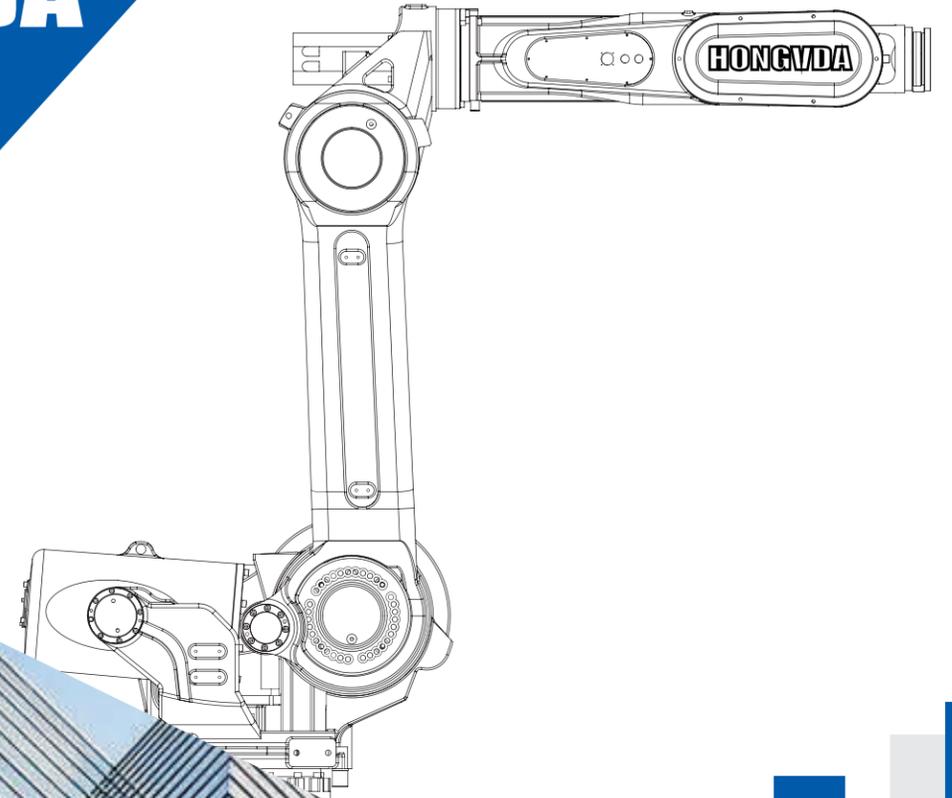


HONGVDA



HONGVDA

振兴民族工业自动化 助力中国制造2025！

东莞市宏维达智能装备有限公司

- 📍 东莞市南城区先锋路2号宏海科技园A栋六楼
- ☎ 0769-33890889
- 📠 0769-2201592
- ✉ botvip@126.com
- 🌐 www.hongvdao.com

宏维达智能装备有限公司

联合企业 Joint venture :

