创新 诚信 服务

浙江禾川科技股份有限公司

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

本文件中所有信息如有变更，恕不另行通知

型录编号：2026年10月第1期

EtherCAT®为德国倍福自动化有限公司所有；CANopen®为CiA（CAN in Automation）协会所有；EtherNet/IP为罗克韦尔自动化公司所有；
本手册中记载的其它产品，产品名称以及产品的商标或注册商标归各公司所有，并非本公司产品。

控制 驱动 传感 传动 数字化

禾川工业机器人
选型手册

HCFA INDUSTRIAL ROBOT SELECTION MANUAL

高速 | 高精 | 稳定 | 安全

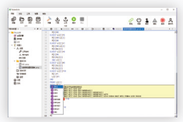
SCARA PRODUCT MATRIX
SCARA产品矩阵

机器人
ROBOT

3KG负载	6KG负载	10KG负载
[产品型号] _____	[产品型号] _____	[产品型号] _____
RHS1-3H4015P4-SS3 RHS1-3H5015P4-SS3	RHS1-6H5020P4-SS3 RHS1-6H6020P4-SS3 RHS1-6H7020P4-SS3	RHS1-10H5020P4-SS3 RHS1-10H6020P4-SS3 RHS1-10H7020P4-SS3 RHS1-10H8020P4-SS3

20KG负载	60KG负载	螺丝专用机
[产品型号] _____	[产品型号] _____	[产品型号] _____
RHS1-20H8030P4-SS3 RHS1-20HA030P4-SS3	RHS1-60HA240P4-SS3	RHS1-8H5515P3-SS3 RHS1-8H6515P3-SS3

控制
CONTROL

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

6-AXIS PRODUCT MATRIX
六轴产品矩阵

机器人
ROBOT

7KG负载	10KG负载	12KG负载
[产品型号] _____	[产品型号] _____	[产品型号] _____
RHT1-7H07-S5 RHT1-7H09-S5	RHT1-10H12-S5	RHT1-12H09-S5 RHT1-12H15-S5

25KG负载	50KG负载	80KG负载
[产品型号] _____	[产品型号] _____	[产品型号] _____
RHT1-25H18-S5	RHT1-50H27-S5	RHT1-80H22-S5 RHT1-80H27-S5

从精密装配到重载码垛 [全负载可选]

以柔性智造适配多元产线需求

“已通过CE认证”

CE

“禾川六轴机器人”

RHT1系列

“禾川SCARA机器人”

RHS1系列

3KG-
SCARA机器人

[产品型号]

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

臂　　长： 400mm/500mm

适用行业： 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

参数规格

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

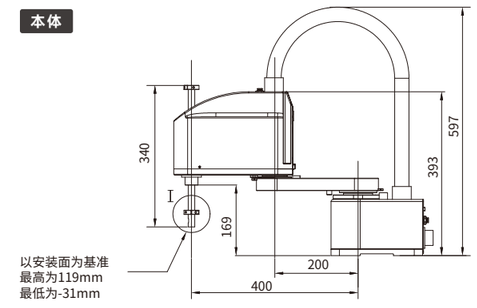
RHS1-3H5015P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	500mm		/	/
最大运行速度	6200mm/s		1600mm/s	2400°/s
最大运行范围	±130°	±140°	150mm	±360°
重复定位精度	±0.01mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	100N			
额定负载	1kg			
最大负载	3kg			
额定惯量	0.005kg*m^2			
最大惯量	0.05kg*m^2			
标准循环时间*	0.41s			
本体重量	14.3kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面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

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

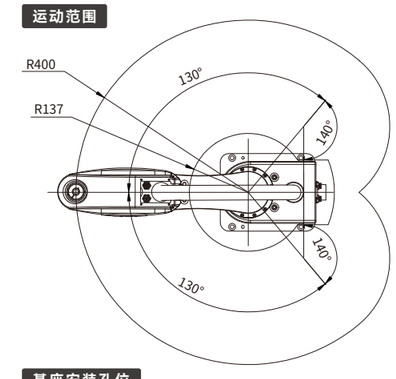
尺寸规格(mm)

RHS1-3H4015P4-SS3

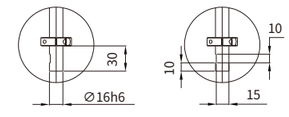
本体



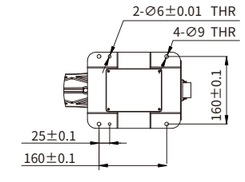
运动范围



抓手安装部位(2:1)

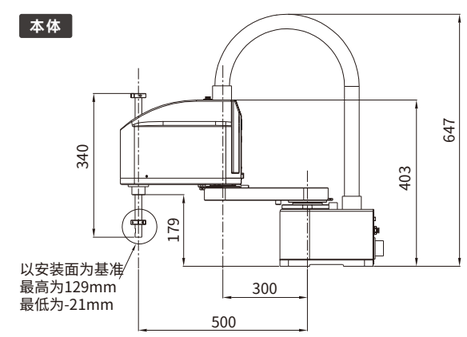


基座安装孔位

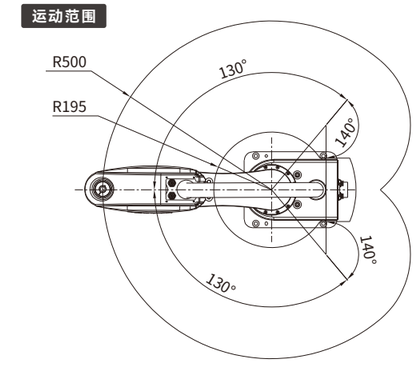


RHS1-3H5015P4-SS3

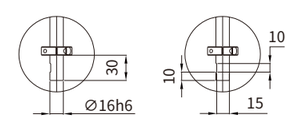
本体



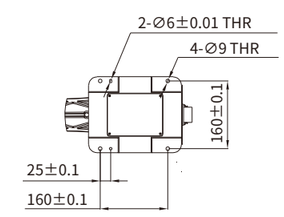
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



6KG-
SCARA机器人

[产品型号]

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

臂　　长： 500mm/600mm

适用行业： 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

参数规格

RHS1-6H5020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	500mm		/	/
最大运行速度	7100mm/s		2000mm/s	1800°/s
最大运行范围	±125°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	3kg			
最大负载	6kg			
额定惯量	0.005kg*m²			
最大惯量	0.2kg*m²			
标准循环时间*	0.42s			
本体重量	22.3kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装			
控制器	HRC2-AY-FCCB			

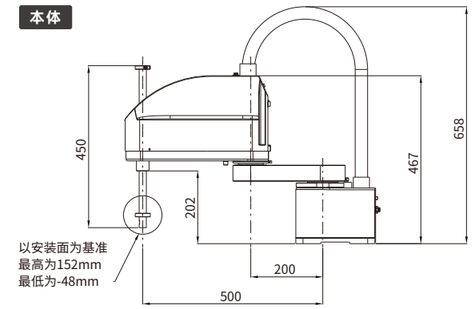
RHS1-6H6020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	600mm		/	/
最大运行速度	8000mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	3kg			
最大负载	6kg			
额定惯量	0.005kg*m²			
最大惯量	0.2kg*m²			
标准循环时间*	0.39s			
本体重量	25kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装			
控制器	HRC2-AY-FCCB			

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

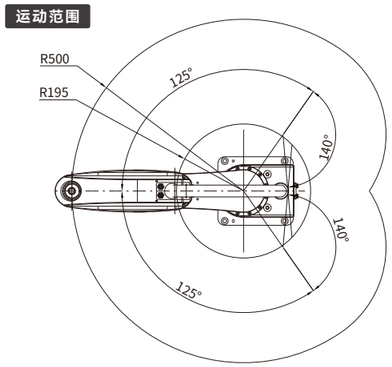
尺寸规格(mm)

RHS1-6H5020P4-SS3

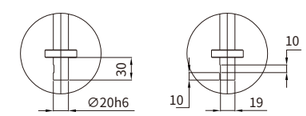
本体



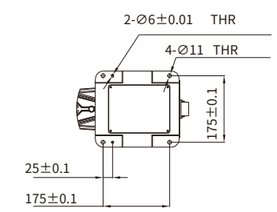
运动范围



抓手安装部位(2:1)

