扫描二维码下载最新电子画册

东莞市尔必地机器人有限公司

DONGGUAN ERBIDI ROBOT CO, LTD.

全国免费服务电话

400-0528-058

地址：广东省东莞市松山湖高新技术产业开发区兴达路12号
邮编：523710
电话：0769-82960258
传真：0796-82960238
网址：www.lbdrobot.com

微信公众号 请您关注

版V.13

本版参数如有变动恕不另行通知. The parameters are subject to change without prior notice (2020.).









LBBBD

INDUSTRIAL ROBOT

工业机器人选型目录











东莞市尔必地机器人有限公司

DONGGUAN ERBIDI ROBOT CO, LTD.

www.lbdrobot.com

目录
CONTENTS

01.公司简介 ----- 01-04

02.LT通用系列 ----- 05-20

03.LM打磨系列 ----- 21-26

04.LB搬运系列 ----- 27-38

05.LP喷涂系列 ----- 39-42

06.LH焊接系列 ----- 43-52

07.BC协作系列 ----- 53-58

08.LS水平多关节 ----- 59-64

09.龙门喷涂 ----- 65-66

10.七轴联动 ----- 67-68

11.九轴联动 ----- 69-70

12.单轴变位机 ----- 71-72

13.控制系统 ----- 73-80

14.控制柜参数 ----- 81-86

15.客户案例

命名规则：

L T 950 A 6

第1位 第2位 第3位 第4位 第5位

第1位

L	代表总公司

第2位

代号	机型
T	通用型
B	码垛搬运型
H	焊接型
S	水平多关节型
P	复合型
W	并联型

第3位

XXX	活动半径

第4位

代号	负载
A	3KGS
B	6KGS
C	10KGS
D	20KGS
E	50KGS
F	100KGS
G	165KGS
...	

第5位

代号	轴数
4	四轴
5	五轴
6	六轴
...	...

说明：

当负载由数字与字母组合出现时，数字在前表示乘法，如LT2300-3C-6：

3C代表3×10kg=30kg，即臂展2300mm，负载30kg的通用型六关节机器人

数字在后表示除法：如LT850-A3-6：

A3表示3kg÷3=1kg，即臂展850mm，负载1kg的通用型六关节机器人



高新技术产品
Certificate of Honor

广东高新技术产品:

可转向喷涂机械手 产品型号：LP1950-B-6

2019年被认定为广东省高新技术产品

批准文号：
粤高企协[2019]11号

技术理念：
不断完善工艺包，不断升级，让系统兼容性更强大

广东高新技术产品:

多关节码垛机器人 产品型号：LB2100-F-4

2019年被认定为广东省高新技术产品

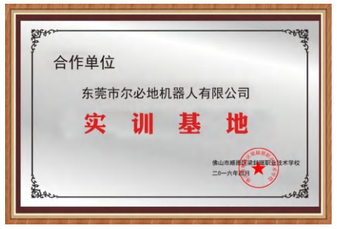
批准文号：
粤高企协[2019]11号

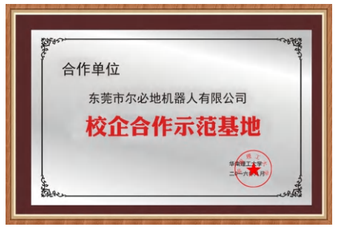
技术理念：
不断更新，不断升级，把最好的产品带给客户





东莞市尔必地机器人有限公司，是中国机器人产业联盟理事单位，属于国内较少拥有工业机器人自主研发控制系统、驱动器及自主生产本体的企业。公司获得16项著作权，30项发明专利、90项实用新型专利和外观专利。公司现有研发人员60余人，其中国外留学硕士2人，博士5人，在宁波、长沙、东莞建立了生产基地。为了扩大营销版图创世界的尔必地，并设立了5大营销中心。工业机器人广泛应用于国内多家知名500强企业，产品销量在国内自主品牌名列前茅，为全国2千多家工业机器人应用企业提供系统、应用、维护和保养服务。产品远销俄罗斯、韩国、日本、埃及、越南等国家。自主研发生产了47款关节机器人产品，目前有12款产品获得广东省高新产品证书。





质量管理体系ISO认证





公司成长历程：

2014年成为东莞市机器人产业联盟会员；

2015年“智能机器人大赛”被评为第三名；

2015年“赢在东莞“九轴联动机器人被评为第一名；

2015年被“评为广东省优秀企业”；

2015年成立“湖南子公司研发中心”；

2016年成立“华东区服务网点”；

2016年成为中国机器人产业联盟“理事单位”；

2016年荣获广东机器人培育企业；

2016年荣获“国家颁发荣誉证书”7项；

2017年荣获“国家高新技术企业”；

2020年荣获“广东省专精特新”；

2020年成为“广东省高职教育现代学徒制试点企业”；

2021年荣获“东莞市登翎企业”；

2021年被广东省工信厅评为广东省智能制造生态合作伙伴企业；

2023年批准成为广东省产教评生态企业，同年与惠州城市职业学院共建尔必地校区，并成立了尔必地工业机器人产业学院,真正实现了产、学、研、评一体化。

走进尔必地机器人公司

企业文化

CORPORATE CULTURE















企业使命

ENTERPRISE MISSION

我们的使命：

让人们的工作、生活更轻松愉快

尔必地机器人专注核心技术研发

打造高品质国产机器人是尔必地一直努力追求的目标

品质方针：追求品质卓越，尽显企业精华





LT通用型系列机械手

LT630-B-6

额定负载		6KG
运动半径		630mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-60°
	第三轴	+62°/-80°
	第四轴	+175°/-140°
	第五轴	+30°/-205°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	225°/sec
	第二轴	225°/sec
	第三轴	225°/sec
	第四轴	225°/sec
	第五轴	225°/sec
	第六轴	225°/sec
本体重量		≈30kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

物料搬运、零部件传输、机器管理、检测、涂胶、组装

适用事例

教学试验平台

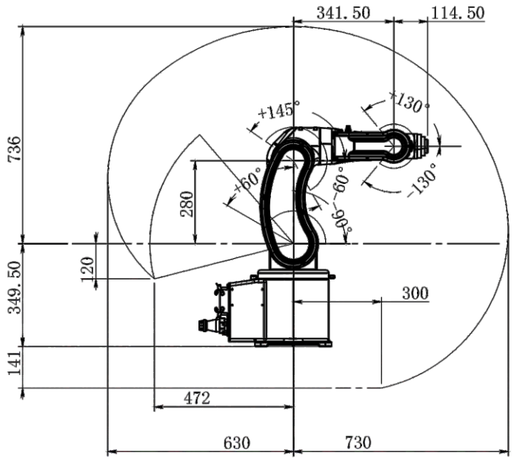
Lt630-B-6为一款小型桌面级别机器人，工作周期短、运行可靠、性价比高。被广泛的应用于各类教学试验平台以及学生的维修拆装实习课程。

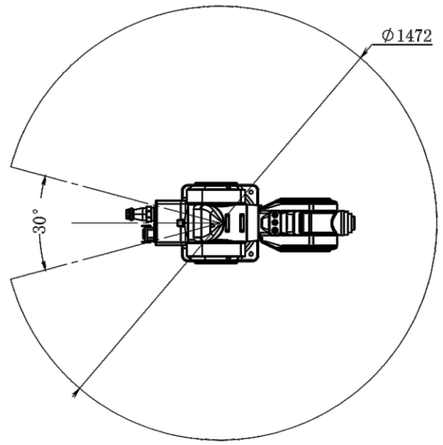
图为某客户教学试验平台,配合计算机视觉识别完成物料的分类以及摆放。



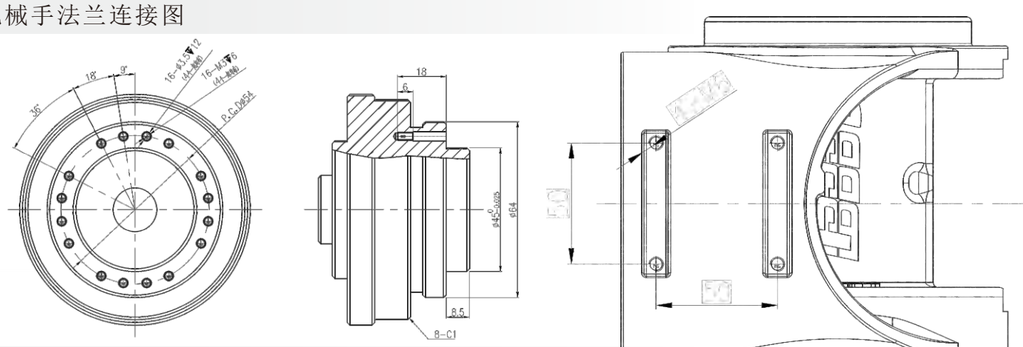
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

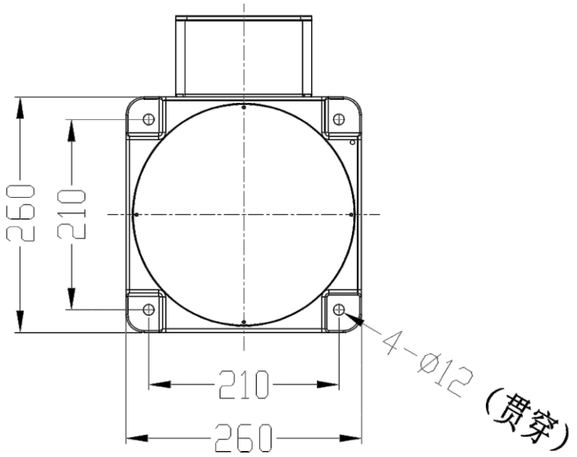




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT920-B-6

额定负载		6KG
运动半径		920mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-60°
	第三轴	+62°/-80°
	第四轴	+175°/-140°
	第五轴	+30°/-205°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	225°/sec
	第二轴	225°/sec
	第三轴	225°/sec
	第四轴	225°/sec
	第五轴	225°/sec
	第六轴	225°/sec
本体重量		≈61kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、机器管理、检测、涂胶、组装

适用事例

上下料搬运

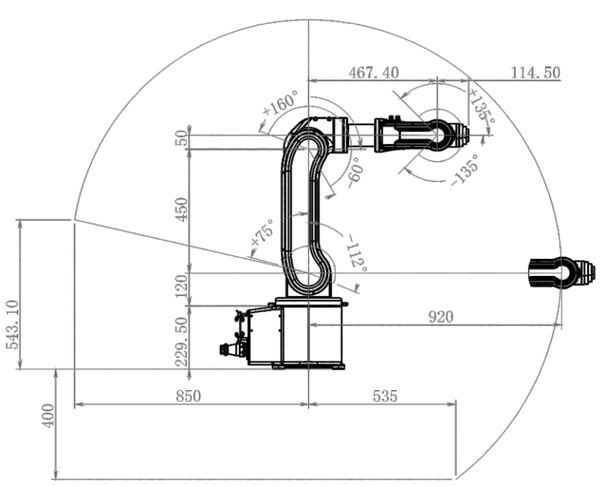
LT920-B-6为一款小型桌面级别机器人，工作周期短、运行可靠、性价比高。被广泛的应用于各类上下料、搬运、喷涂教学等。

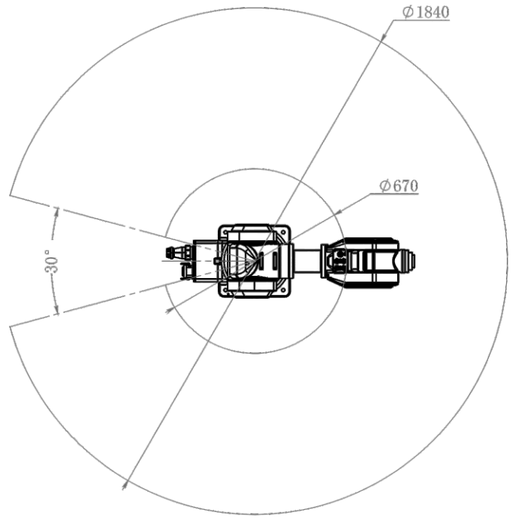
图为某客户上下料搬运应用案例。



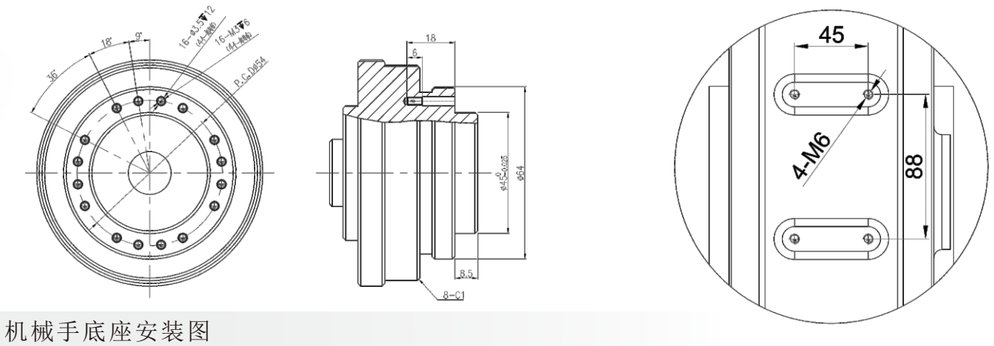
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

