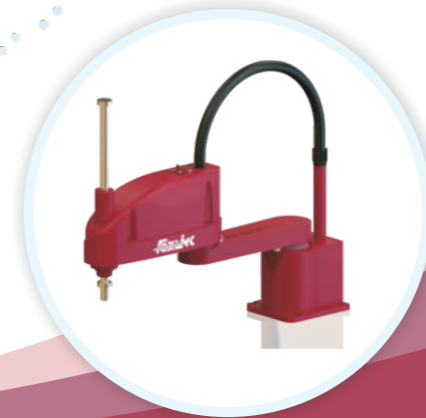




机器人·本润行



- MS系列机器人
- FS系列机器人
- LS系列机器人
- SS系列机器人
- TCR系列机器人



东莞市本润机器人科技股份有限公司
DONGGUAN BANRIN ROBOT TECHNOLOGY CO., LTD

地址：东莞市松山湖高新技术产业开发区工业东路24号现代企业加速器5号厂房401室

电话：+86-0769-26626359 传真：+86-0769-26627359

企业邮箱：br@zgbr.net

网址：www.zgbenrun.com

www.zgbr.net



扫一扫 关注更多

东莞市本润机器人科技股份有限公司
DONGGUAN BANRIN ROBOT TECHNOLOGY CO., LTD



目 录

- 一、本润企业文化&简介.....04
- 二、MS系列机器人
 - 1、BR-MS6-340 二轴机器人.....08
 - 2、BR-MS6-500 二轴机器人.....10
- 三、FS螺丝锁附系列机器人
 - 1、BR-FS6-451S 三轴锁螺丝机器人.....12
 - 2、BR-FS6-611S 三轴锁螺丝机器人.....14
- 四、LS系列四轴机器人
 - 1、BR-LS3-401S 四轴Scara机器人.....16
 - 2、BR-LS6-602S 四轴Scara机器人.....18
 - 3、BR-LS6-702S 四轴Scara机器人.....20
 - 4、BR-LS8-803S 四轴Scara机器人.....22
 - 5、BR-LS10-602S 四轴Scara机器人.....24
- 五、SS系列冲压型机器人
 - 1、BR-SS3-751S 四轴冲压机器人.....26
- 六、机器人系统控制器.....28
- 七、TCR系列六轴机器人
 - 1、TCR-1000 六轴机器人.....30
 - 2、TCR-1105 六轴机器人.....32
 - 3、TCR-1200 六轴机器人.....34
- 八、示范案例.....36
- 九、公司荣誉.....37
- 十、主要客户.....38

C 企业文化 Corporate culture

愿 景：让本润谐波减速器走向世界
 使 命：立民族品牌
 经营理念：创新、诚信、关爱、责任
 梳心价值观：本份、共赢





C 公司简介 ompany profile

本润机器人科技股份有限公司前身是一家于2007年成立, 致力于自动化设备设计,制造,组装以及精密五金零部件加工的科技型企业。有10年以上自动化集成项目设计, 制造经验。本润于2013年9月成立, 是一家定位以谐波减速器、机器人及自动化集成项目为主要产品的国家高新技术企业。

本润于2014年4月开始与日本EPSON建立了合作伙伴关系, 2015年7月成功入驻东莞松山湖国家高新技术产业开发区, 拥有了一个更好更高的发展平台。目前在职人员70余人, 管理与研发设计团队占比50%以上。成立至今已成功获批专利20项(其中发明专利4项)和软件著作权4项。本润专注于技术研发, 从材料到工艺, 本润已掌握了谐波减速器制造的全套技术。已成功开发并量产超过了240款具有自主知识产权, 掌握关键工艺的谐波减速器, 可根据客户不同的需求定制。并已成功开发及量产2轴、3轴、4轴、5轴、6轴、锁螺丝和双臂等工业机器人。广泛运用于3C电子、玻璃、FPC、精密器械、新能源、食品、医药制品、五金、PCBA等行业的快速分炼、装配、包装、注塑、移印、锁螺丝等领域。

本润于2016年1月通过ISO9001认证, 于2016年11月通过国家高新技术企业认证。

2017年3月挂牌新三板。股票代码: 870887

Dongguan BANRIN Robot Technology Co. Ltd. specializing in designing, manufacturing and assembling automatic equipment as well as precise metal parts processing, was formerly a science & technology enterprise founded in 2007 with 10-year experience in designing automation integrated project and manufacturing. The new company as a national high-tech enterprise was established in September 2013, which focuses on harmonic reducer, robots and automation integration.

Since April 2014, BANRIN has established a cooperative partnership with EPSON, In July 2015, BANRIN moved to Songshan Lake region, State Hi-tech Development Zone in Dongguan city, with a higher and better prospective ever since. Currently there are around 70 staff members, more than 50% of whom are management and R&D teams. BANRIN has obtained 20 patents (4 patents of invention patents) and 4 software copyright. Thanks to highlighting R&D, BANRIN has acquired the overall technology of manufacturing harmonic reducers to develop and produce more than 240 types with our own independent intellectual property rights and the key production process. Customization is acceptable. Up to now, BANRIN has successfully developed and produced series of 2-axis, 3-axis, 4-axis, 5-axis, 6-axis, automatically screw locking and double-armed industrial robots, mainly used for sorting, assembling parts, packaging, injection molding, printing, screw locking in the fields of 3C electronics, glass, FPC, precise instruments, new energy, food, pharmaceutical products, hardware, PCBA and other industries.

ISO9001 certification was granted in January 2016, the national high-tech enterprise certificate in November 2016. The company with the stock code: 870887 is listed for National Equities Exchange and Quotations in March 2017.



产品展示

MS系列机器人



FS系列机器人



LS系列机器人



SS系列机器人



TCR系列机器人

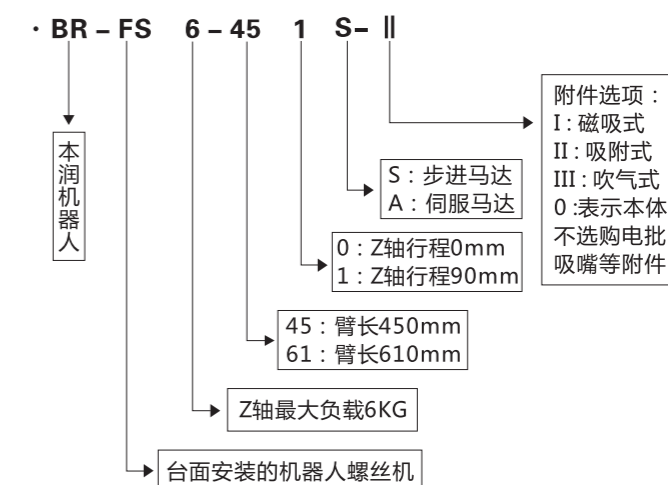


命名规则

1. FS系列机器人选型规则说明

本润机器人是行业里首家开发的水平关节螺丝锁附机器人，精度高，速度快，行程大，拖动式示教，适用于各种规格的螺丝锁附，主要应用在3C电子，电路板，连接器配件，音箱，玩具，工装夹具等各行各业。

因机器人螺丝机使用的场合方式不同特作以下选型说明：
机器人命名选型规则：

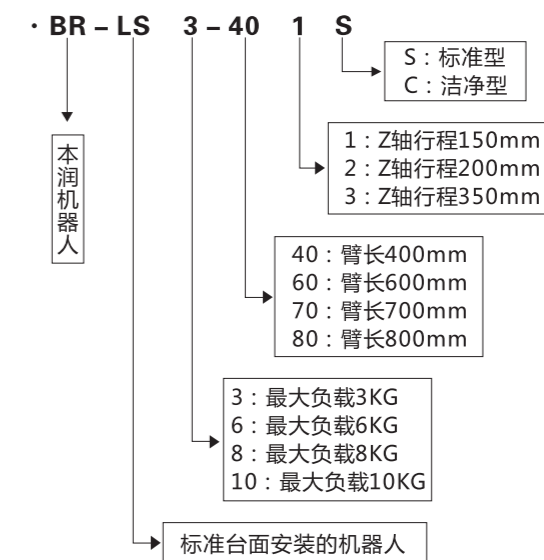


2. LS系列机器人选型规则说明

本润机器人自主开发的四轴Scara机器人，精度高，速度快，行程大，已研发出不同臂长以及不同负载的几款型号，以满足不同客户在各种环境下的安装使用，主要应用在3C电子，食品，医疗，玩具，注塑，FPC，五金，PCBA，新能源等行业，进行分拣，抓取，搬运，装配，包装等动作，配合CCD视觉可进行追踪与定位，且效率高，寿命长等特点。

标准SCARA四轴机器人命名选型规则

本润已研发应用的机器人型号有：
BR-LS3-401S
BR-LS6-602S
BR-LS6-702S
BR-LS8-803S
BR-LS10-602S



MS系列机器人
FS系列机器人
LS系列机器人
SS系列机器人
系统控制器
TCR系列机器人



MS系列机器人

1. BR-MS6-340 二轴机器人

由本润自主研发的二轴型Scara机器人，很好的解决了客户在不同场合的特殊集成使用，主要应用在锁螺丝，点胶，焊锡，贴膜，上下料，搬运，简单装配等与自动化相结合的地方，均获得客户好评。

名称：二轴机器人

型号：BR-MS6-340

安装方式：台面安装

性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作，XY通用运动平台完美替代。

BR-MS6-340规格：

臂长：340mm

端面负载：额定3kg/最大6kg

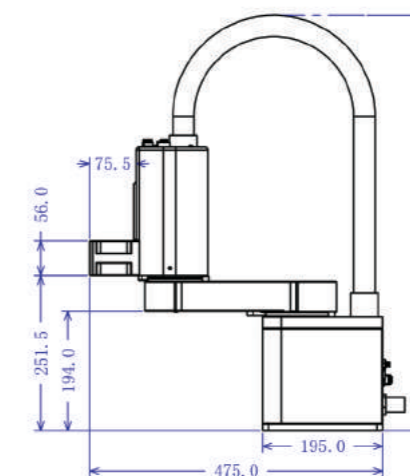
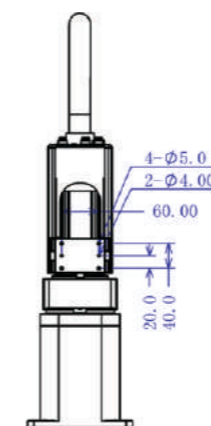
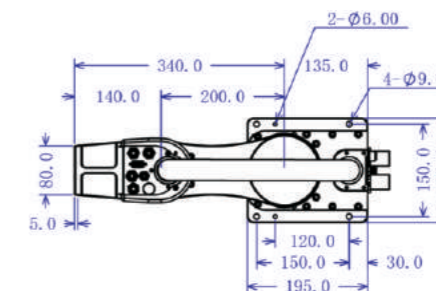
标准循环时间：0.5秒

