	59
加工现场 Processing Site .....	61
物料管控 Material Management and Control .....	63
售后服务 After-Sale Service .....	64
全国销售网点 National Sales Outlets .....	65

## 产品展示 Products



横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



横走式单轴伺服机械手  
Single Axis AC Servo Driven Robots



旋转式机械手  
Swing-Arm Robots

## 公司简介

广东拓斯达科技股份有限公司(简称:拓斯达,股票代码:300607)是一家登陆创业板的广东省机器人骨干企业,专注于以工业机器人为代表的智能装备的研发、制造、销售,致力于成为系统集成+本体制造+软件开发+工业互联网四位一体的智能制造综合服务商。

拓斯达坚持“让工业制造更美好”的品牌主张,核心产品包括以工业机器人为代表的智能装备,以控制系统及MES为代表的工业物联网软件,为客户提供基于工业机器人的智能生产环境整体解决方案,打造健康的智能制造生态圈。

拓斯达在全国已有30多个办事处,5000余家已服务客户,包括比亚迪、长城汽车、伯恩光学等知名企业。

拓斯达长期与清华大学、华中科技大学、华南理工大学、等研究机构和知名高校开展产学研合作。截止2018年6月30日,公司已获得授权专利123项,各类软件著作权23项。广东名牌产品2个,广东高新技术产品5项,多项产品通过欧洲CE认证。

拓斯达是高新技术企业、广东省级企业技术中心,获评广东省高成长性中小企业。2014年,被《福布斯》杂志评为“中国非上市潜力企业百强”第30名;2015年,被国际四大会计师事务所之一安永联合复旦大学评为“中国最具潜力企业”;2016年,被评定为广东省机器人骨干企业;2017年,被怡佩克评为“2017年度中国十大系统集成商”;2014至2018年度获得高工金球奖等多项荣誉。



## Company profile

Guangdong Topstar Technology Co., Ltd. Abbr. TOPSTAR, stock code: 300607 is the robot key enterprise listed on GEM in Guangdong province, focusing on the R&D, manufacturing and sale of the industrial robots as the representative of intelligent equipment, dedicated to system integration, product manufacturing, software development and industry internet -- four in one intelligent manufacturing integrated service provider.

TOPSTAR adheres to the brand advocate " Making industrial manufacturing better". The core products include intelligent equipment represented by industrial robots, industrial internet software represented by control systems and MES, providing customers with turnkey solutions for intelligent production environment based on industrial robots and creating a healthy intelligent manufacturing ecosystem.

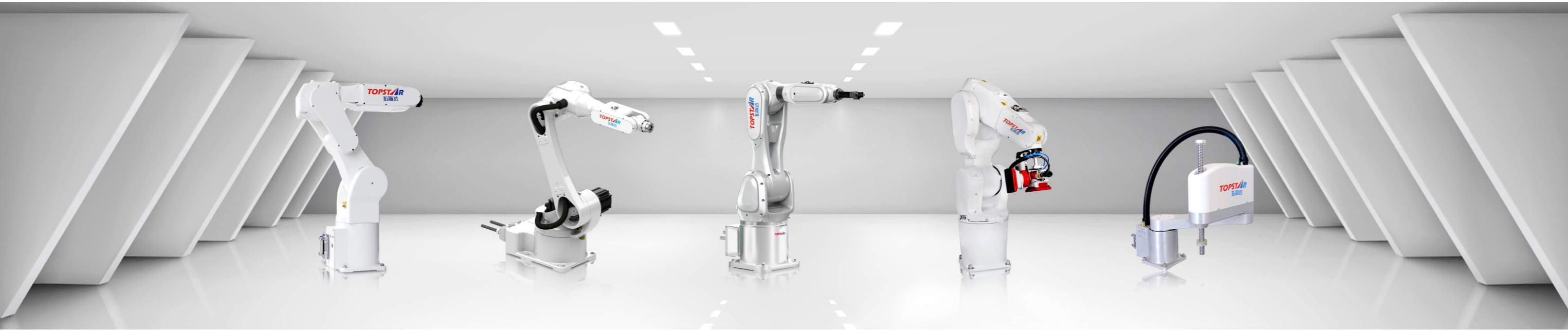
There are more than 30 sales and service branches all around the country, and serving for more than 5000 customers, including BYD Auto, CHANGCHENG Auto, BIEL, etc.

TOPSTAR has carried out long-term industry-university-research cooperation with tsinghua university, huazhong university of science and technology, south China university of technology, and other research institutions and well-known universities. By the end of June 30, 2018, the company has obtained 123 authorized patents and 23 software copyrights. 2 Guangdong famous brand products and 5 high-tech products in Guangdong. Many products have passed European CE certification.

TOPSTAR is a Hi-Tech enterprise, Guangdong Provincial-level Enterprise Technical Center and the Rapid Growth of Small & Medium Enterprises of Guangdong Province. In 2014, we were ranked on the 30th as "Potential 100 Non-Listed Chinese Enterprises" by Forbes. In 2015, we were assessed as "China's Most Potential Enterprise" by Ernst & Young with Fudan University. In 2016, TOPSTAR was assessed as the first batch of robot key enterprises in Guangdong Province. In 2017, TOPSTAR was named " China's top 10 system integrators of 2017" by Capex CN. 2014 to 2018, honored "Annual Golden Globe" by Golden Globe Awards.







## 智能制造综合服务商

2017年登陆创业板，股票代码300607

广东省首批机器人骨干企业

是中国“无人工厂”、“智慧工厂”、“智能制造”的早期践行者

多次获得“最具投资价值企业”、“最具成长性企业”等殊荣

## Intelligent manufacturing integrated service providers

Landing on the GEM in 2017, stock code 300607

The first batch of robot backbone enterprise in Guangdong Province.

It is an early adopter of "Unmanned Factories", "Smart Factories" and "Smart Manufacturing" in China.

He has won many awards such as "Most Investment Value Enterprise" and "Most Growth Enterprise".



拓斯达不是雇佣和解雇型企业，而是打造创业型平台，集众人之力，实现凭一己之力所无法达成目标的平台，其核心精神是“分享”。

——《拓斯达宣言》

TOPSTAR is not a hiring or dismissal enterprise, but aim to create a business platform, which setting the power of everyone to achieve the goal which can not achieve by their own. Its core spirit is 'Share'.

《TOPSTAR'S Declaration》

## 企业文化

### || 公司宗旨

全心全意为客户服务。

### || 公司愿景

助力100万工程师服务工业自动化；  
助力100万家制造企业实现智能化。

### || 公司使命

让工业制造更美好。

### || 公司定位

专注建立工业机器人、自动化解决方案生态圈的全球智能制造综合服务商。

### || 核心价值观

群体奋斗 群体成功

### || 企业理念

共赢 / 分享 / 感恩

### || 企业精神

乐于拼搏，勇于进取

## Company Culture

### Company Purpose

Serve customers wholeheartedly.

### Corporate Vision

Helping 1 million engineers service in industry automation;  
Helping 1 million manufacturing companies to achieve intelligence.

### Corporate Mission

Making industrial manufacturing better.

### Corporate Positioning

Focus on the establishment of industrial robots, automated solutions for the ecological circle of intelligent manufacturing integrated service providers.

### Core Values

Group struggle, group success

### Corporate Philosophy

Win-win / Share / Gratitude

### Entrepreneurial Spirit

Be happy to struggle and bold to make progress.

发展历程  
Development History

2007  
50万注册  
成立拓斯达

- 拓斯达以50万元注册资金注册成立;
- 提出“打造一流品质”的企业和产品定位;
- 制定行业内部标准,重新定义行业高端产品标准。

2008  
研发辅机  
开拓市场

- 研发出新型节能三机一体机;
- 研发出直接冷却160度水温机,降温速度更快。

2009  
提高产品自产  
客户达1000家

- 成立拓斯达商学院;
- 市场成交客户量突破一千家;
- 成立钣金厂,提高自产率,产能再次提升。

2010  
开发机械手  
布局全国市场

- 开发机械手产品,成为自动化系统输出全套产业链运营商;
- 无锡分公司成立,辐射华东,开启全国市场布局;
- 与清华大学合作,引入先进的企业管理理念。

2011  
注塑自动化解  
决方案运营商

- 自主研发的三轴、五轴伺服机械手下线,获得客户广泛好评;
- 确立整体注塑自动化解决方案,提出主动服务理念;
- 成功举办“华南塑料工业高端论坛”。

2012  
认证高新企业  
布局全球市场

- 获得国家高新技术企业称号;
- 布局全球市场,产品销往东南亚、欧洲、南美洲等地市场;
- 与华南理工大学签署产学研合作协议。

2013  
引入战略投资  
多领域自动化

- 投资6亿矿产自动化制造基地,项目纳入东莞市重点建设项目;
- 组建自动化项目部,布局打磨、冲压、压铸等多领域自动化进行股份制改革,核心员工持股。

2014  
挂牌新三板  
响应机器人

- 挂牌新三板,实现同步定增;
- 率先响应机器人政策,提出一年回本的自动化理念;
- 华北、华中营销中心成立,全国新设20余办事处,推动自动化改革。

2015  
掌握核心技术  
研发工业机器人

- 掌握控制系统核心技术,布局工业机器人研发;
- 形成多领域工业机器人自动化、整厂水电气系统、配套设备智能体系。

2016  
整合上下游资源  
打造智能生态

- 自主研发六轴工业机器人本体上市;
- 提出打造软件研发、本体设计、集成方案、整厂自动化三位一体的机器人生态圈理念;
- 整合上下游资源,与ABB签订战略合作协议,深入开展合作。

2017  
登陆创业板  
扩大员工持股

- 创业板上市,股票代码300607扩大员工持股200余名;
- 打造以工业机器人为核心,软硬件结合的智能制造综合服务体系,通过四部两院组织架构输出智能制造整体解决方案;
- 导入SAP信息化管理及任职资格体系,提升管理团队效能。

2018  
入驻新园区  
赋新使命

- 发布新使命、愿景、价值观,确定新组织气质;
- 迁入全新的大塘朗园区,首次举办全球开放日;
- 优化产业布局,收购野田智能、筹建江苏拓斯达、置地松山湖与沙田。

What we are proud of is not just history.....

骄傲,不仅仅是历史.....



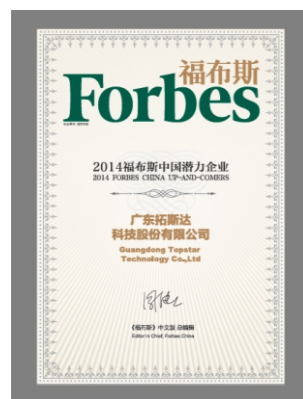
## 资质评定 Qualification evaluation

拓斯达坚持技术为王的经营理念，先后取得了各项高新技术企业的资质和认证，为客户提供先进和高端的产品。

TOPSTAR adheres to the business philosophy, which puts technology in the dominant position. It has successively obtained many qualifications and certifications of high-tech enterprises, and provided the most advanced and high-end product to customers.



国家级高新技术企业认证  
欧盟CE认证  
ISO9001质量体系认证  
广东省名牌机器人  
广东省名牌机械手  
机器人控制系统软件著作权5项  
累计产品技术专利100项  
广东省级企业技术中心  
华南理工大学产学研合作基地  
校企合作实践基地



National high - tech enterprise certification  
CE Certification  
ISO9001 Quality System Certification  
Guangdong Province Top Brand Robot  
Guangdong Province Top Brand Manipulator

Five kinds of copyright in software of Robot control system  
100 technology patents for products  
Guangdong provincial enterprise technology center  
South China University of Technology production and research cooperation base  
School - enterprise cooperation practice base

## 行业影响 Industry Influence

拓斯达致力于为客户打造健康机器人生态圈，提供有竞争力的自动化解决方案和服务。与国内外知名企业保持良好的合作关系，更好服务行业发展和客户需求。

TOPSTAR commits to creating a healthy robot ecosystem for customers, providing competitive automation solutions and services. And it establishes a good working relationship with famous domestic and foreign enterprises, provides a better service for industry development and customer demand.





机械手选型导引 Model Selection Guide

驱动方式 / Drive	锁模力/Mold Clamping Force (Ton)															
	小型/Small-sized I.M.M					中型/Middle-sized I.M.M					大型/Large-sized I.M.M					
	0	30	80	100	150	180	220	350	450	550	850	1000	1300	1600	2000	3000
3/5轴伺服 3/5 Axis AC Servo	MBW-200															
	MBW-170															
	MBW-130															
	MEW-170 MEW-170s															
	EU-120 EU-120s															
	EUW-120 EUW-120s															
	EU-80 EU-80s															
	EUW-80 EUW-80s															
	EU-50 EU-50s															
	MDE-120 MDE-120s															
MEWE-120 MEWE-120s																
MDW-110 MDW-110s																
MDE-80 MDE-80s																
MEWE-80 MEWE-80s																
HDW-80																
AD-80 AD-80s																
ADW-80 ADW-80s																
3轴伺服&气缸 3 Axis AC Servo & Air Cylinder																
单轴伺服气缸 Single AC Servo Air Cylinder																
旋转式机械手 Swing-Arm Robots	L-650[V]															
	X-650[V]															

技术规格 Technical Specification

机种(系列)	IMM(TON)	电源(V)	最大消耗电力(KW)	使用气压(Mpa)	空气消费量(Nl/cycle)	驱动方式	姿势(气缸)
MBW-200	1600-4000	AC380 ± 10% 50/60Hz	6.5	0.5-0.7	7.2	伺服马达	90° 固定
MBW-170	850-1600	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.4	0.5-0.7	26	伺服马达	90° 固定
MBW-130	550-1300	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.3	0.5-0.7	24	伺服马达	90° 固定
MEW-170s	850-1600	AC220 ± 10% 50/60Hz	3.2	0.5-0.7	41.1	伺服马达	90° 固定
EU-120s	350-450	AC220 ± 10% 50/60Hz	3.25	0.5-0.7	3.6	伺服马达	90° 固定
EUW-120s	350-450	AC220 ± 10% 50/60Hz	3.5	0.5-0.7	9.7	伺服马达	90° 固定
EU-80s	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.8	0.5-0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
EUW-80s	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.8	0.5-0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
EU-50s	30-150	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.1	0.5-0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MDE-120s	350-450	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.8	0.5-0.7	3.6	伺服马达	90° 固定
MEWE-120s	350-450	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.8	0.5-0.7	18	伺服马达	90° 固定
MDW-110s	350-850	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.8	0.5-0.7	27	伺服马达	90° 固定
MDE-80s	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.1	0.5-0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MEWE-80s	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	2.35	0.5-0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
HDW-80	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	2	0.5-0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
AD-80s	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	0.45	0.5-0.7	23.9	伺服+气缸	90° 固定
ADW-80s	100-220	AC220 ± 10% 50/60Hz	0.45	0.5-0.7	23.7	伺服+气缸	90° 固定
L-650(V)	80-150	AC220 ± 10% 50/60Hz	0.1	0.5-0.7	15.1	气缸	-
X-650V	80-150	AC220 ± 10% 50/60Hz	0.1	0.5-0.7	17.7	气缸	-

