

# S1 系列 SCARA 机器人 选型手册

ROBOT SELECTION MANUAL

高速 | 高精 | 稳定 | 安全



创新 诚信 服务

浙江禾川科技股份有限公司

HCFA  
— 禾川科技 —

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:2025年5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

# APPLICATION SCENARIOS

## 应用场景

### 跟踪

TRACK



适用于：  
工业制造、食品、  
药品等需要大批量  
上下料且效率高的  
应用场合。



### 分拣

SORTING



适用于：  
定点分拣、动态  
分拣。



### 点胶/涂胶

DISPENSE/  
GLUEING



适用于：  
单点点胶、轨迹  
涂胶。



### 机器锁附

LOCK  
ATTACHMENT



针对于3C数码产品  
锁附，更能体现灵  
活性及精度。



# PRODUCT ADVANTAGES

## 产品优势

### “Compact”

#### 轻便互联，免示教器

S1系列SCARA机器人开创性的采用移动端桌面示教控制模式，摆脱传统笨重的示教器与控制线，应用调试更便捷。

### “Safe”

#### 安全协作，碰撞保护

支持碰撞保护等高阶安全功能，可以迅速检测到碰撞发生，及时停机，避免人员受伤和设备损坏。

### “User-friendly”

#### 拖拽&桌面APP离线编程

手动拖拽示教机器人到对应点位，机器人自主记忆示教路径，在离线编程软件加持下，实现程序即编即调，让编程示教易如反掌。



### “Extensible”

#### 客户定制，灵活扩展

模块式分部设计，强劲的产品延伸能力支持兼容市面上主流的通讯协议，支持IO扩展、外部轴扩展、编码器输入扩展、模拟量输入/输出扩展。

### “Compatible”

#### 多种协议支持，生态开放

机器人预留丰富接口，可通过TCP/IP、EtherCAT、Ethernet/IP、OPC UA、RS485/232以及Modbus等通讯协议与其他设备远程交互。



提供通用控制接口，与上下游自动化设备对接更快速方便。支持多平台二次开发，帮助用户快速实现多场景应用。

# PRODUCT MATRIX

## 产品矩阵

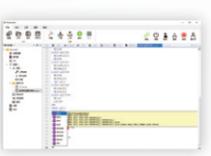
### 机器人 ROBOT

>

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

### 控制 CONTROL

>

控制器	示教器	示教软件
 [产品介绍] _____ <b>适用于20kg及以下 SCARA机器人</b>	 [产品型号] _____ <b>HRC1M-T30-6M</b> <b>HRC1M-T30-10M</b>	 [产品介绍] _____ <b>离线编程软件</b> <b>桌面示教器软件</b>

# 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 <

### 便于二次开发 <

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。



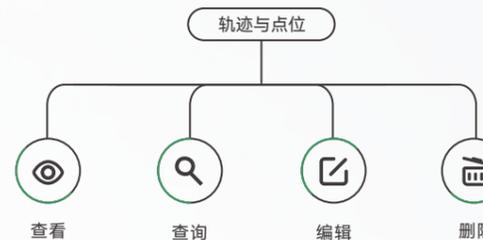
针对具有二次开发需求或需更加复杂的控制逻辑场景，SmartCreator示教编程软件提供了C++ / C#两种编程语言的SDK。



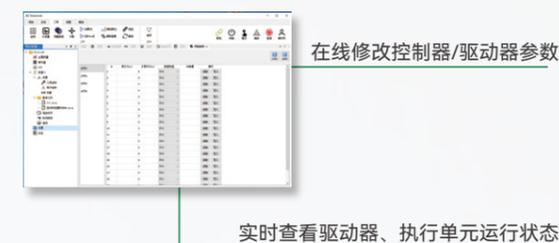
### 示教点位管理 <

### 硬件系统在线管理 <

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。

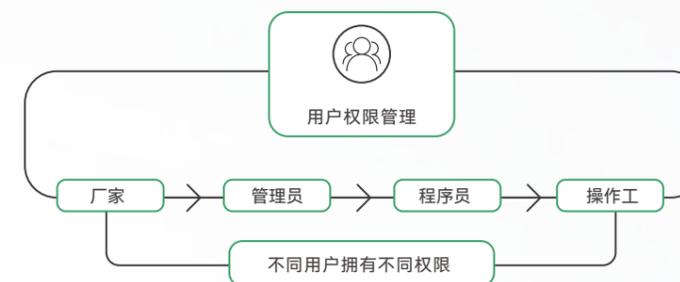


SmartCreator示教编程软件支持在线修改控制器/驱动器参数实时查看驱动器、执行单元运行状态。



### 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。



# 3KG-SCARA机器人

[产品型号]