重复定位精度：第1~2关节±0.02mm



BR-MS6-340 安装参数示意图：

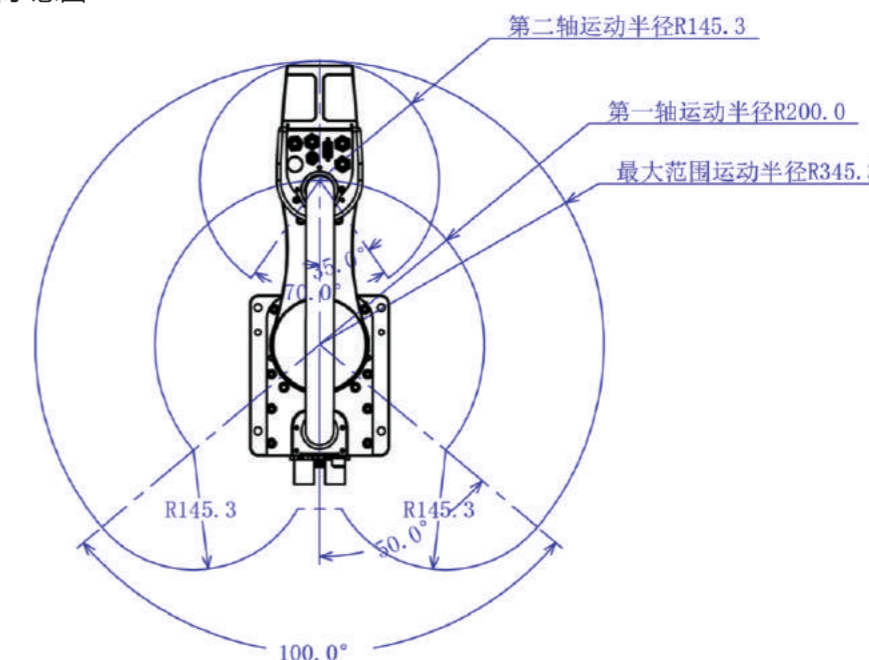
● 台面安装外形图参数



BR-MS6-340 参数表：

参数表：		
标准循环时间		0.5秒
本体重量：(kg)		14kg
臂长340mm	第1关节	200mm
	第2关节	140mm
最大运动速度	第1-2关节	6500mm/s
	第3关节	-
重复定位精度	第4关节	-
	第1-2关节	±0.02mm
最大运动范围	第3关节	-
	第4关节	-
	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
电机功耗	第3关节	-
	第4关节	-
	第1关节	400W
	第2关节	400W
负载	第3关节	-
	第4关节	-
原点复位	额定值	3kg
信号通讯	最大值	6kg
用户气路	绝对值坐标	无需原点复位
安装方式	9针D-sub模拟接口	
安装环境	4mm×1.6mm×2	
使用控制器	台面安装	
安全标准	标准型	
	BR-T1	
	CE,KC	

● 平面运动范围示意图



MS系列机器人
FS系列机器人
LS系列机器人
SS系列机器人
系统控制器
TCR系列机器人



MS系列机器人

2. BR-MS6-500 二轴机器人型号

名称：二轴机器人
 型号：BR-MS6-500
 安装方式：台面安装
 性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作，XY通用运动平台完美替代。

BR-MS6-500规格：
 臂长：500mm
 负载：额定3kg/最大6kg
 标准循环时间：0.5秒
 重复定位精度：第1~3关节±0.02mm
 第4关节±0.01°

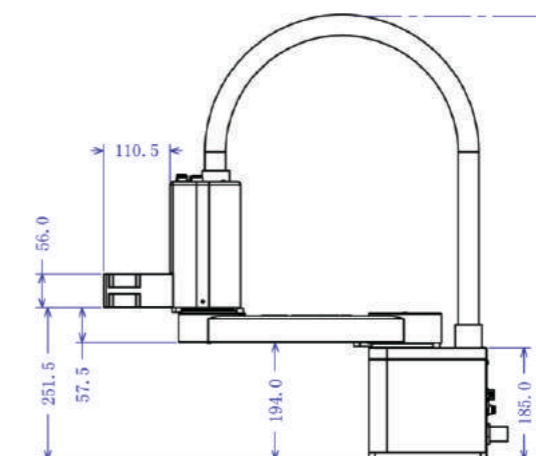
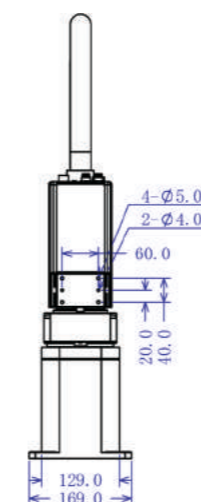
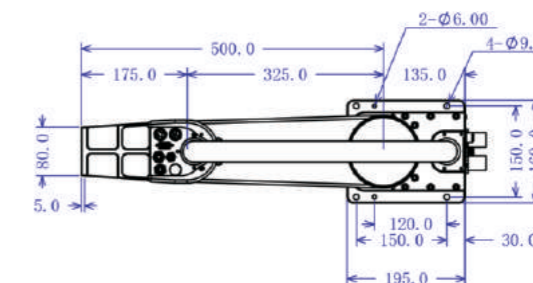


BR-MS6-500 参数表：

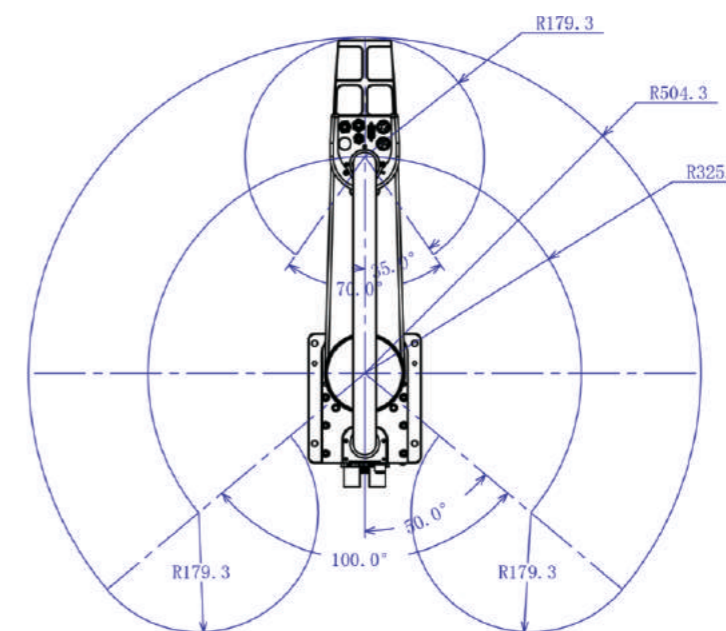
参数表：		
标准循环时间		0.5秒
本体重量：(kg)		15kg
臂长500mm	第1关节	325mm
	第2关节	175mm
最大运动速度	第1-2关节	6500mm/s
	第3关节	-
	第4关节	-
	第4关节	-
重复定位精度	第1-2关节	±0.02mm
	第3关节	-
	第4关节	-
	第4关节	-
最大运动范围	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
	第3关节	-
	第4关节	-
电机功耗	第1关节	400W
	第2关节	400W
	第3关节	-
	第4关节	-
负载	额定值	3kg
	最大值	6kg
原点复位		绝对值坐标 无需原点复位
信号通讯		9针D-sub模拟接口
用户气路		4mm*1,6mm*2
安装方式		台面安装
安装环境		标准型
使用控制器		BR-T1
安全标准		CE,KC

BR-MS6-500 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图





FS螺丝锁附系列机器人

1. BR-FS6-451S 三轴锁螺丝机器人

由本润自行研发的三轴型锁螺丝机器人，完美的替代了X.Y平台式螺丝机，在行业内属于首家，由于作业面范围广，自由灵活程度高，运行速度快，自带本润自主研发的控制系统，可手拖动Z轴进行螺丝点位快速定位，在空间小或产品大等方面的问题都得到很好的解决。

名称：三轴螺丝锁附机器人

型号：BR-FS6-451S-**

安装方式：台面安装

性能：高精度重复性，大负荷，作业半径小而灵活，运动平稳，拖动式示教，快速对点定位，在狭小的空间使用具有独特的优势，简单易操作。

BR-FS6-451S-**规格：

臂长：450mm

螺丝规格：M2~M4

标准循环时间：0.5S

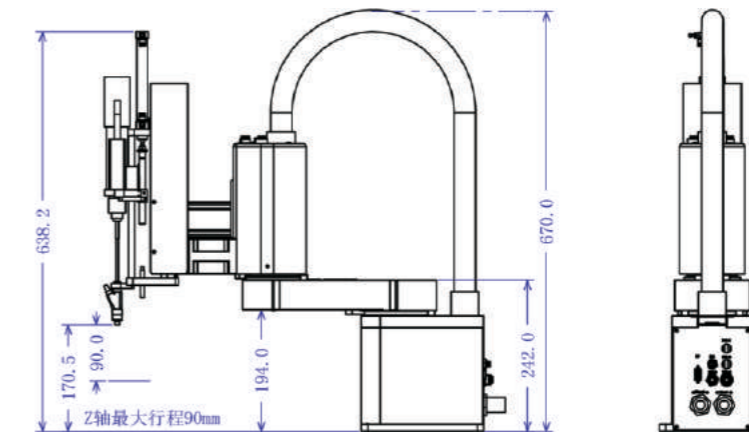
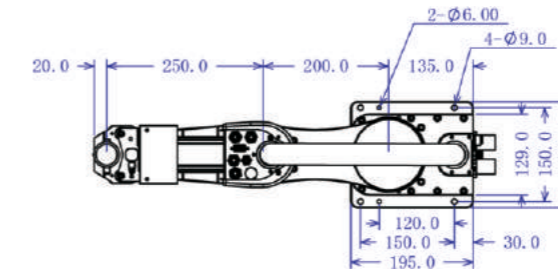
重复定位精度：第1~3关节±0.03mm

