

工業機器人綜合型錄



High Speed 高速化

High Precision 高精度

Multifunctional Integration 複合化

Ecology First 環保

Humanistic Technology 生活化

上銀科技股份有限公司

HIWIN TECHNOLOGIES CORP.

40852台中市精密機械園區精科路7號

Tel : (04)2359-4510

Fax: (04)2359-4420

www.hiwin.tw

business@hiwin.tw

海外廠

德國

www.hiwin.de

日本

www.hiwin.co.jp

美國

www.hiwin.com

捷克

www.hiwin.cz

瑞士

www.hiwin.ch

法國

www.hiwin.fr

義大利

www.hiwin.it

新加坡

www.hiwin.sg

韓國

www.hiwin.kr

以色列

www.mega-fabs.com

關節式機器手臂

Articulated Robot – RA605

規格

自由度	6	
額定負載	5kg	
最大可達半徑	710mm (Point P)	
運動範圍	J1	±165°
	J2	+85°~-125°
	J3	+185°~-55°
	J4	±190°
	J5	±115°
	J6	±360°
重覆定位精度	±0.02mm	
週期時間*	0.5s	
重量	40kg	
控制器	RCA605	
安裝方式	檯面式、吊掛式、壁掛式	

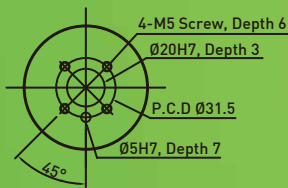
特色

- 外型輕巧的關節式機器手臂，藉由多自由度與高靈活度的特性，除了可應用於物件的搬運外，也可應用於需要精度的組裝作業或複雜的加工任務上。
 - 適用於物件取放與堆疊、工件去毛邊與打磨、零組件組裝。
- *週期時間為往返垂直高度25mm、水平距離300mm所需的時間，實際的應用會因操作條件不同而有所限制。