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



臂长: 400mm/500mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

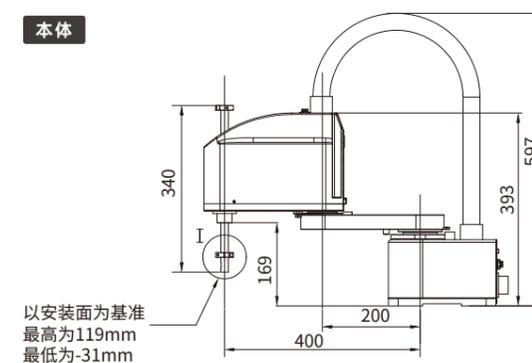
RHS1-3H4015P4-SS3					RHS1-3H5015P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4	参数	J1	J2	J3	J4
臂长	400mm	/	/	/	臂长	500mm	/	/	/
最大运行速度	6500mm/s		1600mm/s	2400°/s	最大运行速度	6200mm/s		1600mm/s	2400°/s
最大运行范围	±130°	±140°	150mm	±360°	最大运行范围	±130°	±140°	150mm	±360°
重复定位精度	±0.01mm		±0.01mm	±0.01°	重复定位精度	±0.01mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	100N				J3顶压力	100N			
额定负载	1kg				额定负载	1kg			
最大负载	3kg				最大负载	3kg			
额定惯量	0.005kg*m <sup>2</sup>				额定惯量	0.005kg*m <sup>2</sup>			
最大惯量	0.05kg*m <sup>2</sup>				最大惯量	0.05kg*m <sup>2</sup>			
标准循环时间*	0.41s				标准循环时间*	0.41s			
本体重量	13.3kg				本体重量	14.3kg			
用户自定义IO	15Pin DB				用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2				用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装				安装方式	台面安装			
控制器	HRC1				控制器	HRC1			

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

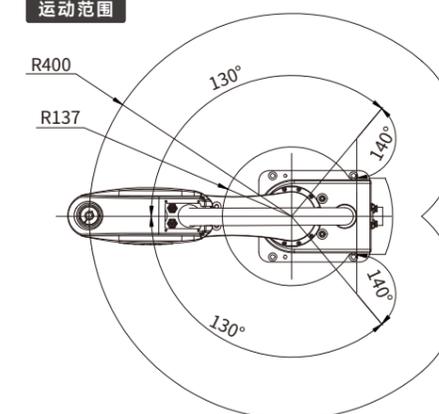
## 尺寸规格(mm)

RHS1-3H4015P4-SS3

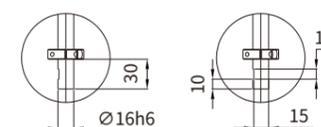
本体



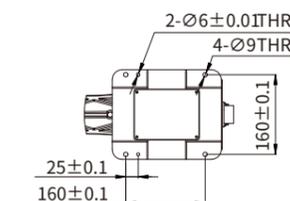
运动范围



抓手安装部位(2:1)

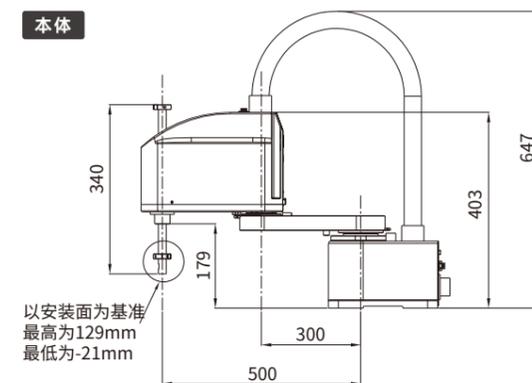


基座安装孔位

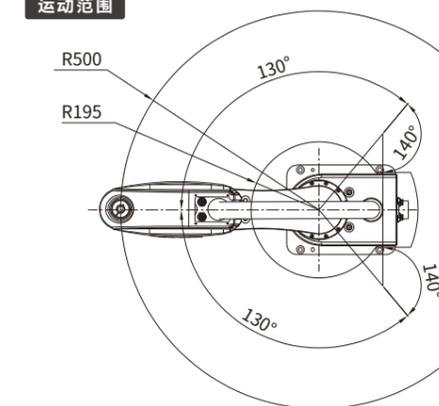


RHS1-3H5015P4-SS3

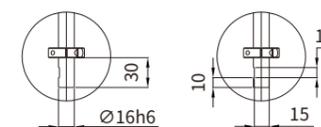
本体



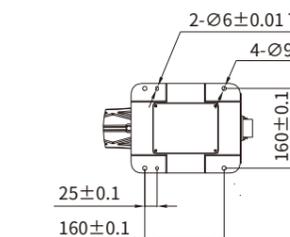
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



# 6KG-SCARA机器人

[产品型号]

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



臂长: 500mm/600mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

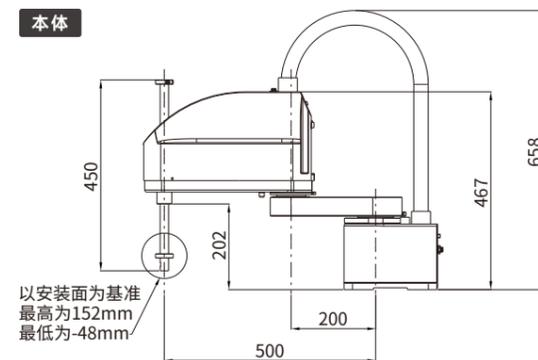
RHS1-6H5020P4-SS3					RHS1-6H6020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4	参数	J1	J2	J3	J4
臂长	500mm		/	/	臂长	600mm		/	/
最大运行速度	7100mm/s		2000mm/s	1800°/s	最大运行速度	8000mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±125°	±140°	200mm	±360°	最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°	重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N				J3顶压力	240N			
额定负载	3kg				额定负载	3kg			
最大负载	6kg				最大负载	6kg			
额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>				额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>			
最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>				最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>			
标准循环时间*	0.42s				标准循环时间*	0.39s			
本体重量	22.3kg				本体重量	25kg			
用户自定义IO	15Pin DB				用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2				用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装				安装方式	台面安装			
控制器	HRC1				控制器	HRC1			