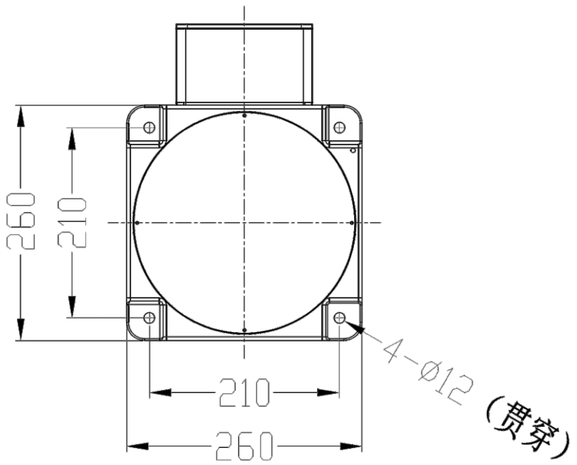




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手
LT1000-C-6

额定负载		10KG
活动半径		1000mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+100°/-58°
	第三轴	+80°/-100°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈130kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

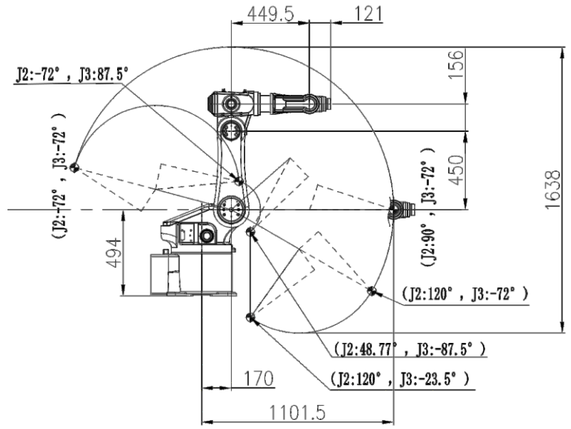
数控车床上下料

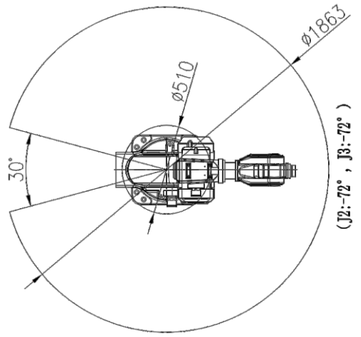
图为本公司为一客户提供的数控车床自动上下料解决方案。一台机械手配合流水线可以照看两台相向的数控机床，节省了大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。



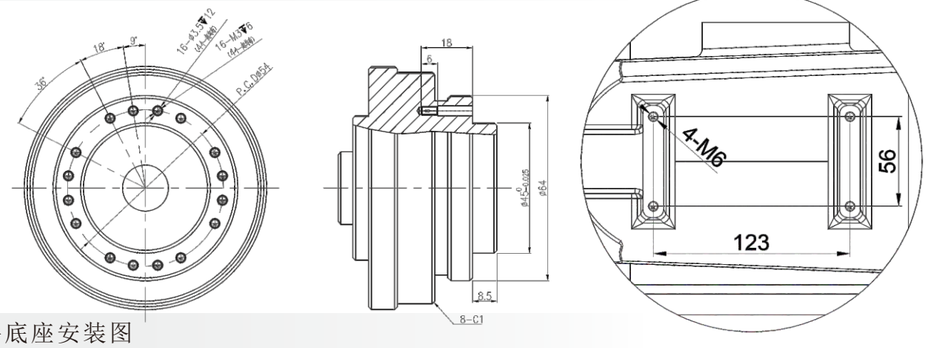
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

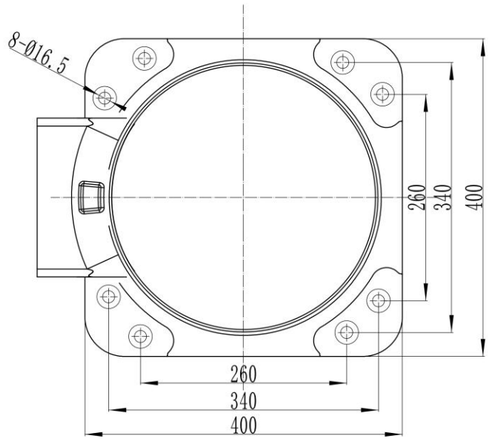




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT1020-B-6

额定负载		6KG
活动半径		1020mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-60°
	第三轴	+62°/-80°
	第四轴	+175°/-140°
	第五轴	+30°/-205°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	225°/sec
	第二轴	225°/sec
	第三轴	225°/sec
	第四轴	225°/sec
	第五轴	225°/sec
	第六轴	225°/sec
本体重量		≈63kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

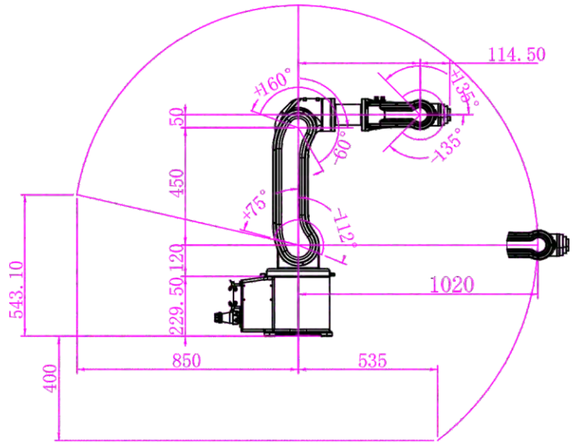
数控车床上下料

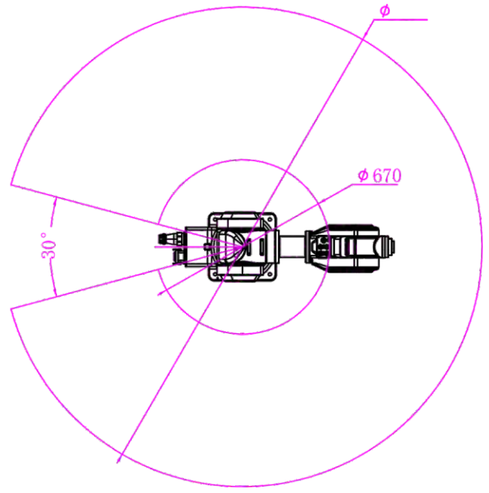
图为本公司为一客户提供的数控车床自动上下料解决方案。一台机械手配合流水线可以照看两台相向的数控机床，节省了大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。



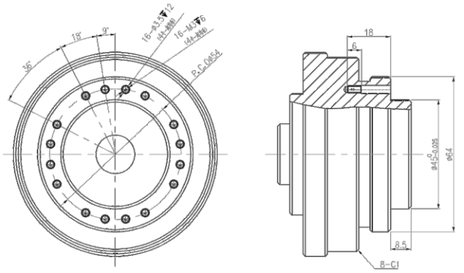
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

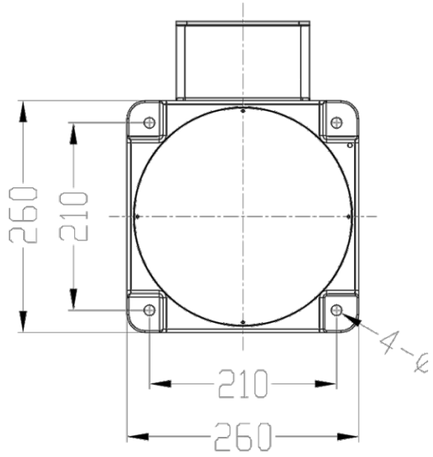




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT1500-C-6

额定负载		10KG
活动半径		1500mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+100°/-58°
	第三轴	+85°/-100°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈138.5kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

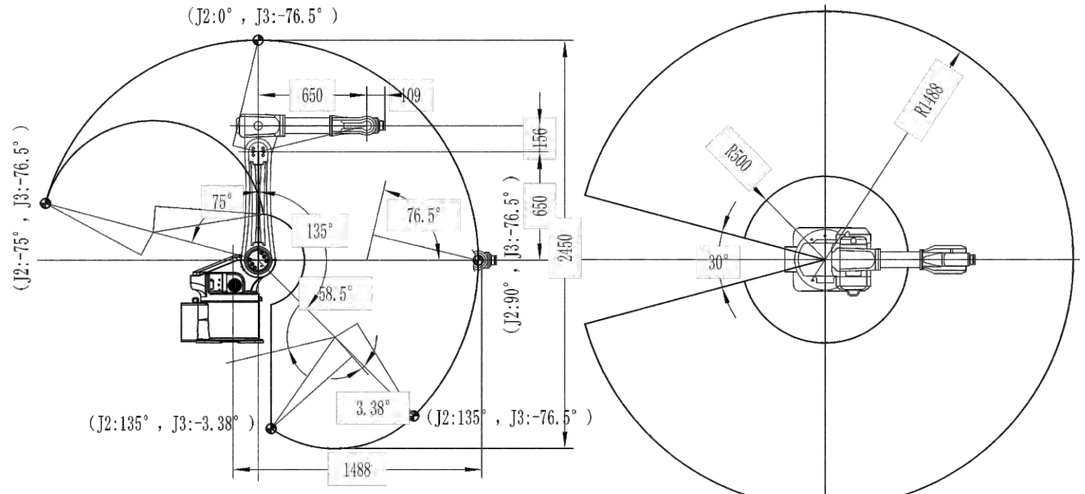
数控车床上下料

图为本公司为一客户提供的数控车床自动上下料解决方案。一台机械手配合流水线可以照看两台相向的数控机床，节省了大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。

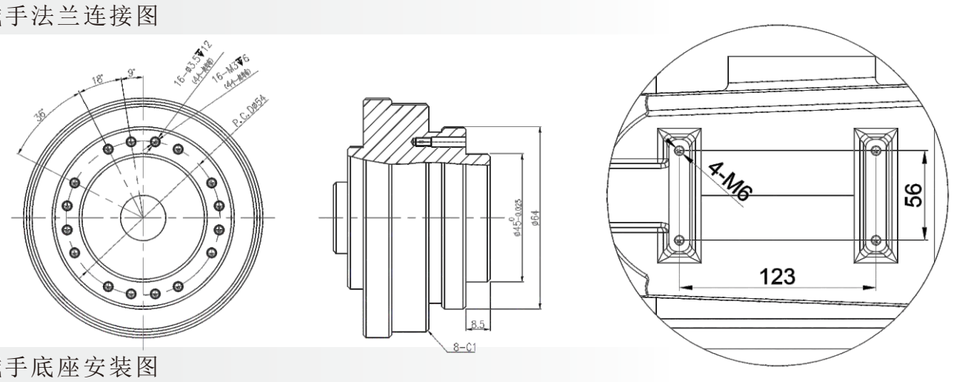


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

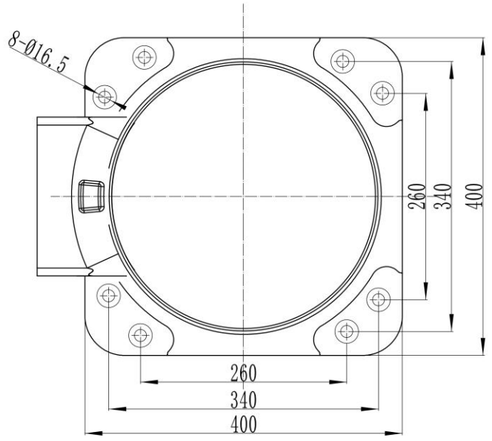
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT1500-D-6