东莞市宏维达智能装备有限公司

东莞晶道机器人科技有限公司

上海柴孚机器人有限公司

上海力克精密机械有限公司

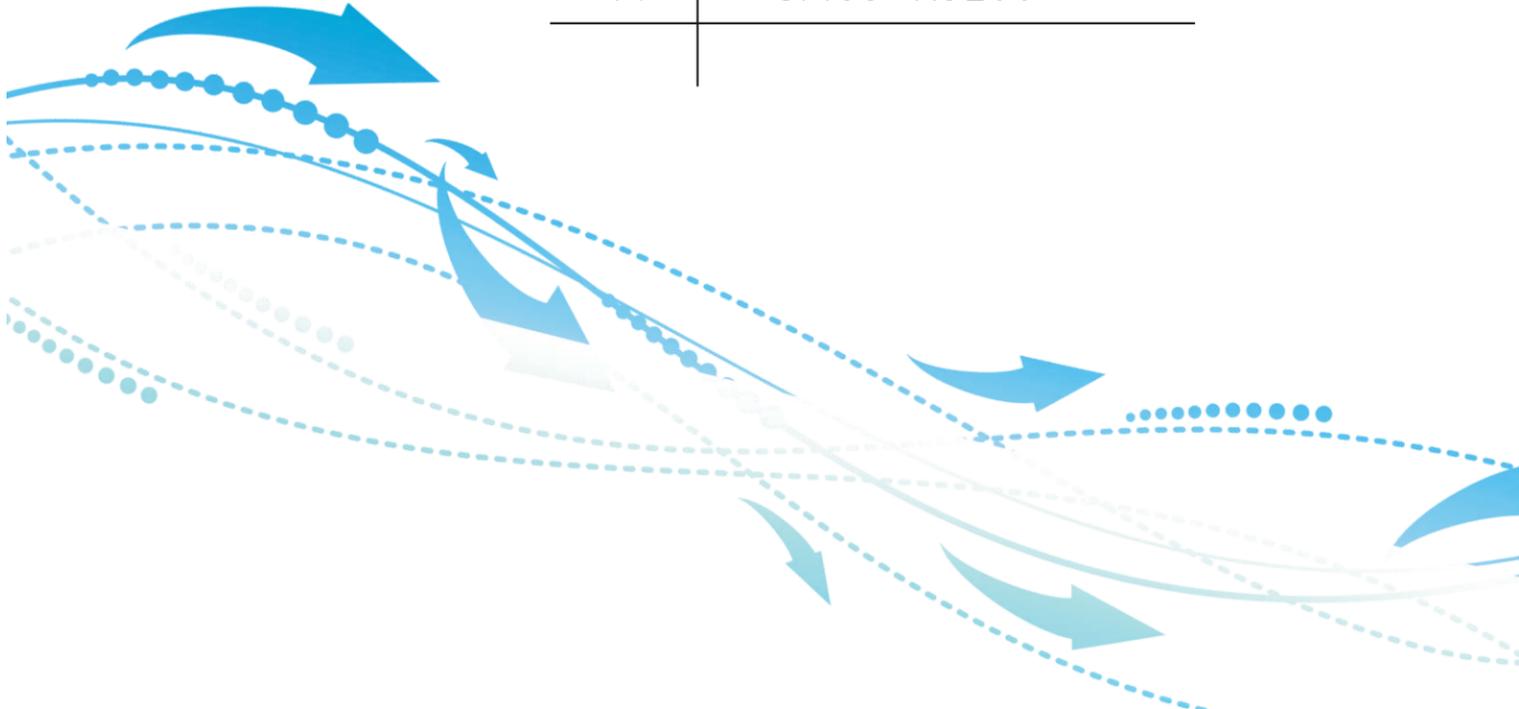
东莞市精视自动化设备有限公司

东莞锐柯精密科技有限公司



目录

01	SF6-K1400
03	SF7-K759
05	SF8-K1400
07	SF10-K2032
09	SF20-K1735
11	SF50-K2178
13	SF50-K2220
15	SF120-K2700
17	SF165-K2650
19	SF165-K3200



Company Profile

企业简介

宏维达智能装备有限公司自成立以来，全心全意致力于工业机器人研发生产销售服务，其产品具有高精度，高稳定性，高寿命。拥有全系列工业机器人产品，包括六轴通用机器人负载6KG、10KG、50KG、165KG。四轴8KG、12KG、20KG、165KG。宏维达机器人4-6个自由度工业机器人广泛应用于弧焊、点焊、等离子切割、冲压、喷涂、打磨、机床上下料、码垛、搬运、教学等领域，为客户创造最大价值。

Dongguan Hongweida Robot Co., LTD. Since its establishment, wholeheartedly committed to the industrial robot research and development production sales and service, the product has a high precision, high stability, high life. Has a whole series of industrial robot products, including six axis load general robot 6 kg, 10kg, 50 kg, 165 kg of four axis 8 kg, 12 kg, 20 kg, 165 kg. Dongguan Hongweida Robot production 4-6 dof robot joints are widely used in arc welding, spot welding, plasma cutting, stamping, spraying, polishing, machine loading, stacking, handling, teaching, and other fields, to create maximum value for customers.