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

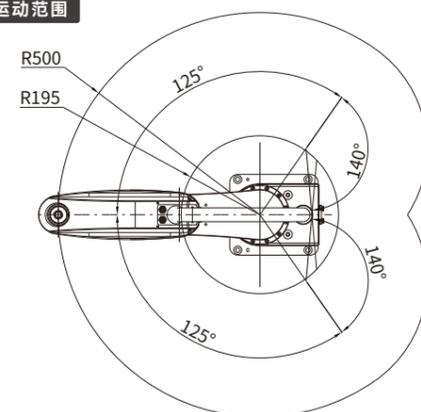
## 尺寸规格(mm)

RHS1-6H5020P4-SS3

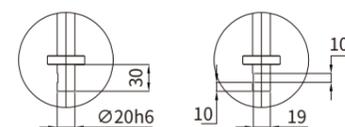
本体



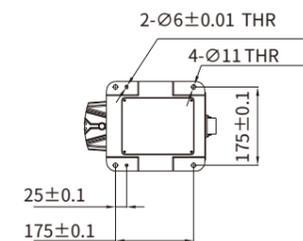
运动范围



抓手安装部位(2:1)

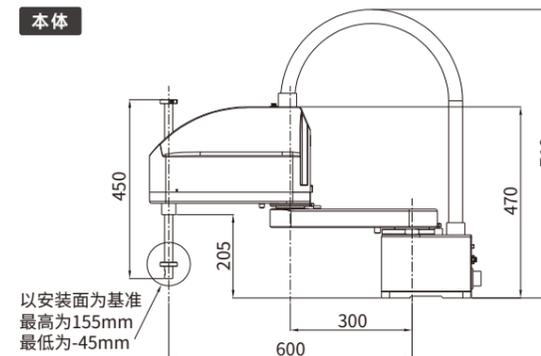


基座安装孔位

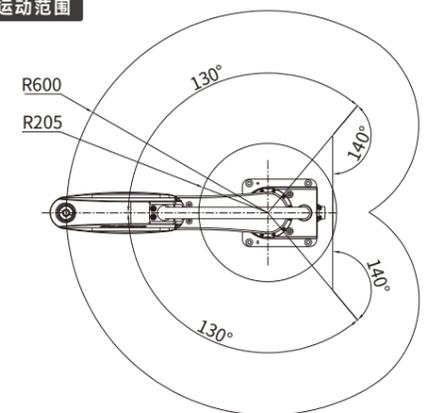


RHS1-6H6020P4-SS3

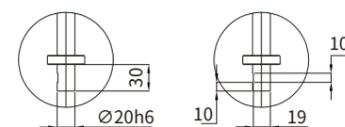
本体



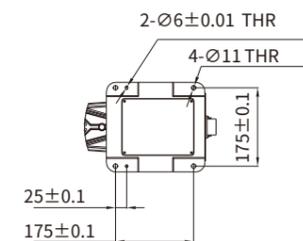
运动范围



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



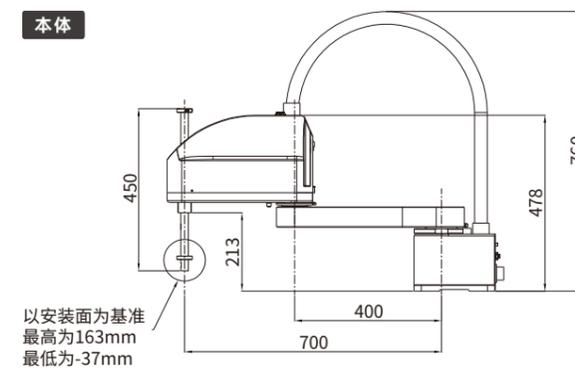
臂长: 700mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

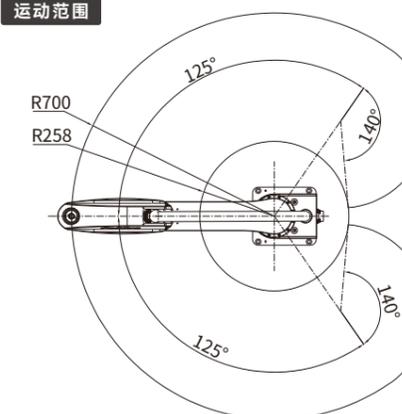
## 尺寸规格(mm)

RHS1-6H7020P4-SS3

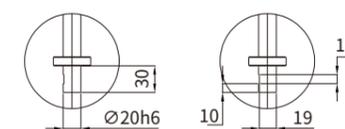
本体



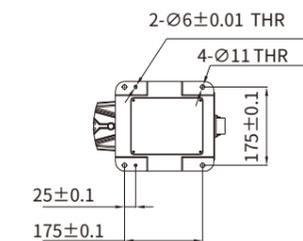
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



## 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 <sup>2</sup>	
最大惯量			0.2kg·m <sup>2</sup>	
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			HRC1	

\*负载2KG门型轨迹往返时间 (水平移动300mm, 垂直移动25mm)

# 8KG-SCARA机器人

[产品型号]