机种(系列)	最大可搬重量(Kg)	姿势力矩(N.m)	主臂上下(mm)	副臂上下(mm)	前后(mm)	走行(mm)	本体重量(Kg)
MBW-200	30	110	2000/2500/3000	-	460-2300	3000/3500	1800
MBW-170	20	57.7	1700/2000	-	275-1875	2500/3000	1380
MBW-130	15	57.7	1300/1500	-	270-1280	2000/2500	880
MEW-170s	20	57.7	1700/2000	1700/2000	455-1655	2500/3000	1450
EU-120s	8	25.8	1200	1250	500-1200	1800	561
EUW-120s	8	25.8	1200/1400	1250/1450	515-1200	1800	613
EU-80s	6	11.7	800/900	850/950	385-800	1400/1600	289
EUW-80s	6	11.7	900/1000	950/1050	385-800	1400/1600	298
EU-50s	3	8.3	600	650	305-650	1200	229
MDE-120s	5	10.1	1200/1400	1250/1450	210-1050	1800	300
MEWE-120s	5	10.1	1400	1450	395-1020	1800	450
MDW-110s	10	57.7	1500	1550	120-1300	2000/2500	636
MDE-80s	5	10.1	800/900	850/950	255-790	1400/1600	221
MEWE-80s	3	10.1	900	950	120-740	1400/1600	250
HDW-80	3	8.3	900	-	180-680	1600	279
AD-80s	3	8.3	600/800	600/800	主臂300/副臂150	1400	208
ADW-80s	3	8.3	800/900/1000	800/900/1000	主臂300/副臂150	1400/1600	279
L-650(V)	2	-	650	-	-	-	30
X-650V	2	-	650	-	-	-	52

注：上表能更好的帮助您选择合适的机械手。

# MBW-200

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range  
**1600~4000ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MBW-200
电源 Power Source	V	AC380 ± 10% 50/60HZ
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	6.5
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5 ~ 0.7
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	7.2
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势 (气缸) Posture ( Air Cylinder )	—	90° 固定 / 90° Fixed
■ 气缸推力(气压0.5MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	30【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N · m	110
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	2000/2500/3000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—
前后 Crosswise	mm	460 ~ 2300
走行 Traverse	mm	3000/3500
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	1800
操作盒 Pendant	Kg	1.6

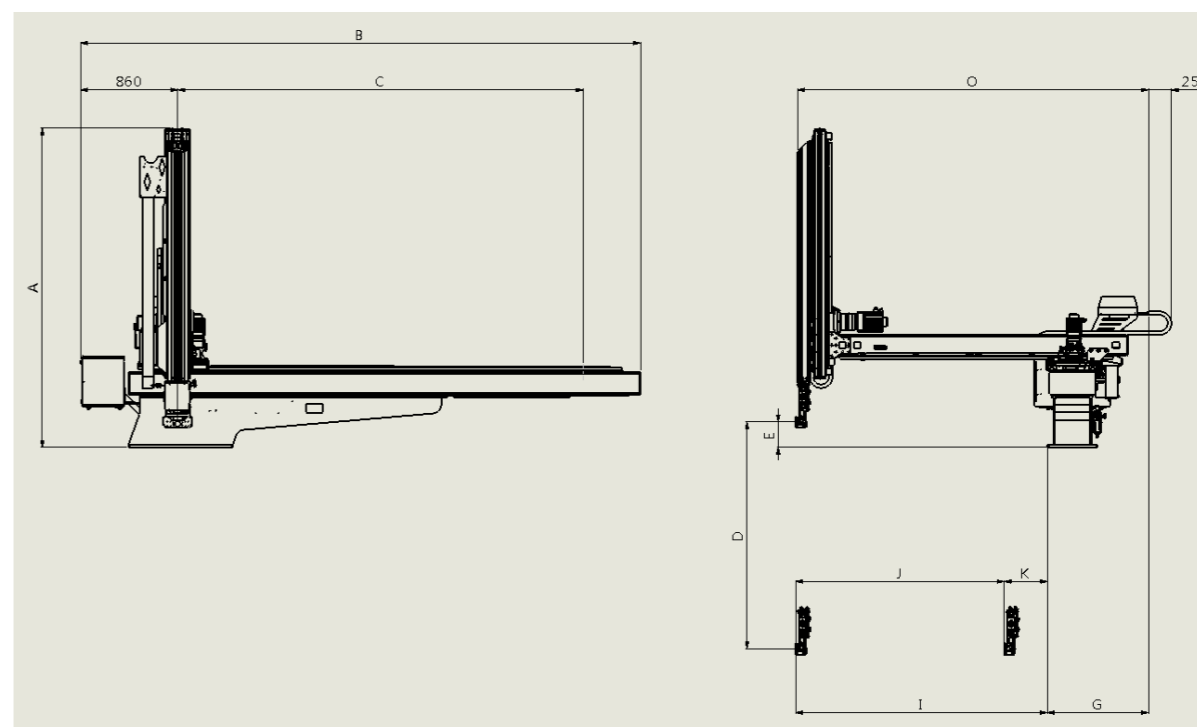
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

- ◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper
- ◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
- ◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting
- ◆ 回转单元 Rotation unit
- ◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)
- ◆ 顶针后退连动 Ejector return link
- ◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
- ◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MBW-200
A 总高	Overall height	2335(2575)(2815)mm
B 总长	Overall length	4355(4830)mm
C 走行行程	Traverse stroke	3000(3500)mm
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	2000 ( 2500 ) (3000)mm
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	210mm
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	—
G 底座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	850mm
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	2300
J 主臂前进最大行程	Main-arm crosswise stroke max	1800
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	460mm
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—
M 副臂前进最大行程	Sub-arm crosswise stroke max	—
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	3110

○当尺寸C是3000mm时, 尺寸B为4355mm ○when dimension C is 3000mm, B is 4355mm

○当尺寸C是3500mm时, 尺寸B为4830mm ○when dimension C is 3500mm, B is 4830mm

○当尺寸D是2000mm时, 尺寸A为2335mm ○when dimension D is 2000mm, A is 2335mm

○当尺寸D是2500mm时, 尺寸A为2575mm ○when dimension D is 2500mm, A is 2575mm

○当尺寸D是3000mm时, 尺寸A为2815mm ○when dimension D is 3000mm, A is 2815mm



# MBW-170

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**850~1600ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MBW-170
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.4
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	26
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势 (气缸) Posture ( Air Cylinder )	—	90° 固定 / 90° Fixed
■ 气缸推力(气压0.5MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	20【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N · m	57.7
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1700/2000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—
前后 Crosswise	mm	275 ~ 1875
走行 Traverse	mm	2500/3000
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	1245~1380
操作盒 Pendant	Kg	1.6

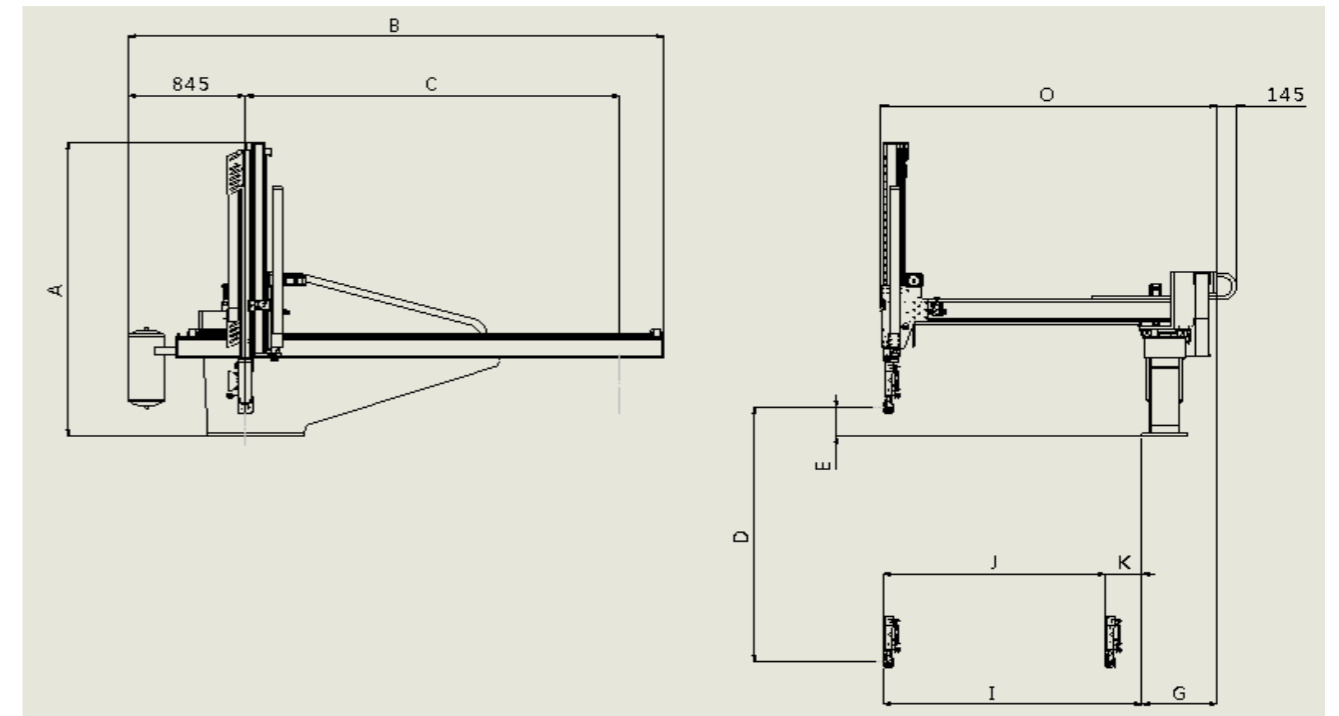
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max. 256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

- ◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper
- ◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
- ◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting
- ◆ 回转单元 Rotation unit
- ◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)
- ◆ 顶针后退连动 Ejector return link
- ◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
- ◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MBW-170
A 总高 Overall height		2300(2420)mm
B 总长 Overall length		3700(4180)mm
C 走行行程 Traverse stroke		2500(3000)mm
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		1700(2000)mm
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		335mm
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		—
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		710mm
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		1875mm
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		1600mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		275mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		2475mm

- 当尺寸C是2500mm时, 尺寸B为3700mm
- 当尺寸C是3000mm时, 尺寸B为4180mm
- 当尺寸D是1700mm时, 尺寸A为2300mm
- 当尺寸D是2000mm时, 尺寸A为2420mm
- when dimension C is 2500mm, B is 3700mm
- when dimension C is 3000mm, B is 4180mm
- when dimension D is 1700mm, A is 2300mm
- when dimension D is 2000mm, A is 2420mm

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

# MBW-130

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**550~1300ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MBW-130
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.3
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	24
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势 (气缸) Posture ( Air Cylinder )	—	90° 固定 / 90° Fixed
■ 气缸推力(气压0.5MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	15【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N · m	57.7
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1300/1500
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—
前后 Crosswise	mm	270 ~ 1280
走行 Traverse	mm	2000/2500
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	850~880
操作盒 Pendant	Kg	1.6

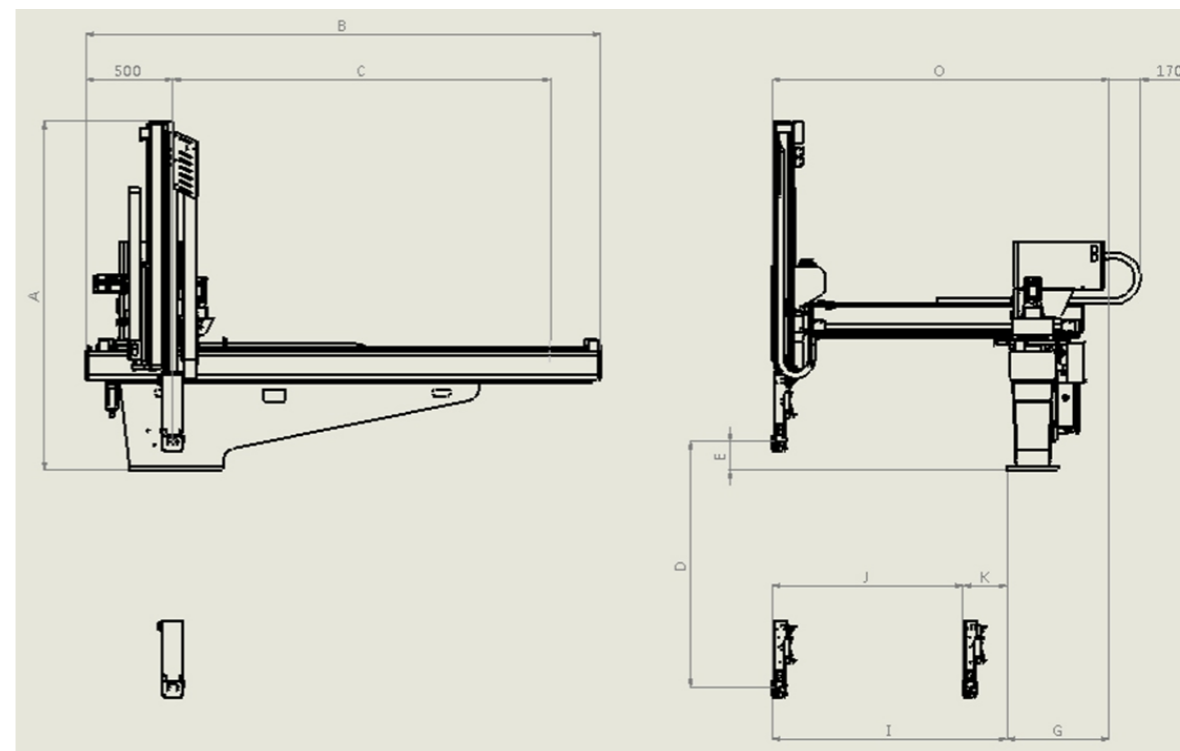
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max. 256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大50种类型) Internal memory (for Max 50 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

- ◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper
- ◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
- ◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting
- ◆ 回转单元 Rotation unit
- ◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)
- ◆ 顶针后退连动 Ejector return link
- ◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
- ◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MBW-130
A 总高 Overall height		1860(1980)mm
B 总长 Overall length		2725(3205)mm
C 走行行程 Traverse stroke		2000(2500)mm
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		1300 (1500) mm
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		150mm
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		—
G 底座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		550
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		1280mm
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		1010mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		270mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		1790

- 当尺寸C是2000mm时, 尺寸B为2725mm
- 当尺寸C是2500mm时, 尺寸B为3205mm
- 当尺寸D是1300mm时, 尺寸A为1860mm
- 当尺寸D是1500mm时, 尺寸A为1980mm
- when dimension C is 2000mm, B is 2725mm
- when dimension C is 2500mm, B is 3205mm
- when dimension D is 1300mm, A is 1860mm
- when dimension D is 1500mm, A is 1980mm

# MEW-170S

- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety



## 注塑机锁模力 Injection mould clamping force range

### 850~1600ton



### 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MEW-170S	
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	3.2	
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	41	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture ( Air Cylinder )	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.5MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	20【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	57.7	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1700/2000	
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	1700/2000	
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 455~1655 副臂/S 200~1400	
走行 Traverse	mm	2500/3000	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	1210	1450
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