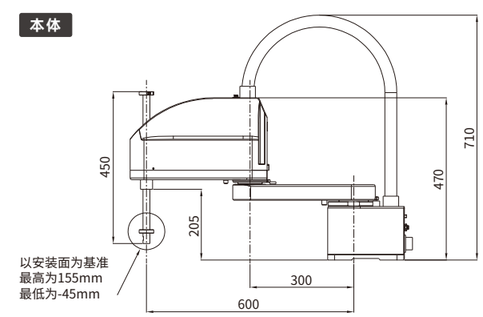


基座安装孔位

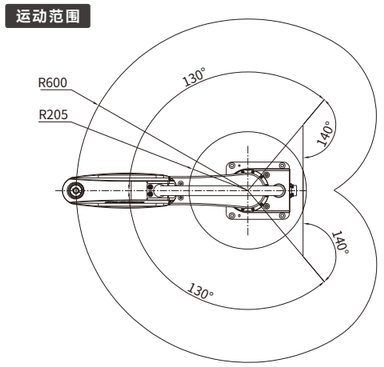


RHS1-6H6020P4-SS3

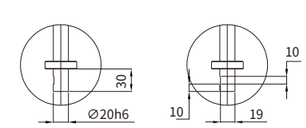
本体



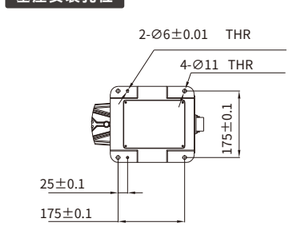
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



6KG-
SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-6H7020P4-SS3

臂　　长：700mm

适用行业：装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

参数规格

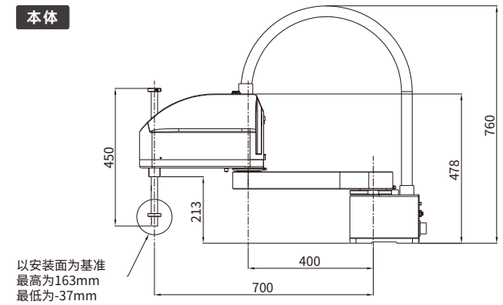
RHS1-6H7020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	700mm		/	/
最大运行速度	6500mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±125°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	3kg			
最大负载	6kg			
额定惯量	0.005kg*m^2			
最大惯量	0.2kg*m^2			
标准循环时间*	0.41s			
本体重量	26kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装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

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

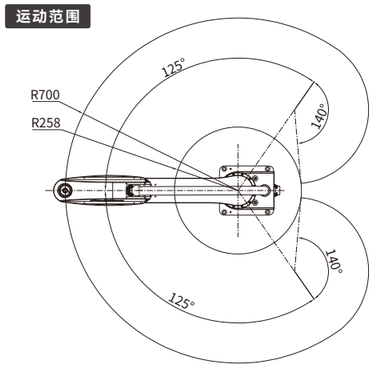
尺寸规格(mm)

RHS1-6H7020P4-SS3

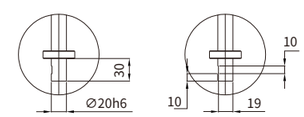
本体



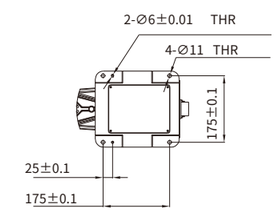
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



10KG-
SCARA机器人

[产品型号]

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

臂　　长： 500mm/600mm

适用行业： 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

参数规格

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

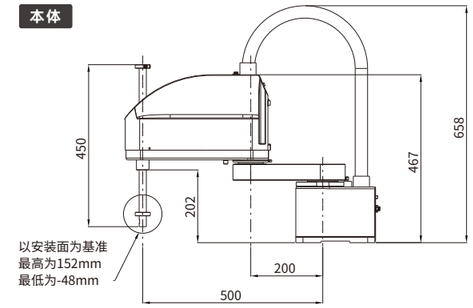
RHS1-10H6020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	600mm		/	/
最大运行速度	8000mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	5kg			
最大负载	10kg			
额定惯量	0.005kg*m^2			
最大惯量	0.2kg*m^2			
标准循环时间*	0.40s			
本体重量	25kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面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

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

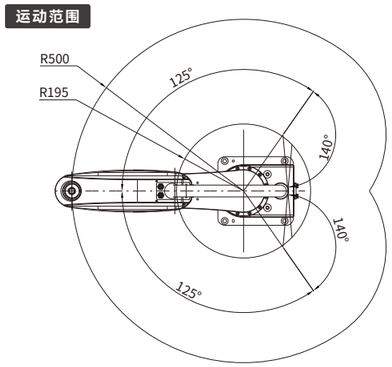
尺寸规格(mm)

RHS1-10H5020P4-SS3

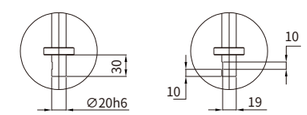
本体



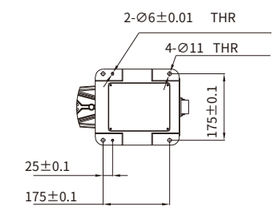
运动范围



抓手安装部位(2:1)

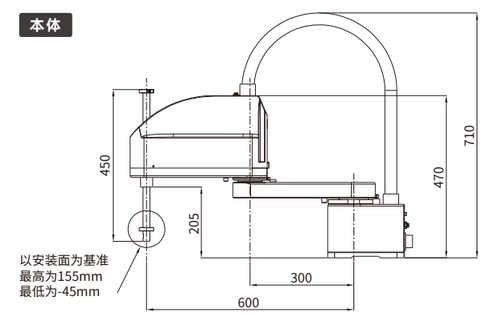


基座安装孔位

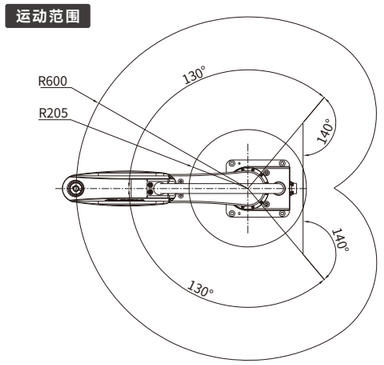


RHS1-10H6020P4-SS3

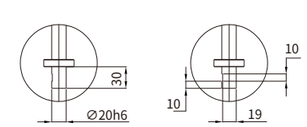
本体



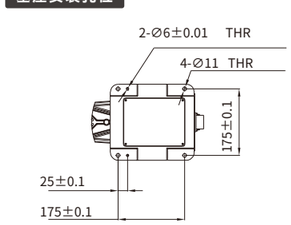
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



10KG-
SCARA机器人

[产品型号]

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

臂　　长： 700mm/800mm

适用行业： 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

参数规格

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

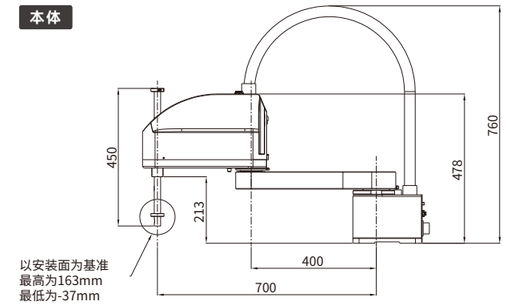
RHS1-10H8020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	800mm		/	/
最大运行速度	5500mm/s		2000mm/s	2000°/s
最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.02mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N			
额定负载	5kg			
最大负载	10kg			
额定惯量	0.005kg*m^2			
最大惯量	0.2kg*m^2			
标准循环时间*	0.43s			
本体重量	25kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安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

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

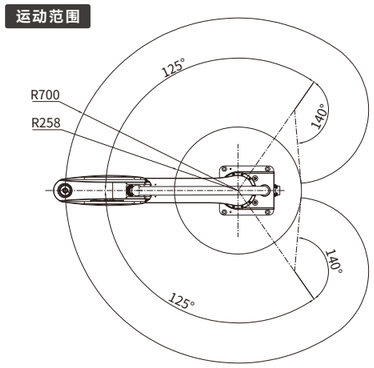
尺寸规格(mm)