RHS1-8H8020P4-SS3



臂长: 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

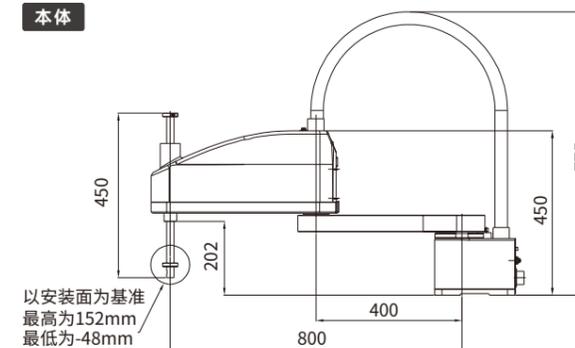
RHS1-8H8020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4
臂长	800mm		/	/
最大运行速度	5500mm/s		2000mm/s	2000°/s
最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.02mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力			240N	
额定负载			4kg	
最大负载			8kg	
额定惯量			0.005kg·m <sup>2</sup>	
最大惯量			0.2kg·m <sup>2</sup>	
标准循环时间*			0.43s	
本体重量			29.5kg	
用户自定义IO			15Pin DB	
用户气路			Φ6mm * 2	
安装方式			台面安装	
控制器			HRC1	

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

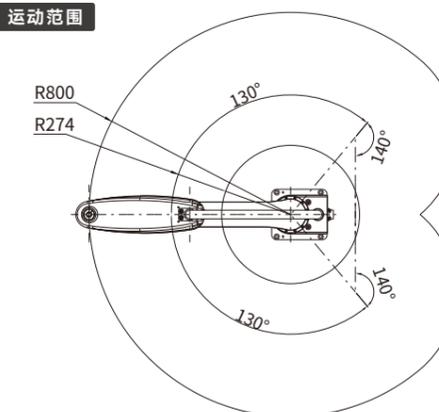
## 尺寸规格(mm)

RHS1-8H8020P4-SS3

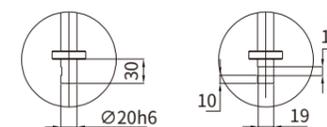
本体



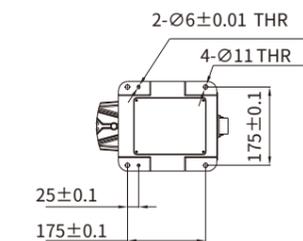
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



# 10KG-SCARA机器人

[产品型号]

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



臂长: 500mm/600mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

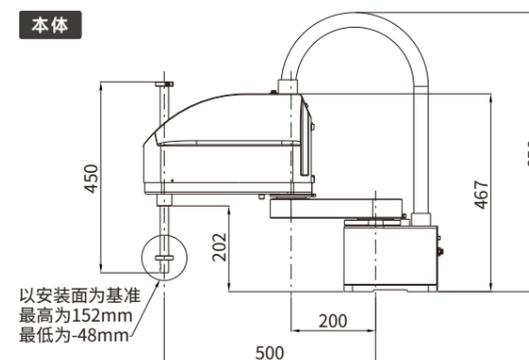
RHS1-10H5020P4-SS3					RHS1-10H6020P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4	参数	J1	J2	J3	J4
臂长	500mm		/	/	臂长	600mm		/	/
最大运行速度	7100mm/s		2000mm/s	1500°/s	最大运行速度	8000mm/s		3200mm/s	1800°/s
最大运行范围	±125°	±140°	200mm	±360°	最大运行范围	±130°	±140°	200mm	±360°
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°	重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	240N				J3顶压力	240N			
额定负载	5kg				额定负载	5kg			
最大负载	10kg				最大负载	10kg			
额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>				额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>			
最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>				最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>			
标准循环时间*	0.42s				标准循环时间*	0.40s			
本体重量	22.3kg				本体重量	25kg			
用户自定义IO	15Pin DB				用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2				用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装				安装方式	台面安装			
控制器	HRC1				控制器	HRC1			

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

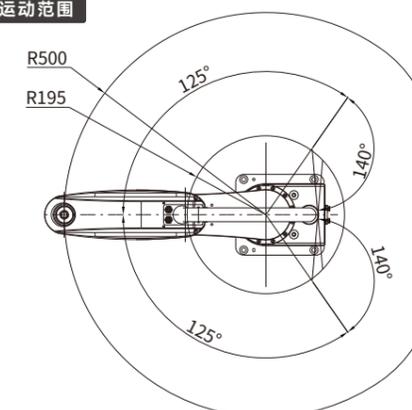
## 尺寸规格(mm)

RHS1-10H5020P4-SS3

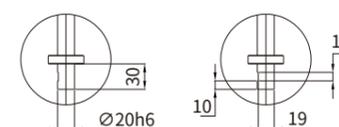
本体



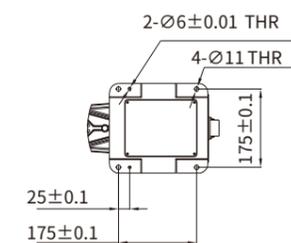
运动范围



抓手安装部位(2:1)