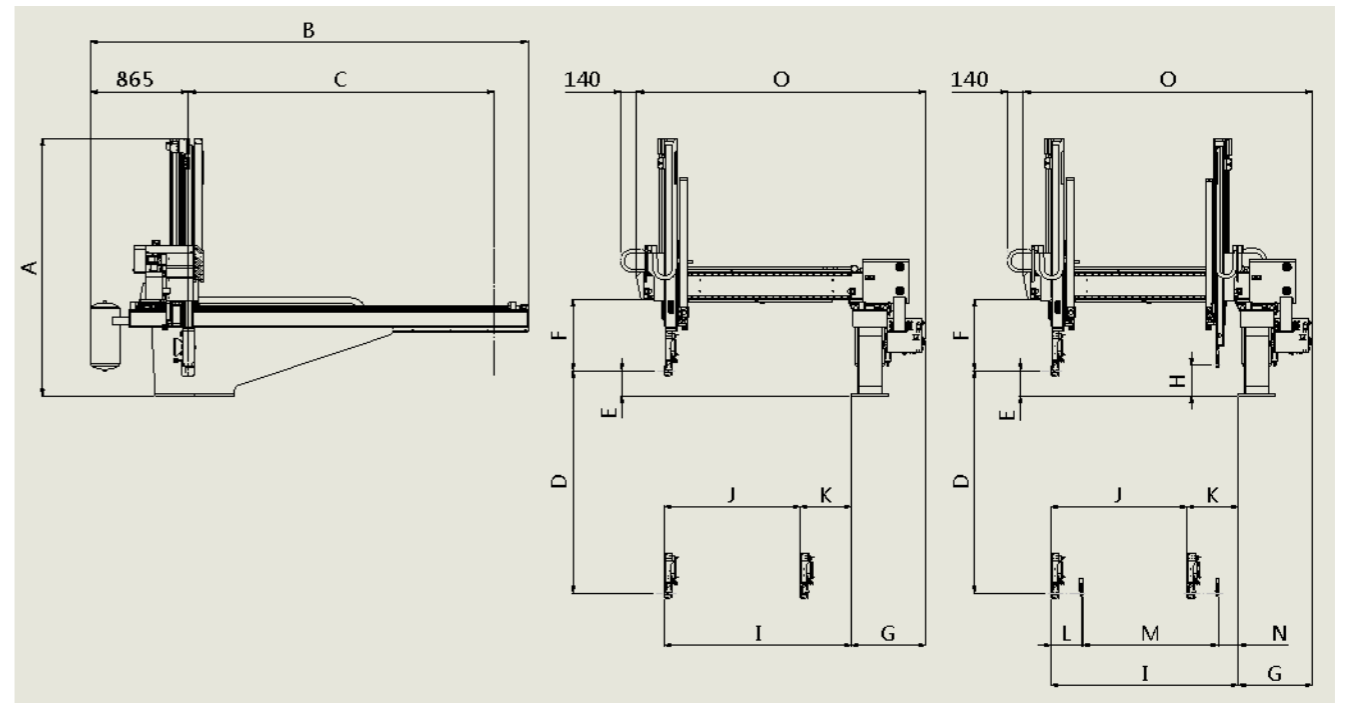
### 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange(Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release(Move, Revert)	

### 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

### 产品结构图 Product Structure Diagram



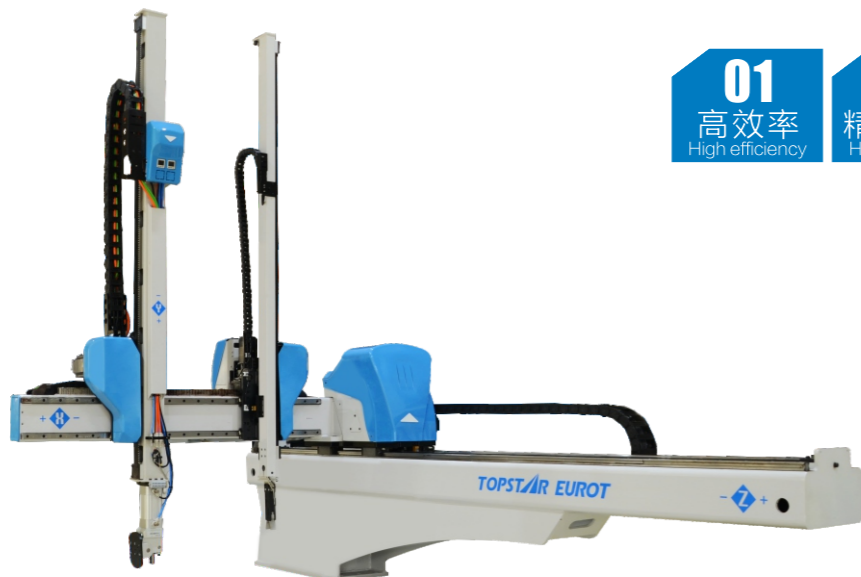
外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MEW-170S
A 总高 Overall height		2250(2370)mm
B 总长 Overall length		3705(4185)mm
C 走行行程 Traverse stroke		2500(3000)mm
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		1700(2000)mm
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		255mm
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		630mm
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		500mm
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		300mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		1655mm
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		1200mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		455mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		280mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		1145mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		200mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		2405mm

- 当尺寸C是2500mm时, 尺寸B为3705mm
- 当尺寸C是3000mm时, 尺寸B为4185mm
- 当尺寸D是1700mm时, 尺寸A为2250mm
- 当尺寸D是2000mm时, 尺寸A为2370mm
- when dimension C is 2500mm, B is 3705mm
- when dimension C is 3000mm, B is 4185mm
- when dimension D is 1700mm, A is 2250mm
- when dimension D is 2000mm, A is 2370mm



# EU-120/EU-120S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range  
**350~450ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	EU-120	EU-120S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.1	3.25
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	3.6	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	8【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	25.8	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200	1200
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	1250
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 265 ~ 1200	主臂/M 500 ~ 1200 副臂/S 250 ~ 950
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	526	561
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

## 标准功能 Standard function

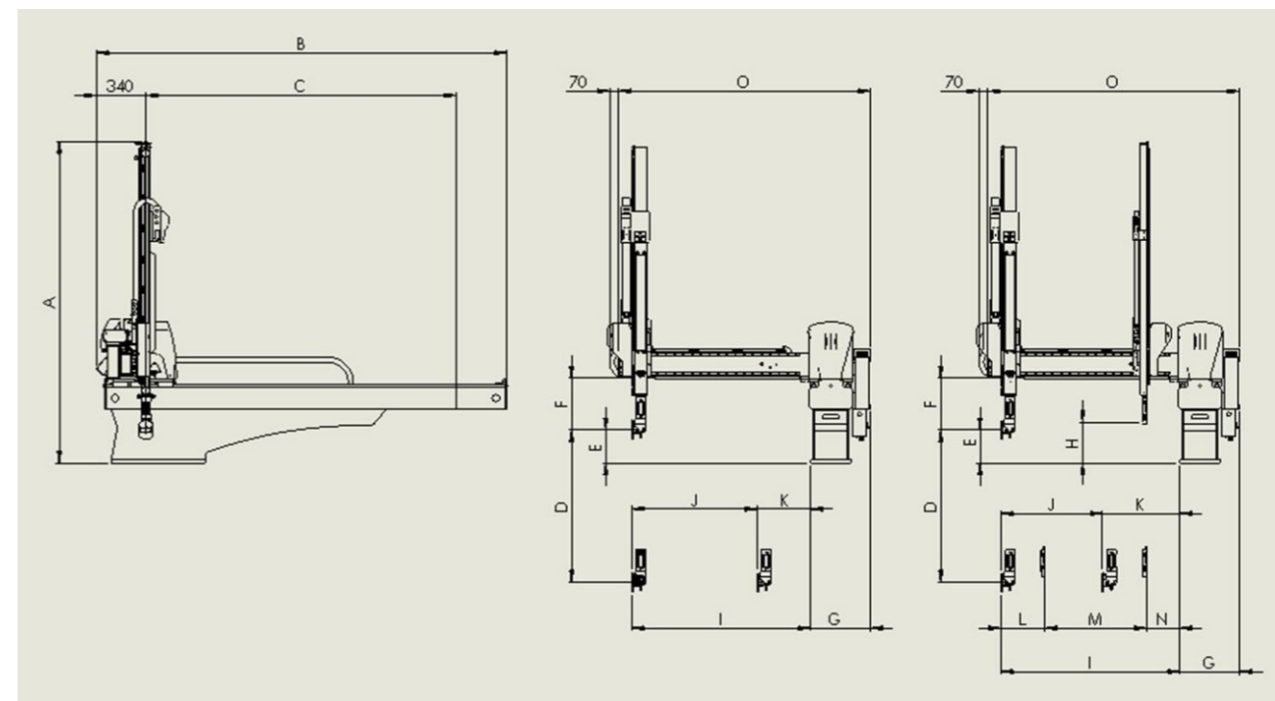
装箱动作 (各轴256点)	Packaging motion (Max. 256 points)
自由装箱点 (115点 × 2处)	Free packaging motion (115 points × 2 stages)
取出侧前进姿势控制	Forward and rotate at removing side
走行途中姿势	Posture control during traverse
落下测下降途中姿势	Posture midway descent at release side
顶针连动	Ejector link
不良品排出回路	Defective product reject circuit
初期不良品排出回路	Initial defective product reject circuit
取出下降待机	Down-standby
胶口途中开放(去程, 返程)	Midway runner release(Move, Revert)

水口模内开放	Runner release within mold
吸着确认单元 (1回路)	Vacuum confirmation unit (1 circuit)
横走行待机	Outside safety door area standby
滑移取出回路	Undercut extract circuit
输送带启动信号	Start signal of conveyor
内部存储记忆 (最大100种类型)	Internal memory(for Max 100 molds)
设定值锁定功能	Lock function of setting value
固定可动切换	Extraction from fixed mold
2国语言切换 (中文, 英文)	Two language exchange(Chinese/English)

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	EU-120	EU-120S
A 总高	Overall height	2190mm	2220mm
B 总长	Overall length	2650mm	
C 走行行程	Traverse stroke	1800mm	
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	1200mm	
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	230mm	
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	325mm	
G 基座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	405mm	
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—	280mm
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	1200mm	
J 主臂前进最大行程	Main-arm crosswise stroke max	935mm	700mm
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	265mm	500mm
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—	260mm
M 副臂前进最大行程	Sub-arm crosswise stroke max	—	700mm
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—	250mm
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	1740mm	

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

# EUW-120/EUW-120S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range  
**350~450ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	EUW-120	EUW-120S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.35	3.5
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	9.7	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	8【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	25.8	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200/1400	1200/1400
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	1250/1450
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 280 ~ 1200	主臂/M 515 ~ 1200 副臂/S 265 ~ 950
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	567	613
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

## 标准功能 Standard function

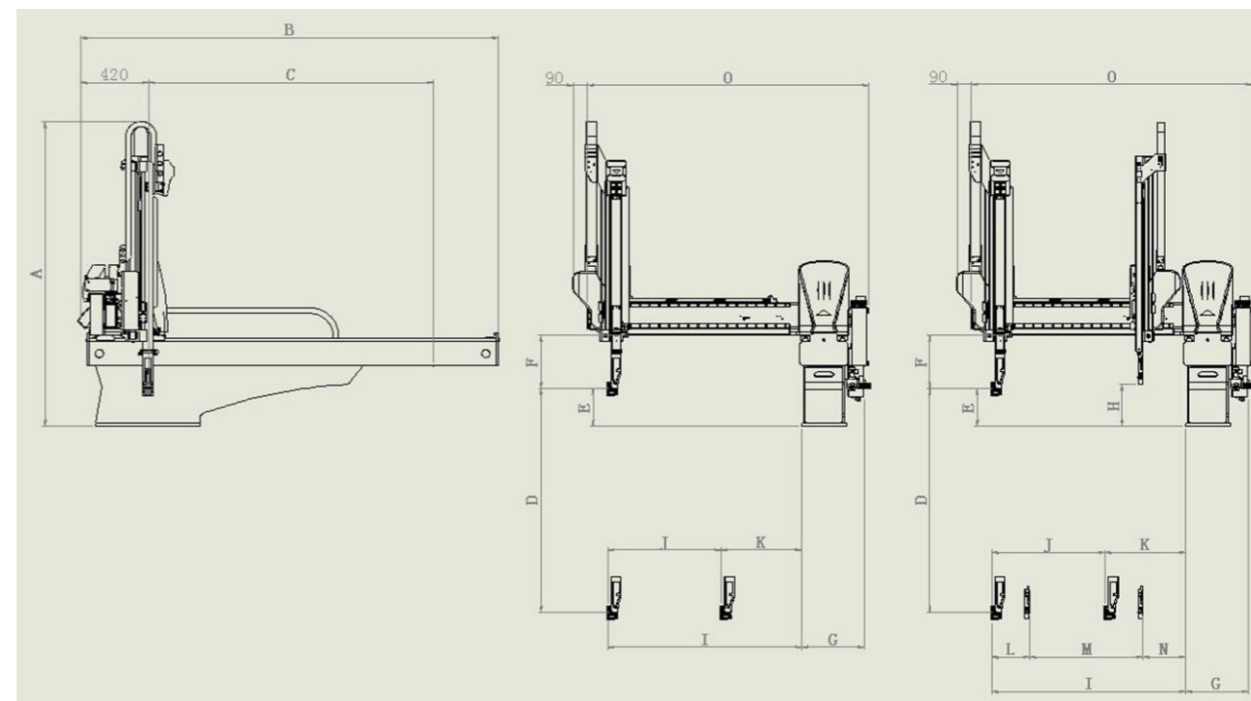
装箱动作 (各轴256点)	Packaging motion (Max. 256 points)
自由装箱点 (115点 × 2处)	Free packaging motion (115 points × 2 stages)
取出侧前进姿势控制	Forward and rotate at removing side
走行途中姿势	Posture control during traverse
落下测下降途中姿势	Posture midway descent at release side
顶针连动	Ejector link
不良品排出回路	Defective product reject circuit
初期不良品排出回路	Initial defective product reject circuit
取出下降待机	Down-standby
胶口途中开放(去程, 返程)	Midway runner release(Move, Revert)

水口模内开放	Runner release within mold
吸着确认单元 (1回路)	Vacuum confirmation unit (1 circuit)
横走行待机	Outside safety door area standby
滑移取出回路	Undercut extract circuit
输送带启动信号	Start signal of conveyor
内部存储记忆 (最大100种类型)	Internal memory(for Max 100 molds)
设定值锁定功能	Lock function of setting value
固定可动切换	Extraction from fixed mold
2国语言切换 (中文, 英文)	Two language exchange(Chinese/English)

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	EUW-120	EUW-120S
A 总高	Overall height	1890 (1950) mm	
B 总长	Overall length	2600mm	
C 走行行程	Traverse stroke	1800mm	
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	1200 (1400) mm	
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	230mm	
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	325mm	
G 底座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	405mm	
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—	280mm
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	1200mm	
J 主臂前进最大行程	Main-arm crosswise stroke max	800mm	685mm
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	280mm	515mm
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—	250mm
M 副臂前进最大行程	Sub-arm crosswise stroke max	—	685mm
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—	265mm
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	1740mm	

● 当尺寸D是1200mm时, 尺寸B为1890mm

● when dimension D is 1200mm, B is 1890mm

● 当尺寸D是1400mm时, 尺寸B为1950mm

● when dimension D is 1400mm, B is 1950mm

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

# EU-80 / EU-80S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	EU-80	EU-80S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	MPa	0.49	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	6【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	11.7	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	800/900	800/900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	850/950
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 245 ~ 800	主臂/M 385 ~ 800 副臂/S 170 ~ 585
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	265	289
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