RHS1-10H7020P4-SS3

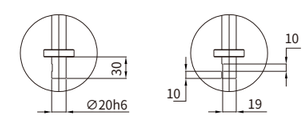
本体



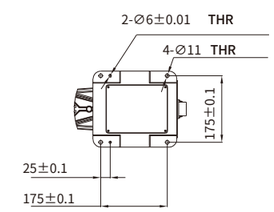
运动范围



抓手安装部位(2:1)

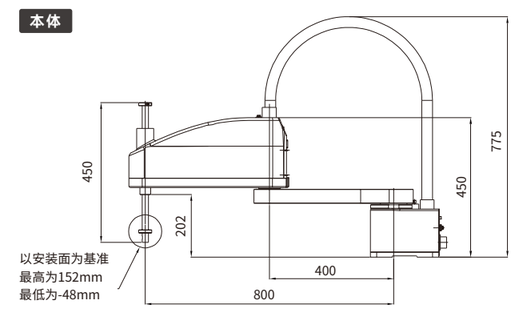


基座安装孔位

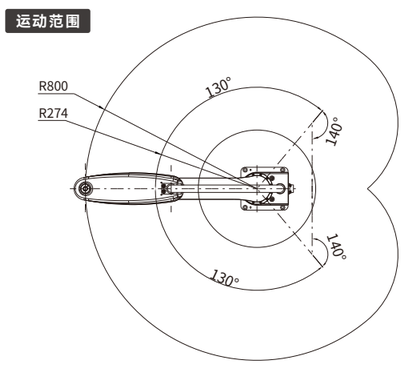


RHS1-10H8020P4-SS3

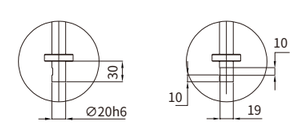
本体



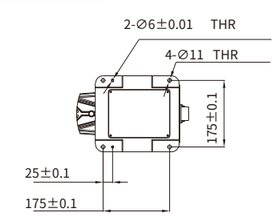
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



20KG-
SCARA机器人

[产品型号]

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

臂　　长： 800mm/1000mm

适用行业： 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

参数规格

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

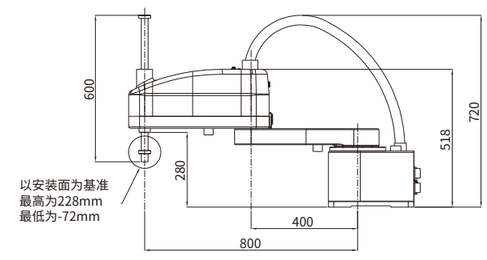
RHS1-20HA030P4-SS3				
参数	**J1**	**J2**	**J3**	**J4**
臂长	1000mm		/	/
最大运行速度	8000mm/s		5000mm/s	1000°/s
最大运行范围	±135°	±140°	300mm	±360°
重复定位精度	±0.025mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	380N			
额定负载	10kg			
最大负载	20kg			
额定惯量	0.1kg*m^2			
最大惯量	0.9kg*m^2			
标准循环时间*	0.44s			
本体重量	39kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm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

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

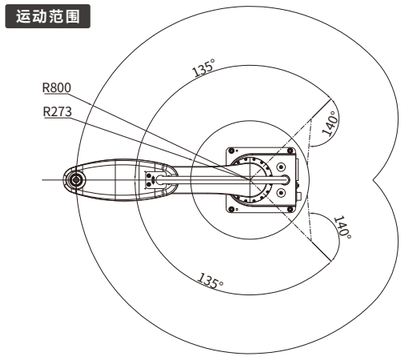
尺寸规格(mm)

RHS1-20H8030P4-SS3

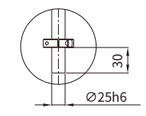
本体



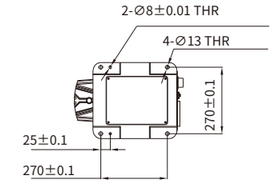
运动范围



抓手安装部位(2:1)

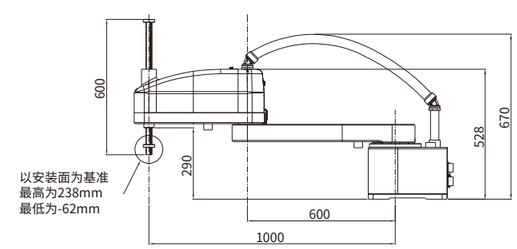


基座安装孔位

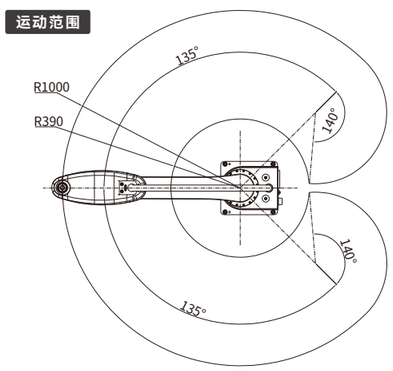


RHS1-20HA030P4-SS3

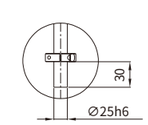
本体



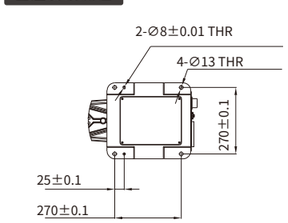
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



60KG-
SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-60HA240P4-SS3

臂　　长： 1200mm

适用行业： 搬运、码垛、分拣、等大负载应用场景

参数规格

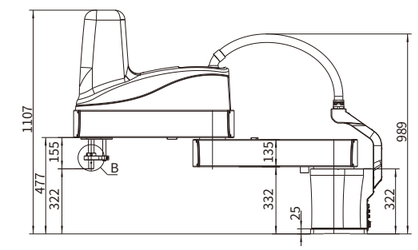
RHS1-60HA240P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	1200mm		/	/
最大运行速度	8062mm/s		760mm/s	669°/s
最大运行范围	±130°	±150°	400mm	±360°
重复定位精度	±0.03mm		±0.01mm	±0.05°
J3顶压力	450N			
额定负载	30kg			
最大负载	60kg			
额定惯量	1kg*m²			
最大惯量	2.4kg*m²			
标准循环时间*	0.79s			
本体重量	120kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2　Φ8mm * 2			
安装方式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

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

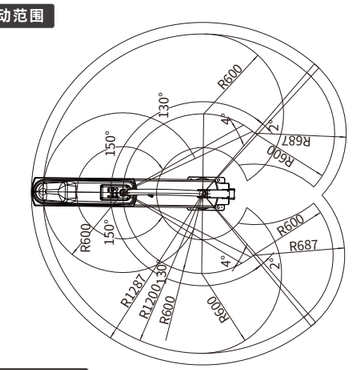
尺寸规格(mm)

RHS1-60HA240P4-SS3

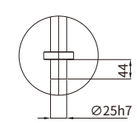
本体



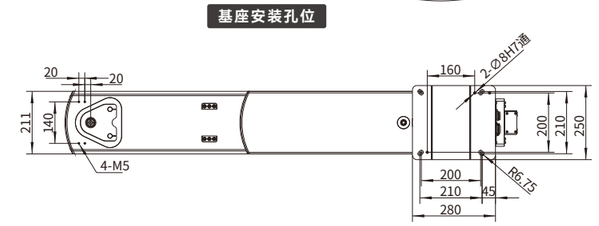
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



螺丝专用-
SCARA机器人

[产品型号]

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

臂　　长： 555mm/655mm

负　　载： 8kg

适用行业： 锁附（可用于吹气式、吸气式）等应用场景

参数规格

RHS1-8H5515P3-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	555mm			/
最大运行速度	5300mm/s		1350mm/s	/
最大运行范围	±125°	±140°	150mm	/
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	/
J3顶压力	/			
额定负载	5kg			
最大负载	8kg			
额定惯量	0.005kg*m²			
最大惯量	0.2kg*m²			
标准循环时间*	0.67s			
本体重量	20kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 4			
安装方式	台面安装			
控制器	HRC2-AY-FCCB			