额定负载		20KG
活动半径		1500mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+88°/-70°
	第三轴	±85°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈155kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

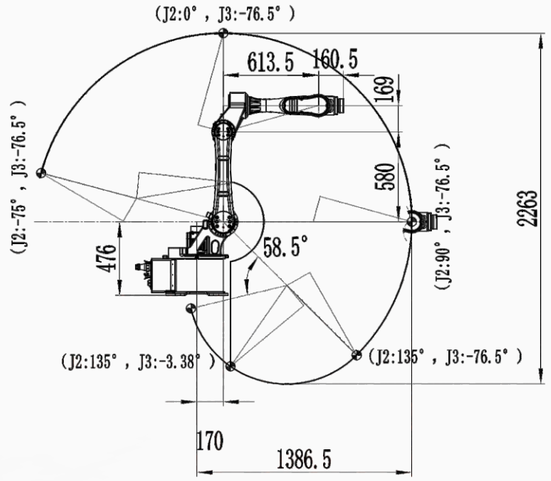
冲压上下料

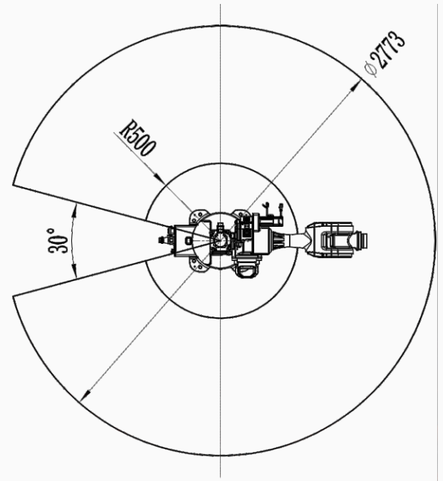
图为本公司为一客户提供的冲压自动上下料解决方案。多台机械手配合流水线可以节省大量的人工成本和时间成本，极大的提高了客户的生产效率。



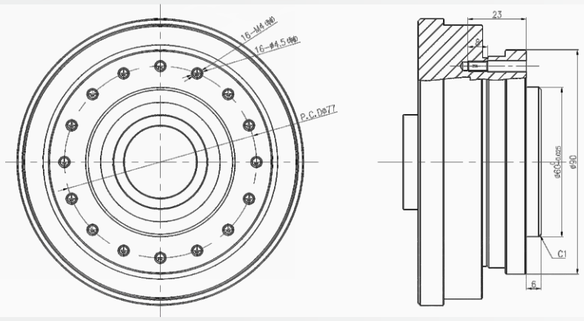
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

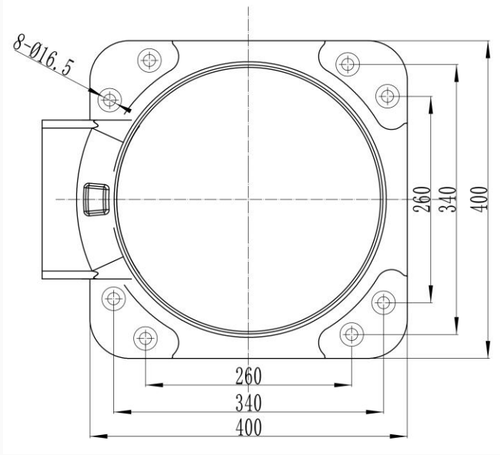




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT1850-D-6

额定负载		20KG
运动半径		1850mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-60°
	第三轴	+60°/-130°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈226.5kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

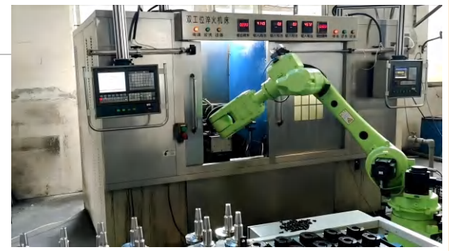
物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

数控车床上下料

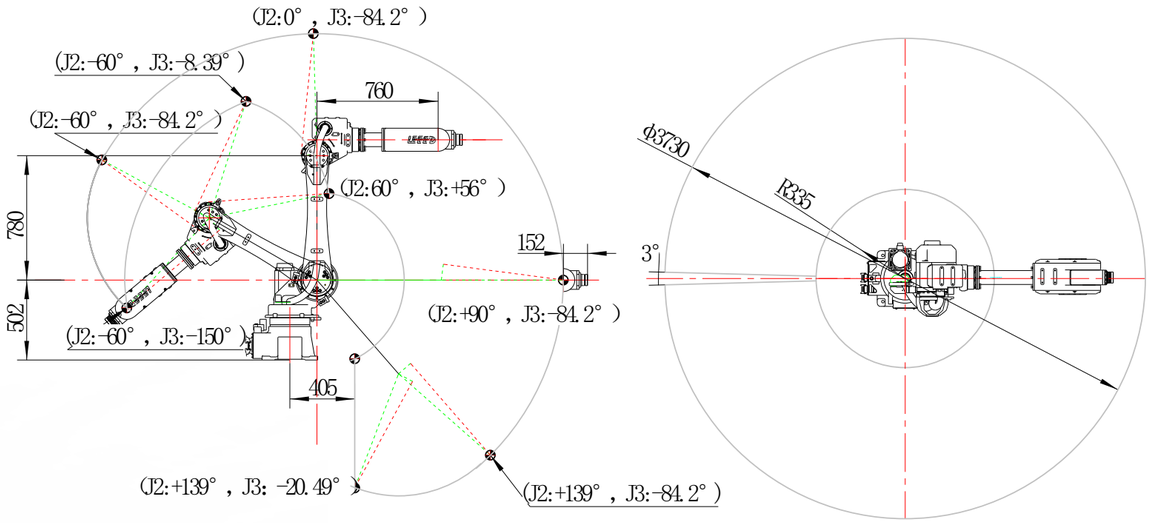
LT1850-D-6机器人负载20kg，被广泛的用在搬运、喷涂、机床上下料、拧螺钉以及粘膜等场合。一个六轴关节机械手即可独立的在单元化的生产流程中高效工作。

图为本公司为一客户提供精密细小件的车床上下料工作。

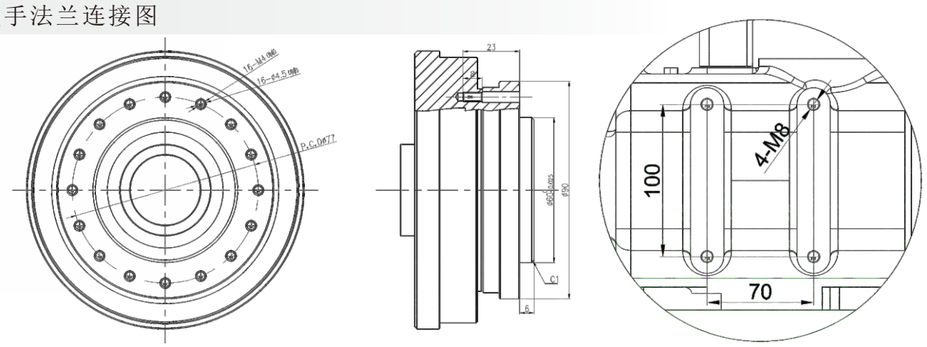


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

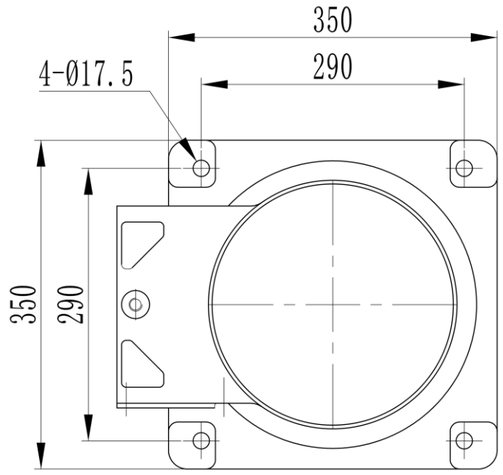
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT1850-3C-6

额定负载		30KG
运动半径		1850mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+88°/-60°
	第三轴	+60°/-88°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	222°/sec
本体重量		≈250kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

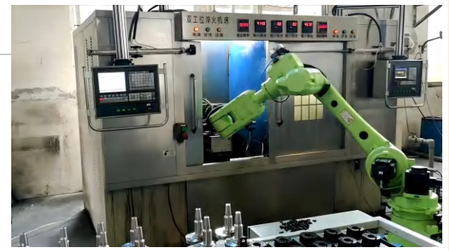
物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

数控车床上下料

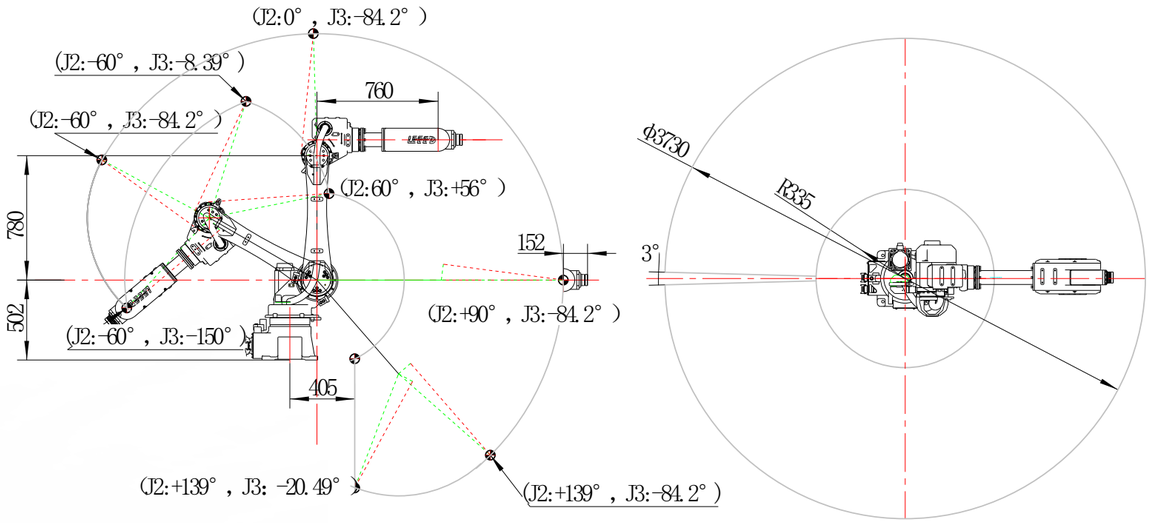
LT1850-3C-6机器人负载30kg，被广泛的用在搬运、喷涂、机床上下料、拧螺钉以及粘膜等场合。一个六轴关节机械手即可独立的在单元化的生产流程中高效工作。

图为本公司为一客户提供精密细小件的车床上下料工作。

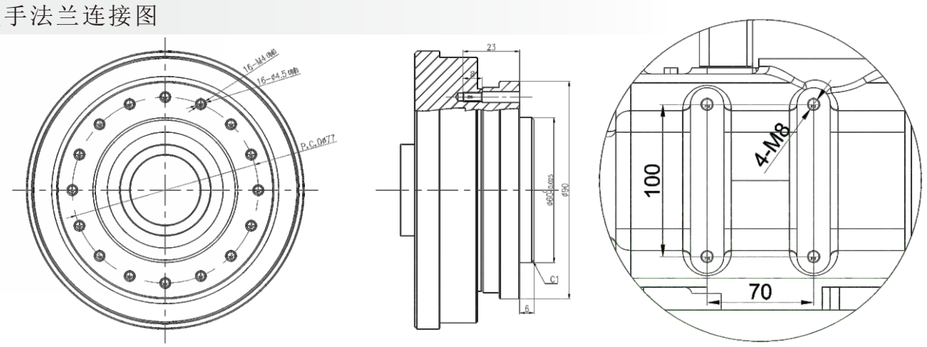


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

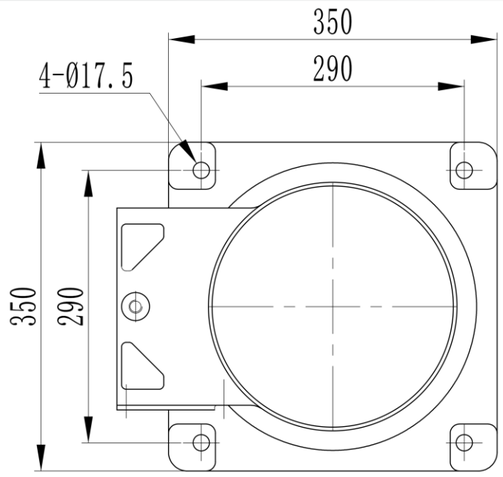
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT2100-C-6