## 标准功能 Standard function

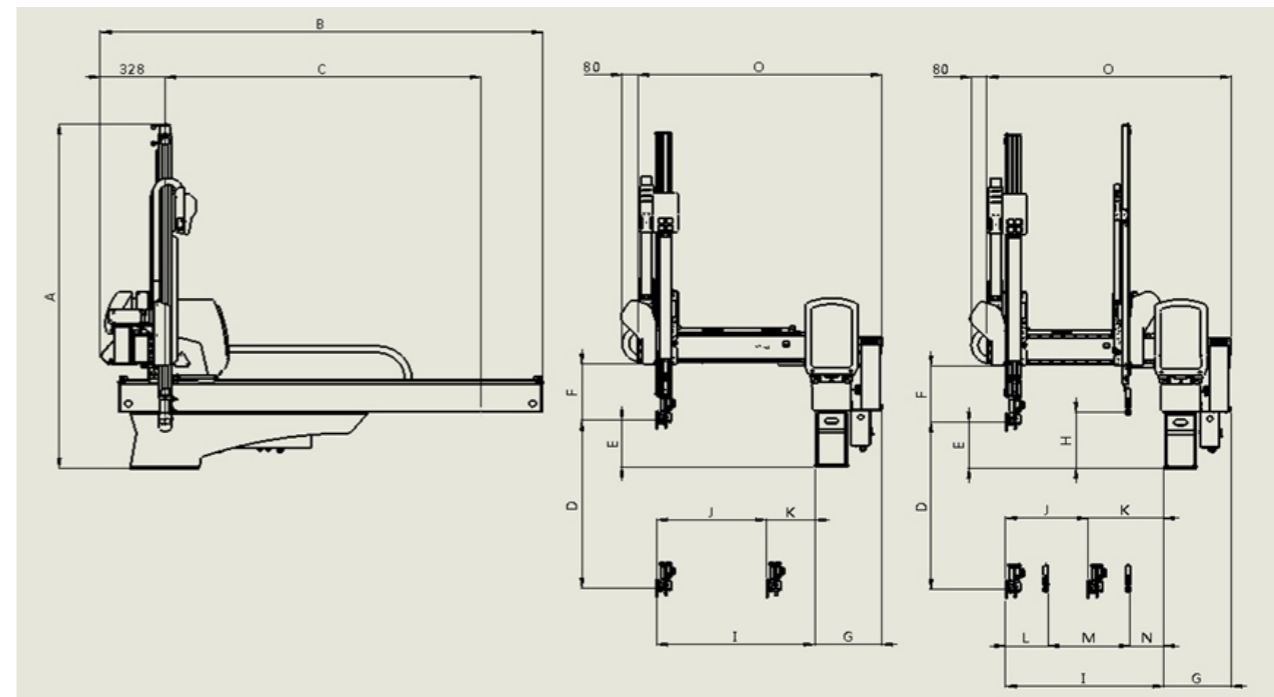
装箱动作 (各轴256点)	Packaging motion (Max. 256 points)
自由装箱点 (115点 × 2处)	Free packaging motion (115 points × 2 stages)
取出侧前进姿势控制	Forward and rotate at removing side
走行途中姿势	Posture control during traverse
落下测下降途中姿势	Posture midway descent at release side
顶针连动	Ejector link
不良品排出回路	Defective product reject circuit
初期不良品排出回路	Initial defective product reject circuit
取出下降待机	Down-standby
胶口途中开放(去程, 返程)	Midway runner release(Move, Revert)

水口模内开放	Runner release within mold
吸着确认单元 (2回路)	Vacuum confirmation unit (2 circuit)
横走行待机	Outside safety door area standby
滑移取出回路	Undercut extract circuit
输送带启动信号	Start signal of conveyor
内部存储记忆 (最大100种类型)	Internal memory(for Max 100 molds)
设定值锁定功能	Lock function of setting value
固定可动切换	Extraction from fixed mold
2国语言切换 (中文, 英文)	Two language exchange(Chinese/English)

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	EU-80	EU-80S
A 总高	Overall height	1700(1800)	1750(1850)
B 总长	Overall length	2040(2240)mm	
C 走行行程	Traverse stroke	1400(1600)mm	
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	800(900)mm	
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	250mm	
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	300mm	
G 底座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	340mm	
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—	300mm
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	800mm	
J 主臂前进最大行程	Main-arm crosswise stroke max	555mm	415mm
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	245mm	385mm
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—	215mm
M 副臂前进最大行程	Sub-arm crosswise stroke max	—	415mm
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—	170mm
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	1235mm	

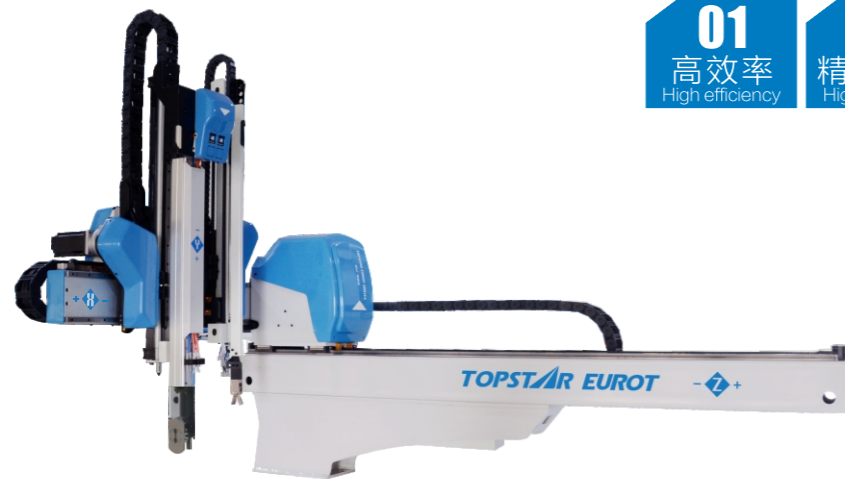
- 当尺寸C是1400mm时, 尺寸B为2040mm
- 当尺寸C是1600mm时, 尺寸B为2240mm
- 当机械手为三轴时, 尺寸D是800mm时, 尺寸A为1700mm
- 当机械手为三轴时, 尺寸D是900mm时, 尺寸A为1800mm
- 当机械手为五轴时, 尺寸D是800mm时, 尺寸A为1750mm
- 当机械手为五轴时, 尺寸D是900mm时, 尺寸A为1850mm

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



# EUW-80 / EUW-80S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	EUW-80	EUW-80S
电源 Power Source	V	AC200~220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	6【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	11.7	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900/1000	900/1000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	950/1050
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 245 ~ 800	主臂/M 385 ~ 800 副臂/S 215 ~ 630
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	270	298
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

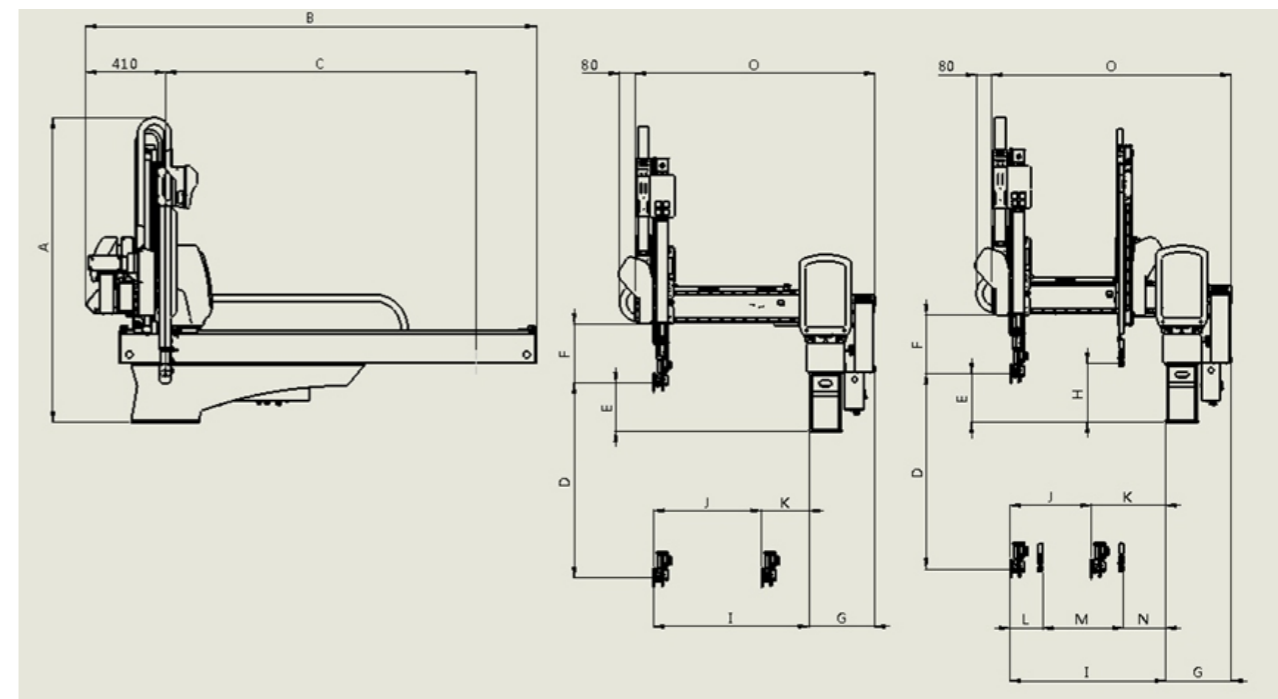
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max. 256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuit)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Ma100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

- ◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper
- ◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
- ◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting
- ◆ 回转单元 Rotation unit
- ◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)
- ◆ 顶针后退连动 Ejector return link
- ◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
- ◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	EUW-80	EUW-80S
A 总高 Overall height		1510(1560)mm	
B 总长 Overall length		2125(2325)mm	
C 走行行程 Traverse stroke		1400(1600)mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		900(1000)mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		250mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		300mm	
G 底座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		340mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—	300mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		800mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		555mm	415mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		245mm	385mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—	170mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—	415mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—	215mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		1235mm	

● 当尺寸C是1400mm时, 尺寸B为2125mm

● when dimension C is 1400mm, B is 2125mm

● 当尺寸C是1600mm时, 尺寸B为2325mm

● when dimension C is 1600mm, B is 2325mm

● 当尺寸D是800mm时, 尺寸A为1510mm

● when dimension D is 800mm, A is 1510mm

● 当尺寸D是900mm时, 尺寸A为1560mm

● when dimension D is 900mm, A is 1560mm

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

# EU-50 / EU-50S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety



注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**30~150ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	EU-50	EU-50S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.3	2.1
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	8.3	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	600	600
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	650
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 160 ~ 650	主臂/M 305 ~ 650 副臂/S 165 ~ 510
走行 Traverse	mm	1200	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	204	229
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

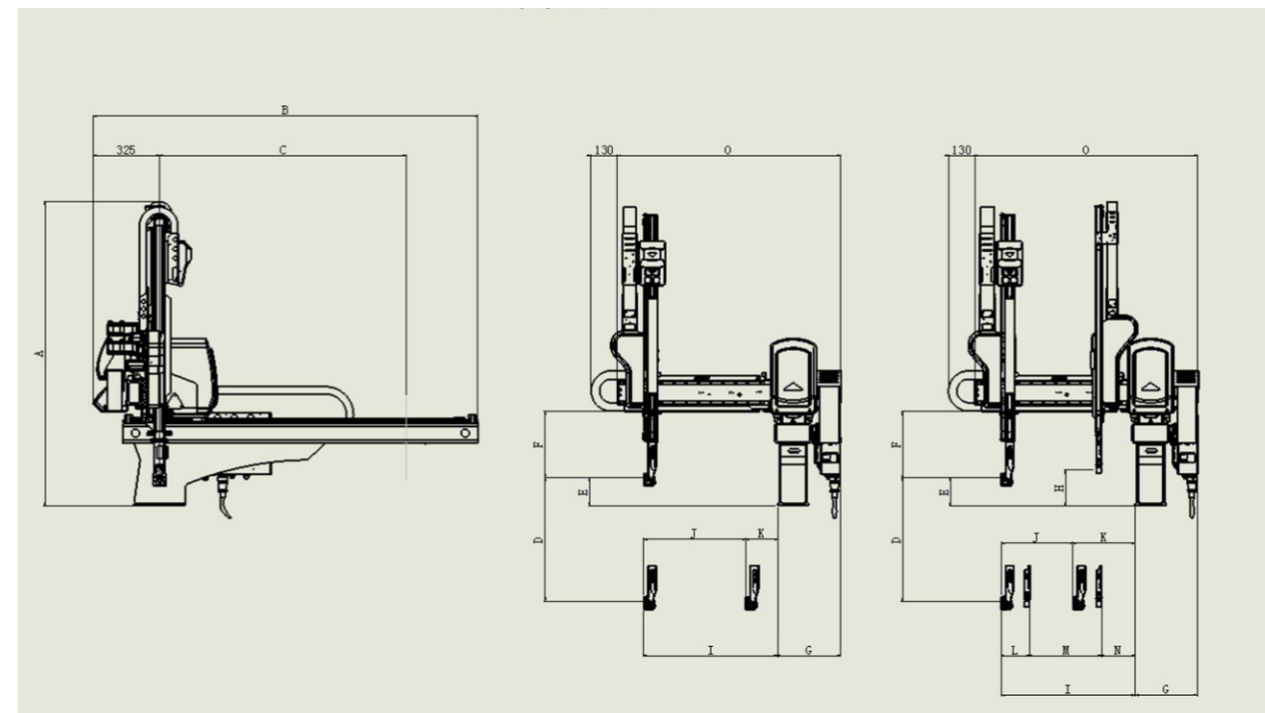
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	EU-50	EU-50S
A 总高 Overall height	Overall height	1485mm	
B 总长 Overall length	Overall length	1725mm	
C 走行行程 Traverse stroke	Traverse stroke	1200mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	Main-arm vertical stroke	600mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby	Main-arm vertical standby	145mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	Bottom of crosswise to chuck mount position	315mm	
G 底座里侧面-箱体末端 Base side face-box end	Base side face-box end	310mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby	Sub-arm vertical standby	—	195mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max	Main-arm reach max	650mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	Main-arm crosswise stroke max	490mm	345mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	Main-arm crosswise standby min	160mm	305mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	Main/Sub-arm proximity min	—	145mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	Sub-arm crosswise stroke max	—	345mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	Sub-arm crosswise standby min	—	165mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	Crosswise arm end-Box end	1090mm	

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



# MDE-120 / MDE-120S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

- 01  
高效率  
High efficiency
- 02  
精密性高  
High Precision
- 03  
减少成本  
Reduce Cost
- 04  
安全性高  
High Safety



注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

350~450ton



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MDE-120	MDE-120S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	3.6	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200	1200
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	1200
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 160 ~ 1050	主臂/M 375 ~ 1050 副臂/S 210 ~ 885
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	300	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

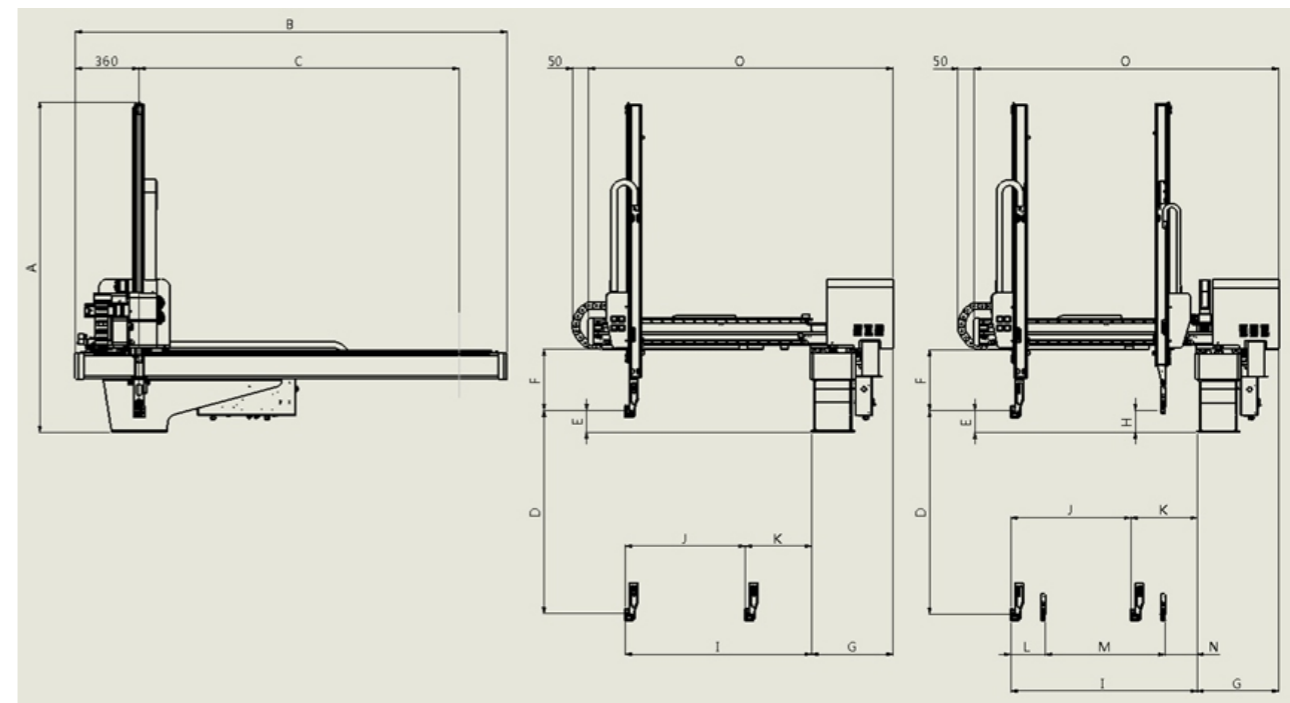
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram

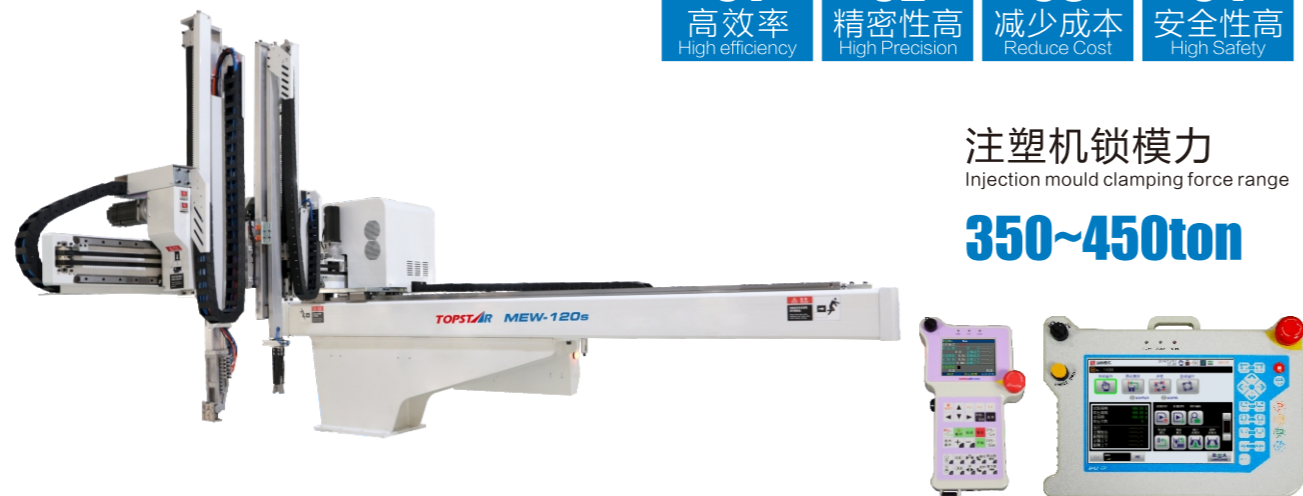


外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MDE-120	MDE-120S
A 总高 Overall height	Overall height	1950mm	
B 总长 Overall length	Overall length	2430mm	
C 走行行程 Traverse stroke	Traverse stroke	1800mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	Main-arm vertical stroke	1200mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby	Main-arm vertical standby	130mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	Bottom of crosswise to chuck mount position	370mm	
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-box end	Base side face-box end	460mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby	Sub-arm vertical standby	—	120mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max	Main-arm reach max	1050mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	Main-arm crosswise stroke max	840mm	660mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	Main-arm crosswise standby min	160mm	375mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	Main/Sub-arm proximity min	—	165mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	Sub-arm crosswise stroke max	—	660mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	Sub-arm crosswise standby min	—	210mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	Crosswise arm end-Box end	1715mm	

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

# MEWE-120 / MEWE-120S

- 01**  
 高效率  
 High efficiency
- 02**  
 精密性高  
 High Precision
- 03**  
 减少成本  
 Reduce Cost
- 04**  
 安全性高  
 High Safety



**注塑机锁模力**  
Injection mould clamping force range  
**350~450ton**

## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MEWE-120	MEWE-120S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.9	2.8
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	18	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200/1400	1200/1400
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	1250/1450
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 165 ~ 1020	主臂/M 395 ~ 1020 副臂/S 140 ~ 760
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	450	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

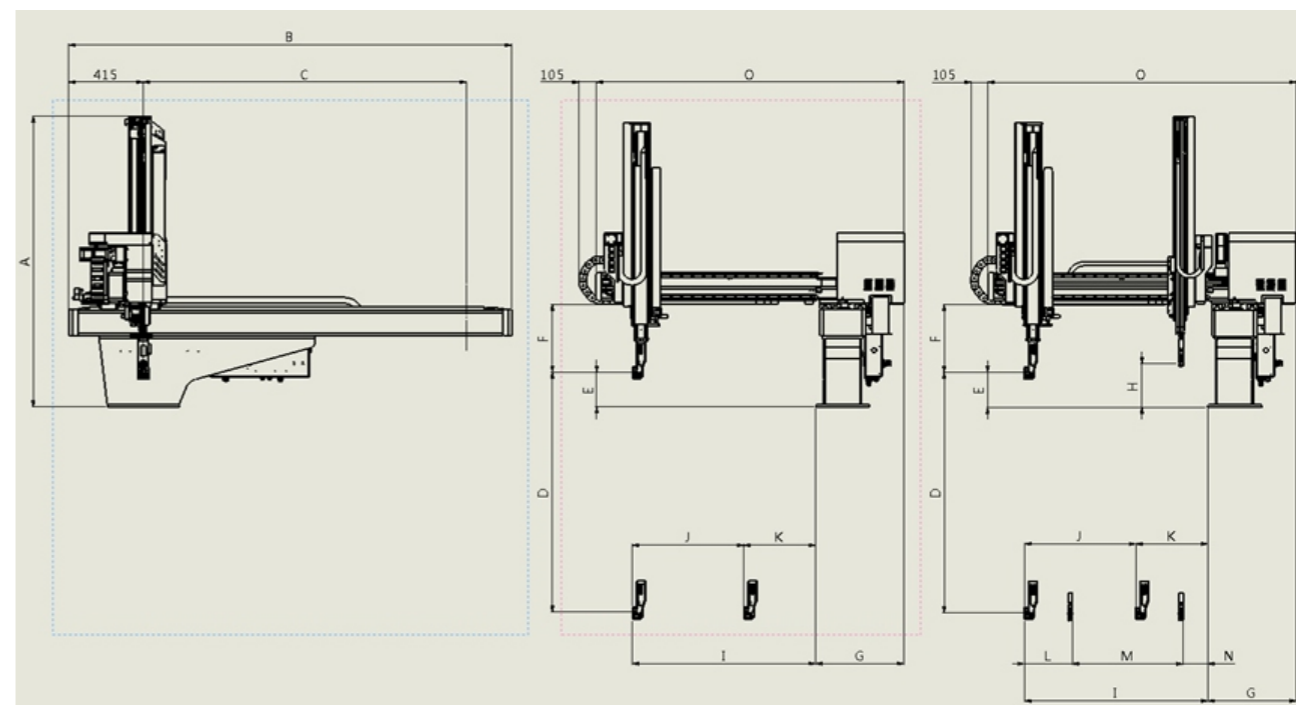
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory(for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange(Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release(Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MEWE-120	MEWE-120S
A 总高 Overall height		1560(1680)mm	1600(1720)mm
B 总长 Overall length		2470mm	
C 走行行程 Traverse stroke		1800mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		1200(1400)mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		205mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		410mm	
G 底座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		495mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—	250mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		1020mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		855mm	620mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		165mm	395mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—	260mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—	620mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—	140mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		1715mm	

- ◆ 当机械手为三轴时, 尺寸D是1200mm时, 尺寸A为1560mm
- ◆ When the manipulator is triaxial and D is 1200, dimension A is 1560.
- ◆ 当机械手为三轴时, 尺寸D是1400mm时, 尺寸A为1680mm
- ◆ When the manipulator is triaxial and D is 1400, dimension A is 1680.
- ◆ 当机械手为五轴时, 尺寸D是1200mm时, 尺寸A为1600mm
- ◆ When the manipulator is five axis and D is 1200, dimension A is 1600.
- ◆ 当机械手为五轴时, 尺寸D是1400mm时, 尺寸A为1720mm
- ◆ When the manipulator is five axis and D is 1400, dimension A is 1720.

# MDW-110 / MDW-110S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety



注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**350~850ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MDW-110	MDW-110S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	18	27
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	10【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	57.7	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1500/1700	1500
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	1550
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 175 ~ 1300	主臂/M 340 ~ 1300 副臂/S 120 ~ 1080
走行 Traverse	mm	2000/2500	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	592	636
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

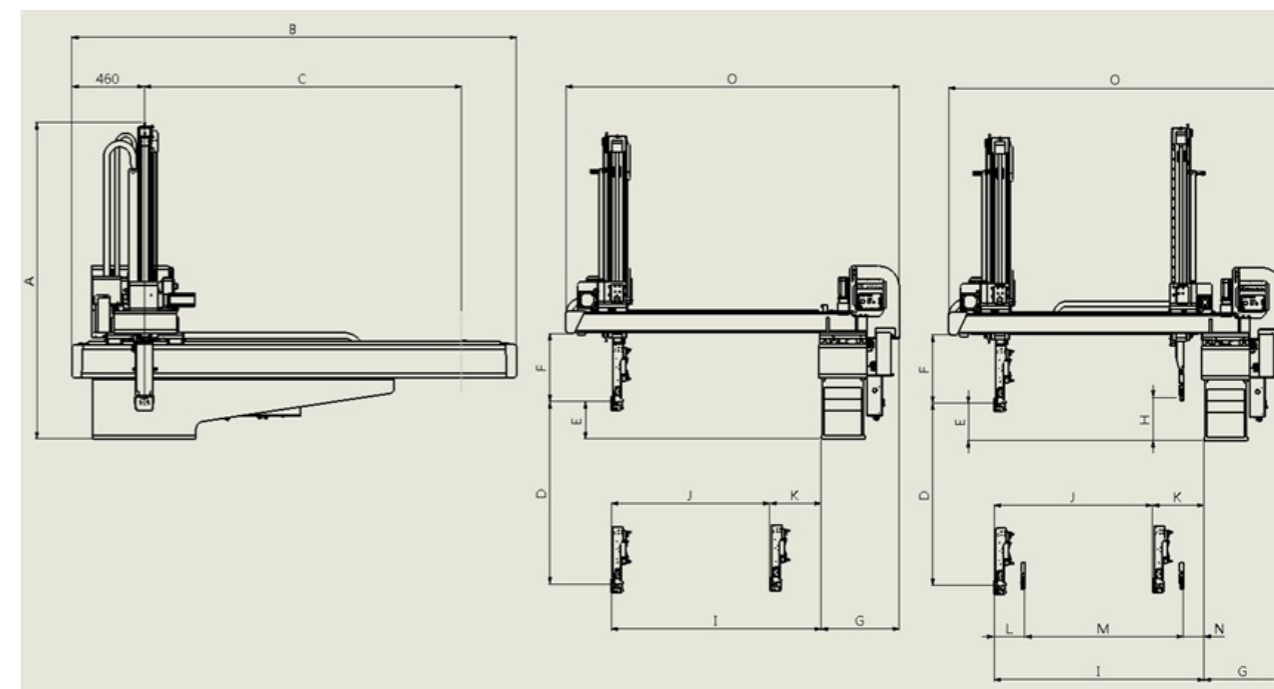
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuits)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

- ◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper
- ◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
- ◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting
- ◆ 回转单元 Rotation unit
- ◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)
- ◆ 顶针后退连动 Ejector return link
- ◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
- ◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MDW-110	MDW-110S
A 总高 Overall height		1930(2050)mm	1930mm
B 总长 Overall length		2805(3285)mm	
C 走行行程 Traverse stroke		2000(2500)mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		1500(1700)mm	1500mm
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		200mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		445mm	
G 底座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		470mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—	250mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		1300mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		1125mm	960mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		175mm	340mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—	220mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—	960mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—	120mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		2105mm	

○当尺寸C是2000mm时, 尺寸B为2805mm ○when dimension C is 2000mm, B is 2805mm

○当尺寸C是2500mm时, 尺寸B为3285mm ○when dimension C is 2500mm, B is 3285mm

○当尺寸D是1500mm时, 尺寸A为1930mm ○when dimension D is 1500mm, A is 1930mm

○当尺寸D是1700mm时, 尺寸A为2050mm ○when dimension D is 1700mm, A is 2050mm

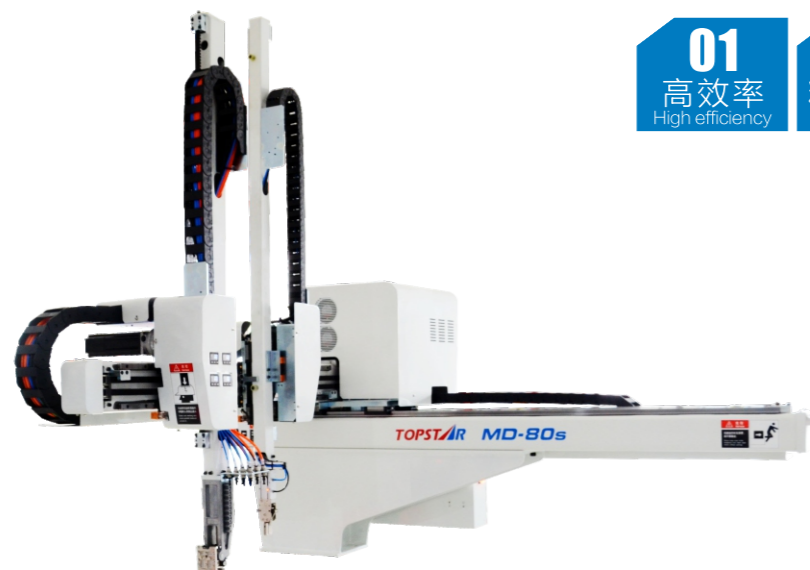
横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots



# MDE-80 / MDE-80S

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety



注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MDE-80	MDE-80S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.3	2.1
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	800/900	800/900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	850/950
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 120 ~ 790	主臂/M 255 ~ 790 副臂/S 110 ~ 645
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	221	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