Z轴行程：90mm

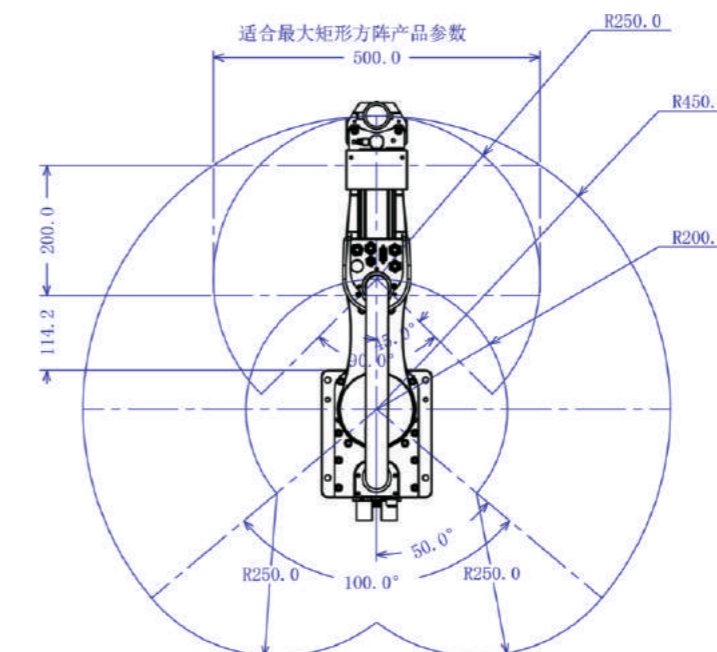


BR-FS6-451S 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图



BR-FS6-451S 参数表：

参数表：		
臂长		450mm
螺丝锁附规格		M2~M4
螺丝批转速		700~2000(r.p.m)
扭力		0.3~1.57(N.m)
扭力精度		±3%
本体重量：(kg)		
臂长	第1关节	200mm
	第2关节	250mm
最大运动速度	第1-2关节	6500mm/s
	第3关节	3000mm/s
重复定位精度	螺丝批	700~2000(r.p.m)
	第1-2关节	±0.02mm
最大运动范围	第3关节	±0.02mm
	第4关节	-
	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
电机功耗	第3关节	90mm
	第4关节	-
	第1关节	400W
原点复位	第2关节	400W
	第3关节	90W
	信号通讯	绝对值坐标 无需原点复位
用户气路	9针D-sub模拟接口	
安装方式	4mm*1,6mm*2	
安装环境	台面安装	
使用控制器	标准型	
安全标准	BR-T1	
	CE,KC	



FS螺丝锁附系列机器人

2. BR-FS6-611S 三轴锁螺丝机器人型号

名称：三轴螺丝锁附机器人

型号：BR-FS6-611S-**

安装方式：台面安装

性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，拖动式示教，快速对点定位，简单易操作。

BR-FS6-611S-**规格：

臂长：610mm

螺丝规格：M2~M4

标准循环时间：0.5S

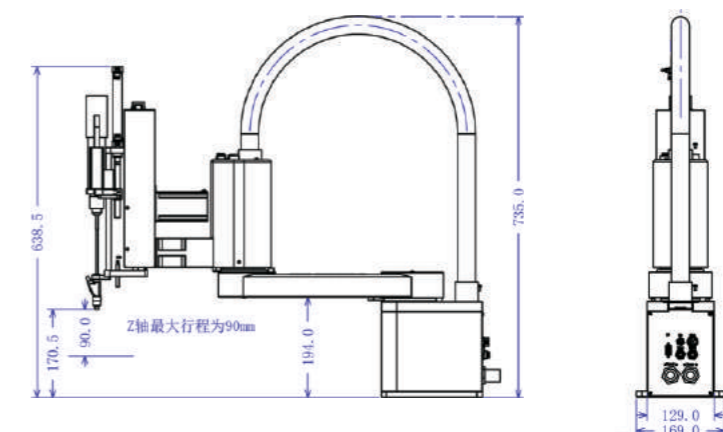
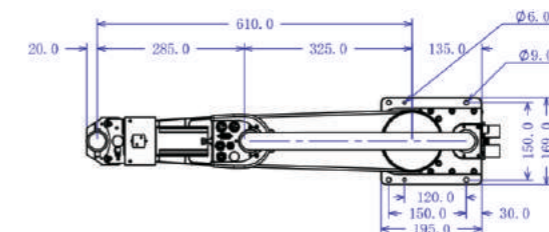
重复定位精度：第1~3关节±0.02mm

Z轴行程：90mm



BR-FS6-611S 安装参数示意图：

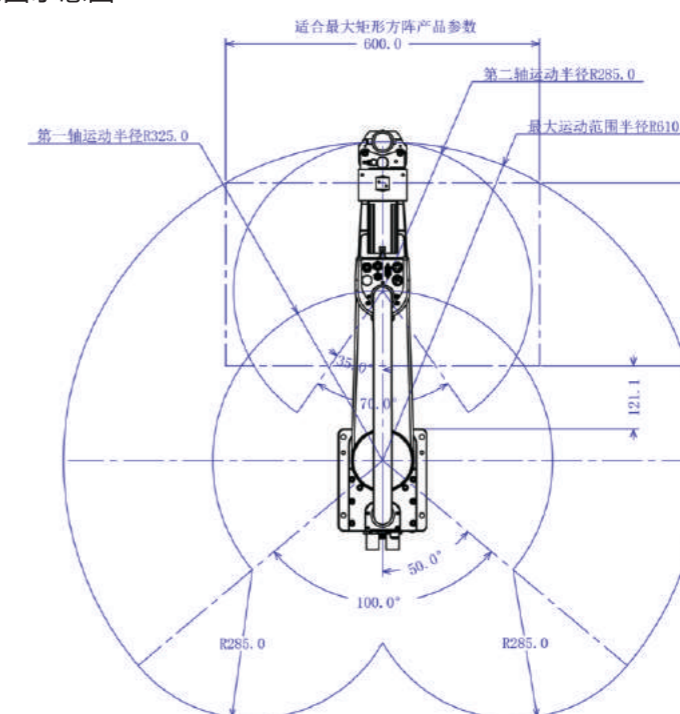
● 台面安装外形图参数



BR-FS6-611S 参数表：

参数表：		
臂长		610mm
螺丝锁附规格		M2~M4
螺丝批转速		700~2000(r.p.m)
扭力		0.3~1.57(N.m)
扭力精度		±3%
本体重量：(kg)		20kg
臂长	第1关节	325mm
	第2关节	285mm
最大运动速度	第1-2关节	6500mm/s
	第3关节	3000mm/s
重复定位精度	螺丝批	700~2000(r.p.m)
	第1-2关节	±0.02mm
最大运动范围	第3关节	±0.02mm
	第4关节	-
	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
电机功耗	第3关节	90mm
	第4关节	-
	第1关节	400W
	第2关节	400W
原点复位	第3关节	90W
	绝对值坐标 无需原点复位	
信号通讯	9针D-sub模拟接口	
用户气路	4mm*1,6mm*2	
安装方式	台面安装	
安装环境	标准型	
使用控制器	BR-T1	
安全标准	CE,KC	

● 平面运动范围示意图





LS系列四轴Scara机器人

1. BR-LS3-401S 四轴Scara机器人

由本润自行研发的四轴Scara机器人，占地面积小，易安装，操作简单运动覆盖范围广，主要适用分拣，抓取，搬运，封装物料，配合CCD视觉可进行物料追踪与定位，且效率高，寿命长等特点。

名称：四轴Scara LS3

型号：BR-LS3-401S

安装方式：台面安装

性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作。

BR-LS3-401S规格：

臂长：400mm

负载：额定1kg/最大3kg

标准循环时间：0.5秒

重复定位精度：第1~3关节±0.02mm
第4关节±0.01°

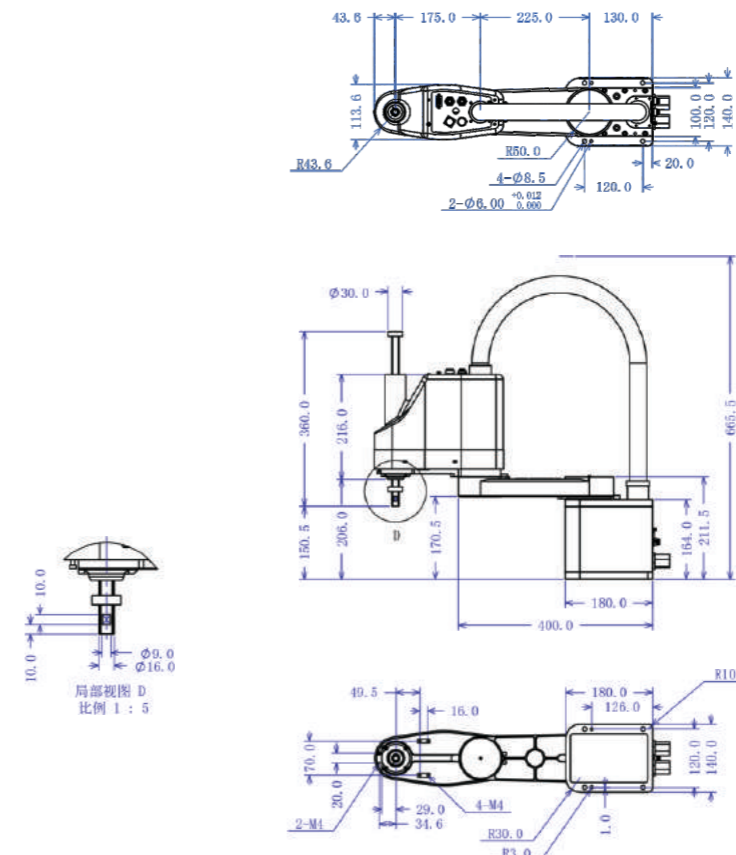


BR-LS3-401S 参数表：

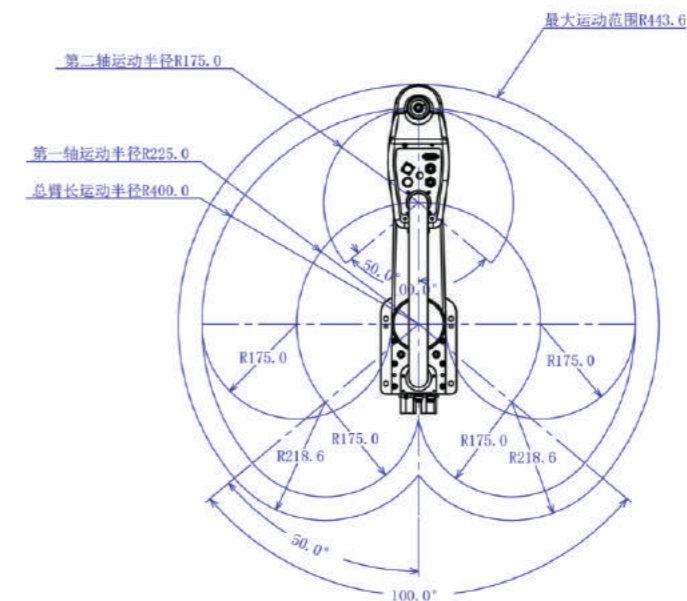
参数表：		
标准循环时间		0.5秒
本体重量：(kg)		14kg
臂长400mm	第1关节	第一轴225mm
	第2关节	第二轴175mm
	第1-2关节	6000mm/s
	第3关节	1000mm/s
最大运动速度	第4关节	720° /s
	第1-2关节	±0.02mm
	第3关节	±0.02mm
	第4关节	±0.02°
重复定位精度	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
	第3关节	150mm
	第4关节	±360°
最大运动范围	第1关节	400W
	第2关节	200W
	第3关节	100W
	第4关节	100W
电机功耗	额定值	1kg
	最大值	3kg
	第3关节顶压力	100N
原点复位		绝对值坐标 无需原点复位
信号通讯		9针D-sub模拟接口
用户气路		4mm*1,6mm*2
安装方式		台面安装
安装环境		标准型
使用控制器		BR-T1
安全标准		CE,KC