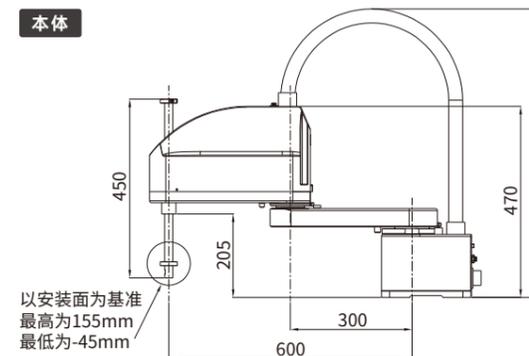


基座安装孔位

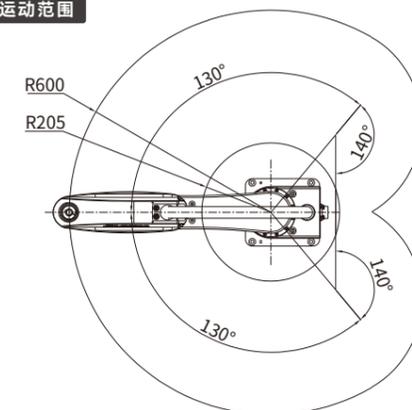


RHS1-10H6020P4-SS3

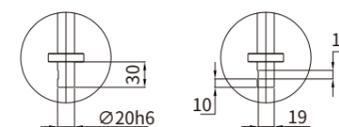
本体



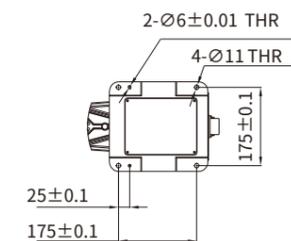
运动范围



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



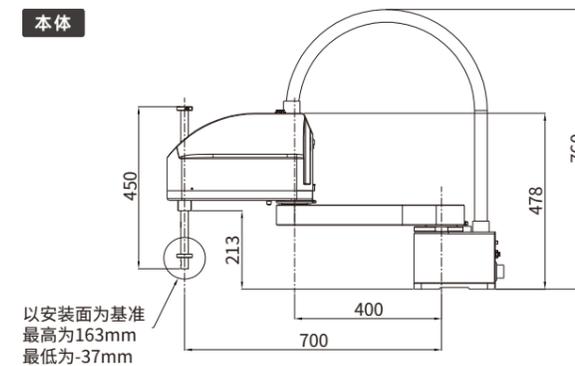
臂长: 700mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

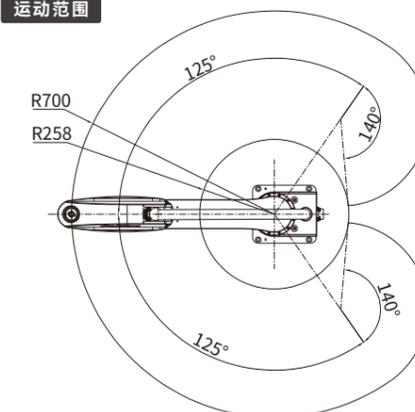
## 尺寸规格(mm)

RHS1-10H7020P4-SS3

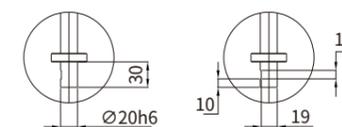
本体



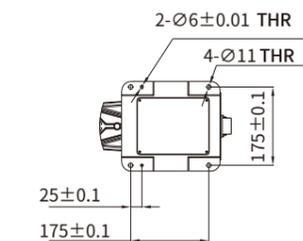
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



## 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 <sup>2</sup>			
最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>			
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	HRC1			

\*负载2KG门型轨迹往返时间（水平移动300mm，垂直移动25mm）

# 20KG-SCARA机器人

[产品型号]

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



臂长: 800mm/1000mm

适用行业: 装配、码垛、点胶、分拣、锁附、搬运等应用场景

## 参数规格

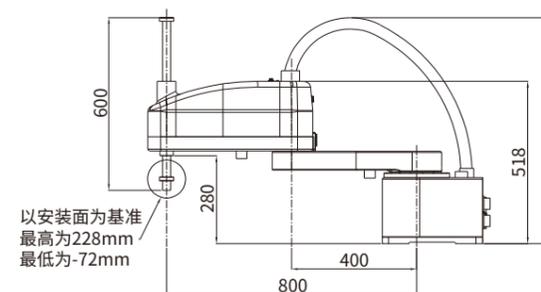
RHS1-20H8030P4-SS3					RHS1-20HA030P4-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4	参数	J1	J2	J3	J4
臂长	800mm	/	/	/	臂长	1000mm	/	/	/
最大运行速度	7800mm/s		5000mm/s	1000°/s	最大运行速度	8000mm/s		5000mm/s	1000°/s
最大运行范围	±135°	±140°	300mm	±360°	最大运行范围	±135°	±140°	300mm	±360°
重复定位精度	±0.025mm		±0.01mm	±0.01°	重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	±0.01°
J3顶压力	380N				J3顶压力	380N			
额定负载	10kg				额定负载	10kg			
最大负载	20kg				最大负载	20kg			
额定惯量	0.1kg·m <sup>2</sup>				额定惯量	0.1kg·m <sup>2</sup>			
最大惯量	0.9kg·m <sup>2</sup>				最大惯量	0.9kg·m <sup>2</sup>			
标准循环时间*	0.44s				标准循环时间*	0.44s			
本体重量	35kg				本体重量	39kg			
用户自定义IO	15Pin DB				用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 2				用户气路	Φ6mm * 2			
安装方式	台面安装				安装方式	台面安装			
控制器	HRC1				控制器	HRC1			

\*负载2KG门型轨迹往返时间 (水平移动300mm, 垂直移动25mm)

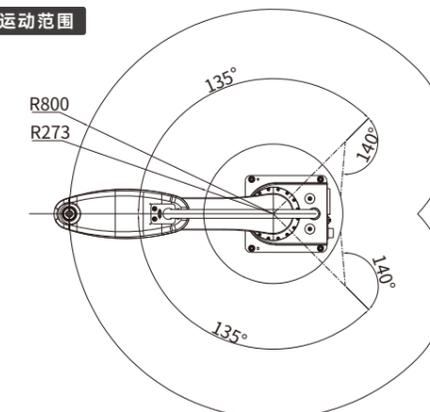
## 尺寸规格(mm)