## 标准功能 Standard function

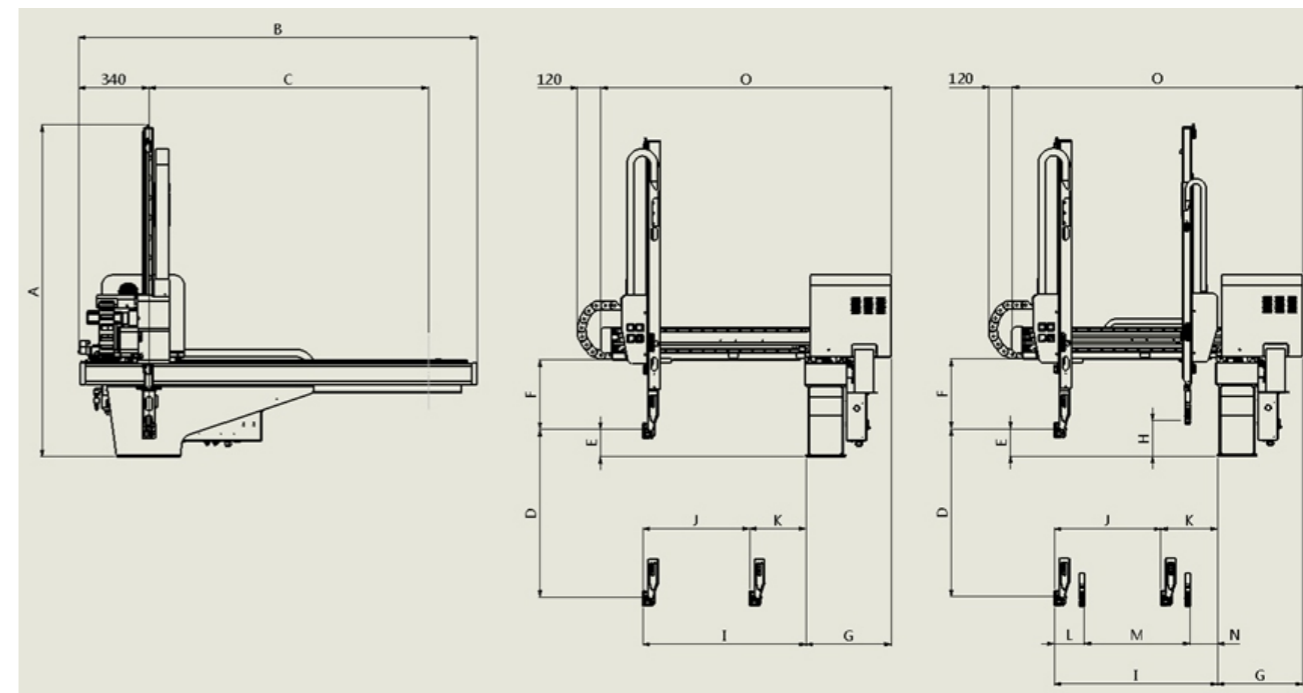
装箱动作 (各轴256点)	Packaging motion (Max. 256 points)
自由装箱点 (115点 × 2处)	Free packaging motion (115 points × 2 stages)
取出侧前进姿势控制	Forward and rotate at removing side
走行途中姿势	Posture control during traverse
落下测下降途中姿势	Posture midway descent at release side
顶针连动	Ejector link
不良品排出回路	Defective product reject circuit
初期不良品排出回路	Initial defective product reject circuit
取出下降待机	Down-standby
胶口途中开放(去程, 返程)	Midway runner release(Move, Revert)

水口模内开放	Runner release within mold
吸着确认单元 (1回路)	Vacuum confirmation unit (1 circuit)
横走行待机	Outside safety door area standby
滑移取出回路	Undercut extract circuit
输送带启动信号	Start signal of conveyor
内部存储记忆 (最大100种类型)	Internal memory(for Max 100 molds)
设定值锁定功能	Lock function of setting value
固定可动切换	Extraction from fixed mold
2国语言切换 (中文, 英文)	Two language exchange(Chinese/English)

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ 吸着确认2回路 Vacuum confirmation unit (2 circuits)	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 制品夹取2回路 Product gripping 2 circuits	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MDE-80	MDE-80S
A 总高	Overall height	1520(1640)mm	1590(1710)mm
B 总长	Overall length	1930(2110)mm	
C 走行行程	Traverse stroke	1400(1600)mm	
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	800 (900) mm	
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	130mm	
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	350mm	
G 底座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	410mm	
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—	180mm
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	790mm	
J 主臂前进最大行程	Main-arm crosswise stroke max	630mm	460mm
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	120mm	255mmL
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—	145mmM
M 副臂前进最大行程	Sub-arm crosswise stroke max	—	460mmN
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—	110mmO
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	1405mm	

- 当尺寸C是1400mm时, 尺寸B为1930mm
- 当尺寸C是1600mm时, 尺寸B为2110mm
- 当机械手为三轴时, 尺寸D是800mm时, 尺寸A为1520mm
- 当机械手为三轴时, 尺寸D是900mm时, 尺寸A为1640mm
- 当机械手为五轴时, 尺寸D是800mm时, 尺寸A为1590mm
- 当机械手为五轴时, 尺寸D是900mm时, 尺寸A为1710mm
- when dimension C is 1400mm, B is 1930mm
- when dimension C is 1600mm, B is 2110mm
- when the manipulator is triaxial and D is 800mm, A is 1520mm
- when the manipulator is triaxial and D is 900mm, A is 1640mm
- when the manipulator is five axis and D is 800mm, A is 1590mm
- when the manipulator is five axis and D is 900mm, A is 1710mm

横走式三轴/五轴伺服机械手  
3/5 Axis AC Servo Driven Robots

# MEWE-80 / MEWE-80S

- 01**  
 高效率  
 High efficiency
- 02**  
 精密性高  
 High Precision
- 03**  
 减少成本  
 Reduce Cost
- 04**  
 安全性高  
 High Safety



**注塑机锁模力**  
Injection mould clamping force range  
**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	MEWE-80	MEWE-80S
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.55	2.35
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	—	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900	900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	900
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 100 ~ 740	主臂/M 290 ~ 740 副臂/S 165 ~ 615
走行 Traverse	mm	1400(1600)	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	250	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

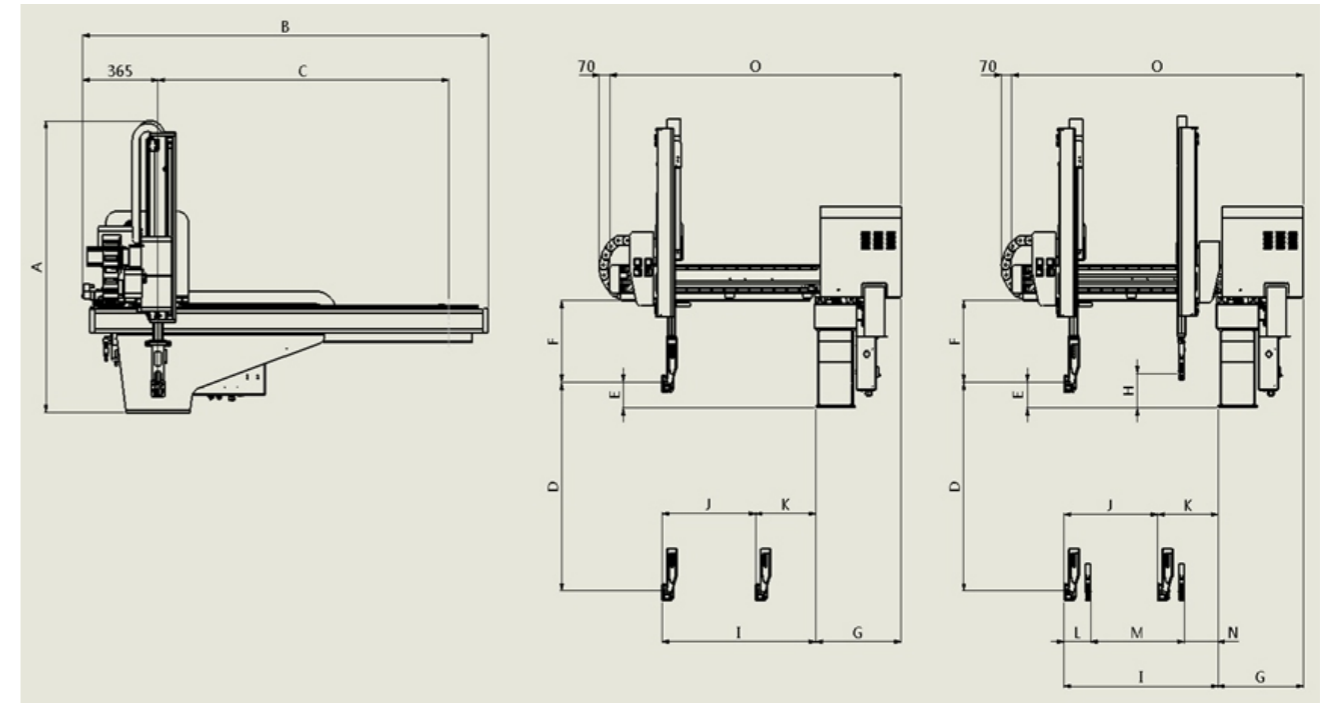
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (1回路) Vacuum confirmation unit (1 circuit)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ 吸着确认2回路 Vacuum confirmation unit (2 circuits)	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 制品夹取2回路 Product gripping 2 circuits	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 吸着确认4回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	MEWE-80	MEWE-80S
A 总高 Overall height		1300mm	
B 总长 Overall length		1920(2100)mm	
C 走行行程 Traverse stroke		1400(1600)mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		900mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		110mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		335mm	
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		400mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—	160mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		740mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		630mm	400mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		100mm	290mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—	130mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—	400mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—	180mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		1375mm	

◎ 当尺寸C是1400mm时, 尺寸B为1920mm

◎ when dimension C is 1400mm, B is 1920mm

◎ 当尺寸C是1600mm时, 尺寸B为2100mm

◎ when dimension C is 1600mm, B is 2100mm

# HDW-80

- 01**  
 高效率  
High efficiency
- 02**  
 精密性高  
High Precision
- 03**  
 减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
 安全性高  
High Safety



注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	HDW-80
电源 Power Source	V	AC200~220 ± 10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	2.9
驱动方式 Drive System	—	伺服马达/AC Servo Motor & 气缸/Cylinder
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N · m	8.3
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 180 ~ 680
走行 Traverse	mm	1600
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	279
操作盒 Pendant	Kg	1.6

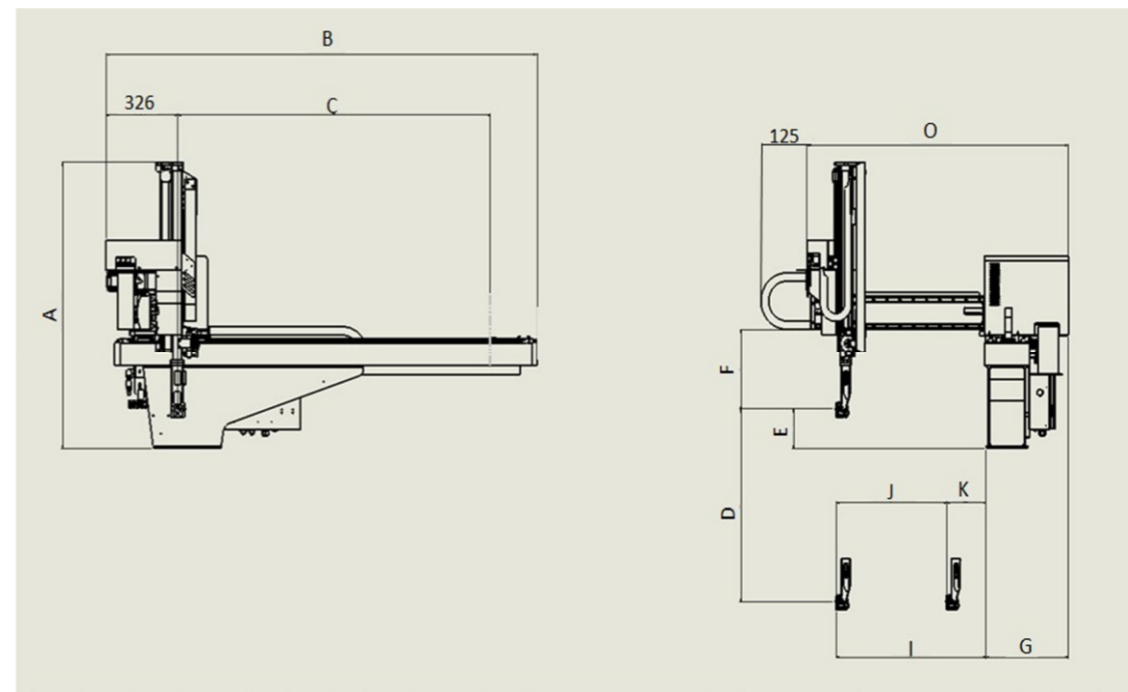
## 标准功能 Standard function

装箱动作 (各轴256点) Packaging motion (Max.256 points)	水口模内开放 Runner release within mold
自由装箱点 (115点 × 2处) Free packaging motion (115 points × 2 stages)	吸着确认单元 (2回路) Vacuum confirmation unit (2 circuit)
取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side	横走行待机 Outside safety door area standby
走行途中姿势 Posture control during traverse	滑移取出回路 Undercut extract circuit
落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side	输送带启动信号 Start signal of conveyor
顶针连动 Ejector link	内部存储记忆 (最大100种类型) Internal memory (for Max 100 molds)
不良品排出回路 Defective product reject circuit	设定值锁定功能 Lock function of setting value
初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit	固定可动切换 Extraction from fixed mold
取出下降待机 Down-standby	2国语言切换 (中文, 英文) Two language exchange (Chinese/English)
胶口途中开放(去程, 返程) Midway runner release (Move, Revert)	

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 上升途中闭模 Mold close during ascend
◆ NT剪切·可动侧 NT runner cutting	◆ 回转单元 Rotation unit
◆ 吸着确认2回路 Vacuum confirmation unit (4 circuits)	◆ 顶针后退连动 Ejector return link
◆ 制品夹取2回路 Product gripping 4 circuits	◆ 欧规67 EUROMAP 67nb

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	HDW-80
A 总高 Overall height		1310mm
B 总长 Overall length		2160mm
C 走行行程 Traverse stroke		1600mm
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke		900mm
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby		170mm
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position		330mm
G 底座里侧面-箱体末端 Base side face-box end		375mm
H 副臂上下待机 Sub-arm vertical standby		—
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max		680mm
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max		500mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min		180mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min		—
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max		—
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min		—
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end		1170mm



# AD-80 / AD-80S

横杆式单轴伺服机械手  
Single Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	AD-80	AD-80S
电源 Power Source	V	AC200 ~ 220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.45	
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	13.8	23.9
驱动方式 Drive System	—	气缸/Air Cylinder	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	600/800	600/800
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	600/800
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M300	主臂/M 300 副臂/S 150
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	208	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