SF6-K1440

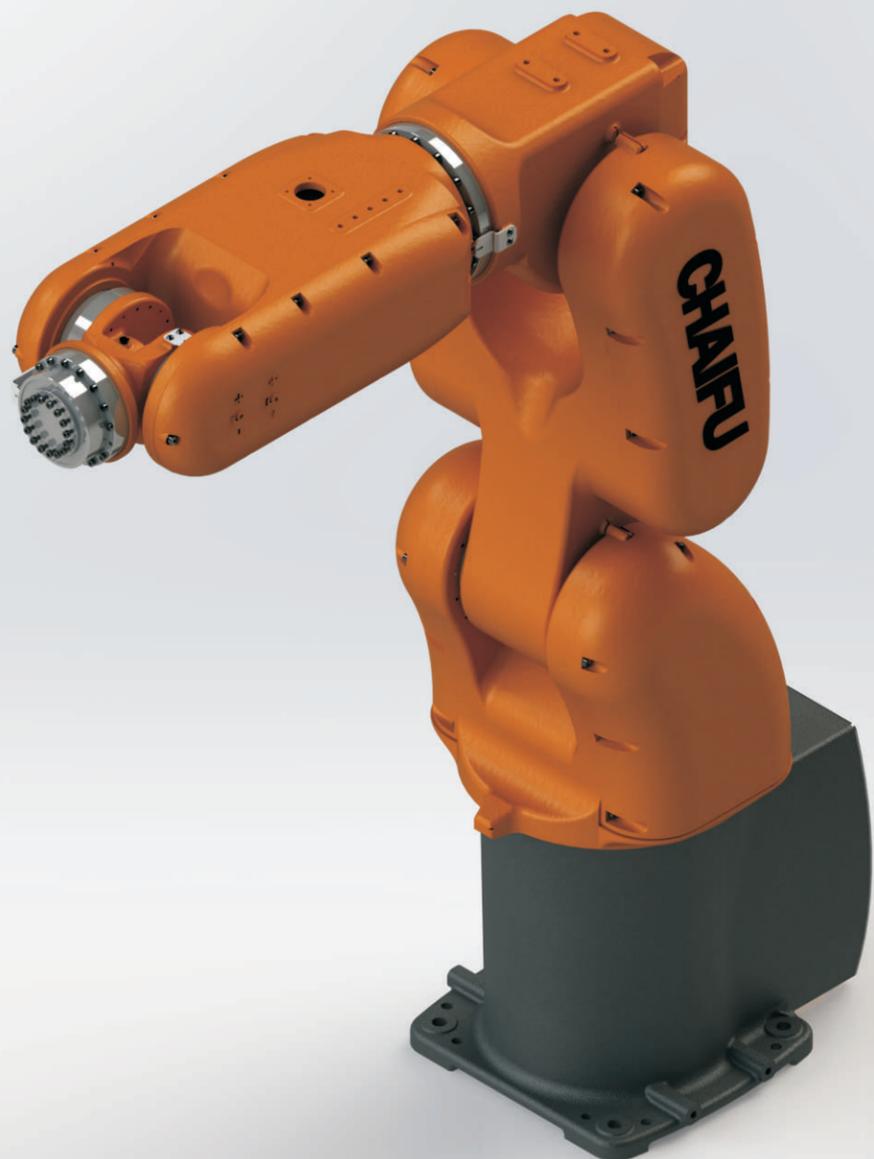


产品参数

SF6-K1440 机器人性能参数表

项 目	应用范围	
	弧焊、搬运、上下料	
结 构	多关节型	
关 节 数	6轴	
安 装 方 式	地面安装	
最大动作速度	J1轴	138° /s
	J2轴	148° /s
	J3轴	148° /s
	J4轴	308° /s
	J5轴	358° /s
	J6轴	600° /s
最大动作范围	J1轴	± 165°
	J2轴	+90° /-150°
	J3轴	+90° /-175°
	J4轴	± 150°
	J5轴	+90° /-155°
	J6轴	± 360°
最大活动半径	1400mm	
手部最大负载	最大6kg	
重复精度	± 0.08mm	
机器人底座尺寸	384x384mm	
机器人高度	1369mm	
工作环境温度	0-45℃	
机器人本体重量	165Kg	
环境湿度	95%RH以下 (无结露)	
驱动方式	使用AC伺服电机驱动	
防护等级	IP65	

SF7-K759



产品参数

SF7-K759 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		装配、搬运、上下料
结 构		多关节型
关 节 数		6轴
安 装 方 式		任意角度
最大动作速度	J1轴	138° /s
	J2轴	148° /s
	J3轴	148° /s
	J4轴	308° /s
	J5轴	358° /s
	J6轴	600° /s
最大动作范围	J1轴	± 171°
	J2轴	+65° /-141°
	J3轴	+184° /-72°
	J4轴	± 180°
	J5轴	± 119°
	J6轴	± 360°
最大活动半径		759mm
手部最大负载		最大7kg
重复精度		± 0.04mm
机器人底座尺寸		384x384mm
机器人高度		880mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		49.5Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF8-K1400



产品参数

SF8-K1400 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		码垛、冲压搬运、上下料
结 构		多关节型
关 节 数		4轴
安 装 方 式		地面安装
最大动作速度	J1轴	210° /s
	J2轴	165° /s
	J3轴	165° /s
	J4轴	380° /s
	J5轴	
	J6轴	
最大动作范围	J1轴	± 160°
	J2轴	+40° /-85°
	J3轴	+15° /-70°
	J4轴	± 360°
	J5轴	
	J6轴	
最大活动半径		1400mm
手部最大负载		最大8kg
重复精度		± 0.07mm
机器人底座尺寸		342x342mm
机器人高度		1200mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		132Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF10-K2032



产品参数

SF10-K2032 机器人性能参数表

项 目	应用范围	
	搬运、喷釉、上下料	
结 构	多关节型	
关 节 数	6轴	
安 装 方 式	任意角度	
最大动作速度	J1轴	135° /s
	J2轴	135° /s
	J3轴	135° /s
	J4轴	300° /s
	J5轴	300° /s
	J6轴	500° /s
最大动作范围	J1轴	± 175°
	J2轴	+70° /-150°
	J3轴	+170° /-80°
	J4轴	± 178°
	J5轴	± 135°
	J6轴	± 720°
最大活动半径	2032mm	
手部最大负载	最大10kg	
重复精度	± 0.05mm	
机器人底座尺寸	370x370mm	
机器人高度	1560mm	
工作环境温度	0-45℃	
机器人本体重量	208Kg	
环境湿度	95%RH以下 (无结露)	
驱动方式	使用AC伺服电机驱动	
防护等级	IP65	