BR-LS3-401S 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图





LS系列四轴Scara机器人

2. BR-LS6-602S 四轴Scara机器人

名称：四轴Scara LS6
 型号：BR-LS6-602S
 安装方式：台面安装
 性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作。

BR-LS6-602S规格：
 臂长：600mm
 负载：额定3kg/最大6kg
 标准循环时间：0.5秒
 重复定位精度：第1~3关节±0.02mm
 第4关节±0.01°

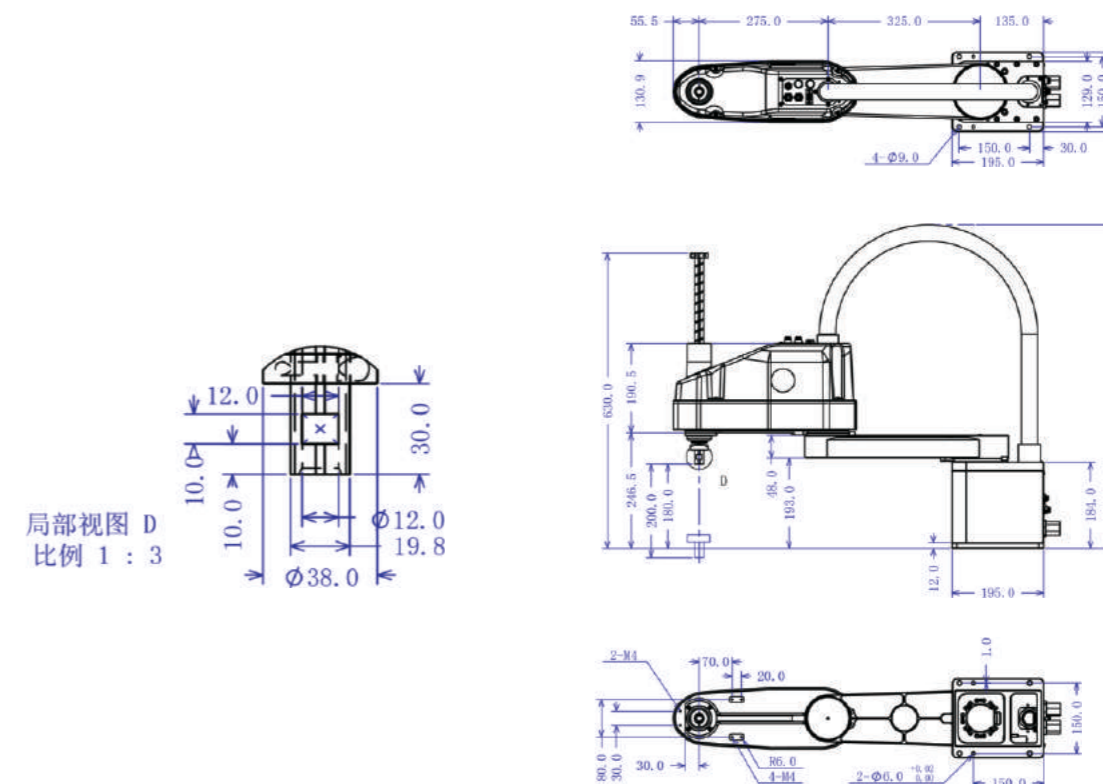


BR-LS6-602S 参数表：

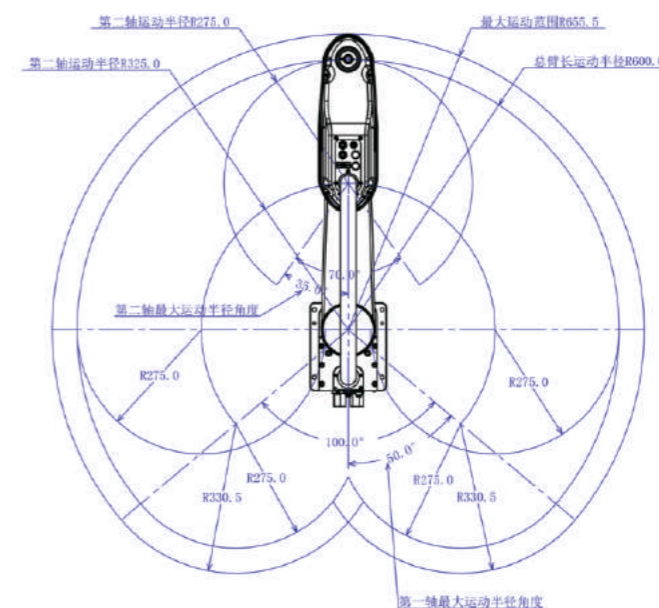
参数表：		
标准循环时间		0.5秒
本体重量：(kg)		20kg
臂长600mm	第1关节	第一轴325mm
	第2关节	第二轴275mm
最大运动速度	第1-2关节	6500mm/s
	第3关节	1100mm/s
	第4关节	720° /s
	第1-2关节	±0.02mm
重复定位精度	第3关节	±0.02mm
	第4关节	±0.02°
	第1关节	±130°
最大运动范围	第2关节	±140°
	第3关节	200mm
	第4关节	±360°
	第1关节	400W
电机功耗	第2关节	200W
	第3关节	100W
	第4关节	100W
	额定值	3kg
负载	最大值	6kg
	第3关节顶压力	100N
原点复位	绝对值坐标 无需原点复位	
信号通讯	15针D-sub模拟接口	
用户气路	4mm*1,6mm*2	
安装方式	台面安装	
安装环境	标准型	
使用控制器	BR-T1	
安全标准	CE,KC	

BR-LS6-602S 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图





LS系列四轴Scara机器人

3. BR-LS6-702S 四轴Scara机器人

名称：四轴Scara LS6
 型号：BR-LS6-702S
 安装方式：台面安装
 性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作。

BR-LS6-702S规格：
 臂长：700mm
 负载：额定2kg/最大6kg
 标准循环时间：0.5秒
 重复定位精度：第1~2关节±0.03mm
 第4关节±0.02°