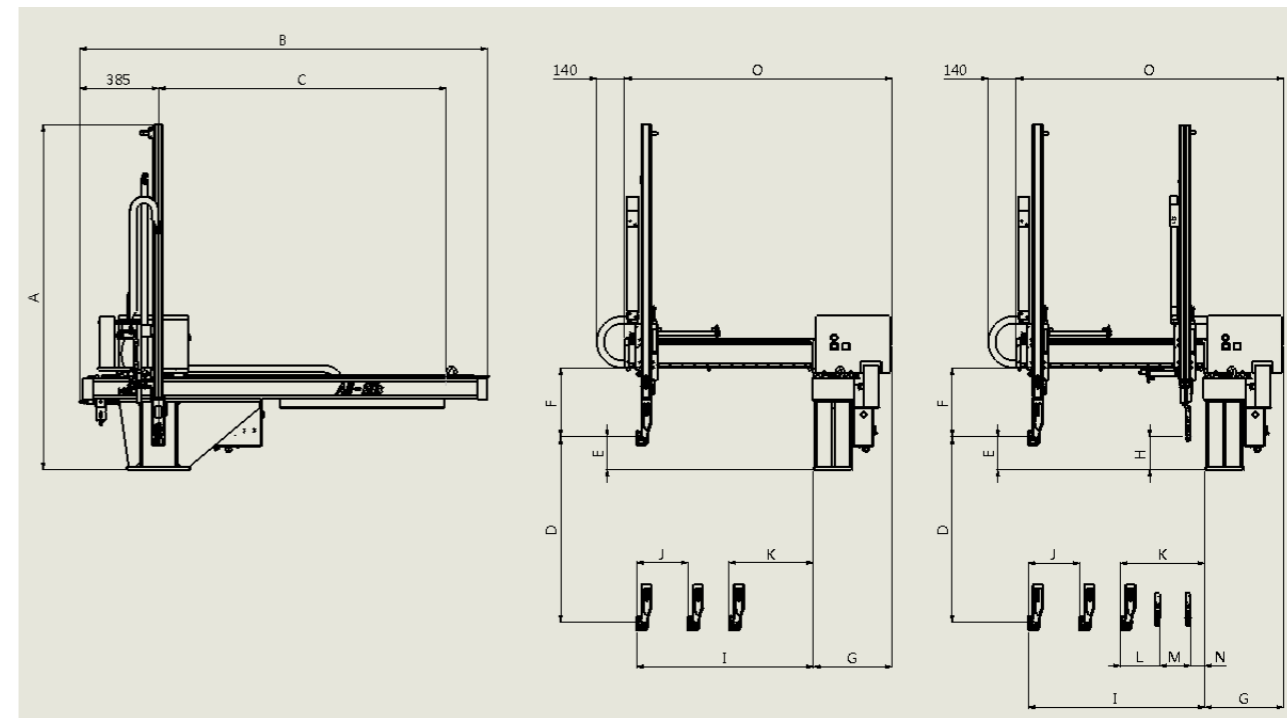
## 标准功能 Standard function

1-99点的位置动作	Position motion 1-99 point	吸着确认单元 (1回路)	Vacuum confirmation unit (1 circuit)
取出侧姿势控制	Posture control at extract side	落下测下降低速	Slow speed descent at release side
不良品排出回路	Defective product reject circuit	横走行待机	Outside safety door area standby
副臂单独动作	Sub-arm individual motion	输送带启动信号	Start signal of conveyor
胶口途中开放(去程, 返程)	Midway runner release(Move, Revert)	水口落下测下降	Runner descent at release side
模内开放	Product release within mold	水口侧可动取出	Runner extraction from moving side
内部存储记忆 (最大30种类型)	Internal memory (for Max 30 molds)	2国语言切换 (中文, 英文)	Two language exchange(Chinese/English)

## 选项功能 Option function

- ◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper
- ◆ 滑移取出 Under-cut extraction
- ◆ NT动作剪切装置 NT gate cut
- ◆ 固定可动切换 Extraction from fixed side
- ◆ 吸着确认2回路 Additional vacuum sensing unit (2 circuits)
- ◆ 制品确认 Product confirmation

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	AD-80	AD-80S
A 总高	Overall height	1440(1620)mm	
B 总长	Overall length	1970mm	
C 走行行程	Traverse stroke	1400mm	
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	600 (800) mm	
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	200mm	
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	325mm	
G 基座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	385mm	
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—	230mm
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	860mm	
J 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	300mm	300mm
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	140mm	250mm
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—	175mm
M 副臂前进最大值	Sub-arm crosswise stroke max	—	150mm
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—	70mm
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	1300mm	

● 当尺寸D是600mm时, 尺寸A为1440mm

● when dimension D is 600mm, A is 1440mm

● 当尺寸D是800mm时, 尺寸A为1620mm

● when dimension D is 800mm, A is 1620mm

# ADW-80 / ADW-80S

横杆式单轴伺服机械手  
Single Axis AC Servo Driven Robots



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**100~220ton**



## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	ADW-80	ADW-80S
电源 Power Source	V	AC200 ~ 220 ± 10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.45	
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	13.3	23.7
驱动方式 Drive System	—	气缸/Air Cylinder	
姿势 (气缸) Posture (Air Cylinder)	—	90° 固定 / 90° Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	800/900/1000	800/900/1000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	—	800/900/1000
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 300	主臂/M 300 副臂/S 150
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	279	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

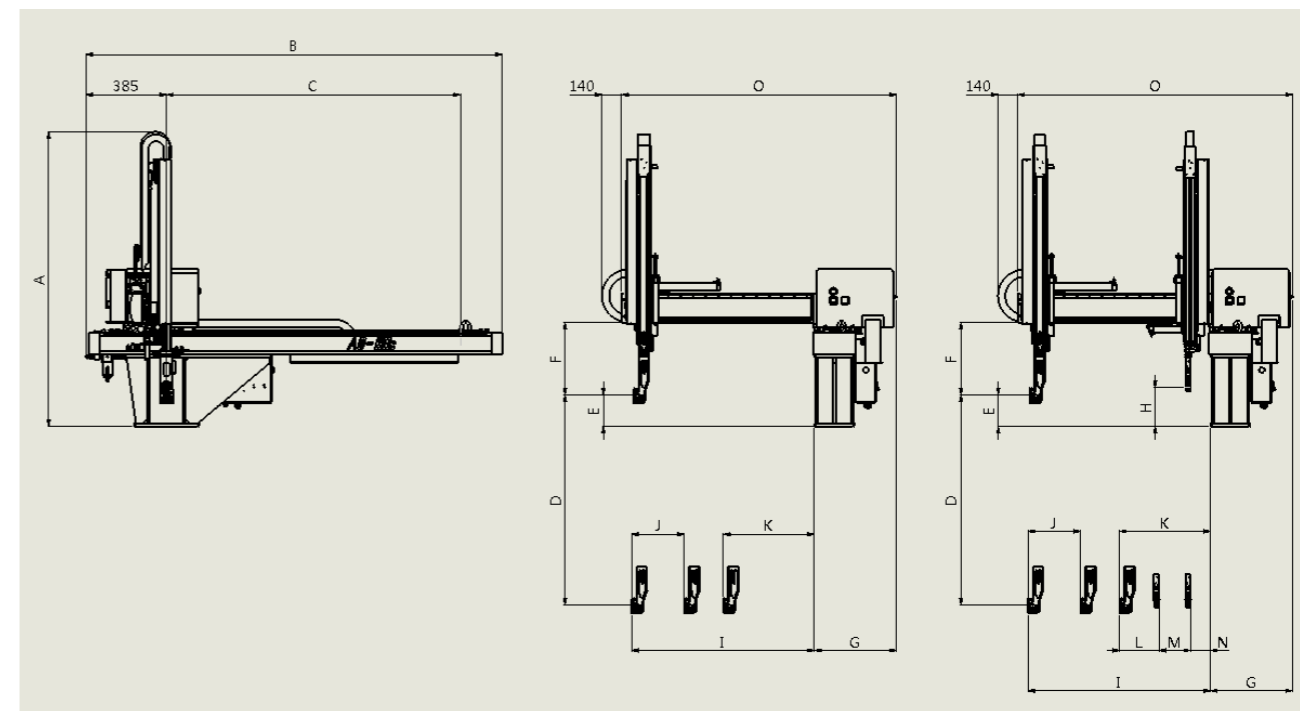
## 标准功能 Standard function

1-99点的位置动作	Position motion 1-99 point	吸着确认单元 (1回路)	Vacuum confirmation unit (1 circuit)
取出侧姿势控制	Posture control at extract side	落下测下降低速	Slow speed descent at release side
不良品排出回路	Defective product reject circuit	横走行待机	Outside safety door area standby
副臂单独动作	Sub-arm individual motion	输送带启动信号	Start signal of conveyor
胶口途中开放(去程, 返程)	Midway runner release(Move, Revert)	水口落下测下降	Runner descent at release side
模内开放	Product release within mold	水口侧可动取出	Runner extraction from moving side
内部存储记忆 (最大30种类型)	Internal memory (for Max 30 molds)	2国语言切换 (中文, 英文)	Two language exchange(Chinese/English)

## 选项功能 Option function

◆ 夹具内剪刀回路 Air nipple circuit in gripper	◆ 滑移取出 Under-cut extraction
◆ NT动作剪切装置 NT gate cut	◆ 固定可动切换 Extraction from fixed side
◆ 吸着确认2回路 Additional vacuum sensing unit (2 circuits)	◆ 制品确认 Product confirmation

## 产品结构图 Product Structure Diagram



外形尺寸	OUTER DIMENSIONS	ADW-80	ADW-80S
A 总高	Overall height	1320(1380)(1420)mm	
B 总长	Overall length	1970(2150)mm	
C 走行行程	Traverse stroke	1400(1600)mm	
D 主臂上下行程	Main-arm vertical stroke	800(900)(1000)mm	
E 主臂上下待机	Main-arm vertical standby	160mm	
F 夹具安装有效空间	Bottom of crosswise to chuck mount position	320mm	
G 基座里侧面-箱体末端	Base side face-box end	385mm	
H 副臂上下待机	Sub-arm vertical standby	—	195mm
I 主臂前进最大值	Main-arm reach max	860mm	
J 主臂前进最大行程	Main-arm crosswise stroke max	300mm	300mm
K 主臂前后待机最小值	Main-arm crosswise standby min	140mm	285mm
L 主副臂接近最小值	Main/Sub-arm proximity min	—	195mm
M 副臂前进最大行程	Sub-arm crosswise stroke max	—	150mm
N 副臂前后待机最小值	Sub-arm crosswise standby min	—	85mm
O 前后臂末端-箱体末端	Crosswise arm end-Box end	1300mm	

◎当尺寸C是1400mm时, 尺寸B为1970mm

◎when dimension C is 1400mm, B is 1970mm

◎当尺寸C是1600mm时, 尺寸B为2150mm

◎when dimension C is 1600mm, B is 2150mm

◎当尺寸C是800mm时, 尺寸A为1320mm

◎when dimension D is 800mm, A is 1320mm

◎当尺寸C是900mm时, 尺寸A为1380mm

◎when dimension D is 900mm, A is 1380mm

◎当尺寸D是1000mm时, 尺寸A为1420mm

◎when dimension D is 1000mm, A is 1420mm

横杆式单轴伺服机械手  
Single Axis AC Servo Driven Robots



# L-650(V)



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

**80~150ton**



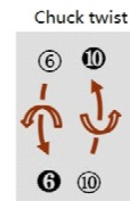
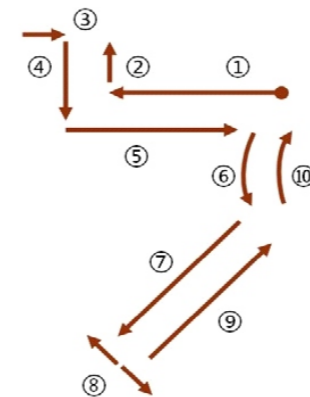
## 规格表 Specification Sheet

型式 MODEL	单位/UNIT	L-650 (V)
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.1
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	15.1
驱动方式 Drive System	—	气缸/Air Cylinder
夹具部反转 Chuck twist	—	180°
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	2【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
■ 行程 Stroke		
上下 Vertical	mm	150
前后 Crosswise	mm	650
回转 Swing	mm	50° ~90°【0°固定 Fixed】
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	30

## 特长 Features

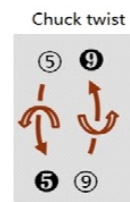
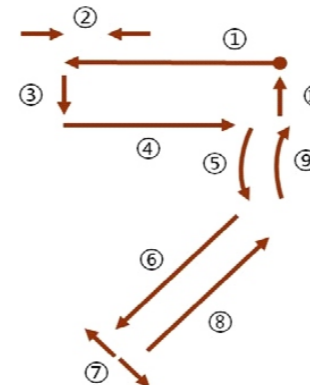
上下待机位置手柄调整功能	Vertical standby position adjustment function with handle
旋转手柄可调节进入模具上下方向的位置	Adjustment of top and bottom direction of entry position to mold is possible by turning the handle
回转角度调整功能	Rotation angle adjustment function
简单机械调整可变更回转方向及回转角度	Simple machine adjustment makes it possible to change the direction of rotation and to adjust the rotation angle
夹具部反转功能	Chuck part reversal function
夹具部反转可使浇口释放平顺完成	Sprue runner release is performed smoothly by chuck twist
固定侧·可动侧切换	Extraction from fixed & moving side mold
固定侧可动侧对应切换	Sprue runner of fixed part mold can be extracted

## 基本动作 Motion pattern



Type1

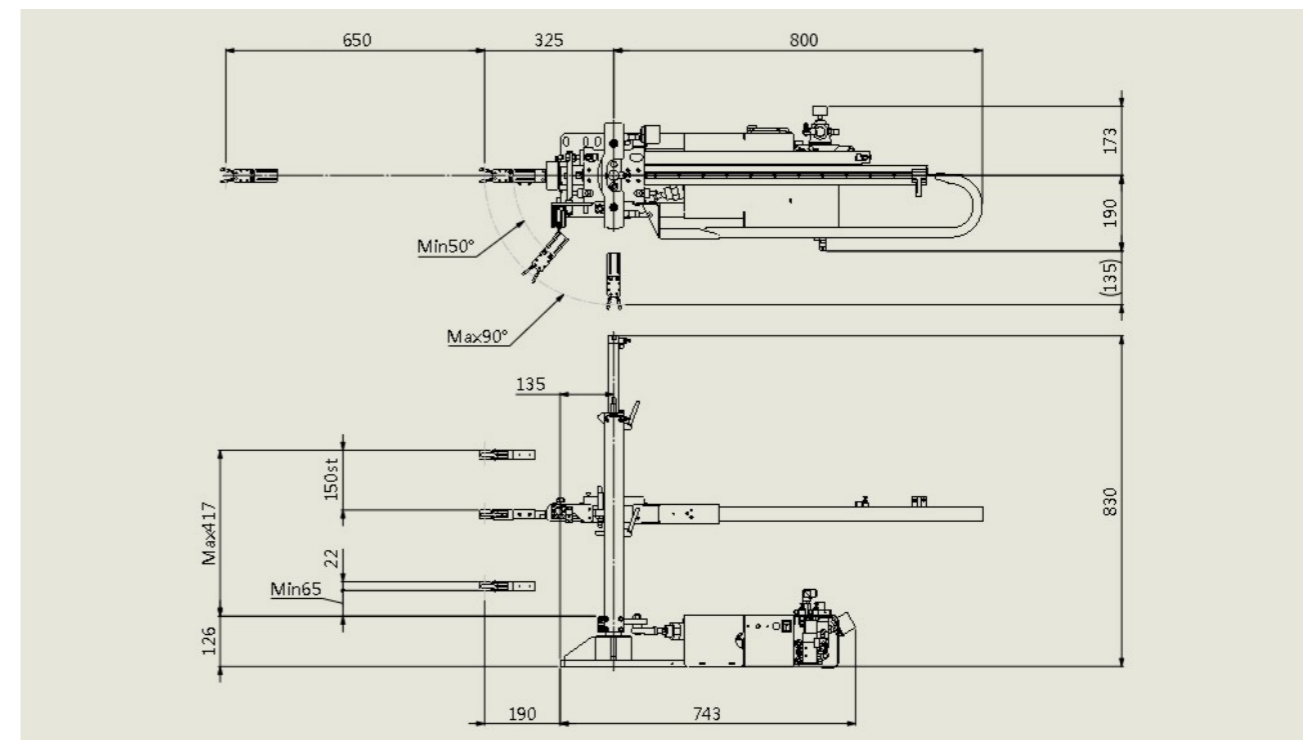
① 前进	Crosswise advance
② 上升	Ascent
③ 产品夹取	Sprue grip
④ 引拔	Crosswise retreat
⑤ 后退	Retreat
⑥ 回转	Swing action
⑦ 前进	Crosswise advance
⑧ 产品释放	Sprue release
⑨ 后退	Retreat
⑩ 回转复归	Swing return
⑪ 夹具部反转复归	Chuck twist return



Type2

① 前进	Crosswise advance
② 产品夹取	Sprue grip
③ 引拔	Crosswise retreat
④ 后退	Retreat
⑤ 回转	Swing action
⑥ 夹具部反转	Chuck twist
⑦ 前进	Crosswise advance
⑧ 产品释放	Sprue release
⑨ 后退	Retreat
⑩ 回转复归	Swing return
⑪ 夹具部反转复归	Chuck twist return
⑫ 待机位置复归	Home Position