额定负载		10KG
活动半径		2100mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-60°
	第三轴	+60°/-130°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈261kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C~45°C



主 要 应 用 领 域

物料搬运、零部件传输、电焊、机器管理、堆垛、包装、检测、去毛刺、研磨、涂胶、组装、喷涂

适用事例

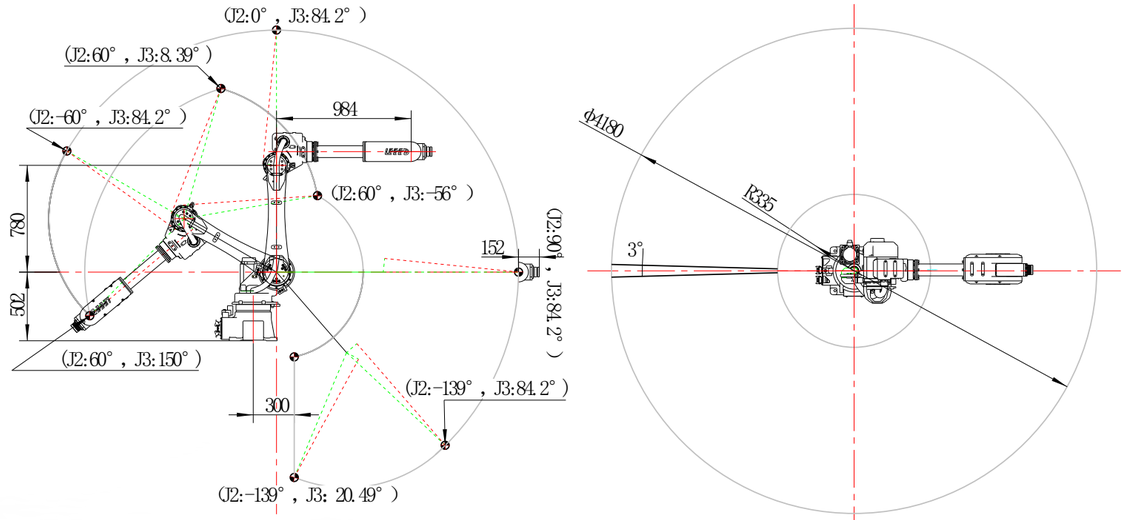
生产车间工作

图为本公司一客户流水线现场，一台机器人同时代替了多名现场操作人员,为企业节约了生产成本,提高效率的同时,增强了产品外观的一致性。

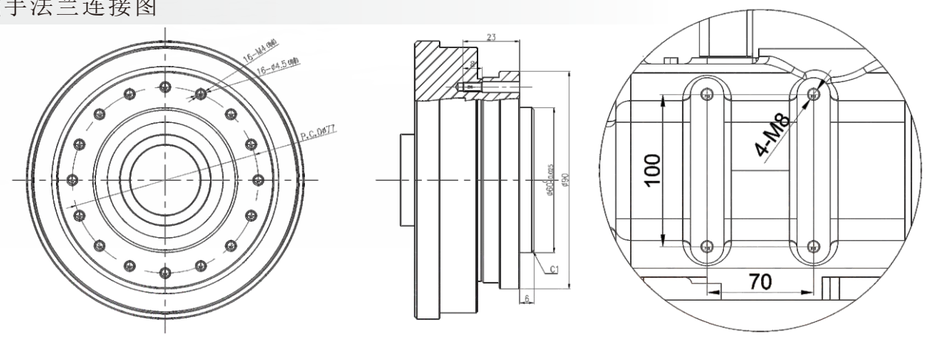


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

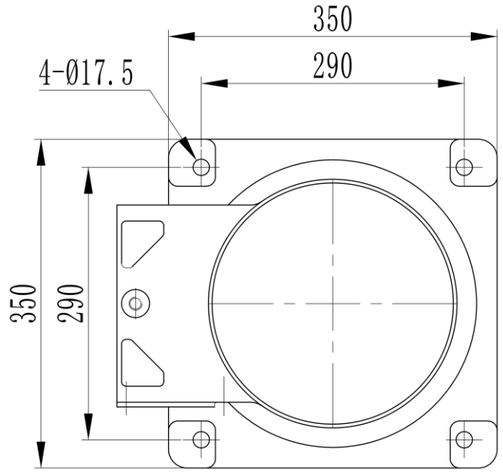
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT2100-E-6

额定负载		50kg
活动半径		2100mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.08mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-80°
	第三轴	+45°/-60°
	第四轴	±175°
	第五轴	+20°/-190°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	247°/sec
本体重量		≈528kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

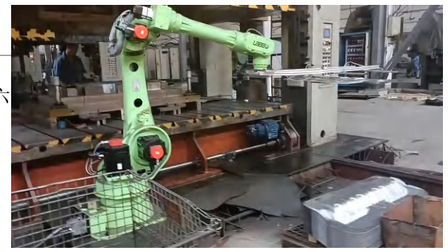
物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

重型电缆上下料

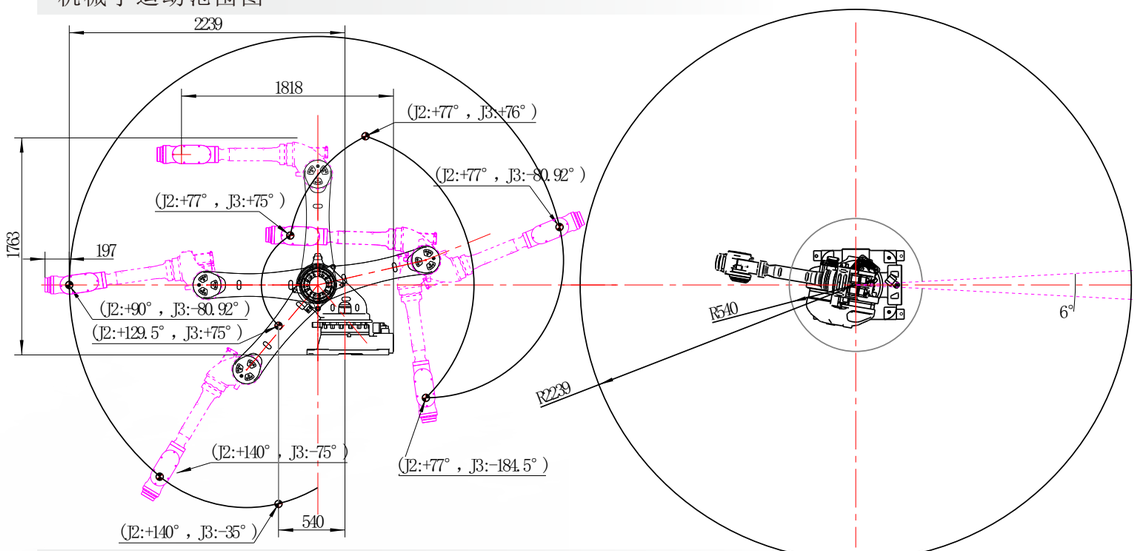
LT2100-E-6 机器人负载 50kg，为现有负载最大的六轴关节机器人。

图为一客户使用本公司生产的该类型机器人进行较重类型的上下料搬运。

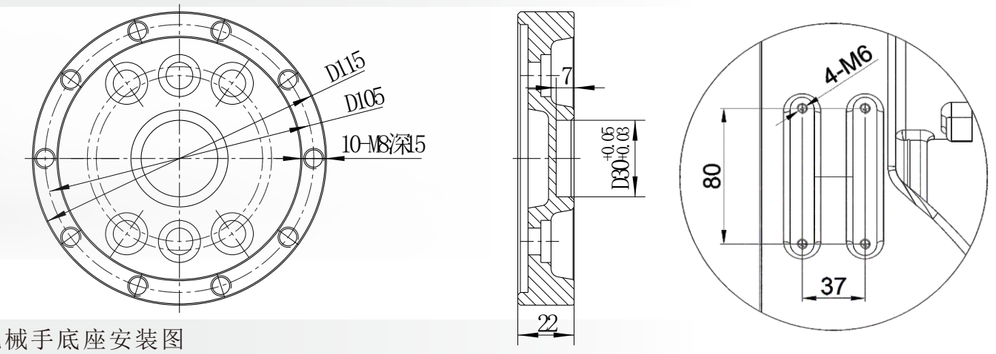


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

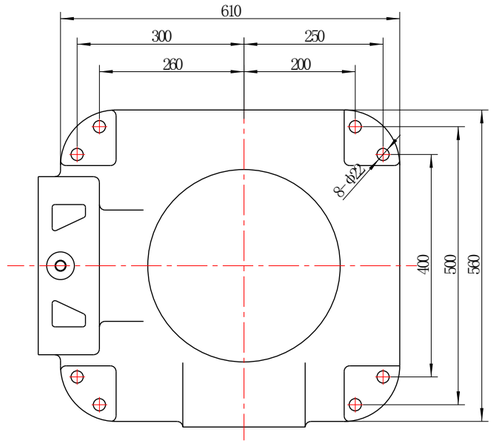
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT2100-ED-6

额定负载		70kg
活动半径		2100mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.08mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-80°
	第三轴	+45°/-60°
	第四轴	±175°
	第五轴	+20°/-190°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	222°/sec
本体重量		≈526kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

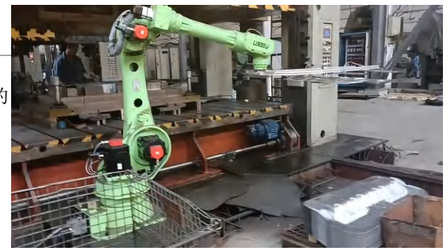
物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

重型电缆上下料

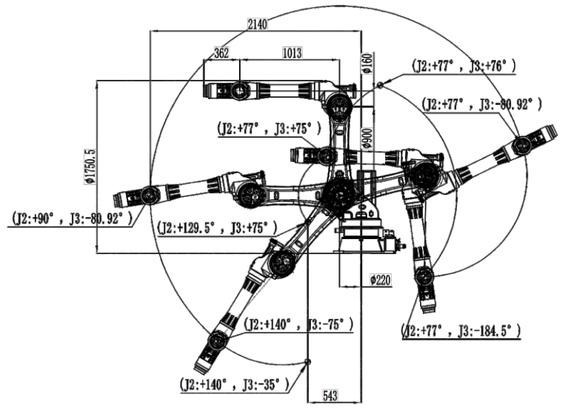
LT2100-ED-6 机器人负载 70kg，为现有负载最大的六轴关节机器人。

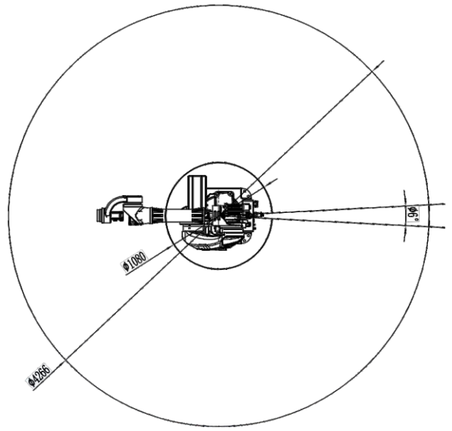
图为一客户使用本公司生产的该类型机器人进行较重类型的上下料 搬运。



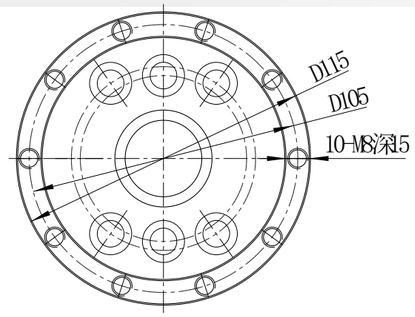
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