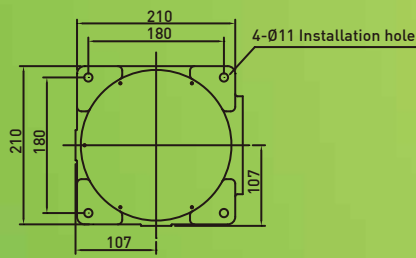
外觀尺寸/運動範圍

Intersection



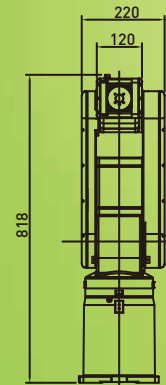
VIEW A

Mechanical Interface Detail

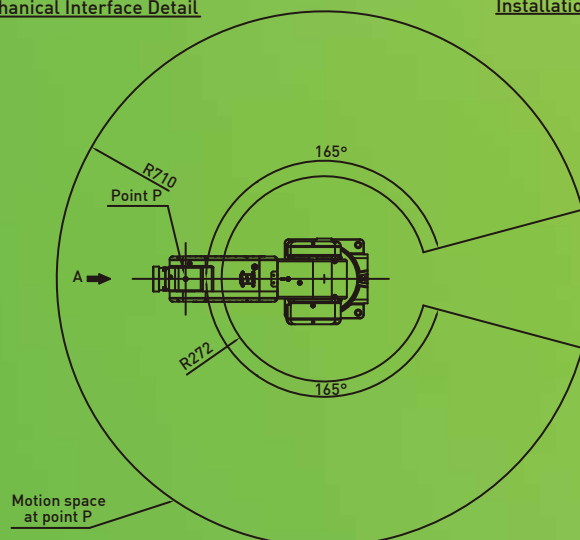


VIEW B

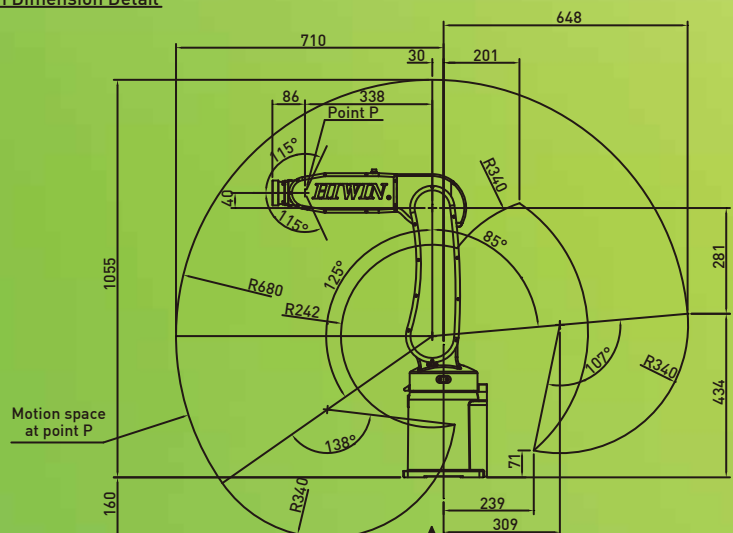
Installation Dimension Detail



Front View



Top View



Side View

並聯式機器手臂

Delta Robot – RD401

規格

自由度	4	
額定負載	1kg	
運動範圍	作動直徑	420mm
	作動高度	150mm
重覆定位精度	$\pm 0.05\text{mm}$	
週期時間*	0.3s	
重量	80kg	
控制器	RCD401	
安裝方式	吊掛式	

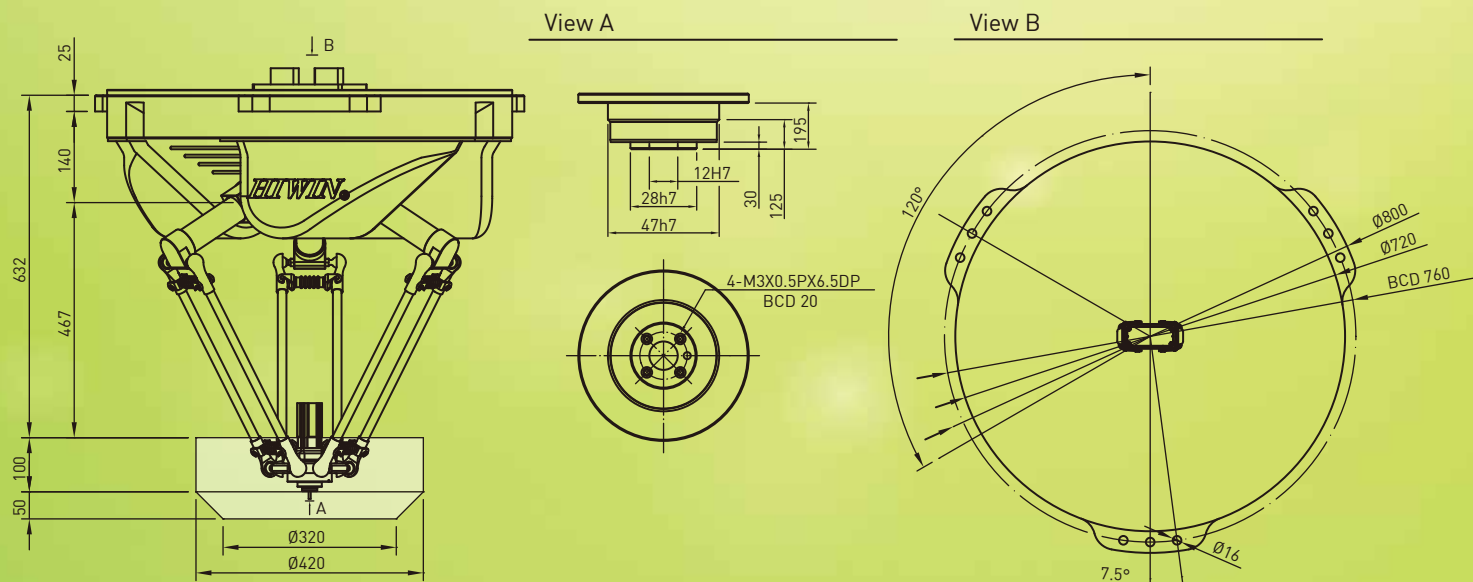
* 週期時間為往返垂直高度25mm、水平距離300mm所需的時間，實際的應用會因操作條件不同而有所限制。