SF20-K1735



产品参数

SF20-K1735 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		搬运、喷釉、切割、上下料
结 构		多关节型
关 节 数		6轴
安 装 方 式		任意角度
最大动作速度	J1轴	135° /s
	J2轴	135° /s
	J3轴	135° /s
	J4轴	300° /s
	J5轴	300° /s
	J6轴	500° /s
最大动作范围	J1轴	± 175°
	J2轴	+70° /-150°
	J3轴	+170° /-80°
	J4轴	± 178°
	J5轴	± 135°
	J6轴	± 720°
最大活动半径		1735mm
手部最大负载		最大20kg
重复精度		± 0.05mm
机器人底座尺寸		370x370mm
机器人高度		1560mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		206Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF50-K2178



产品参数

SF50-K2178 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		搬运、打磨、上下料
结 构		垂直多关节型
关 节 数		6轴
安 装 方 式		任意角度
最大动作速度	J1轴	125° /s
	J2轴	125° /s
	J3轴	140° /s
	J4轴	200° /s
	J5轴	210° /s
	J6轴	290° /s
最大动作范围	J1轴	± 172°
	J2轴	+80° /-140°
	J3轴	+175° /-80°
	J4轴	± 360°
	J5轴	± 116°
	J6轴	± 360°
最大活动半径		2178mm
手部最大负载		最大50kg
重复精度		± 0.16mm
机器人底座尺寸		600x600mm
机器人高度		1800mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		610Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF50-K2220



产品参数

SF50-K2220 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		码垛、搬运、上下料
结 构		垂直多关节型
关 节 数		4轴
安 装 方 式		地面安装
最大动作速度	J1轴	125° /s
	J2轴	125° /s
	J3轴	140° /s
	J4轴	200° /s
	J5轴	
	J6轴	
最大动作范围	J1轴	± 172°
	J2轴	+50° /-95°
	J3轴	+30° /-72°
	J4轴	± 360°
	J5轴	
	J6轴	
最大活动半径		2220mm
手部最大负载		最大50kg
重复精度		± 0.2mm
机器人底座尺寸		600x600mm
机器人高度		1800mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		616Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF120-K2700



产品参数

SF120-K2700 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		码垛、冲压搬运、上下料
结 构		多关节型
关 节 数		4轴
安 装 方 式		地面安装
最大动作速度	J1轴	120° /s
	J2轴	112° /s
	J3轴	105° /s
	J4轴	340° /s
	J5轴	
	J6轴	
最大动作范围	J1轴	+/-180°
	J2轴	+42° /-85°
	J3轴	+85° /-55°
	J4轴	+/-360°
	J5轴	
	J6轴	
最大活动半径		2700mm
手部最大负载		最大120kg
重复精度		± 0.25mm
机器人底座尺寸		620x620mm
机器人高度		2050mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		1160Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF165-K2650



产品参数

SF165-K2650 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		搬运、码垛、上下料
结 构		多关节型
关 节 数		6轴
安 装 方 式		地面安装
最大动作速度	J1轴	97° /s
	J2轴	93° /s
	J3轴	97° /s
	J4轴	193° /s
	J5轴	192° /s
	J6轴	235° /s
最大动作范围	J1轴	± 180°
	J2轴	+60° /-75°
	J3轴	+90° /-70°
	J4轴	± 160°
	J5轴	± 120°
	J6轴	± 360°
最大活动半径		2650mm
手部最大负载		最大165kg
重复精度		± 0.2mm
机器人底座尺寸		750x520mm
机器人高度		2216mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		1330Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65

SF165-K3200



产品参数

SF165-K3200 机器人性能参数表

项 目		应用范围
		搬运、码垛、上下料
结 构		多关节型
关 节 数		4轴
安 装 方 式		地面装装
最大动作速度	J1轴	140° /s
	J2轴	140° /s
	J3轴	140° /s
	J4轴	305° /s
	J5轴	
	J6轴	
最大动作范围	J1轴	± 180°
	J2轴	+45° /-90°
	J3轴	+120° /-15.5°
	J4轴	± 360°
	J5轴	
	J6轴	
最大活动半径		3200mm
手部最大负载		最大165kg
重复精度		± 0.5mm
机器人底座尺寸		710x700mm
机器人高度		2463mm
工作环境温度		0-45℃
机器人本体重量		1950Kg
环境湿度		95%RH以下 (无结露)
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
防护等级		IP65