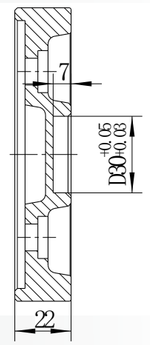
机械手运动范围图

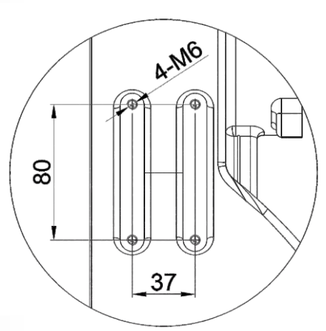




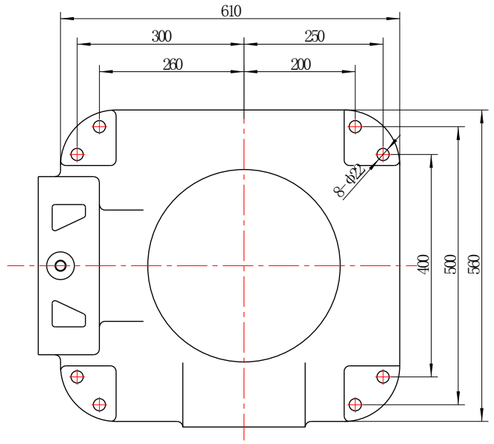
机械手法兰连接图







机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT2300-3C-6

额定负载		30kg
活动半径		2300mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-80°
	第三轴	+45°/-60°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	180°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈700kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

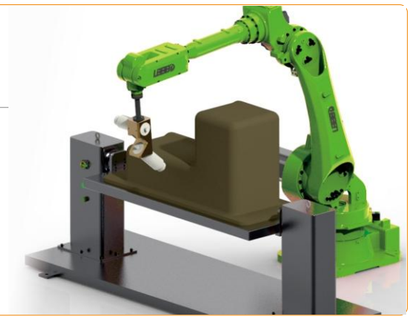
物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

异型工件打孔去毛刺

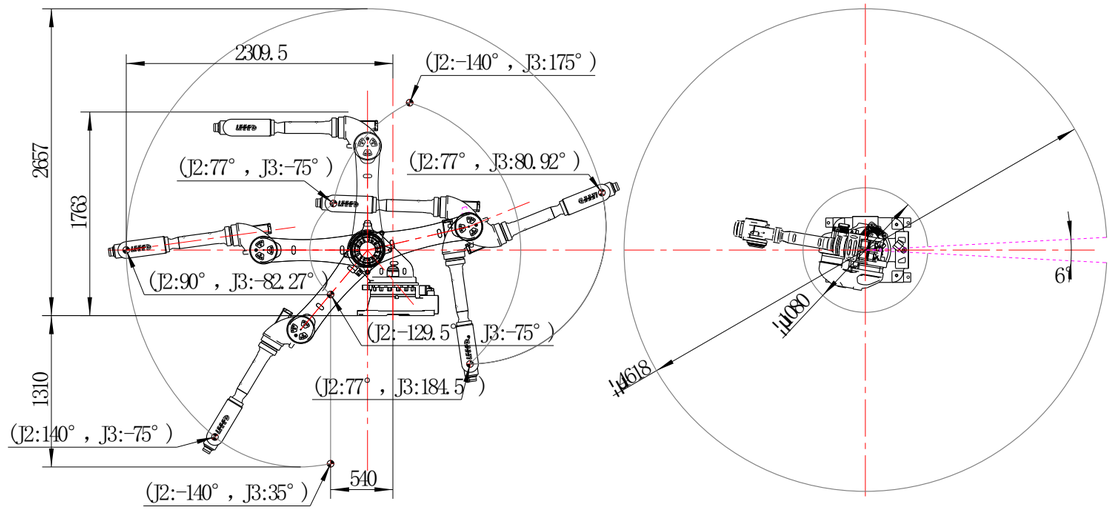
LT2300-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手，本体刚性较高，且具备一定的负载冗余 。

右图为本公司为一客户提供的打磨穿孔一体化方案，且极大的考虑了客户现场产品种类多样等问题 。

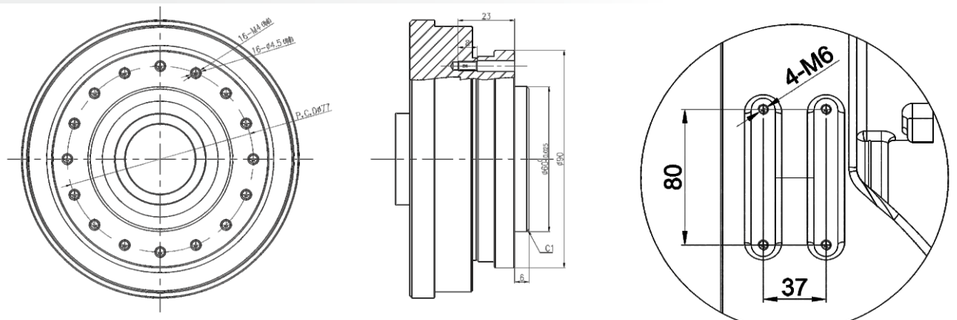


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

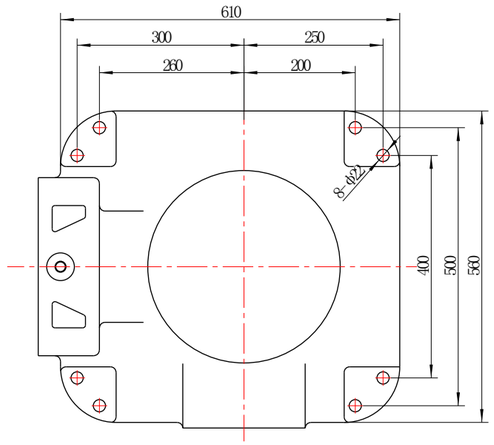
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手

LT2950-3C-6

额定负载		30kg
活动半径		2950mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.08mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-80°
	第三轴	+45°/-60°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	180°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈700kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

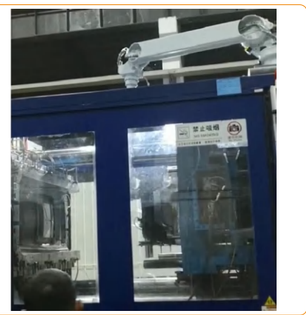
物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

异型工件打孔去毛刺

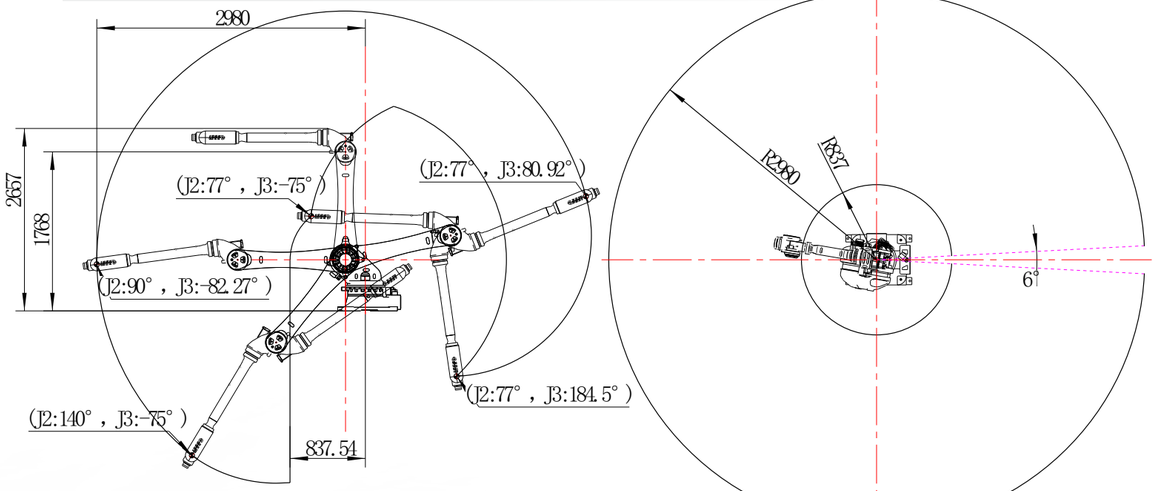
LT2950-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手， 运动范围大。

右图为本公司为一客户提供的该机进行大型注塑件取料现场图片，完全能够满足大型注塑机生产节奏及工艺要求。

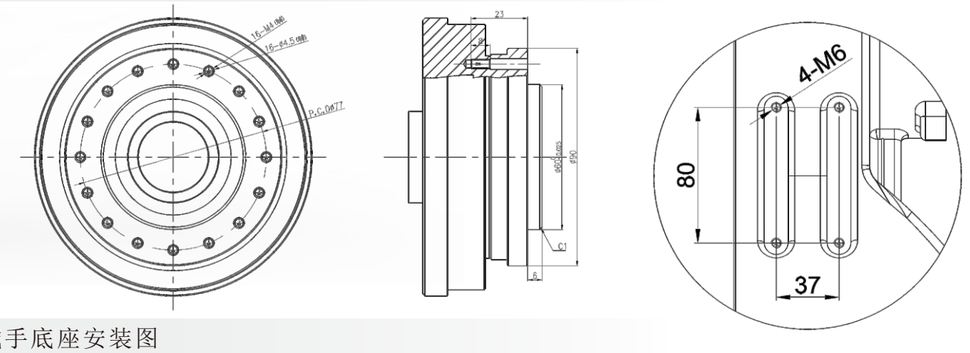


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

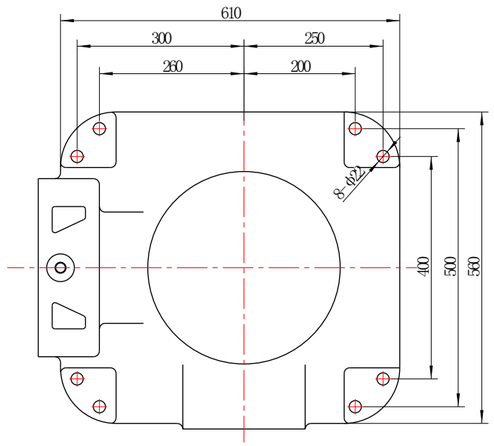
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手
LT2800-FD-6

额定负载		120kg
活动半径		2800mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.08mm
最大工作范围	第一轴	±180°
	第二轴	+85°/-35°
	第三轴	+80°/-95°
	第四轴	±200°
	第五轴	±125°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	120°/sec
	第二轴	97°/sec
	第三轴	105°/sec
	第四轴	140°/sec
	第五轴	200°/sec
	第六轴	220°/sec
本体重量		≈1100kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

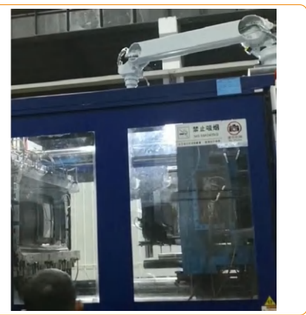
物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

重型高负载应用

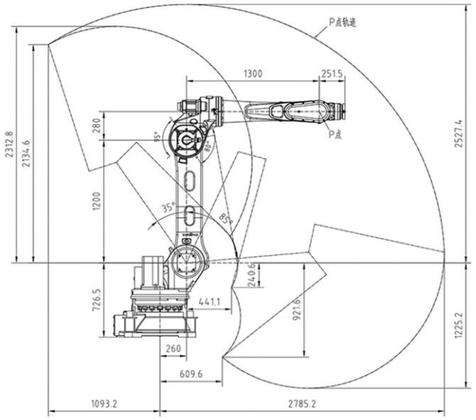
LT2800-FD-6机器人负载 120kg，为现有负载最大的六轴关节机器人。

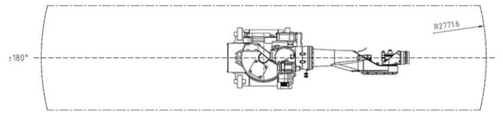
图为一客户使用本公司生产的该类型机器人进行较重类型的上下料 搬运。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

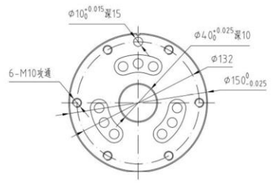
机械手运动范围图





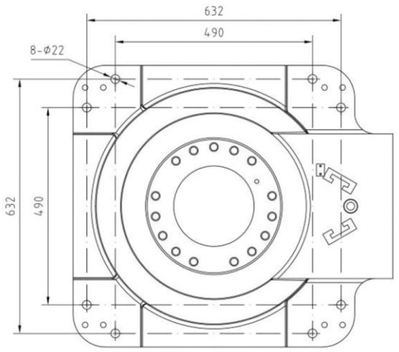
机械手法兰连接图

末端法兰尺寸



机械手底座安装图

底座安装尺寸



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LT通用型系列机械手
LT3200-FD-6

额定负载		120kg
活动半径		3200mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.08mm
最大工作范围	第一轴	±180°
	第二轴	+85°/-35°
	第三轴	+80°/-95°
	第四轴	±200°
	第五轴	±125°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	120°/sec
	第二轴	97°/sec
	第三轴	105°/sec
	第四轴	140°/sec
	第五轴	200°/sec
	第六轴	220°/sec
本体重量		≈1120kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