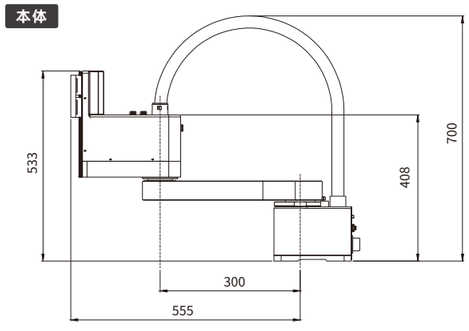
RHS1-8H6515P3-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	655mm			/
最大运行速度	5500mm/s		1350mm/s	/
最大运行范围	±125°	±140°	150mm	/
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	/
J3顶压力	/			
额定负载	5kg			
最大负载	8kg			
额定惯量	0.005kg*m²			
最大惯量	0.2kg*m²			
标准循环时间*	0.67s			
本体重量	22kg			
用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 4			
安装方式	台面安装			
控制器	HRC2-AY-FCCB			

*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

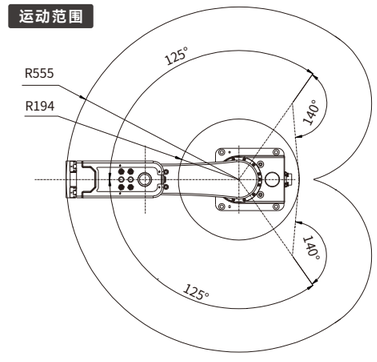
尺寸规格(mm)

RHS1-8H5515P3-SS3

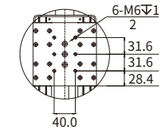
本体



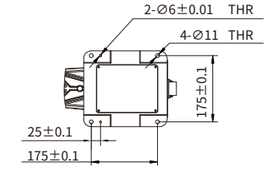
运动范围



抓手安装部位(2:1)

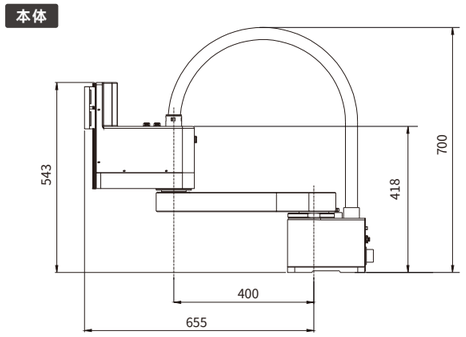


基座安装孔位

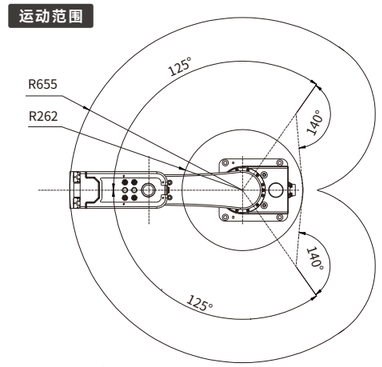


RHS1-8H6515P3-SS3

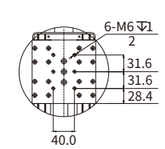
本体



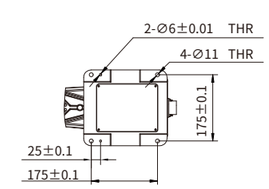
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



机器人控制器

[产品型号]

HRC2-AY-CCCC / HRC2-AY-FCCB

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

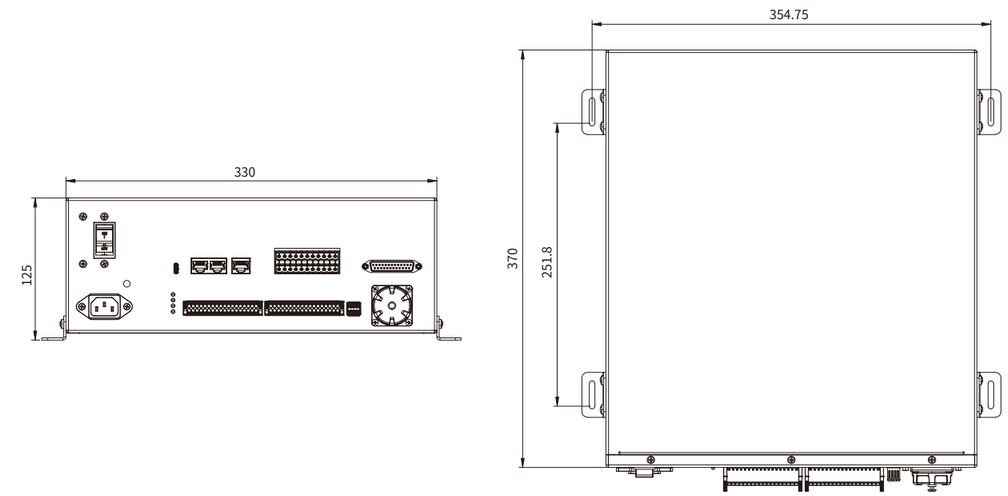
适用机器人： 禾川6kg及以下SCARA机器人

参数规格

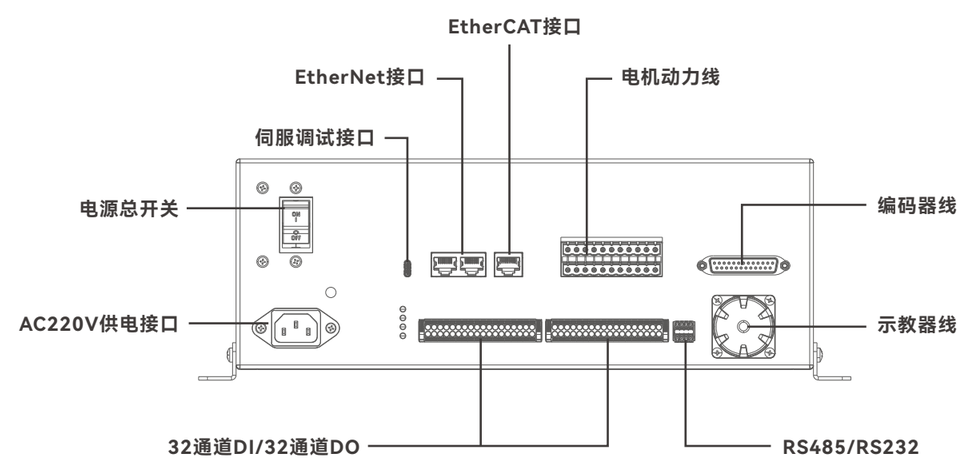
HRC2-AY-CCCC/HRC2-AY-FCCB	
类别	简要说明
控制轴数	MAX 10轴
接口	数字I/O接口 ,32路输入/32路输出
	RS232/485接口
	EtherNet接口*2
	EtherCAT接口
操作模式	示教,自动,远程
指令系统	运动,逻辑,工艺,运算，通讯
坐标系统	关节坐标,机器人坐标,用户坐标,工具坐标,基坐标
异常检出功能	急停异常/伺服异常/用户坐标异常/ 工具坐标异常/安全维护
机器人安全	外部急停，防碰撞
软件包	通用/码垛/喷涂等可选
其他	内置PLC
供电电源	AC220V（±10%，50-60Hz）
外观尺寸（mm）	330*370 * 125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

尺寸规格(mm)

本体



接口示意



机器人控制器

[产品型号]