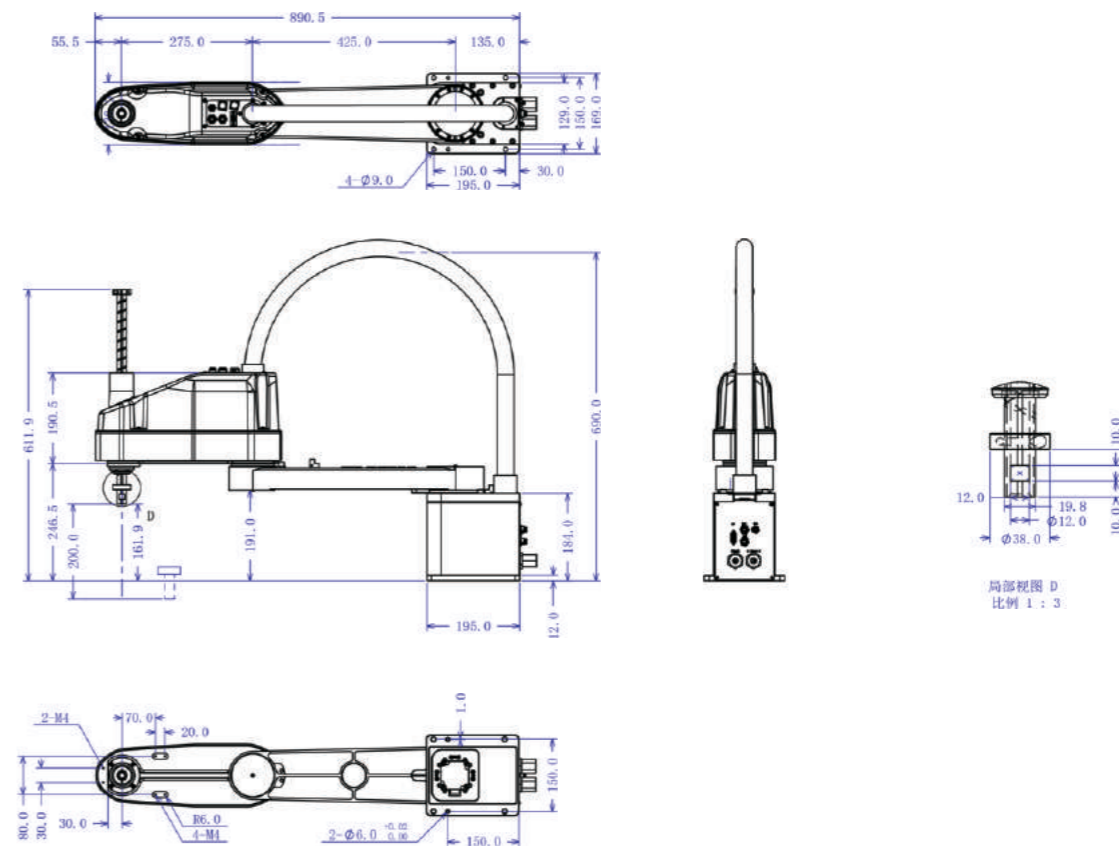


BR-LS6-702S 参数表：

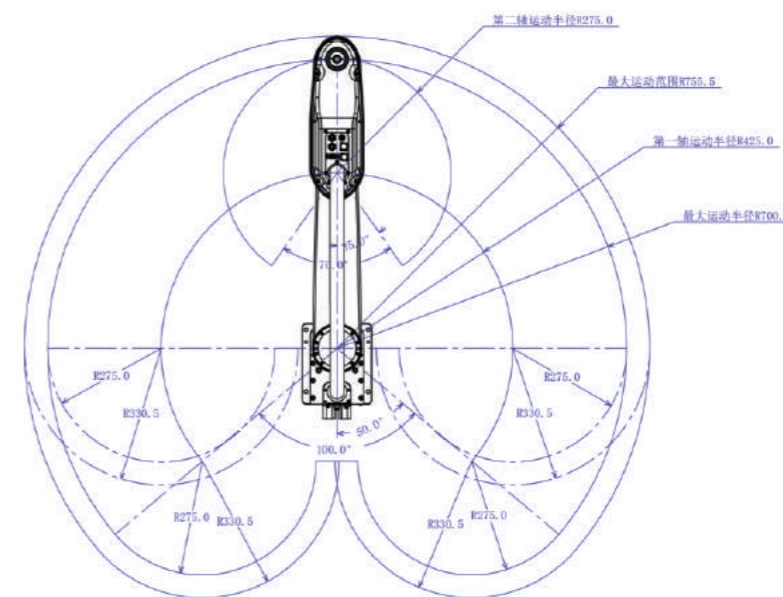
参数表：		
	标准循环时间	0.5秒
	本体重量：(kg)	20kg
臂长600mm	第1关节	第一轴325mm
	第2关节	第二轴275mm
最大运动速度	第1-2关节	6800mm/s
	第3关节	400mm/s
重复定位精度	第4关节	200° /s
	第1-2关节	±0.03mm
最大运动范围	第3关节	±0.02mm
	第4关节	±0.02°
	第1关节	±130°
电机功耗	第2关节	±140°
	第3关节	200mm
	第4关节	±360°
	第1关节	400W
负载	第2关节	200W
	第3关节	100W
	第4关节	100W
	额定值	2kg
原点复位	最大值	6kg
信号通讯		绝对值坐标 无需原点复位
用户气路		15针D-sub模拟接口
安装方式		4mm*1,6mm*2
安装环境		台面安装
使用控制器		标准型
安全标准		BR-T1
		RC,S3

BR-LS6-702S 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图





LS系列四轴Scara机器人

4. BR-LS8-803S 四轴Scara机器人

名称：四轴Scara LS8
 型号：BR-LS8-803S
 安装方式：台面安装
 性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作。

BR-LS8-803S规格：
 臂长：800mm
 负载：额定6kg/最大8kg
 标准循环时间：0.5秒
 重复定位精度：第1~3关节±0.02mm
 第4关节±0.01°

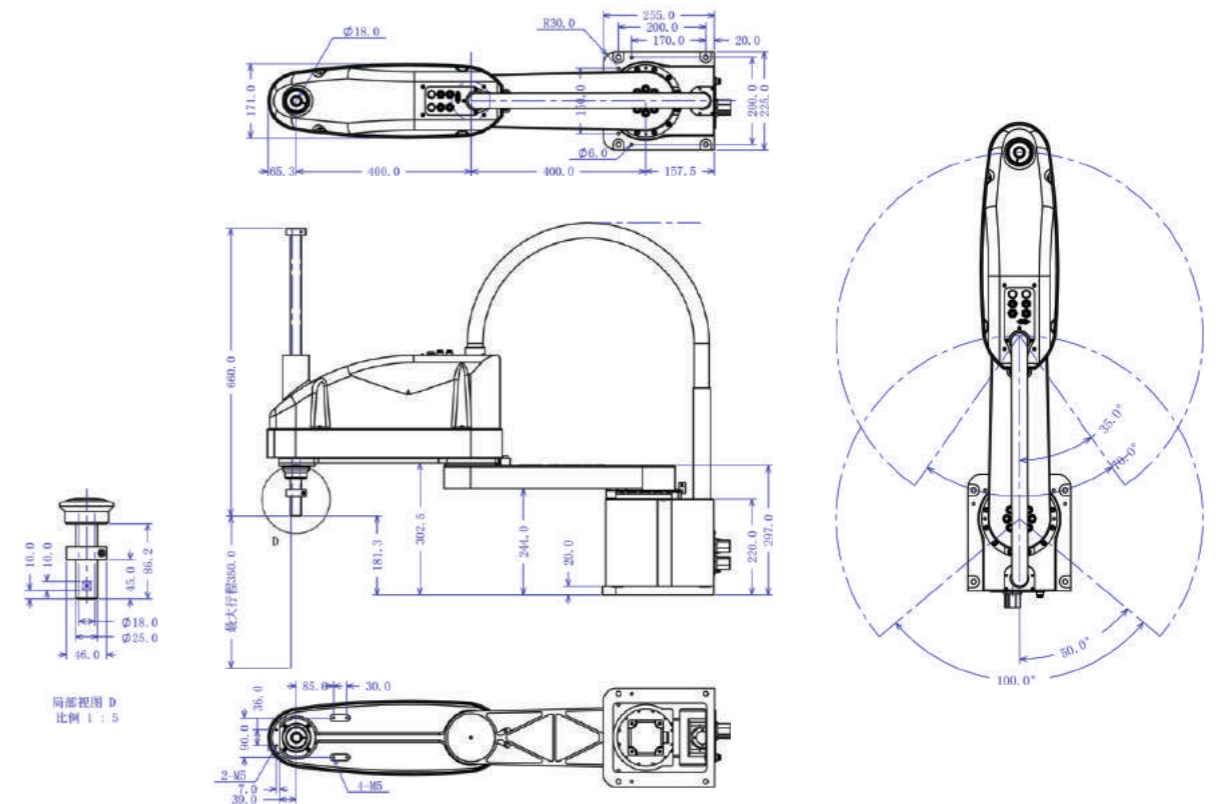


BR-LS8-803S 参数表：

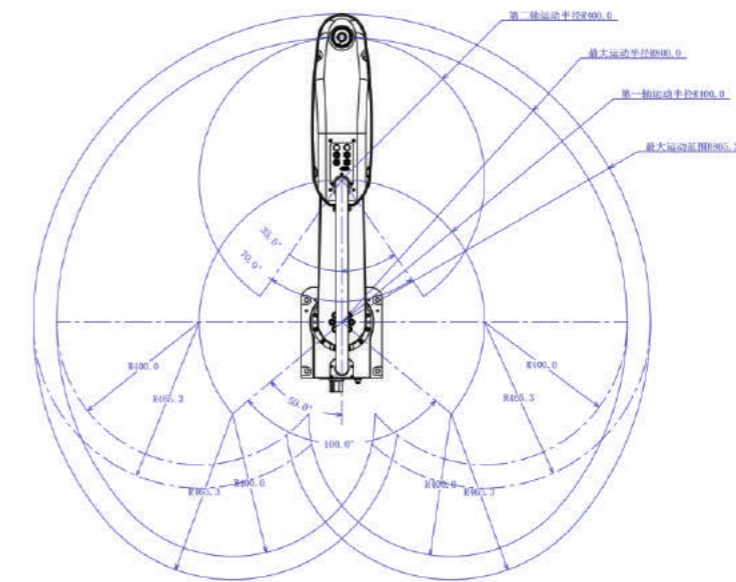
参数表：		
	本体重量：(kg)	35kg
臂长800mm	第1关节	第一轴400mm
	第2关节	第二轴400mm
最大运动速度	第1-2关节	8000mm/s
	第3关节	1200mm/s
	第4关节	720°/s
重复定位精度	第1-2关节	±0.02mm
	第3关节	±0.02mm
	第4关节	±0.02°
最大运动范围	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
	第3关节	350mm
	第4关节	±360°
电机功耗	第1关节	750W
	第2关节	400W
	第3关节	200W
	第4关节	200W
负载	额定值	3kg
	最大值	8kg
	第3关节顶压力	200N
原点复位		绝对值坐标 无需原点复位
信号通讯		15针D-sub模拟接口
用户气路		4mm*1.6mm*2
安装方式		台面安装
安装环境		标准型
使用控制器		BR-T401
安全标准		CE,KC

BR-LS8-803S 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图





LS系列四轴Scara机器人

5. BR-LS10-602S 四轴Scara机器人

名称：四轴Scara LS10
 型号：BR-LS10-602S
 安装方式：台面安装
 性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作。

BR-LS10-602S规格：
 臂长：600mm
 负载：额定8kg/最大10kg
 标准循环时间：0.5秒
 重复定位精度：第1~3关节±0.02mm
 第4关节±0.01°