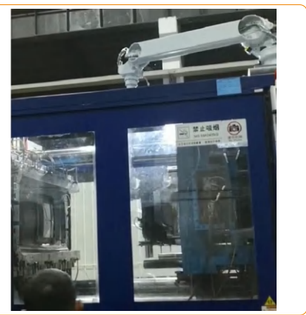
物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

重型高负载应用

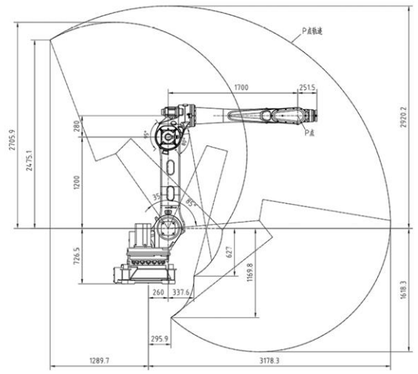
LT3200-FD-6机器人负载 120kg，为现有负载最大的六轴关节机器人。

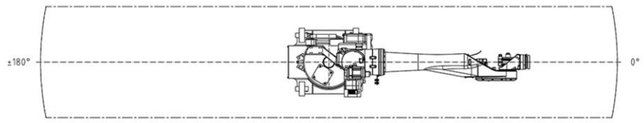
图为一客户使用本公司生产的该类型机器人进行较重类型的上下料 搬运。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

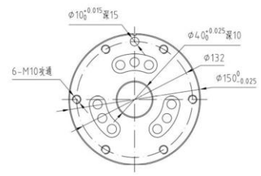
机械手运动范围图





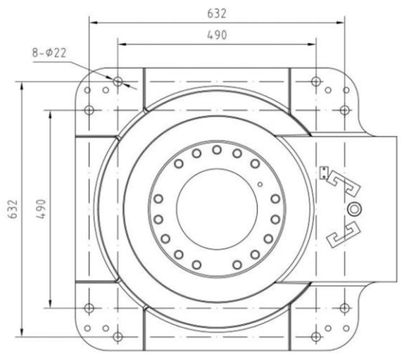
机械手法兰连接图

末端法兰尺寸



机械手底座安装图

底座安装尺寸

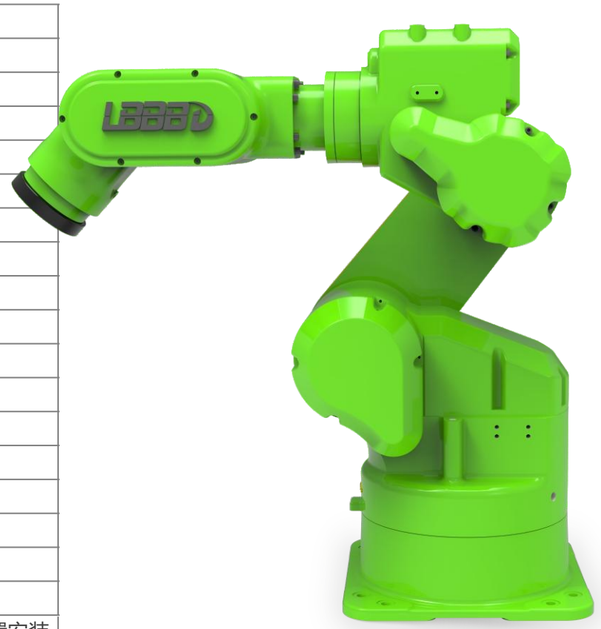


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LM打磨型系列机械手

LM1000-E-6

额定负载		50kg
活动半径		1000mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.08mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+88°/-55°
	第三轴	+55°/-88°
	第四轴	±175°
	第五轴	+20°/-190°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	148°/sec
	第六轴	148°/sec
本体重量		≈180kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

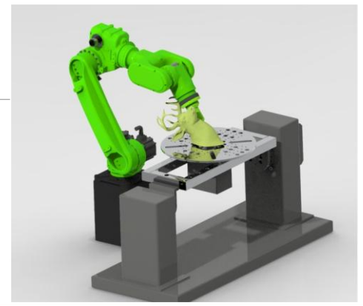
打磨、抛光、去毛刺

适用事例

异型工件打孔去毛刺

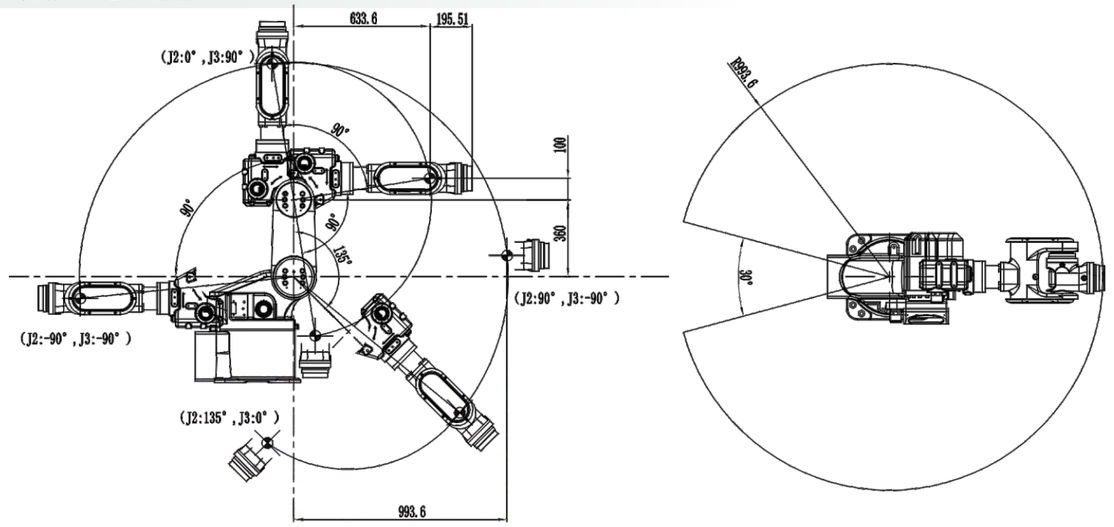
LM1000-E-6 为本公司新开发的 50kg 机械手， 运动范围大。

右图为本公司为一客户提供的该机进行球形打磨的案例，该机型内置打磨工艺包，可以较为方便的完成客户交付的打磨 任务。

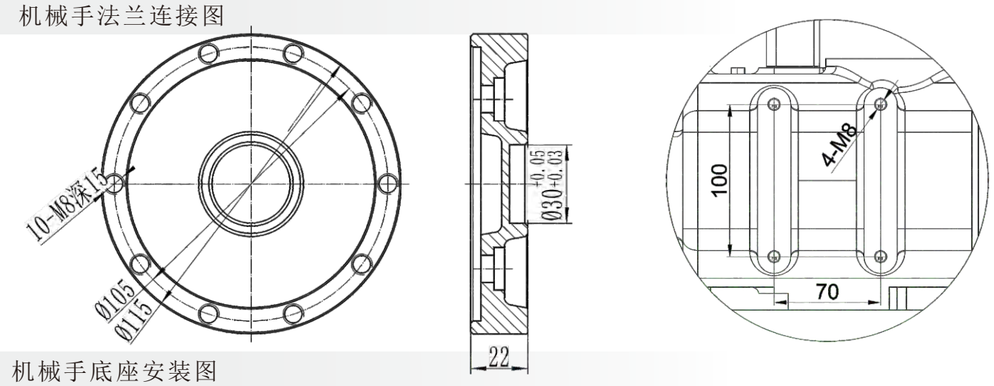


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

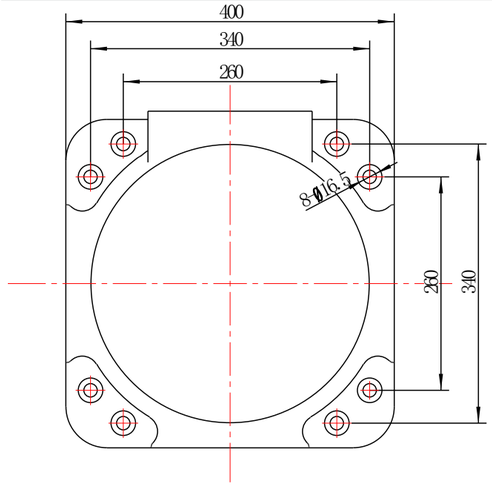
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LM打磨型系列机械手

LM1400-3C-6

额定负载		30kg
活动半径		1400mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-55°
	第三轴	+55°/-88°
	第四轴	±175°
	第五轴	+20°/-190°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	148°/sec
本体重量		≈185kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

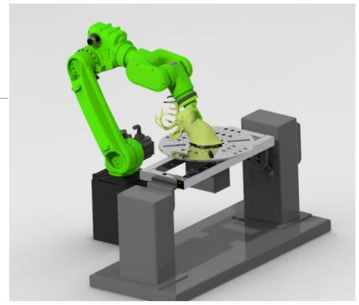
打磨、抛光、去毛刺

适用事例

异型工件打孔去毛刺

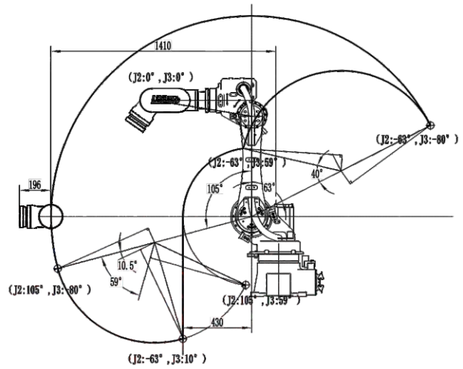
LM1400-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手， 运动范围大。

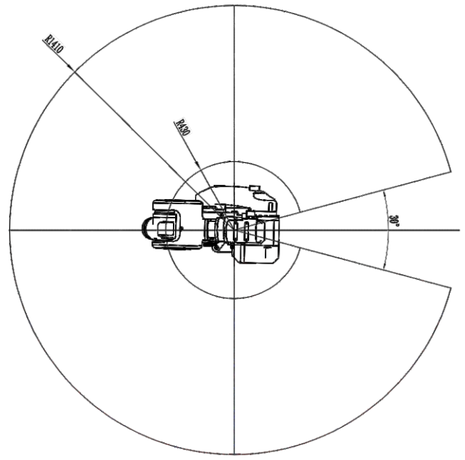
右图为本公司为一客户提供的该机进行球形打磨的案例，该机型内置打磨工艺包，可以较为方便的完成客户交付的打磨 任务。



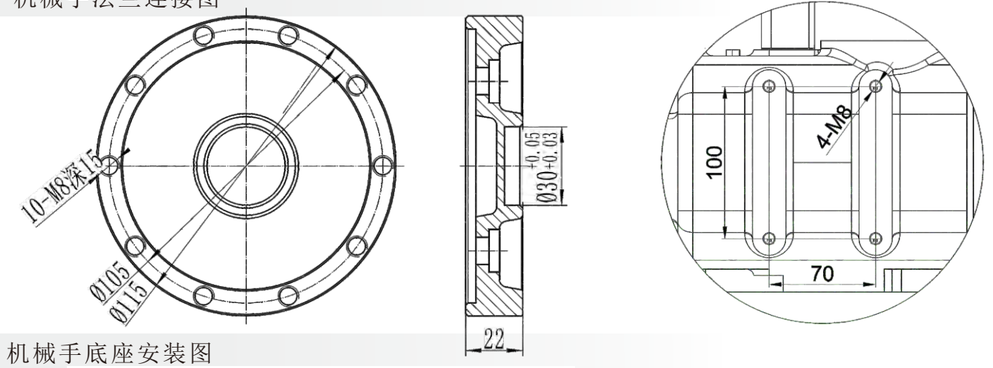
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