RHS1-20H8030P4-SS3

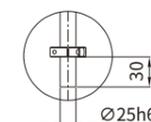
本体



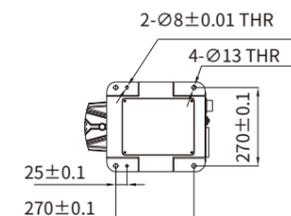
运动范围



抓手安装部位(2:1)

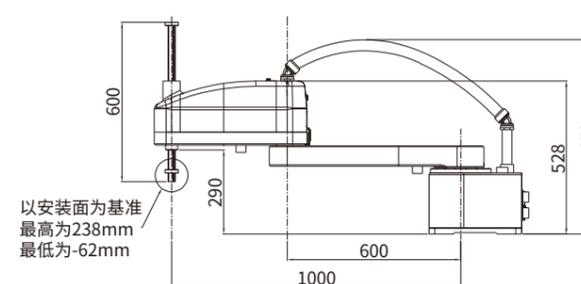


基座安装孔位

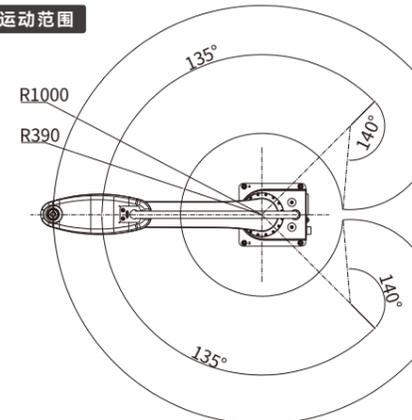


RHS1-20HA030P4-SS3

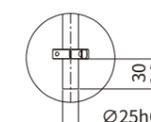
本体



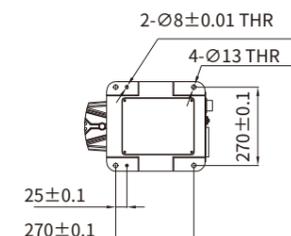
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



# 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

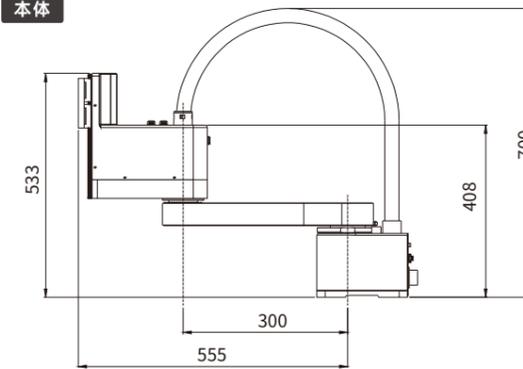
RHS1-8H5515P3-SS3					RHS1-8H6515P3-SS3				
参数	J1	J2	J3	J4	参数	J1	J2	J3	J4
臂长	555mm		/		臂长	655mm		/	
最大运行速度	5300mm/s		1350mm/s		最大运行速度	5500mm/s		1350mm/s	
最大运行范围	±125°	±140°	150mm		最大运行范围	±125°	±140°	150mm	
重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm		重复定位精度	±0.015mm		±0.01mm	
J3顶压力	/				J3顶压力	/			
额定负载	5kg				额定负载	5kg			
最大负载	8kg				最大负载	8kg			
额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>				额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>			
最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>				最大惯量	0.2kg·m <sup>2</sup>			
标准循环时间*	0.67s				标准循环时间*	0.67s			
本体重量	20kg				本体重量	22kg			
用户自定义IO	15Pin DB				用户自定义IO	15Pin DB			
用户气路	Φ6mm * 4				用户气路	Φ6mm * 4			
安装方式	台面安装				安装方式	台面安装			
控制器	HRC1				控制器	HRC1			

\*负载2KG门型轨迹往返时间 (水平移动300mm, 垂直移动25mm)

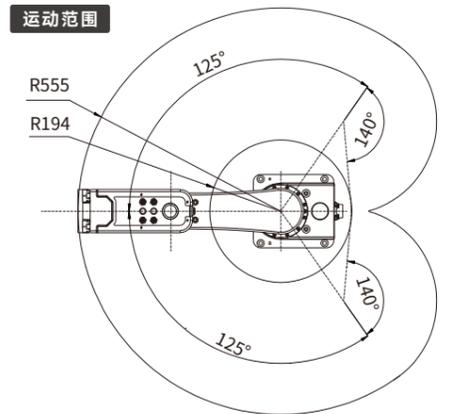
## 尺寸规格(mm)

RHS1-8H5515P3-SS3

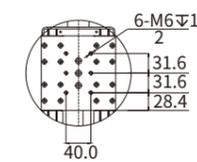
本体



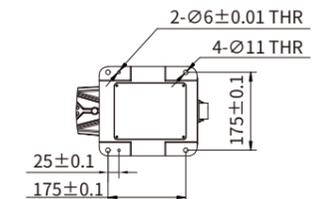
运动范围



抓手安装部位(2:1)