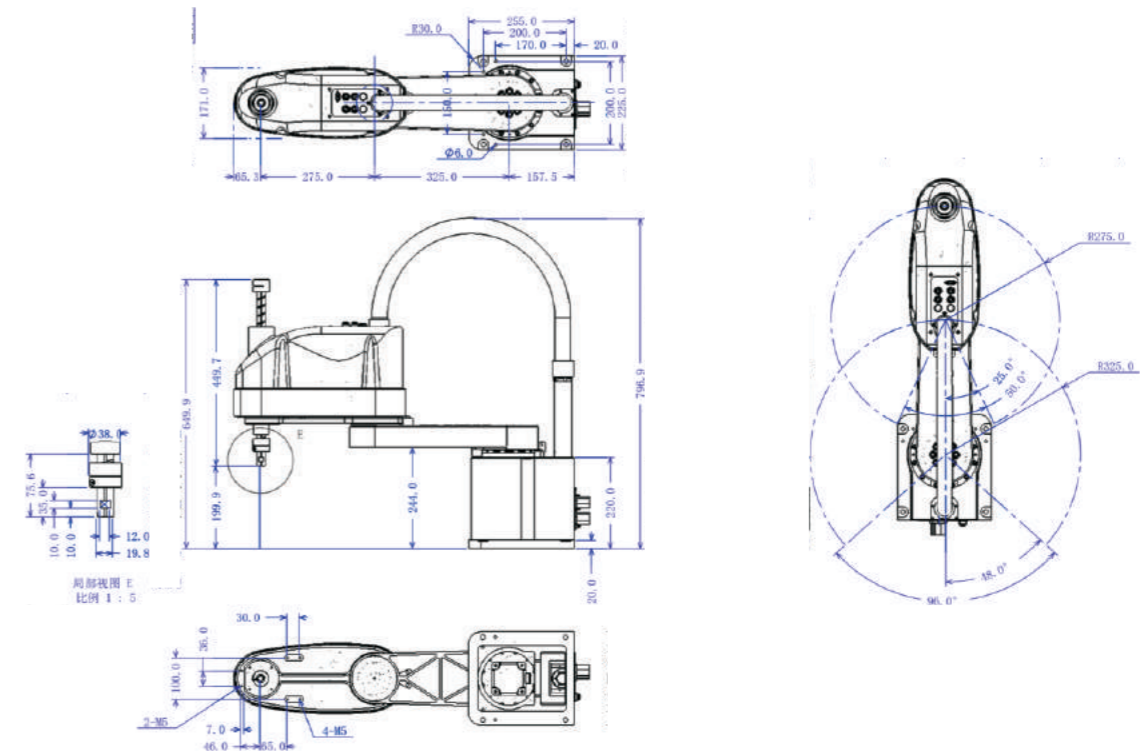


BR-LS10-602S 参数表：

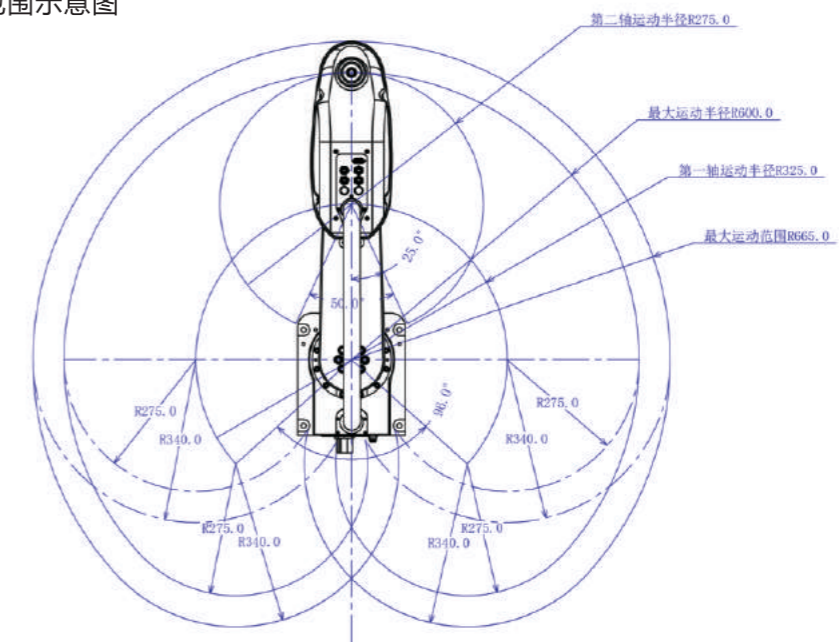
参数表：		
标准循环时间		0.5秒
本体重量：(kg)		32kg
臂长600mm	第1关节	第一轴325mm
	第2关节	第二轴275mm
最大运动速度	第1-2关节	7500mm/s
	第3关节	1200mm/s
	第4关节	720° /s
重复定位精度	第1-2关节	±0.02mm
	第3关节	±0.02mm
	第4关节	±0.02°
最大运动范围	第1关节	±130°
	第2关节	±145°
	第3关节	200mm
	第4关节	±360°
电机功耗	第1关节	750W
	第2关节	400W
	第3关节	200W
	第4关节	200W
负载	额定值	8kg
	最大值	10kg
	第3关节顶压力	150N
原点复位		绝对值坐标 无需原点复位
信号通讯		15针D-sub模拟接口
用户气路		4mm+4
安装方式		台面安装
安装环境		标准型
使用控制器		BR-T401
安全标准		CE,KC

BR-LS10-602S 安装参数示意图：

● 台面安装外形图参数



● 平面运动范围示意图





SS系列冲压型机器人

1. BR-SS3-751S 四轴冲压机器人型号

由本润自行研发的四轴冲压取放料机器人，占地面积小，操作简单运动覆盖范围广，主要以配合冲压机床应用，冲压机床距小均可自由进出取放的优点，产品类似于软线路板，膜片，钣金冲压件等，都可选用该款产品可以很好的得到生产的改善。

名称：四轴冲压机器人

型号：BR-SS3-751S

安装方式：台面安装

性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平稳，简单易操作。

BR-SS3-751S规格：

臂长：750mm

负载：额定2kg/最大3kg

标准循环时间：0.5秒

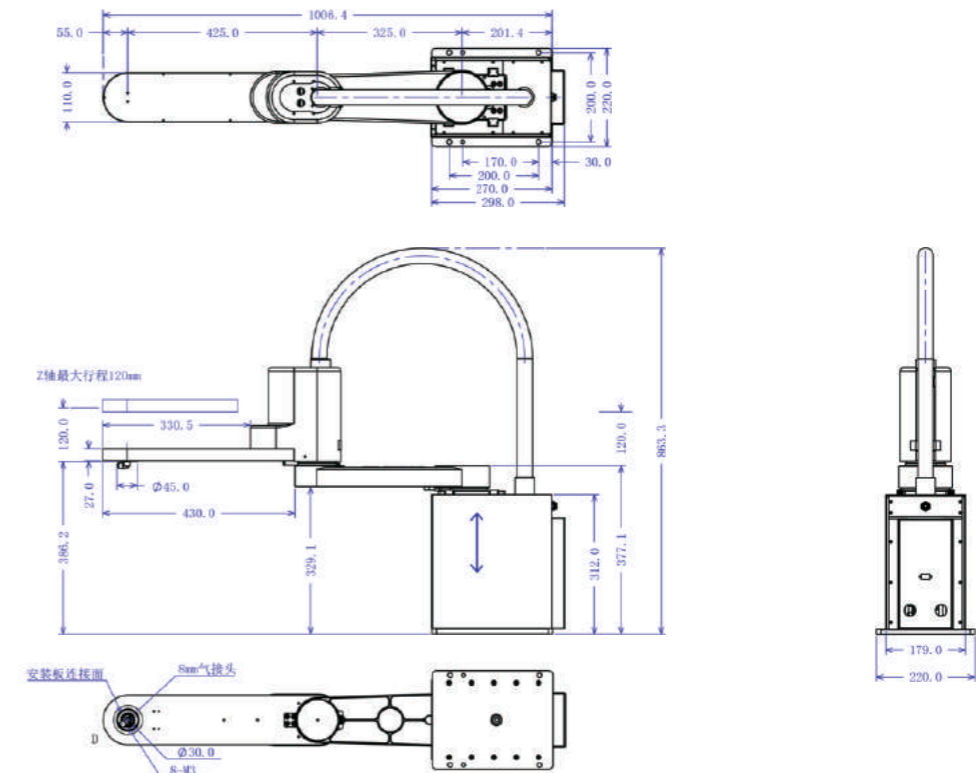
重复定位精度：第1~3关节±0.02mm

第4关节±0.01°



BR-SS3-751S 安装参数示意图：

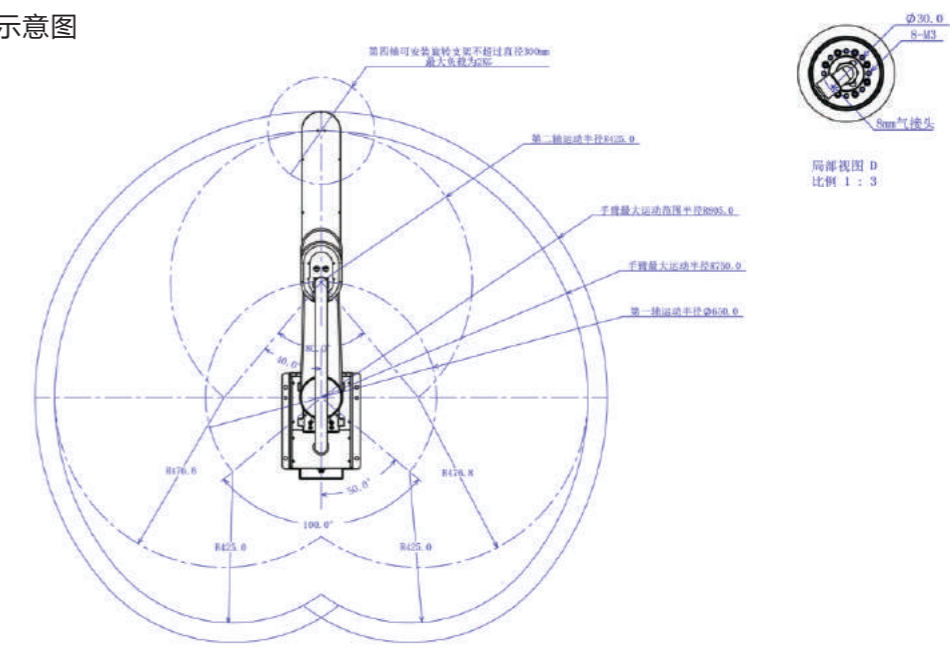
● 台面安装外形图参数



BR-SS3-751S 参数表：

参数表：		
本体重量：(kg)		40kg
臂长750mm	第1关节	第一轴325mm
	第2关节	第二轴425mm
最大运动速度	第1关节	1000mm/s
	第2-3关节	6500mm/s
	第4关节	720° /s
重复定位精度	第1关节	±0.02mm
	第2-3关节	±0.02mm
	第4关节	±0.02°
最大运动范围	第1关节	120mm
	第2关节	±130°
	第3关节	±140°
	第4关节	±360°
电机功耗	第1关节	400W
	第2关节	400W
	第3关节	200W
	第4关节	100W
负载	额定值	2kg
	最大值	3kg
	第1关节顶压力	200N
原点复位	绝对值坐标 无需原点复位	
信号通讯	15针D-sub模拟接口	
用户气路	6mm*2,8mm*1	
安装方式	台面安装	
安装环境	标准型	
使用控制器	BR-T401	
安全标准	CE,KC	