HRC2-AY-FFFF / HRC2-AY-GGGG

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

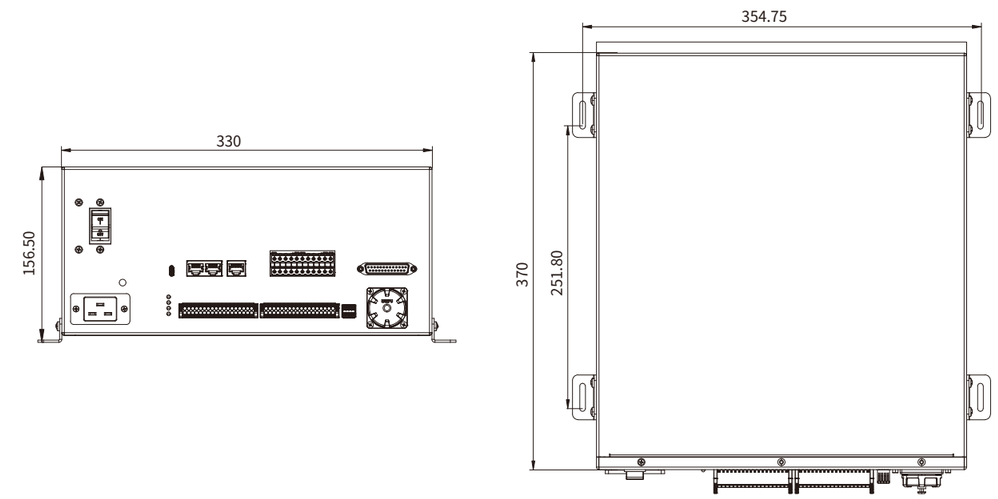
适用机器人： 禾川10kg~20kg SCARA机器人

参数规格

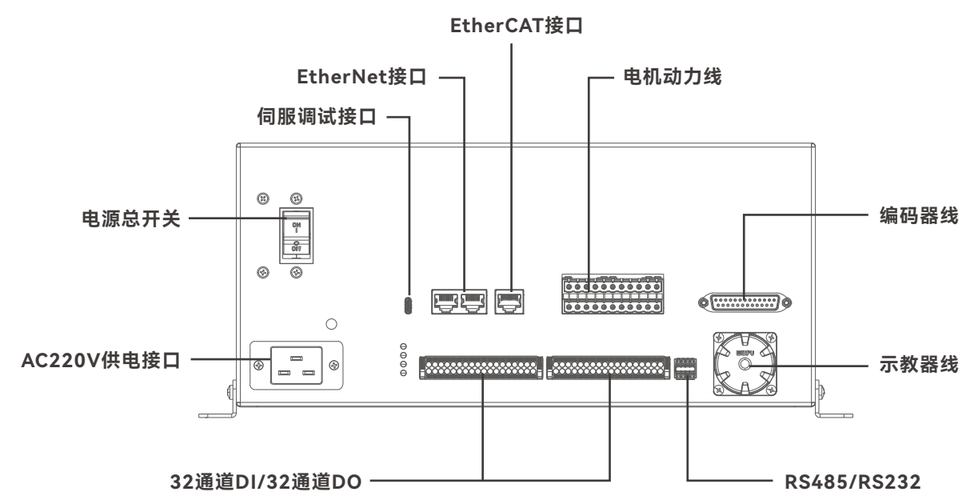
HRC2-AY-FFFF/HRC2-AY-GGGG	
类别	简要说明
控制轴数	MAX 10轴
接口	数字I/O接口 ,32路输入/32路输出
	RS232/485接口
	EtherNet接口*2
	EtherCAT接口
操作模式	示教,自动,远程
指令系统	运动,逻辑,工艺,运算，通讯
坐标系统	关节坐标,机器人坐标,用户坐标,工具坐标,基坐标
异常检出功能	急停异常/伺服异常/用户坐标异常/ 工具坐标异常/安全维护
机器人安全	外部急停，防碰撞
软件包	通用/码垛/喷涂等可选
其他	内置PLC
供电电源	AC220V（±10%，50-60Hz）
外观尺寸（mm）	330*370*156.5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

尺寸规格(mm)

本体



接口示意



搬运用途-
六轴工业机器人

[产品型号]

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

型号		RHT1-7H07-S5	RHT1-7H09-S5
手臂形式		垂直多关节	
动作自由度		6轴	
最大负载		7KG	
最大行程	1轴	-170°~170°	
	2轴	-100°~135°	
	3轴	-180°~62°	
	4轴	-185°~185°	
	5轴	-215°~35°	
	6轴	-360°~360°	
最大速度	1轴	400°/S	255°/S
	2轴	340°/S	290°/S
	3轴	370°/S	330°/S
	4轴	535°/S	490°/S
	5轴	411°/S	410°/S
	6轴	698°/S	680°/S
容许力矩	4轴	16.2N.m	
	5轴	16.2N.m	
	6轴	9.5N.m	
容许惯性力矩	4轴	0.38kg.m²	
	5轴	0.38kg.m²	
	6轴	0.16kg.m²	
重复定位精度		±0.02mm	±0.03mm
最大覆盖范围		712mm	916mm
本体重量		44KG	46KG
安装方式		落地式、倒装、侧装	
噪音等级		<75dB(A)*	
安装环境	环境温度	0~45℃	
	相对湿度	20~80%(无结露)	
	振动	<0.5G	
	其他	机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体 电气干扰源	
IP等级		基轴IP54，腕部IP65	
特点		结构紧凑、高速度、高精度、高扩展性、易操作	
应用场合		焊接、切割、装配、搬运、打标、打磨	
产品电柜配置	HRC2柜	输入电源单相220V	

功能特点

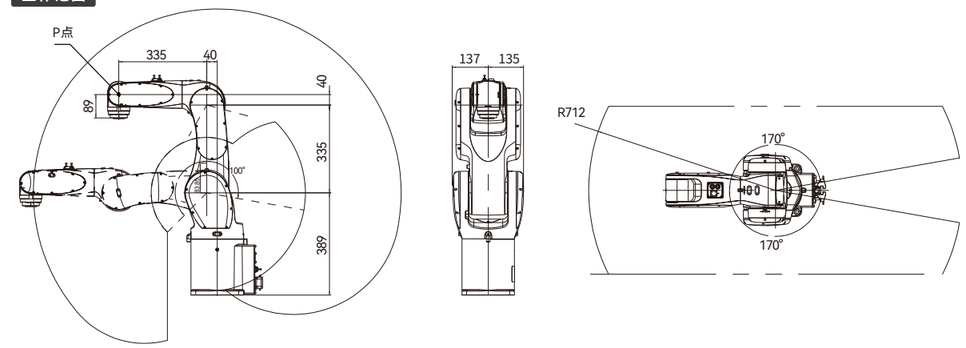
· 采用模块化设计，有效降低整机的故障率
· 极精设计，方便在狭小的空间使用
· 臂长712/916mm，手腕负载容量大，最大负载7Kg松应对多种应用场合
· 较同级别机器更轻的结构设计，容易安装在应用方案内部或者倒立安装
· 采用高刚性手臂和尖端伺服控制技术，实现高速稳定且平滑的动作性能
· 采用本体线缆内置技术，同时为客戶提供外置走线固定座，以满足客戶定制化需求
· 采用全机体密封结构
· 高扩展性，在机器人本体上设置有用戶安装平台，便于用戶安装固定线缆及相关辅助工装冶具

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

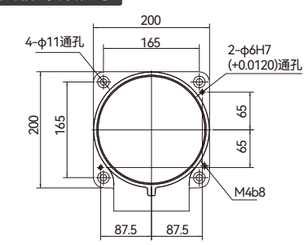
尺寸规格(mm)