特色

- 採用平行連桿機構，有較大的工作範圍與高速能力，並具備穩定的運動性能、最短的週期時間與高準確度。
- 適用於從事精密取放作業、組裝、整列與包裝。

外觀尺寸/運動範圍



並聯式機器手臂

Delta Robot – RD403

規格

自由度	4	
額定負載	3kg	
運動範圍	作動直徑	1300mm
	作動高度	500mm
重覆定位精度	±0.1mm	
週期時間*	0.3s	
重量	165kg	
控制器	RCD403	
安裝方式	吊掛式	

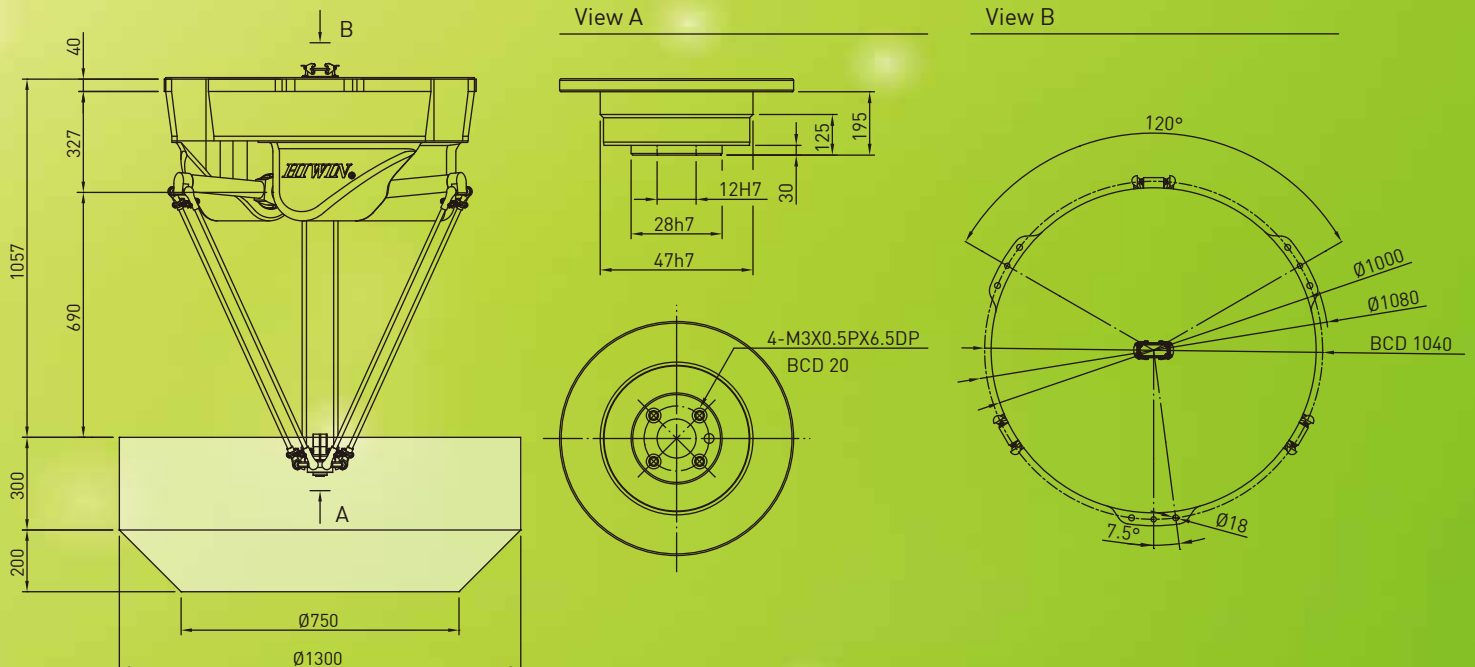
* 週期時間為往返垂直高度25mm、水平距離300mm所需的時間，實際的應用會因操作條件不同而有所限制。



特色

- 採用平行連桿機構，有較大的工作範圍與高速能力，並具備穩定的運動性能、最短的週期時間與高準確度。
- 適用於從事精密取放作業、組裝、整列與包裝。

外觀尺寸/運動範圍



可移動並聯式機器手臂

Movable Parallel Robot – RK401

規格

自由度	4	
額定負載	1kg	
運動範圍	作動直徑	560mm
	作動高度	670mm
重覆定位精度	±0.05mm	
週期時間*	0.3s	
重量	50kg(不含支撐架)	
控制器	RCK401	
安裝方式	吊掛式	