● 平面运动范围示意图

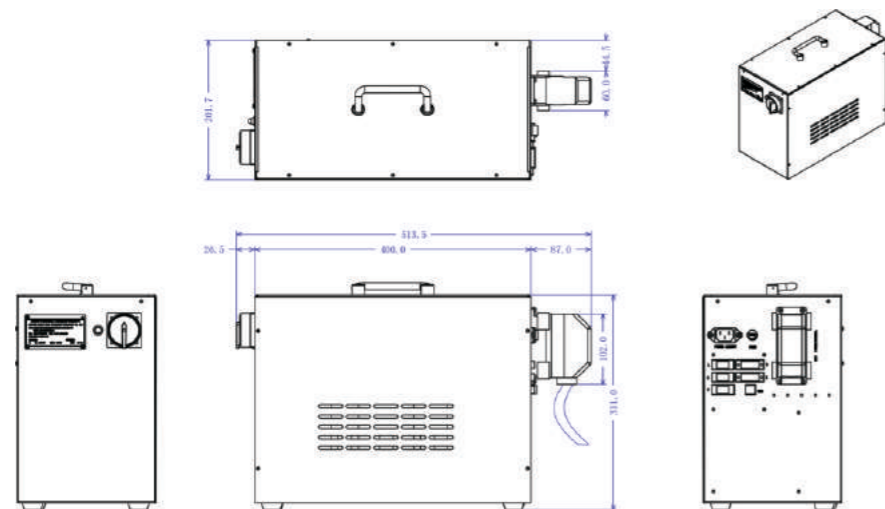




机器人系统控制器

1、机器人系统控制电控箱

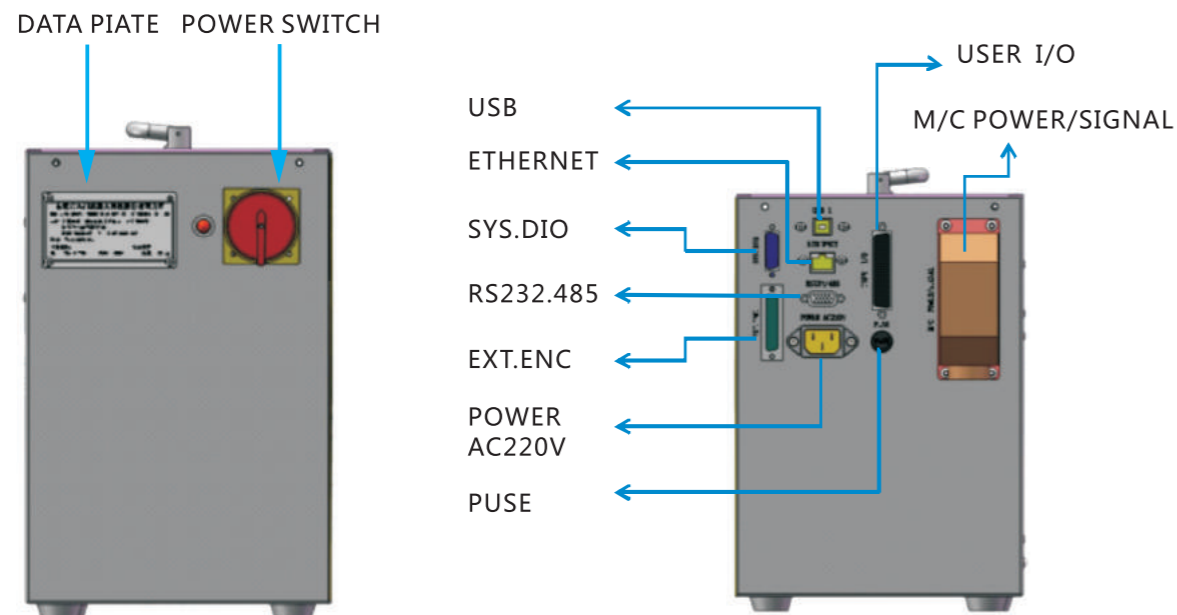
外型尺寸



2、四轴机器人用系统-台达控制器

各端口功能说明

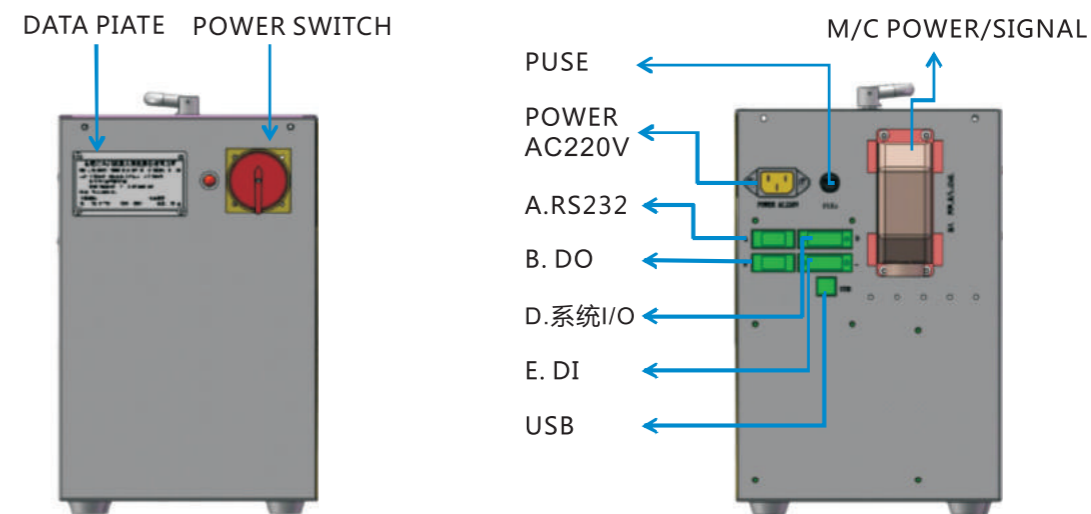
该款控制器为采用台达控制系统，控制运行流畅，速度快，反应灵敏，驱动和控制一体化的设计，内建三轴、四轴、六轴等多种机械手模块，用户只须依据实际需求选择所需要的模块。采用如此整合性的设计，才能够实时依据不同工业型机器人的姿态与运动轨迹，进行完善的动态补偿，达到工业型机器人的高速、高精需求。数值控制专用的G CODE 标准指令，并内建路径优化功能。



3、四轴机器人用系统-本润控制器

各端口功能说明

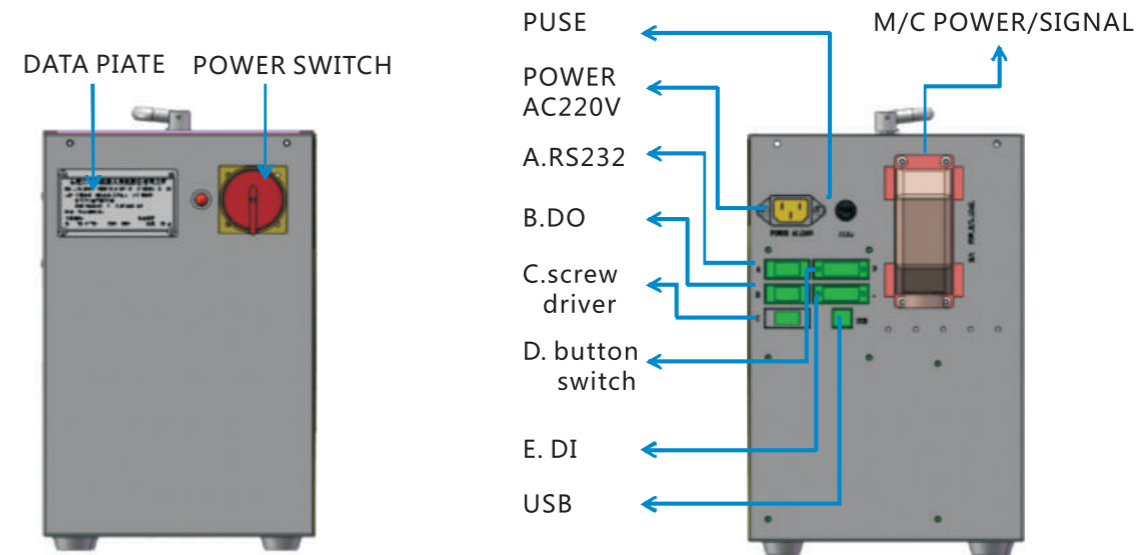
该系统为本润自主研发的控制系统，针对四轴机器人而研发，功能完善，程序编写简单易学易懂，机器人运行平稳且速度快，软件及核心芯片为均由本润自主研发编写运算，配合操作面板控制简单易学易懂，性价比高，直接采用手拖动Z轴来视校运行轨迹，以及对点定位。



4、三轴螺丝锁附机器人系统-本润控制器

各端口功能说明

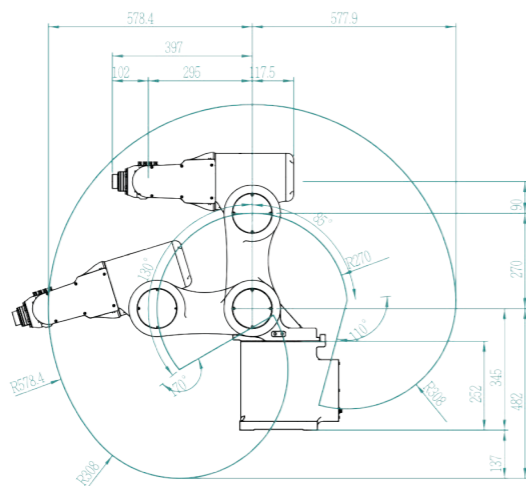
该系统为本润自主研发的控制系统，专门为三轴螺丝锁附机器人而研发，软件及核心芯片为均由本润自主研发编写运算，配合操作面板控制简单易学易懂，直接采用手拖动Z轴来视校运行轨迹，以及对点定位。



MS系列机器人
FS系列机器人
LS系列机器人
SS系列机器人
系统控制器
TCR系列机器人



TCR系列机器人

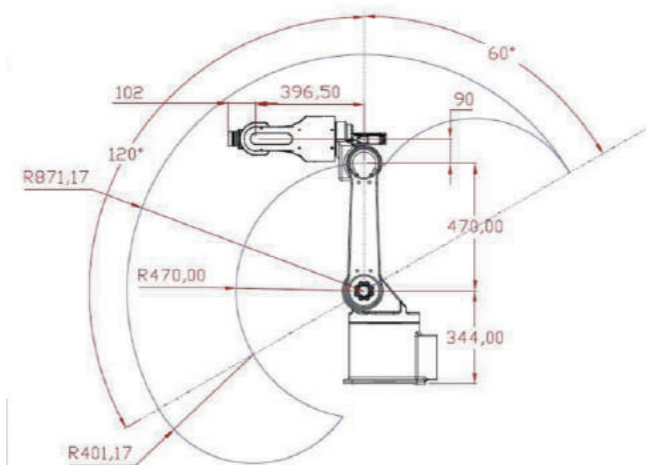


TCR系列机器人

TCR-1000规格表		
臂长		600
标准循环时间	5kg	0.49秒
本体重量：(kg)		40.5kg
最大运动速度	第1关节	225° /s
	第2关节	150° /s
	第3关节	225° /s
	第4关节	
	第5关节	360° /s
	第6关节	
重复定位精度	第1-6关节	±0.02mm
最大运动范围	第1关节	±170°
	第2关节	85°~130°
	第3关节	170°~-80°
	第4关节	±180°
	第5关节	±125°
	第6关节	±360°
电机功耗	第1关节	400W
	第2关节	400W
	第3关节	400W
	第4关节	100W
	第5关节	100W
	第6关节	100W
负载	额定值	5kg
	最大值	7kg
原点复位	绝对值坐标 无需原点复位	
信号通讯	9针接口	
用户气路	Ø4-A/B口二组	
安装方式	台面安装	
安装环境	标准型	
使用控制器	RC1000C	
安全标准	CE	