RHT1-7H07-S5

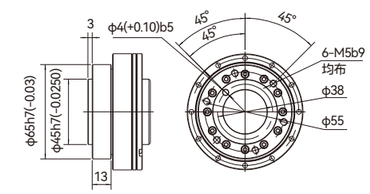
工作范围



安装接口-底座安装尺寸

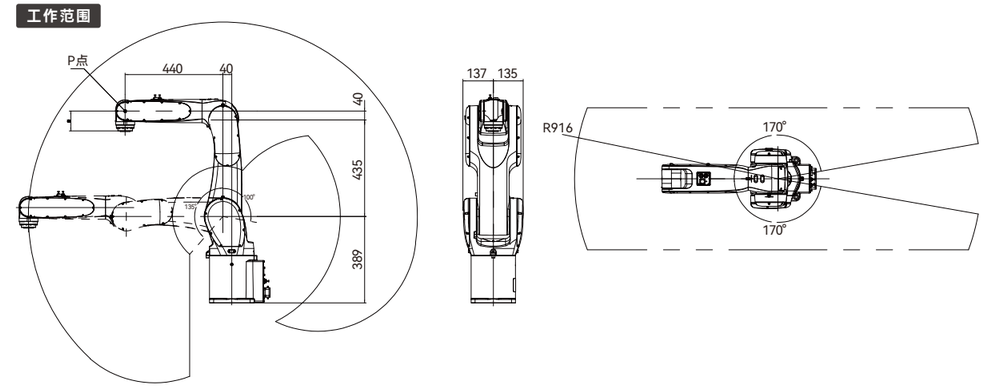


安装接口-法兰尺寸

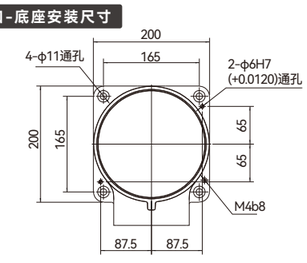


RHT1-7H09-S5

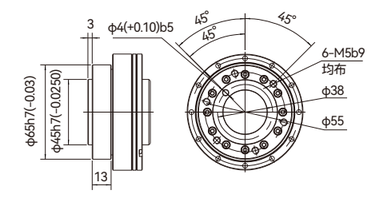
工作范围



安装接口-底座安装尺寸



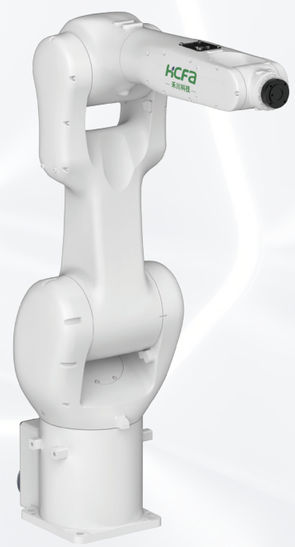
安装接口-法兰尺寸



搬运用途-
六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-10H12-S5



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

功能特点

· 机器人整体结构高度紧凑、轻量化，更加轻巧适用，尤其腕部更加小巧，满足更多的场景

· 机器人刚性高，采用高速电机，节拍更快

· 机器人电机采用密封设计，防护等级高达IP67，适应更恶劣的应用环境

· J2J3J4轴上都预留安装孔位，方便安装固定电磁阀以及其他配件等。 J3轴位置提供用戶IO接口以及双回路气管，更加满足搬运应用

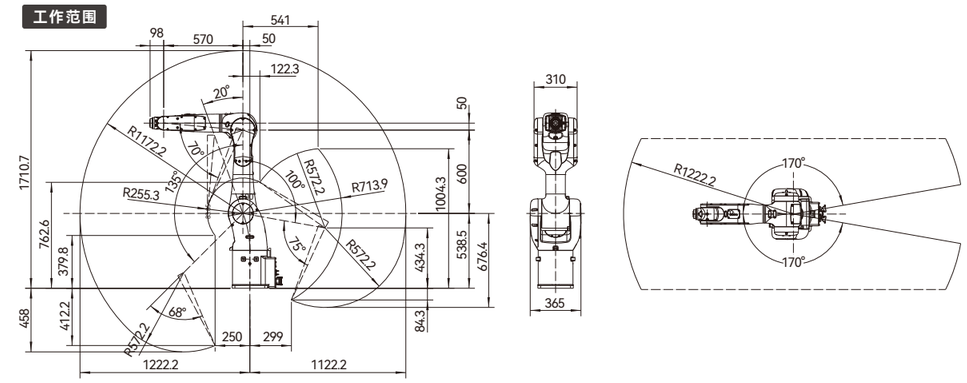
· 全新的控制算法，运动学与动力学结合。全新的设计、驱动算法、控制算法融为一体，根据机械部件特性，负载情况，实现自动规划，保证机械寿命的同时机器人在允许的最大能力范围工作，机器人寿命更长久，机器人实现高速响应，运行速度更快、更柔、更稳，工作节拍更快

· 具有碰撞检测功能，更好的保护机器人本体以及外围设备；具有重力补偿功能，机器人精度更高，满足更高精度的场景应用，拓宽应用场景

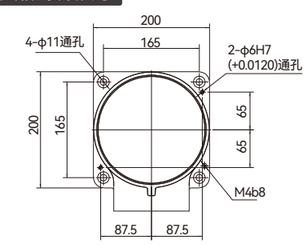
尺寸规格(mm)

RHT1-10H12-S5

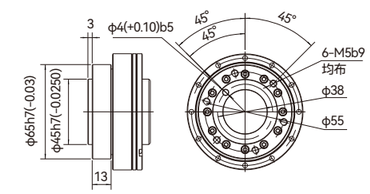
工作范围



安装接口-底座安装尺寸



安装接口-法兰尺寸



搬运用途-
六轴工业机器人

[产品型号]

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

型号		RHT1-12H09-S5	RHT1-12H15-S5
手臂形式		垂直多关节	
动作自由度		6轴	
最大负载		12KG	
最大行程	1轴	正装/倒装-170°~170° 壁挂-30°~30°	
	2轴	-100°~135	-90°~150°
	3轴	-210°~70°	-150°~90°
	4轴	-190°~190°	
	5轴	-225°~45°	-125°~125°
	6轴	-360°~360°	
最大速度	1轴	305°/S	235°/S
	2轴	310°/S	208°/S
	3轴	350°/S	235°/S
	4轴	470°/S	376°/S
	5轴	480°/S	440°/S
	6轴	720°/S	698°/S
容许力矩	4轴	25N.m	23N.m
	5轴	15N.m	23N.m
	6轴	12N.m	9.3N.m
容许惯性力矩	4轴	0.4kg.m²	0.63kg.m²
	5轴	0.22kg.m²	0.63kg.m²
	6轴	0.22kg.m²	0.17kg.m²
重复定位精度		±0.03mm	±0.05mm
最大覆盖范围		918mm	1510mm
本体重量		94KG	160KG
安装方式		地面、顶装、壁挂	
安装环境	环境温度	0~45°C	
	相对湿度	20~80%(无结露)	38~80%(无结露)
	振动	<0.5G	
	其他	机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源	
IP等级		小臂腕部前端IP67,其余IP54	
特点		结构紧凑小巧，运行速度快，重复精度高，通用性强，易操作	
应用场合		搬运上下料，码垛，焊接，点胶， 喷涂	
产品电柜配置	HRC2柜	输入电源单相220V	

功能特点

· 机器人整体结构高度紧凑、轻量化，更加轻巧适用，尤其腕部更加小巧，满足更多的场景

· 机器人刚性高，采用高速电机，节拍更快

· 机器人电机采用密封设计，防护等级高达IP67，适应更恶劣的应用环境

· J2J3J4轴上都预留安装孔位，方便安装固定电磁阀以及其他配件等。 J3轴位置提供用戶IO接口以及双回路气管，更加满足搬运应用

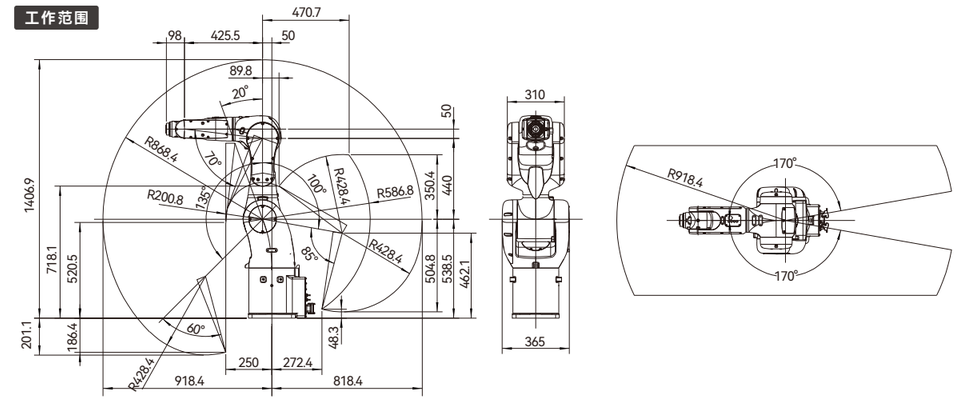
· 全新的控制算法，运动学与动力学结合。全新的设计、驱动算法、控制算法融为一体，根据机械部件特性，负载情况，实现自动规划，保证机械寿命的同时机器人在允许的最大能力范围工作，机器人寿命更长久，机器人实现高速响应，运行速度更快、更柔、更稳，工作节拍更快

· 具有碰撞检测功能，更好的保护机器人本体以及外围设备；具有重力补偿功能，机器人精度更高，满足更高精度的场景应用，拓宽应用场景

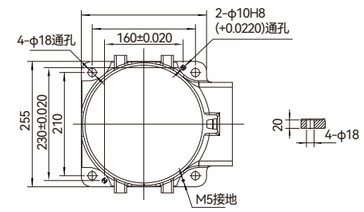
尺寸规格(mm)