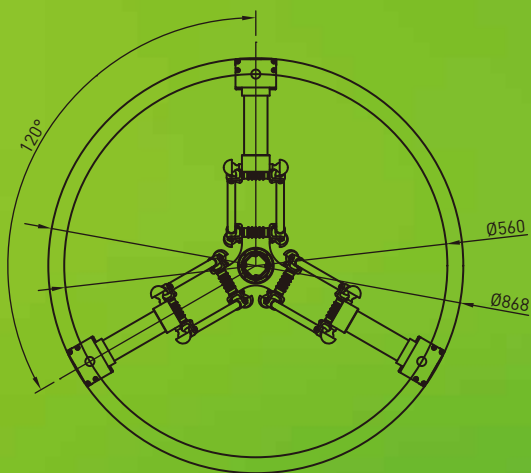


* 週期時間為往返垂直高度25mm、水平距離300mm所需的時間，實際的應用會因操作條件不同而有所限制。

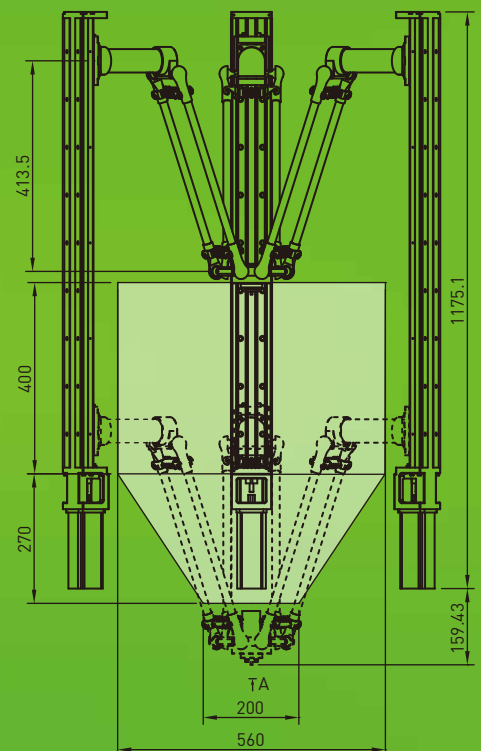
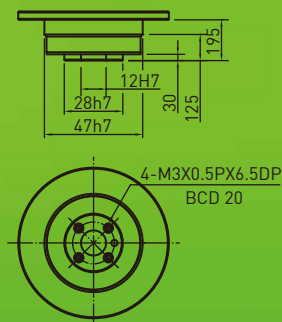
特色

- 採用平行連桿機構，有較大的工作範圍與高速能力，並具備穩定的運動性能、最短的週期時間與高準確度。
- 適用於從事精密取放作業、組裝、整列與包裝。

外觀尺寸/運動範圍



View A



SCARA 機器手臂

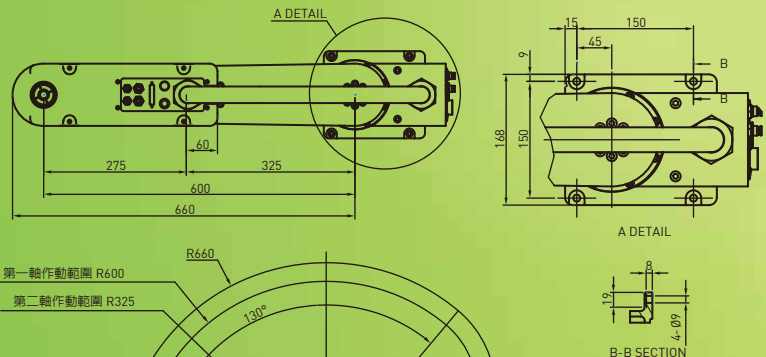
SCARA – RS406

規格

型號	RS406-600	
自由度	4	
搬載荷重	額定	2kg
	最大	6kg
最大運動半徑	600mm	
運作範圍	J1	±130deg
	J2	±150deg
	J3	200mm
	J4	±360deg
週期時間*	0.39sec	
重現精度	J1+J2	±0.02mm
	J3	±0.01mm
	J4	±0.01deg
Z軸直徑	20mm	
Z軸作用力	100N	
容許轉動慣量	額定	0.01kg·m ²
	最大	0.12kg·m ²
手腕配線	7 output point / 8 input point	
手腕氣管配置	Ø4×2, Ø6×2	
重量	17kg(不含控制器)	