TCR系列机器人



TCR系列机器人

TCR-1105规格表		
臂长		900
标准循环时间	5kg	0.39秒
本体重量：(kg)		40.5kg
最大运动速度	第1关节	225° /s
	第2关节	
	第3关节	
	第4关节	360° /s
	第5关节	
	第6关节	
重复定位精度	第1-6关节	±0.02mm
最大运动范围	第1关节	±150°
	第2关节	85°~130°
	第3关节	150°~-65°
	第4关节	±180°
	第5关节	±120°
	第6关节	±360°
电机功耗	第1关节	750W
	第2关节	750W
	第3关节	400W
	第4关节	400W
	第5关节	100W
	第6关节	100W
负载	额定值	5kg
	最大值	7kg
原点复位		绝对值坐标 无需原点复位
信号通讯		15针接口
用户气路		Ø4-A/B口二组
安装方式		台面安装
安装环境		标准型
使用控制器		RC1105C
安全标准		CE

MS系列机器人
FS系列机器人
LS系列机器人
SS系列机器人
系统控制器
TCR系列机器人



TCR系列机器人

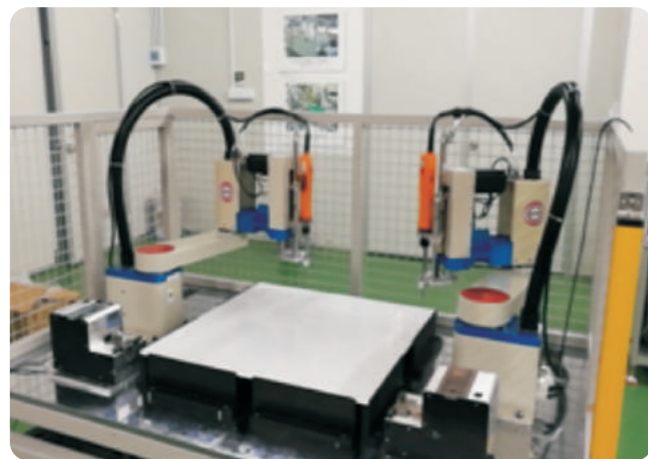


TCR系列机器人

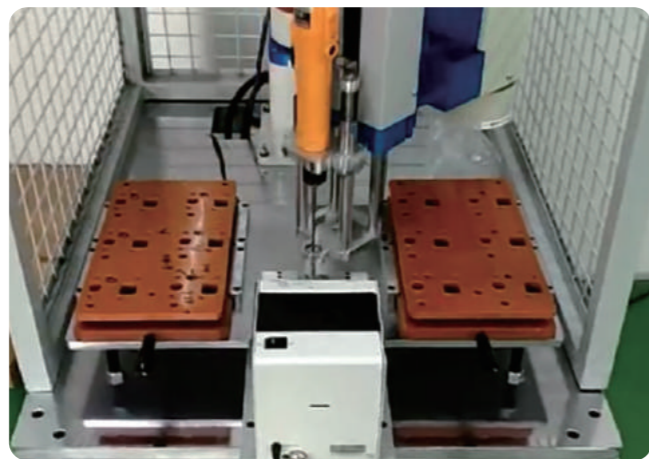
TCR-1200规格表		
臂长		1200
标准循环时间	5kg	0.39秒
本体重量：(kg)		60kg
最大运动速度	第1关节	180° /s
	第2关节	150° /s
	第3关节	
	第4关节	
	第5关节	225° /s
	第6关节	
重复定位精度	第1-6关节	±0.05mm
最大运动范围	第1关节	±150°
	第2关节	60°~100°
	第3关节	150°~-60°
	第4关节	±180°
	第5关节	±120°
	第6关节	±360°
电机功耗	第1关节	750W
	第2关节	750W
	第3关节	400W
	第4关节	400W
	第5关节	100W
	第6关节	100W
负载	额定值	5kg
	最大值	7kg
原点复位		绝对值坐标 无需原点复位
信号通讯		15针接口
用户气路		Ø4-A/B口二组
安装方式		台面安装
安装环境		标准型
使用控制器		RC1200C
安全标准		CE



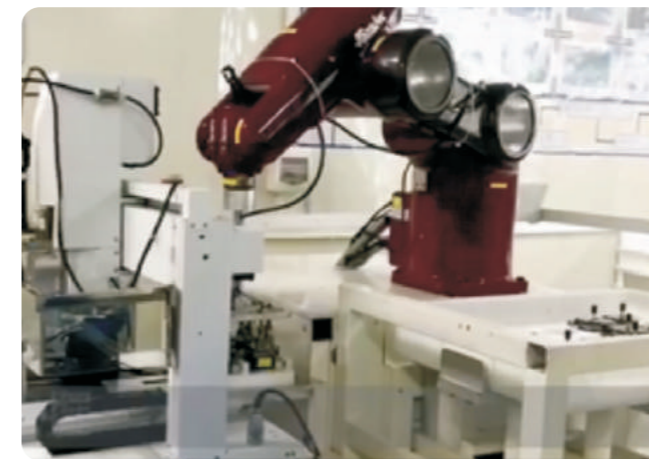
D 示范案例 emonstration case



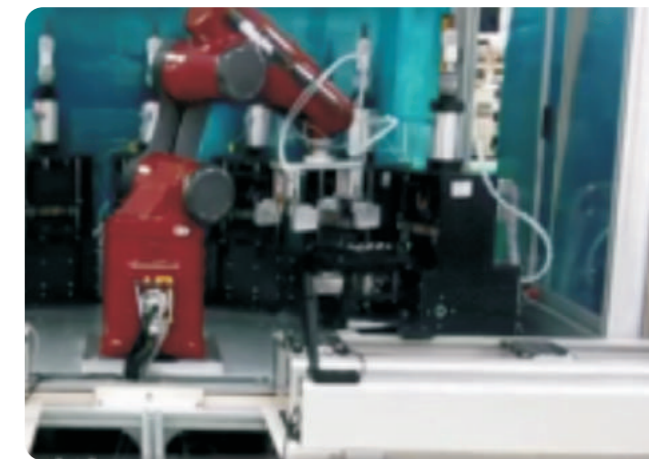
LED面板锁螺丝
BR-FS6-611S-II



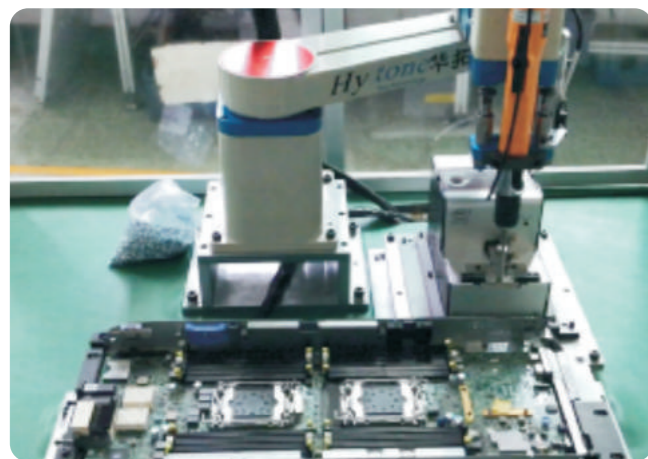
小部件类锁螺丝
BR-FS6-611S-II



产品搬运六轴机器人
TCR-1000



上下料六轴机器人
TCR-1000



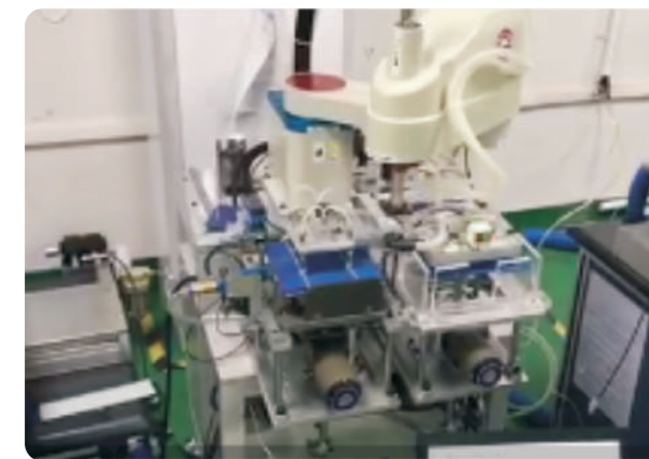
电脑主板锁螺丝
BR-FS6-611-II



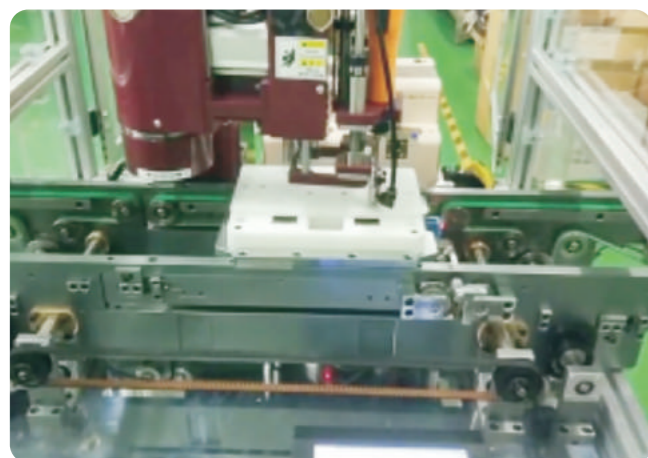
玩具类锁螺丝
BR-FS6-611S-III



产品追踪搬动四轴机器人
BR-LS6-602S



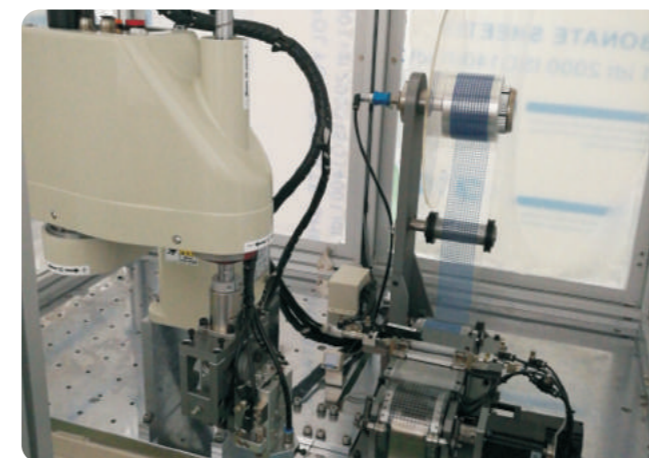
激光打码上下料四轴机器人
BR-LS6-602



耳机电子产品锁螺丝
BR-FS6-451-II



回流线玩具锁螺丝
BR-FS6-611S-III



静电膜贴标四轴机器人
BR-LS3-401S



SS3系列双臂冲压机器人



H 荣誉证书 onor Certificate



M 主要客户 ain customers

 台资企业	 美资企业	 美资企业	 日资企业
 日资企业	 日资企业	 德资企业	 德资企业
 加拿大企业	 台资企业	 港资企业	 国内企业
 国内企业	 国内企业	 国内企业	 国内企业
 国内企业	 国内企业	 国内企业	 国内企业