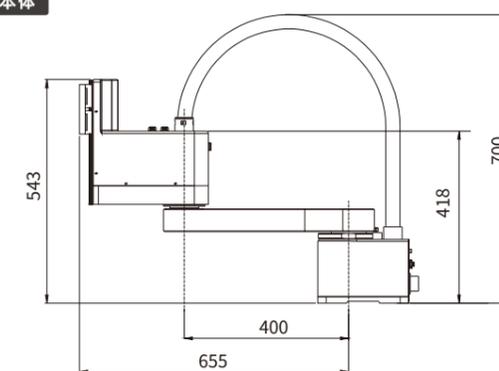


基座安装孔位

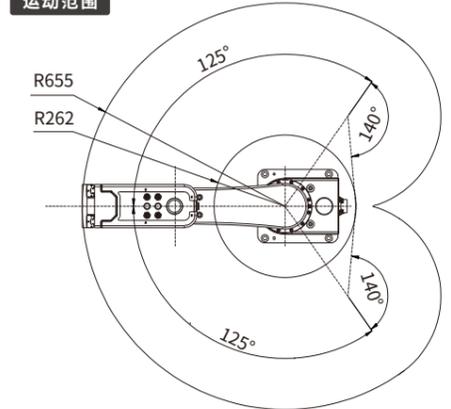


RHS1-8H6515P3-SS3

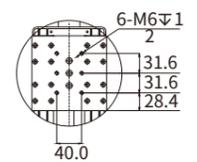
本体



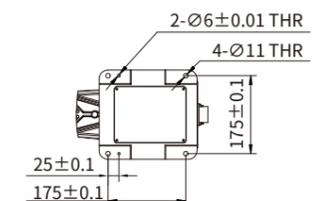
运动范围



抓手安装部位(2:1)



基座安装孔位



# 机器人控制器

[产品型号]

**HRC1**



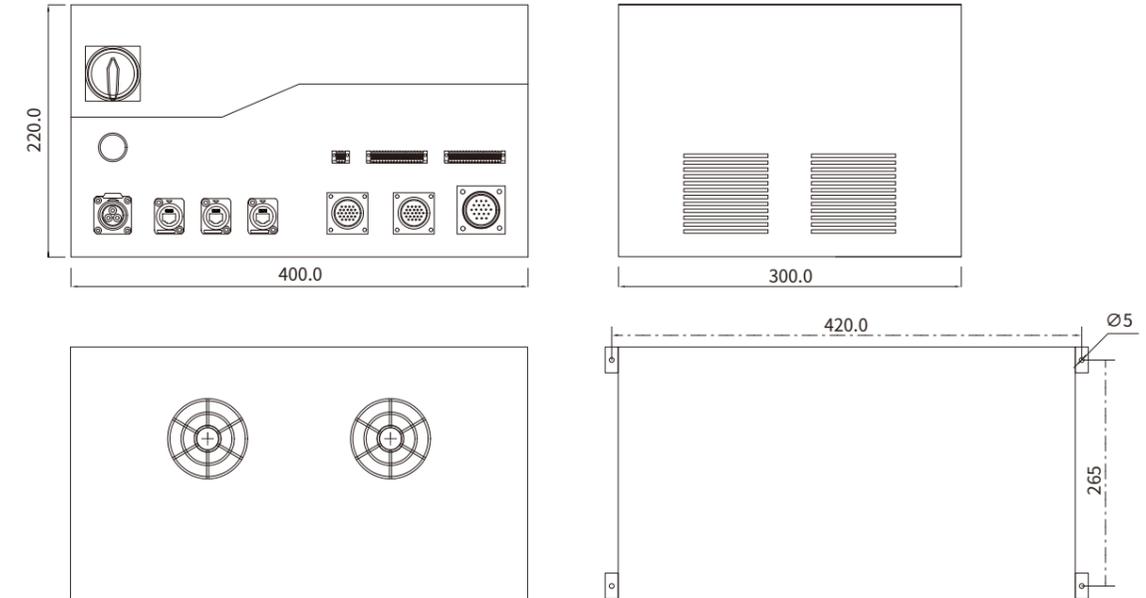
自主研发，质量稳定可靠，  
模块式分布设计，  
强劲的产品延伸能力，  
支持兼容市面上主流通讯协议