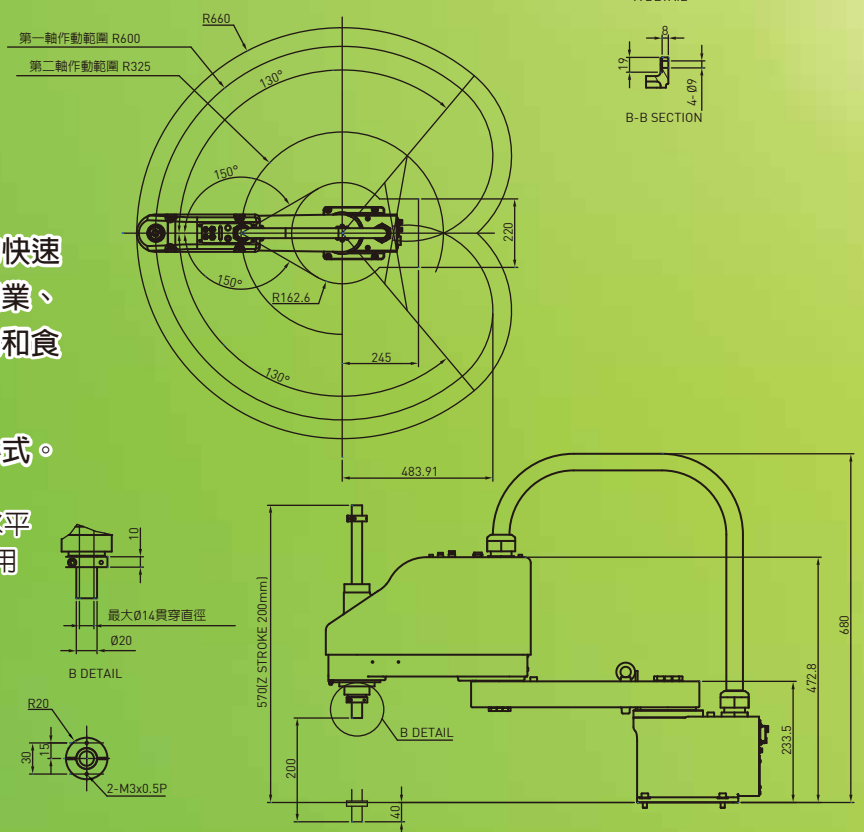
外觀尺寸/運動範圍



特色

- SCARA(Selective Compliance Assembly Robot Arm)
- 適合在平面範圍內實現對物件的快速取放或裝配，廣泛應用於塑料產業、汽車產業、電子產業、藥品產業和食品產業等領域。
- 多樣的安裝方式：檯面式、吊掛式。