RHT1-12H09-S5

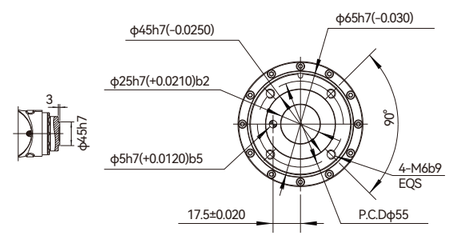
工作范围



安装接口-底座安装尺寸

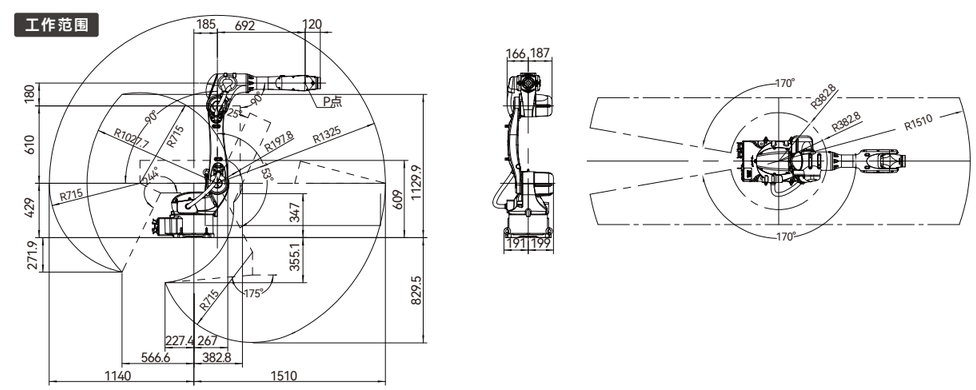


安装接口-法兰尺寸

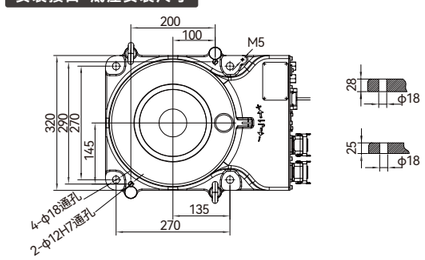


RHT1-12H15-S5

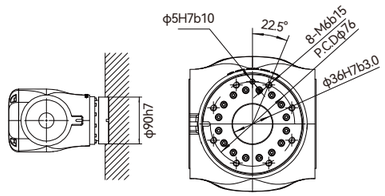
工作范围



安装接口-底座安装尺寸



安装接口-法兰尺寸



搬运用途-
六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-25H18-S5

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

功能特点

· 机器人整体结构高度紧凑、轻量化，更加轻巧适用，尤其腕部更加小巧，满足更多的场景

· 机器人刚性高，采用高速电机，节拍更快

· 机器人电机采用密封设计，防护等级高达IP67，适应更恶劣的应用环境

· J2J3J4轴上都预留安装孔位，方便安装固定电磁阀以及其他配件等。J3轴位置提供用戶IO接口以及双回路气管，更加满足搬运应用

· 驱动采用全新的PID控制，前瞻技术，快速响应；观测器动态补偿，弱磁功能，电机控制更好、更稳、转速更高

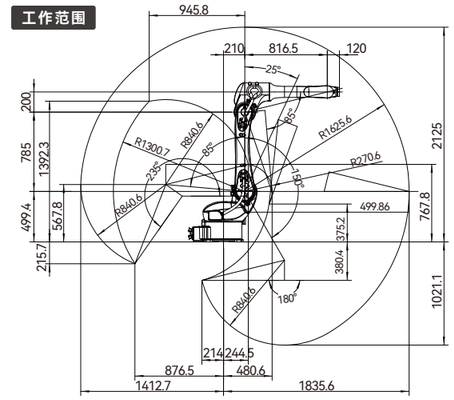
· 全新的控制算法，运动学与动力学结合。全新的设计、驱动算法、控制算法融为一体，根据机械部件特性，负载情况，实现自动规划，保证机械寿命的同时机器人在允许的最大能力范围工作，机器人寿命更长久，机器人实现高速响应，运行速度更快、更柔、更稳，工作节拍更快

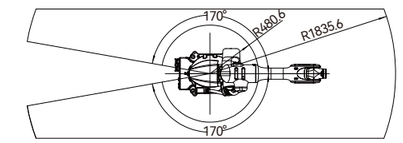
· 具有碰撞检测功能，更好的保护机器人本体以及外围设备；具有重力补偿功能，机器人精度更高，满足更高精度的场景应用，拓宽应用场景

尺寸规格(mm)

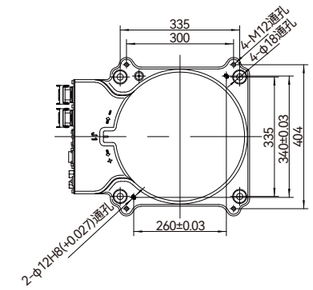
RHT1-25H18-S5

工作范围

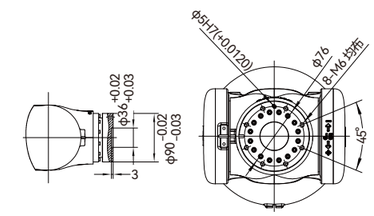




安装接口-底座安装尺寸



安装接口-法兰尺寸



搬运用途-
六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-50H27-S5

RHT1-80H27-S5

型号		RHT1-50H27-S5	RHT1-80H27-S5
手臂形式		垂直多关节	
动作自由度		6轴	
最大负载		50KG	80KG
最大行程	1轴	-180°~180°	
	2轴	-75°~160°	
	3轴	-165°~80°	
	4轴	-170°~170°（有机械限位） -360°~360°（无机械限位）	
	5轴	-125°~125°	
	6轴	-360°~360°	
最大速度	1轴	130°/S	65°/S
	2轴	125°/S	62°/S
	3轴	124°/S	62°/S
	4轴	224°/S	110°/S
	5轴	190°/S	90°/S
	6轴	285°/S	140°/S
容许力矩	4轴	231N.m	
	5轴	231N.m	
	6轴	135N.m	
容许惯性力矩	4轴	27.34kg. m²	
	5轴	27.34kg. m²	
	6轴	12.30kg. m²	
重复定位精度		±0.08mm	
最大覆盖范围		2680mm	
本体重量		728KG	
安装方式		落地式	
噪音等级		<80dB(A)*	
安装环境	环境温度	0~45℃	
	相对湿度	20~80%(无结露)	
	振动	<0.5G	
	其他	机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体 电气干扰源	
IP等级		基轴IP54，腕部IP67	
特点		结构紧凑；高速度；高精度；高扩展性；易操作	
应用场合		切割、装配、搬运、打标、打磨	
产品电柜配置	HRB2柜	输入电源三相380V	

功能特点

· 臂展2.7米，负载能力强，工作范围大，灵活性强

· 运行速度快，重复定位精度高，适用于上下料、搬运、分拣、装配等应用场所，适用范围广

· 配置独滤波器，有效改善EMC和EMI性能

· 本体提供ID10双回路气管，满足搬运的需求

· 通过单悬臂小臂结构，减轻终端重量，提升其灵活性，机械手、工具、工件形状的选择性范围得到扩展

· 内置电缆、气管，通过小臂和手腕中心处设置中空部分，从机器人基部到腕部末端内置电缆和气管，更大地方便了用户使用，提高了作业效率

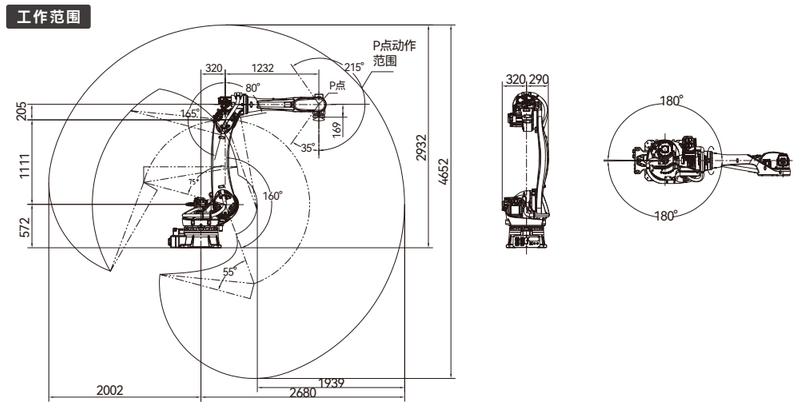
· 高扩展性，在机器人本体上设置有多处用户支架安装平台，便于用户固定线缆及其相关辅助工装冶具