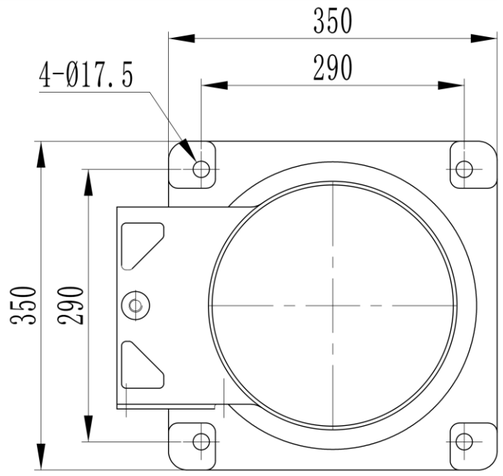




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LM打磨型系列机械手

LM1850-3C-6

额定负载		30kg
活动半径		1850mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+120°/-55°
	第三轴	+55°/-88°
	第四轴	±175°
	第五轴	+20°/-190°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	148°/sec
本体重量		≈270kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

打磨、抛光、去毛刺

适用事例



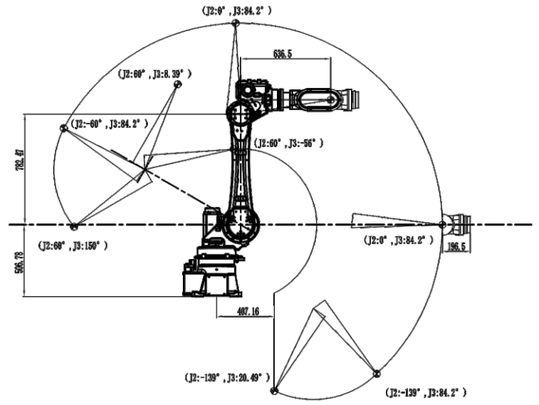
异型工件打孔去毛刺

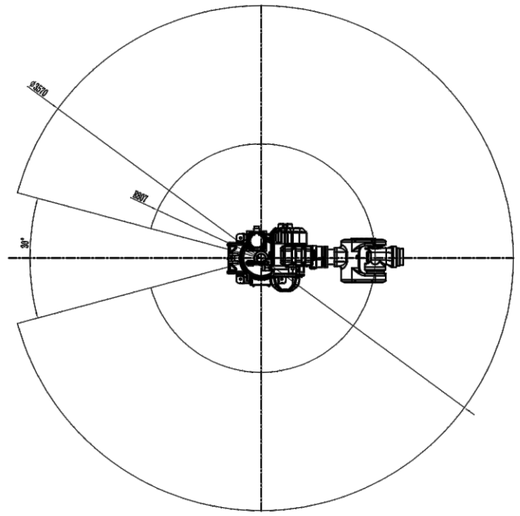
LM1850-3C-6 为本公司新开发的 30kg 机械手， 运动范围大。

右图为本公司为一客户提供的该机进行 模具打磨的案例，该机型内置打磨工艺包，可以较为方便的完成客户交付的打磨 任务。

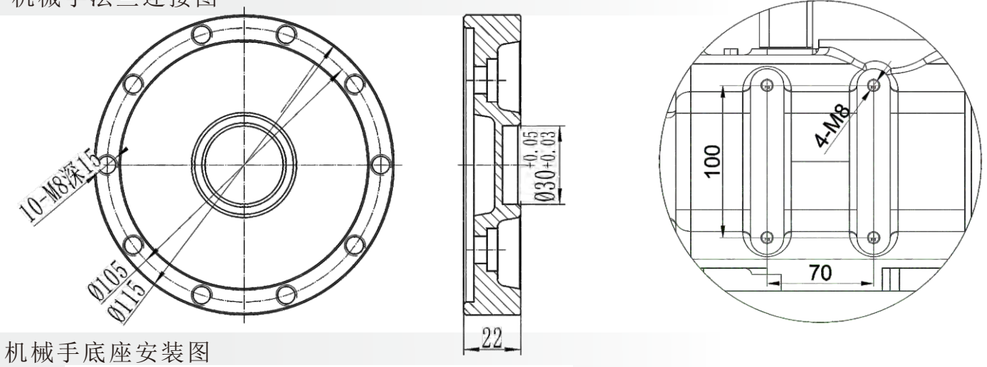
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

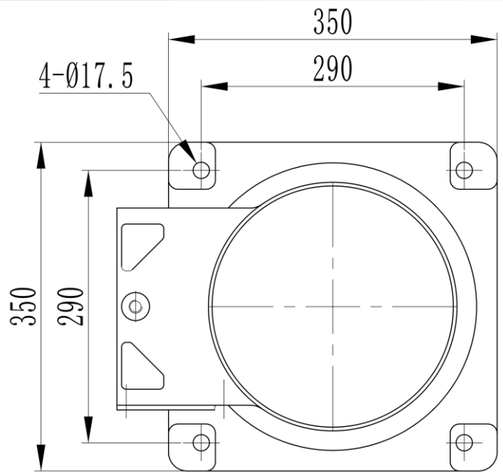




机械手法兰连接图



机械手底座安装图

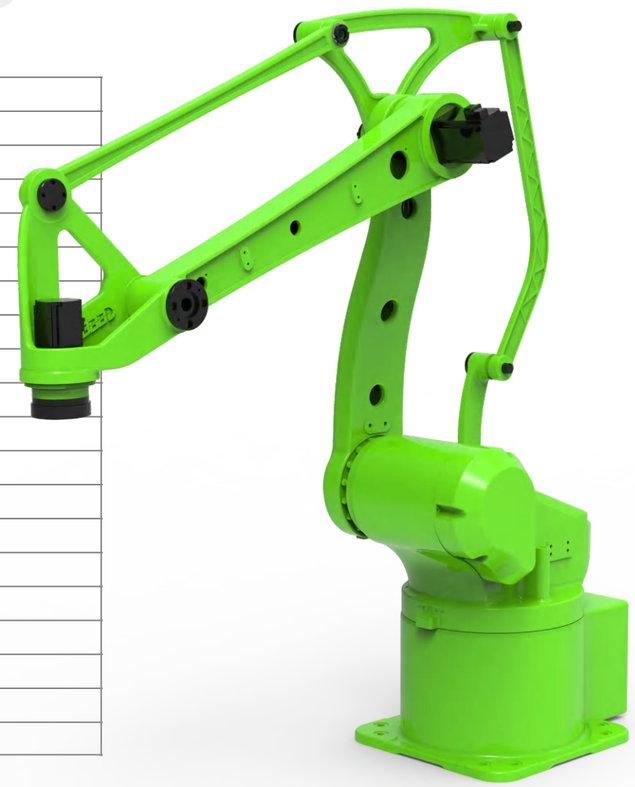


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手

LB1500-C-4

额定负载		10kg
活动半径		1500mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.18mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+80°/-35°
	第三轴	+65°/-60°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈157KG
安装方式		水平安装
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

冲压上下料

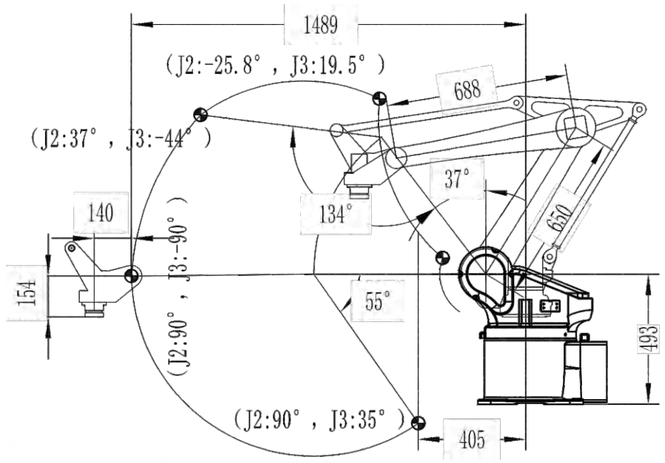
LB1500-C-4负载10kg，适用于物料搬运、冲压、上下料等。

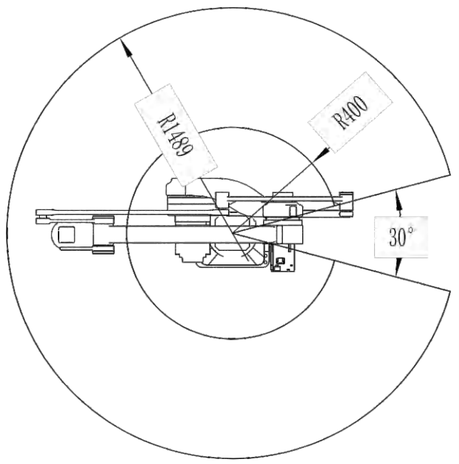
图为本公司为一客户提供冲床流水线工作现场，该型机器人可以在一个较小的环境内进行较大范围的上下料，大大提高生产效率。



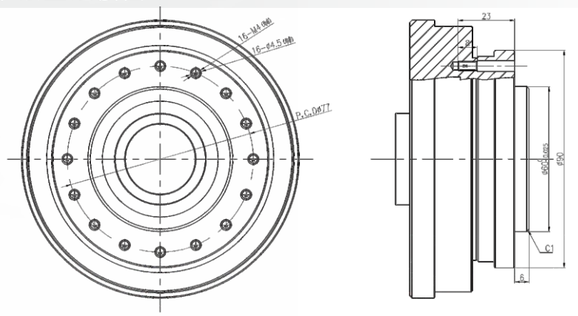
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

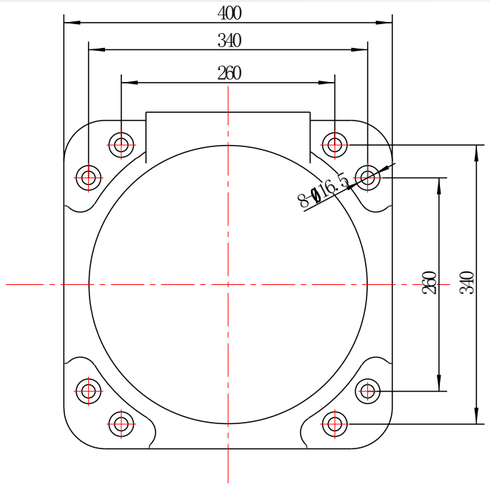




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手
LB1850-3C-4

额定负载		30kg
活动半径		1850mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.18mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+88°/-45°
	第三轴	+60°/-60°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈247.5KG
安装方式		水平安装
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

流水线上下料

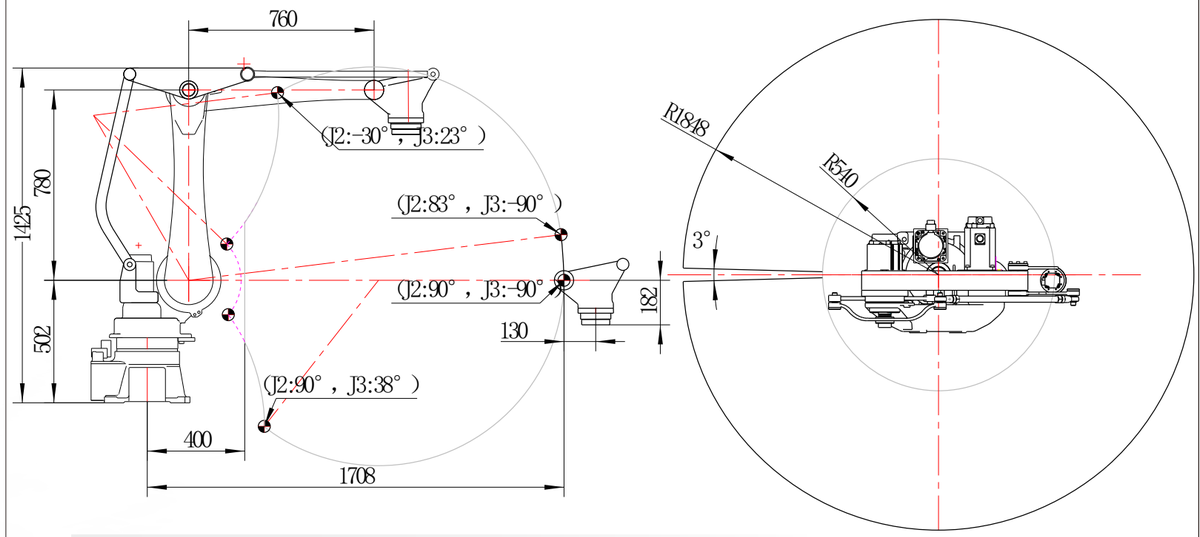
LB1850-3C-4机器人负载30kg，可以运用于单台冲压上下料,也可以用于多台冲压上下料,实现流水线冲压作业。