## 产品结构图 Product Structure Diagram



# X-650(V)



- 01**  
高效率  
High efficiency
- 02**  
精密性高  
High Precision
- 03**  
减少成本  
Reduce Cost
- 04**  
安全性高  
High Safety

注塑机锁模力  
Injection mould clamping force range

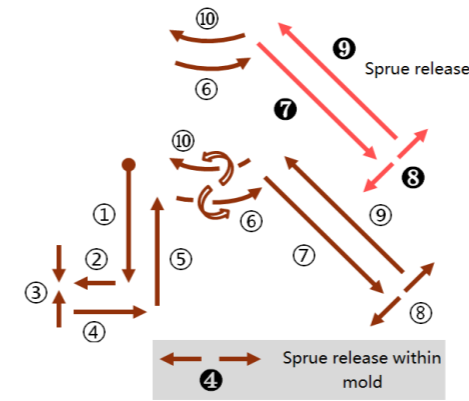
**80~150ton**



## 规格表 Specification Sheet

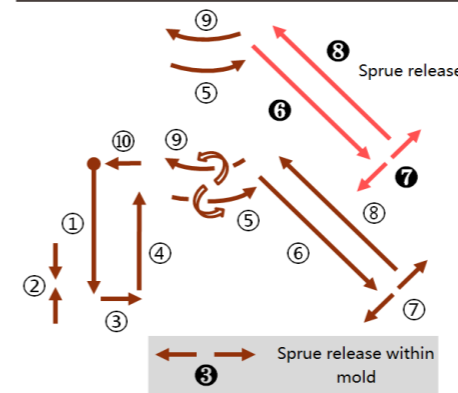
型式 MODEL	单位/UNIT	X-650[V]
电源 Power Source	V	AC220 ± 10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.1
使用气压 Air Pressure	MPa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	NI/cycle	17.7
驱动方式 Drive System	—	气缸/Air Cylinder
夹具部反转 Chuck twist	—	90°
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	2【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
■ 行程 Stroke		
上下 Vertical	mm	650
前后 Crosswise	mm	150
回转 Swing	mm	50° ~90°【0°固定 Fixed】
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	52

## 基本动作 Motion pattern



Type1

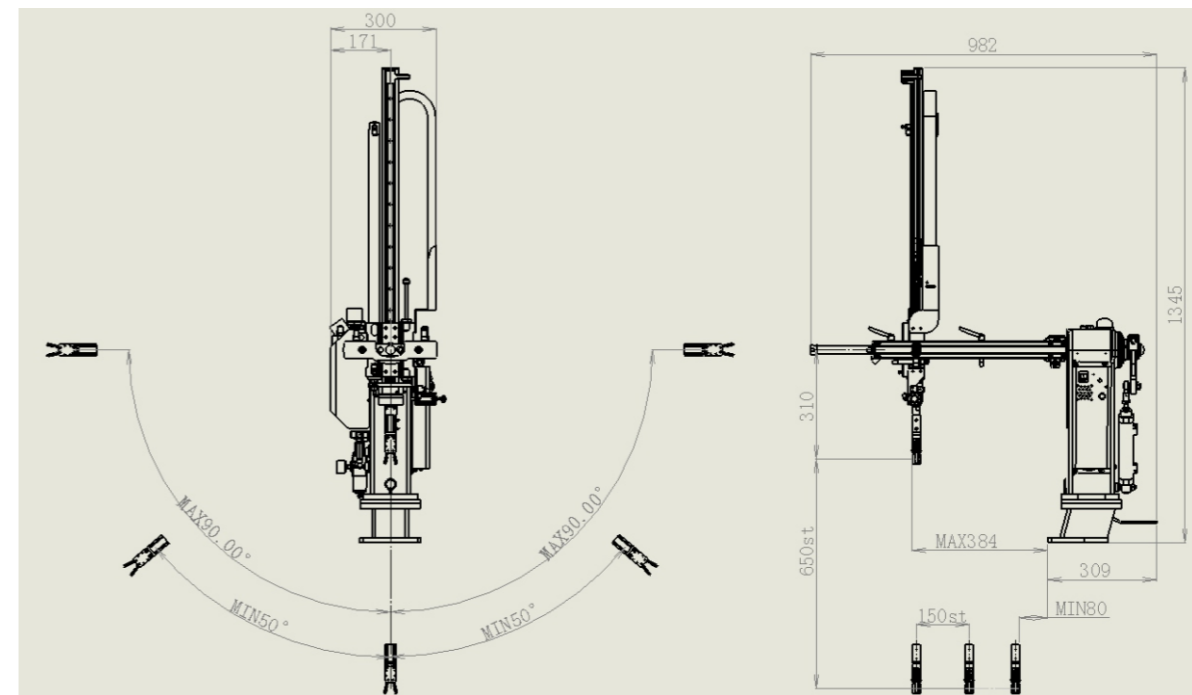
① 下降	Descent
② 前进	Crosswise advance
③ 产品夹取	Product grip
④ 引拔	Crosswise retreat
⑤ 产品释放	Product release within mold
⑥ 上升	Ascent
⑦ 回转	Swing action
⑧ 夹具部反转 (产品侧)	Chuck twist (product side)
⑨ 下降	Arm extend
⑩ 产品释放	Product release
⑪ 上升	Arm retreat
⑫ 回转复归	Swing return
⑬ 夹具部反转复归 (产品侧)	Chuck twist return (product side)



Type2

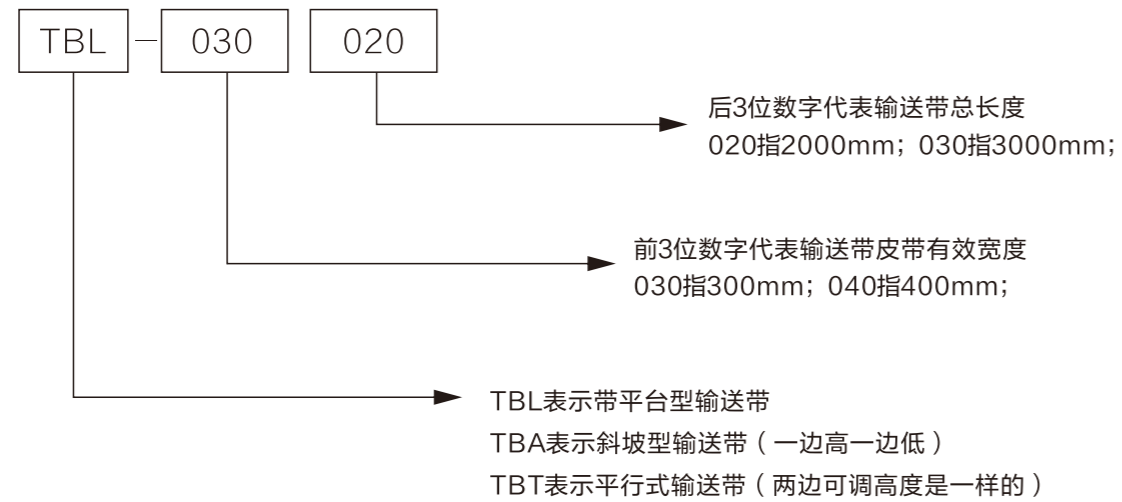
① 下降	Descent
② 产品夹取	Product grip
③ 引拔	Crosswise retreat
④ 产品释放	Product release within mold
⑤ 上升	Ascent
⑥ 回转	Swing action
⑦ 夹具部反转 (产品侧)	Chuck twist (product side)
⑧ 下降	Arm extend
⑨ 产品释放	Product release
⑩ 上升	Arm retreat
⑪ 回转复归	Swing return
⑫ 夹具部反转复归 (产品侧)	Chuck twist return (product side)
⑬ 待机位置复归	Home position

## 产品结构图 Product Structure Diagram



# 输送带系列

## 标准产品命名规则：



## TBA输送带



## TBA输送带项目明细

配置 CONFIGURATION	参数/PARAMETER
电机功率：	60W/90W/120W/200W
传送速度：	1-6m/min
皮带类型：	PVC绿色
	2MM厚
	耐温：-10℃~+80℃
	抗静电，耐磨，耐油
	<input type="checkbox"/> 普通 <input type="checkbox"/> 防滑
平台长度：	无
高端高度：	1100MM~1600MM可调
低端高度：	900MM~1300MM可调
电源：	单相AC220V 50Hz 标配5米电源线
马达安装方向：	<input type="checkbox"/> H <input type="checkbox"/> J <input type="checkbox"/> K <input type="checkbox"/> I
防护外罩：	<input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是
	材质： <input type="checkbox"/> 烤漆 <input type="checkbox"/> 不锈钢 <input type="checkbox"/> PC <input type="checkbox"/> PMMA
平台面：	<input type="checkbox"/> 不带

## TBA型输送带特点

- 1.不带平台，配合机械手放置产品，一般与主线配合使用；
- 2.皮带宽度从200-600MM，每100MM递增,长度从2000-6000MM，每500MM递增定义为标准品；
- 3.标准品参数及定价见表格文件TBA型输送带报价模板。

# 输送带系列

TBL输送带



TBT输送带



TBL输送带项目明细

配置 CONFIGURATION	参数/PARAMETER
电机功率:	60W/90W/120W/200W
传送速度:	1-6m/min
皮带类型:	PVC绿色
	2MM厚
	耐温: -10℃~+80℃
	抗静电, 耐磨, 耐油
	<input type="checkbox"/> 普通 <input type="checkbox"/> 防滑
平台长度:	400MM
高端高度:	1100MM~1600MM可调
低端高度:	900MM~1300MM可调
电源:	单相AC220V 50Hz 标配5米电源线
马达安装方向:	<input type="checkbox"/> H <input type="checkbox"/> J <input type="checkbox"/> K <input type="checkbox"/> I
防护外罩:	<input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是
	材质: <input type="checkbox"/> 烤漆 <input type="checkbox"/> 不锈钢 <input type="checkbox"/> PC <input type="checkbox"/> PMMA
平台面:	<input type="checkbox"/> 带

TBT输送带项目明细

配置 CONFIGURATION	参数/PARAMETER
电机功率:	60W/90W/120W/200W
传送速度:	1-6m/min
皮带类型:	PVC绿色
	2MM厚
	耐温: -10℃~+80℃
	抗静电, 耐磨, 耐油
	<input type="checkbox"/> 普通 <input type="checkbox"/> 防滑
平台长度:	无
高端高度:	900MM~1300MM可调
低端高度:	900MM~1300MM可调
电源:	单相AC220V 50Hz 标配5米电源线
马达安装方向:	<input type="checkbox"/> H <input type="checkbox"/> J <input type="checkbox"/> K <input type="checkbox"/> I
防护外罩:	<input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是
	材质: <input type="checkbox"/> 烤漆 <input type="checkbox"/> 不锈钢 <input type="checkbox"/> PC <input type="checkbox"/> PMMA
平台面:	<input type="checkbox"/> 不带

TBL型输送带特点

- 1.带平台, 更加方便机械手放置产品, 方便机械手进行堆叠之类工作;
- 2.皮带宽度从200-600MM,每100MM递增,长度从2000-6000MM, 每500MM递增定义为标准品;
- 3.标准品参数及定价见表格文件TBL型输送带报价模板。

TBT型输送带特点

- 1.两边一样高, 上下可调, 有时候也调成一边高一边低来使用;
- 2.皮带宽度从200-600MM,每100MM递增,长度从2000-6000MM, 每500MM递增定义为标准品;
- 3.标准品参数及定价见表格文件TBT型输送带报价模板。

# 客户服务篇

Chapter of Service

主动服务理念  
Active Service Concept





## 生产现场 Production Site

坚持自有品牌，自主研发路线。

专业的研发团队：在系统规划、机械设计、电路控制、程序开发、软件测试方面均配有专业团队，专职从事相关工作。

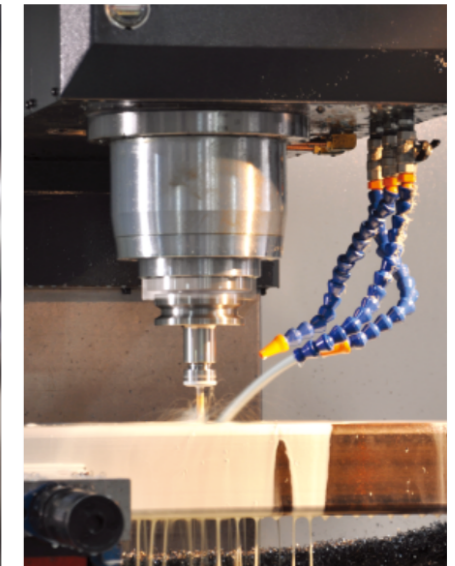
严苛的制造工艺：激光切割，CNC精密零件加工中心，采用先进涂装工艺，标准化的组装流程。

Stick to our own brand and independently research and develop routes.

Professional R&D teams: professional teams dedicated to system planning, mechanical design, circuit control, program development and software test have been allocated to engage in relevant work in a full-time manner.

Rigorous manufacture process: advanced coating process and standardized assembly flow are adopted for laser cutting and CNC precision part machining center.

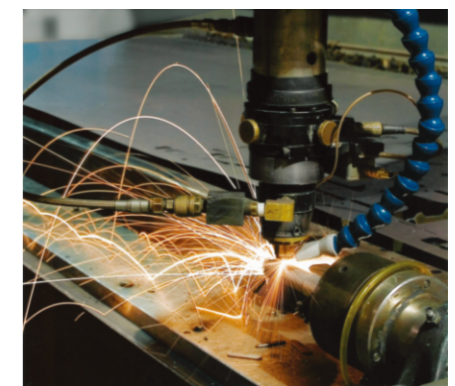




加工现场  
Processing Site

采用国际先进的数控冲床，数控折弯机、剪板机及车铣床，确保加工工艺的精确优良及品质稳定。

International advanced CNC pressing machine, bender, steel plate shearer, lathe and milling machine are adopted to guarantee precision and stable quality of machining process.





## 物料管控 Material Management and Control

零件仓所有进项料件，必须有厂家检验合格证并经我们的技术人员再次确认保证没有一个瑕疵品，之后方可入库，每个部件均有编号并放置在一定位置。

成品仓放置经质检合格的成品。标准产品均备有定量库存，可保证满足客户快速交货之需求。

All incoming materials in the part warehouse must have manufacturer inspection quality certificates. Besides, our technical personnel will confirm again to make sure there is not a single defective product. Then, they can be stored in the warehouse. Each part is numbered and placed in a certain position.

Finished products which have passed quality inspection are placed in finished product warehouse. There is certain quantity of inventories of standard products to meet the demand of quick delivery of the customers.



## 售后服务 After-Sale Service

我们率先提出了“主动服务”的概念。

不再满足于被动维修的快捷，我们专门设立了售后服务电话回访制度，对售后服务的满意度全程追踪，同时我们建立了季度巡检和年度检修制度。主动帮助客户保养设备并找出需要改善的方面，然后协同研发部找出对策，使产品不断趋于完善。

We have initially proposed the concept of “Active Service” .

We are no longer satisfied about the quickness of passive repair. Therefore, we have specifically established an after-sales service telephone return visit system to conduct full-journey tracking of the satisfaction of after-sales services. Meanwhile, we have established a quarterly routing inspection and annual overhaul system to proactively help customers maintain the equipment and find places to improve. Then, we coordinate with R&D department to find relevant countermeasures to continuously perfect the products.



## 衷心感谢 Sincerely Appreciate



超过5000家客户鉴证并长期支持  
 Over 5000 customers have witnessed TOPSTAR growth and long supports

## 全球服务网点 Global Service Net