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

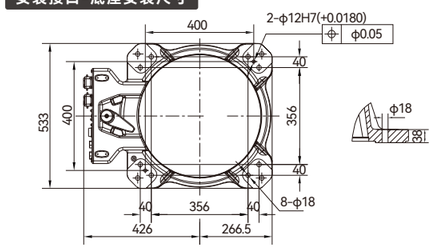
尺寸规格(mm)

RHT1-50H27-S5

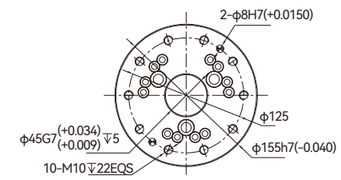
工作范围



安装接口-底座安装尺寸

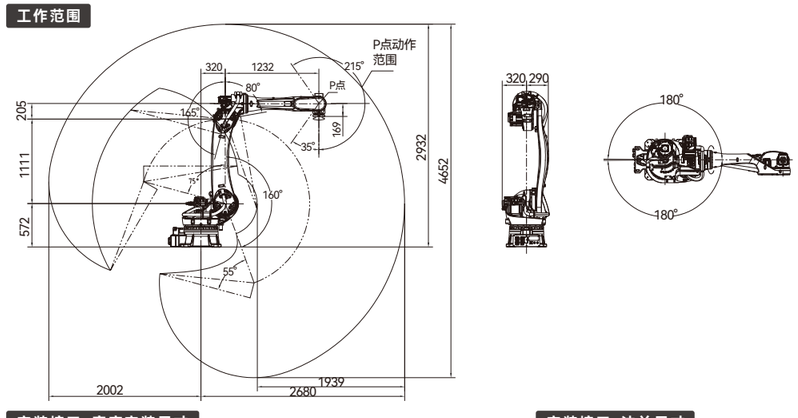


安装接口-法兰尺寸

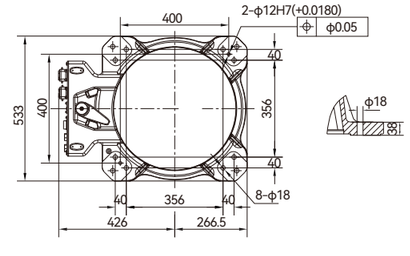


RHT1-80H27-S5

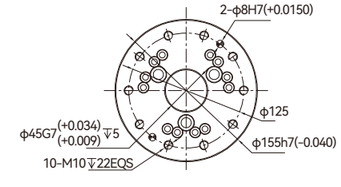
工作范围



安装接口-底座安装尺寸



安装接口-法兰尺寸



搬运用途-
六轴工业机器人

[产品型号]

RHT1-80H22-S5

型号		RHT1-80H22-S5
手臂形式		垂直多关节
动作自由度		6轴
最大负载		80KG
最大行程	1轴	180°~180°
	2轴	-75°~160°
	3轴	-165°~80°
	4轴	-170°~170°（有机械限位） -360°~360°（无机械限位）
	5轴	-215°~35°
	6轴	-360°~360°
最大速度	1轴	130°/S
	2轴	125°/S
	3轴	124°/S
	4轴	224°/S
	5轴	190°/S
	6轴	285°/S
容许力矩	4轴	328N.m
	5轴	328N.m
	6轴	198N.m
容许惯性力矩	4轴	35.06kg. m²
	5轴	35.06kg. m²
	6轴	15.38kg.m²
重复定位精度		±0.08mm
最大覆盖范围		2200mm
本体重量		713KG
安装方式		落地式
噪音等级		<80dB(A)*
安装环境	环境温度	0~45℃
	相对湿度	20~80%(无结露)
	振动	<0.5G
	其他	机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源
IP等级		基轴IP54，腕部IP67
特点		结构紧凑；高速度；高精度；高扩展性；易操作
应用场合		切割、装配、搬运、打标、打磨
产品电柜配置	HRB2柜	输入电源三相380V

功能特点

· 臂展2.2米，负载能力强，工作范围大，灵活性强

· 运行速度快，重复定位精度高，适用于上下料、搬运、分拣、装配等应用场所，适用范围广

· 配置缆采用柔性机器人专用电缆

· 内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能

· 本体提供ID10双回路气管，满足搬运的需求

· 通过单悬臂结构，减轻终端重量，提升其灵活性，机械手、工具、工件形状的选择性范围得到扩展

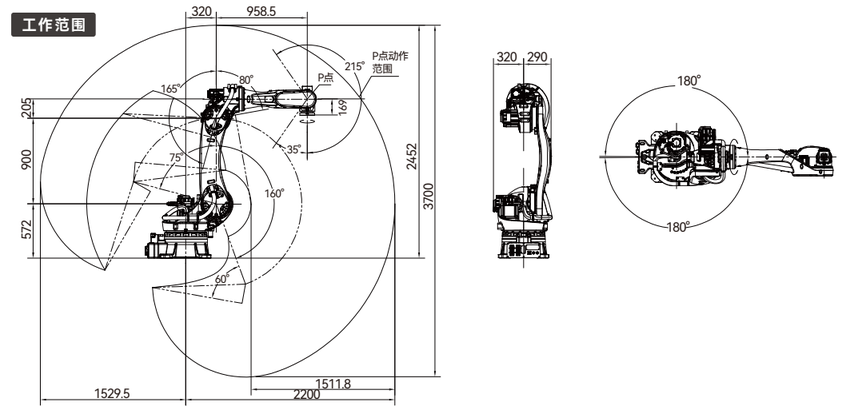
· 内置电缆、气管，通过小臂和手腕中心处设置中空部分，从机器人基部到腕部末端内置电缆和气管，方便用戶使用，提高作业效率

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

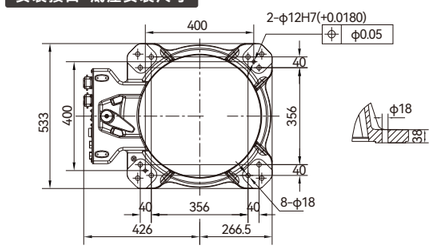
尺寸规格(mm)

RHT1-80H22-S5

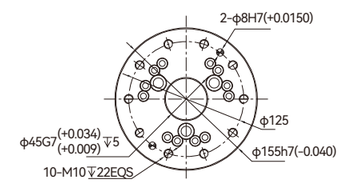
工作范围



安装接口-底座安装尺寸



安装接口-法兰尺寸



VH10-示教器

[产品型号]

VH10-6M/VH10-10M

适用行业： 机器人/CNC

参数规格

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

SMARTCREATOR 示教编程软件

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

使用简易 <

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

便于二次开发 <

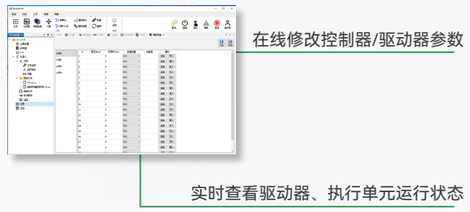
针对具有二次开发需求或需更加复杂的控制逻辑场景，SmartCreator示教编程软件提供了C++ / C# 两种编程语言的SDK。

示教点位管理 <

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

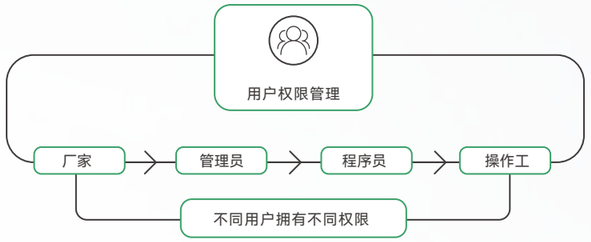
硬件系统在线管理 <

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



用户权限管理 <

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



MODEL SELECTION TABLE
快速选型表

SCARA机器人

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

六关节机器人

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

选配件

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

MEMO
禾川科技

完备的产品序列，助力产业升级

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

“通讯协议”

EtherCAT Technology Group　232/485

OPC UA　TCP/IP

EtherNet/IP　PROFINET

Modbus

“多种工艺包”

码垛、传送带跟踪、视觉通讯....

“高阶安全，助力生产”

禾川工业机器人具有碰撞检测，碰撞回退
等功能，用户使用更安心。