适用机器人：禾川20kg及以下SCARA机器人



## 尺寸规格(mm)

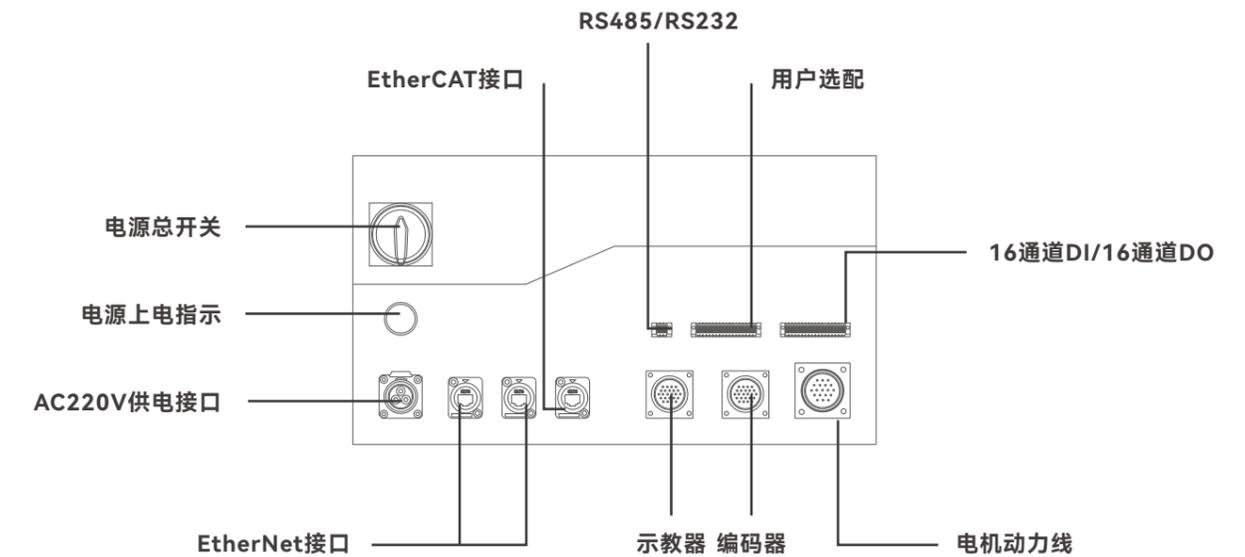
本体



## 参数规格

HRC1	
类别	简要说明
控制轴数	MAX 8轴
接口	数字I/O接口,16路输入/16路输出
	RS232/485接口
	EtherNet接口*2
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,防撞撞
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)	400*300*220
重量 (kg)	15

## 接口示意



# MODEL SELECTION TABLE

## 快速选型表

系列	RHS1		RHS1			RHS1	RHS1			RHS1		RHS1		系列	
型号	3H4015P4-SS3	3H5015P4-SS3	6H5020P4-SS3	6H6020P4-SS3	6H7020P4-SS3	8H8020P4-SS3	10H5020P4-SS3	10H6020P4-SS3	10H7020P4-SS3	20H8030P4-SS3	20HA030P4-SS3	8H5515P3-SS3	8H6515P3-SS3	型号	
额定负载	1kg		3kg			4kg	5kg			10kg		5kg		额定负载	
最大负载	3kg		6kg			8kg	10kg			20kg		8kg		最大负载	
臂长	400mm	500mm	500mm	600mm	700mm	800mm	500mm	600mm	700mm	800mm	1000mm	555mm	655mm	臂长	
最大运行速度	J1	6500mm/s	6200mm/s	7100mm/s	8000mm/s	6500mm/s	5500mm/s	7100mm/s	8000mm/s	6500mm/s	7800mm/s	8000mm/s	5300mm/s	5500mm/s	J1
	J2														J2
	J3	1600mm/s	1600mm/s	2000mm/s	3200mm/s	3200mm/s	2000mm/s	3200mm/s	3200mm/s	3200mm/s	5000mm/s	5000mm/s	1350mm/s	1350mm/s	J3
	J4	2400°/s	2400°/s	1500°/s	1800°/s	1800°/s	2000°/s	1500°/s	1800°/s	1800°/s	1000°/s	1000°/s	/	/	J4
最大运行范围	J1	±130°	±132°	±125°	±130°	±125°	±130°	±125°	±130°	±125°	±135°	±135°	±125°	±125°	J1
	J2	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	J2
	J3	150mm	150mm	200mm	300mm	300mm	150mm	150mm	J3						
	J4	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	/	/	J4
重复定位精度	J1	±0.01mm	±0.01mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.02mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.025mm	±0.025mm	±0.015mm	±0.015mm	J1
	J2														J2
	J3	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	J3								
	J4	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°	/	/	J4
J3顶压力	100N	100N	240N	380N	380N	/	/	J3顶压力							
额定惯量	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.1kg·m <sup>2</sup>	0.1kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	0.005kg·m <sup>2</sup>	额定惯量
最大惯量	0.05kg·m <sup>2</sup>	0.05kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.9kg·m <sup>2</sup>	0.9kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	0.2kg·m <sup>2</sup>	最大惯量
标准循环时间	0.41s	0.41s	0.42s	0.39s	0.41s	0.43s	0.42s	0.40s	0.42s	0.44s	0.44s	0.67s	0.67s	标准循环时间	
本体重量	13.3kg	14.3kg	22.3kg	25kg	26kg	29.5kg	22.3kg	25kg	26kg	35kg	39kg	20kg	22kg	本体重量	
用户自定义IO	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	15Pin DB	用户自定义IO	
用户气路	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 2	Φ6mm * 4	Φ6mm * 4	用户气路	
安装方式	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	台面安装	安装方式	
控制器	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	HRC1	控制器	
控制柜支持扩展接口	HRC1M-T30 / HRC1M-MD32 / HRC1M-F32												控制柜支持扩展接口		

### 配件

型号	简要说明	备注
HRC1M-T30-6M	6M线8寸示教器	另有10m线缆选配
HRC1M-MD32	32点混合IO扩展	-
HRC1M-F32	32点混合IO全功能扩展(额外包含2路模拟量输入, 0-10V; 2路模拟量输出, 0-10V; 1路AB项计数)	-

### 选项搭配表

类型	本体型号	控制器	功能扩展
 SCARA	RHS1-3H4015P4-SS3	 HRC1	HRC1M-T30
	RHS1-3H5015P4-SS3		
	RHS1-6H5020P4-SS3		
	RHS1-6H6020P4-SS3		
	RHS1-6H7020P4-SS3		
	RHS1-8H8020P4-SS3		
	RHS1-10H5020P4-SS3		HRC1M-MD32
	RHS1-10H6020P4-SS3		
	RHS1-10H7020P4-SS3		
	RHS1-20H8030P4-SS3		
	RHS1-20HA030P4-SS3		
	RHS1-8H5515P3-SS3		
RHS1-8H6515P3-SS3	HRC1M-F32		

# 完备的产品序列，助力产业升级

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

## “多种工艺包”

码垛、传送带跟踪、视觉通讯...

## “通讯协议”



## “高阶安全，助力生产”

禾川SCARA具有碰撞检测，碰撞回退等功能，用户使用更安心。