* 週期時間為往返垂直高度25mm、水平距離300mm所需的時間，實際的應用會因操作條件不同而有所限制。



晶圓機器人

Wafer Robot

規格

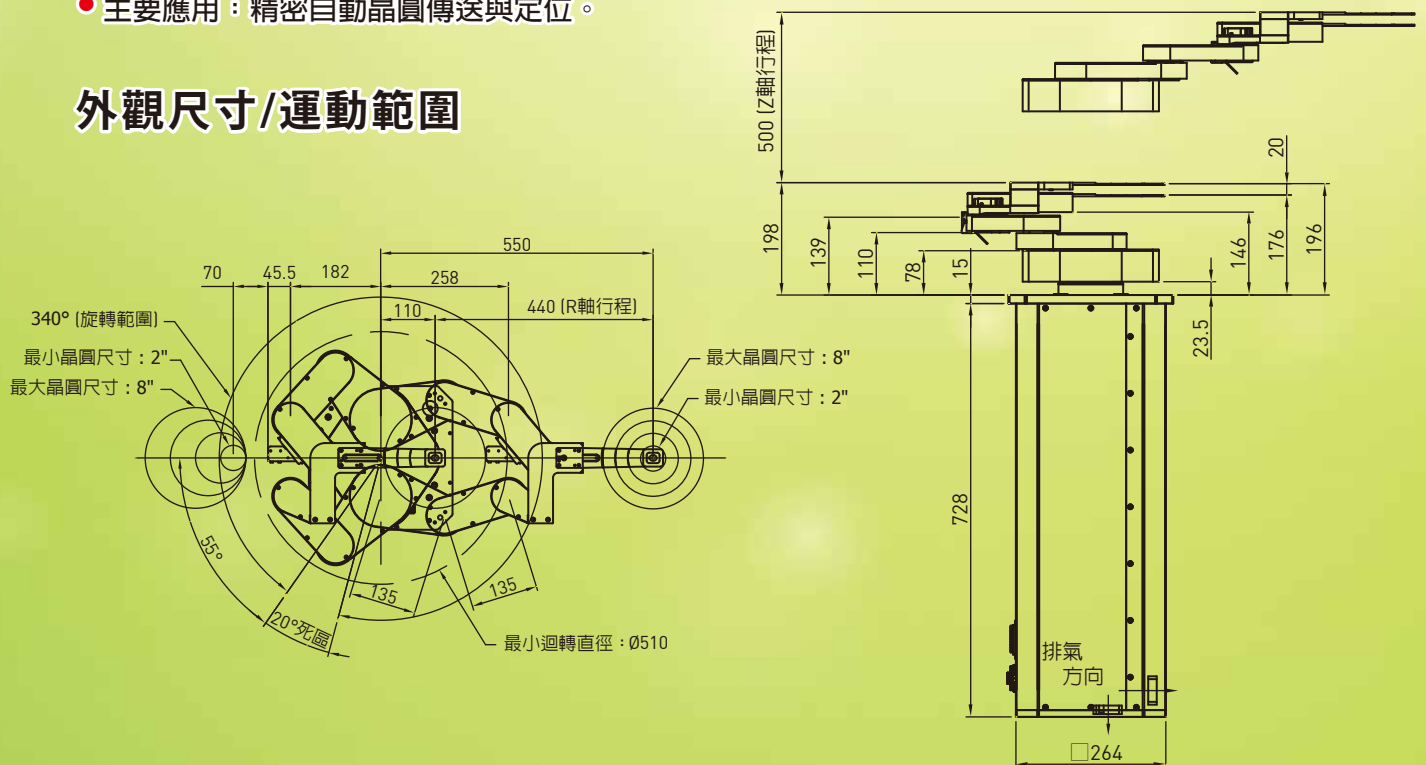
Z軸	行程	500mm
	速度	250mm/s
T軸	運轉範圍	0°~340°
	角速度	360°/s
R軸	行程	420mm
	速度	900mm/s
重量	Approx. 48kg	
潔淨度	ISO Class 2 (ISO 14644)	
壽命	60,000hrs	
頂部安裝板	290x290mm ²	
工作環境	10~40°C	
重覆精度	± 0.02mm	
載重能力	0.5Kgf	
系統通訊	RS-232,I/O	
真空度	-40kPa ~ -55kPa, Ø6	
電源	Single-Phase AC110V/AC220V	



特色

- 產品說明：可依客戶需求提供客製化機器人與關鍵零組件(如線性滑軌、滾珠螺桿、直驅馬達、伺服馬達、控制器…等)
- 主要應用：精密自動晶圓傳送與定位。

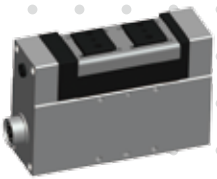
外觀尺寸/運動範圍



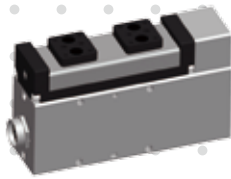
電動夾爪

Electric Gripper

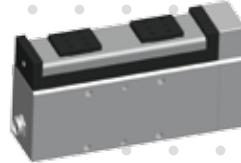
XEG-16



XEG-32



XEG-64



XEG-C1



特色

- 全系列採用含編碼器之步進馬達驅動
- 使用滾珠螺桿之單軸機器人傳動
- 實現高速化、高精度、高剛性、高效率與體積小之優勢
- 夾持位置、力量、速度、加減速度皆可設定

規格

型號	兩側行程 (mm)	夾持力 (N)	重複定位精度 (mm)	速度 (mm/s)	質量 (kg)
XEG-16	16	5~50	±0.01	1~60	0.34
XEG-32	32	15~150	±0.01	1~80	0.63
XEG-64	64	90~450	±0.01	1~100	1.85

驅控器型號	電源電壓 (V)	消耗電流 (A)	質量 (kg)
XEG-C1	DC24V±10%	3A MAX	0.14