右图为本公司为一客户提供流水线码垛解决方案，客户卡板大小1.1m×1.1m，要求堆垛高度1.6m，一台机器人可以同时进行两个卡板的码垛，大大提高了流水生产效率可节省人工。

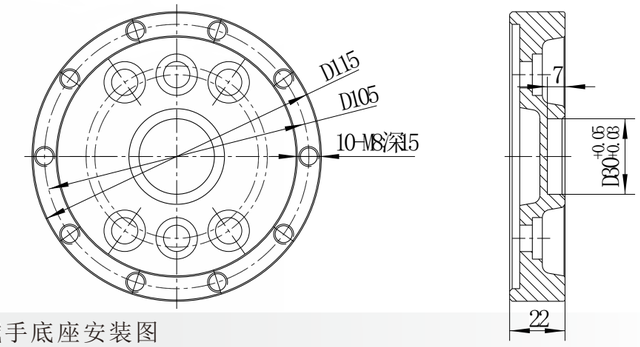


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

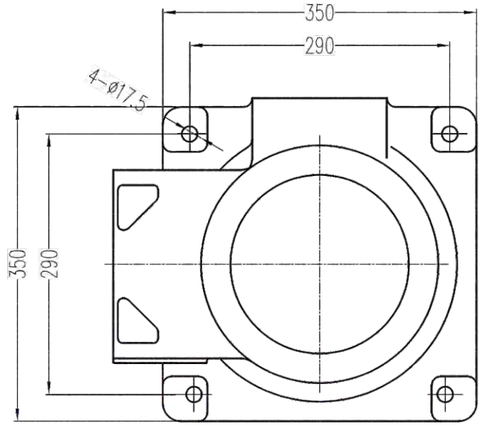
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手

LB2100-F-4

额定负载		100kg
活动半径		2100mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.18mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-45°
	第三轴	+70°/-60°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	148°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈616.5kg
安装方式		水平安装
适用行业		搬运、上下料、码垛
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

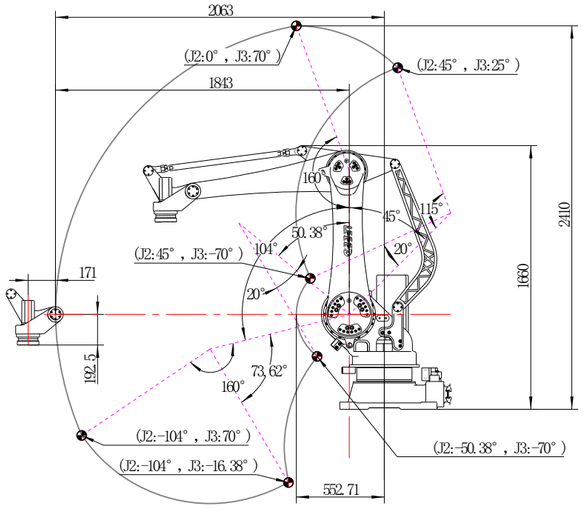
LT2100-F-4机器人负载100kg，为一款重型负载的码垛类型机器人，广泛用于各类化工上下料、流水线码垛等场合。

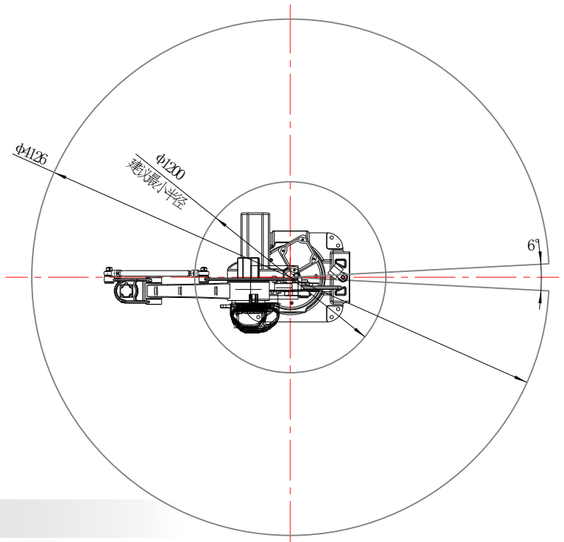
图为本公司为一客户提供化学原材料上料流水线现场图，一台机器人负责整条流水线，让工人从繁重的工作中解脱出来,同时解决了企业此工位招工难的问题。



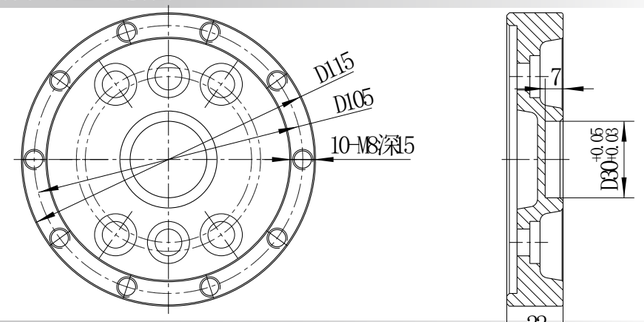
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

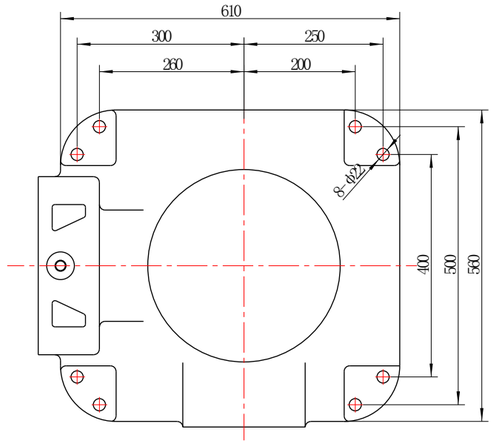




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手

LB2300-E-4

额定负载		50kg
活动半径		2300mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.18mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-45°
	第三轴	+70°/-60°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	148°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈558.5kg
安装方式		水平安装
适用行业		搬运、上下料、码垛
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

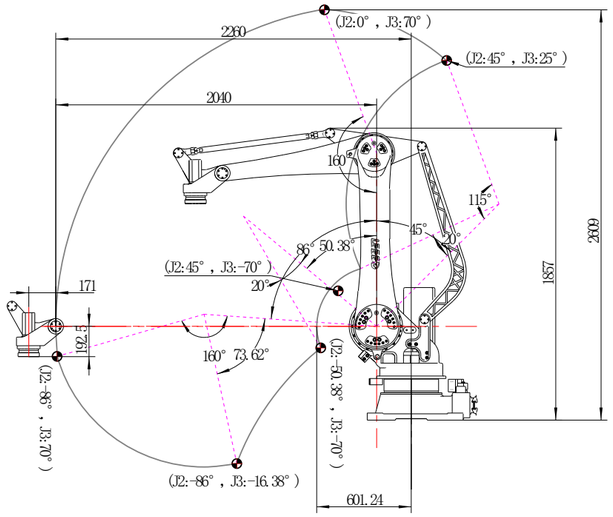
LT2300-E-4机器人负载50kg，为一款中型负载的码垛类型机器人，相较其他型号的机器人，该型码垛机器人负载适中，码垛高度和范围均占一定优势。

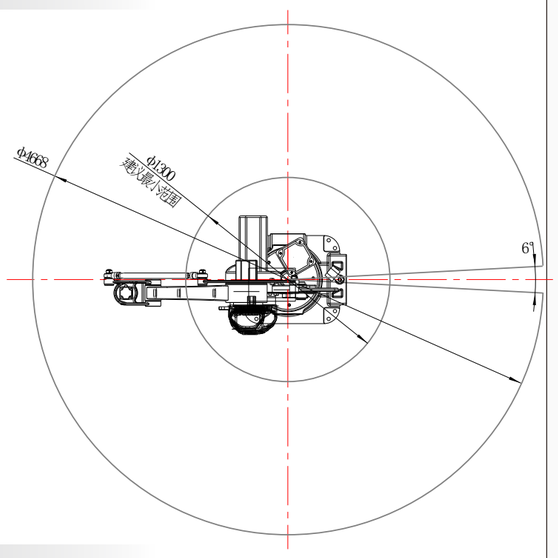
图为本公司为一客户提供盒装流水线搬运码垛方案图，可以搬运码垛中型重量包装盒。



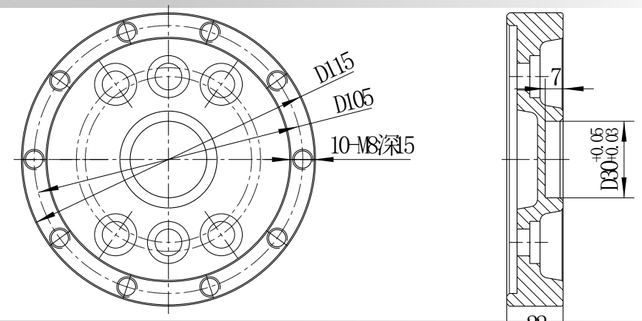
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

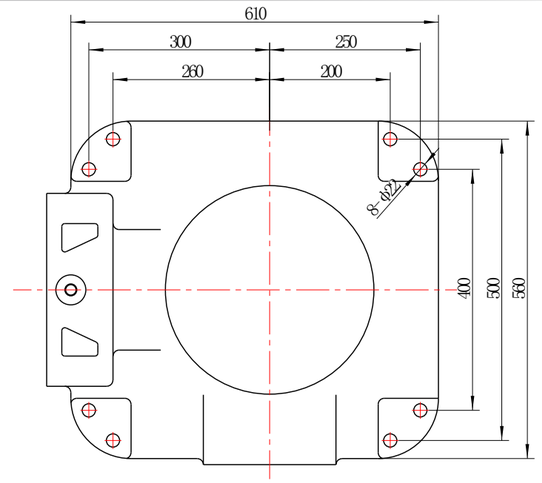




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手
LB2800-5F-4

额定负载		500kg
活动半径		2800mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.18mm
最大工作范围	第一轴	±177°
	第二轴	+75°/-5°
	第三轴	+110°/-10°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	120°/sec
	第二轴	75°/sec
	第三轴	75°/sec
	第四轴	180°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈1750kg
安装方式		水平安装
适用行业		搬运、上下料、码垛
周围温度		5°C～45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

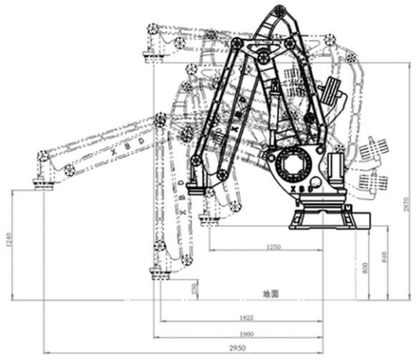
LT2800-5F-4机器人负载500kg，为一款中型负载的码垛类型机器人，相较其他型号的机器人，该型码垛机器人负载适中，码垛高度和范围均占一定优势。

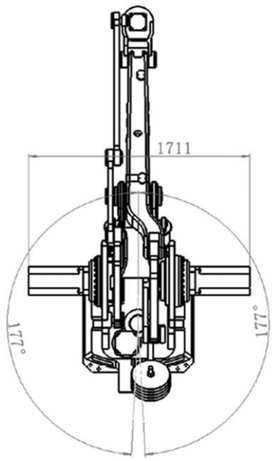
图为本公司为一客户提供盒装流水线搬运码垛方案图，可以搬运码垛中型重量包装盒。



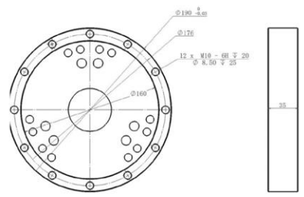
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

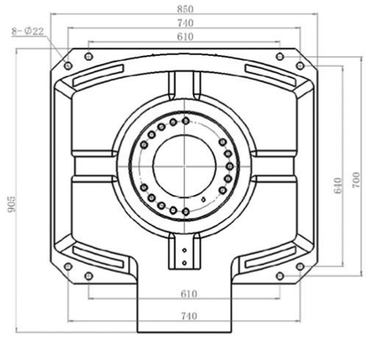




机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手

LB3100-G-4

额定负载		150kg
活动半径		3100mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.18mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+42°/-85°
	第三轴	+20°/-118°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	120°/sec
	第二轴	75°/sec
	第三轴	75°/sec
	第四轴	120°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈1130kg
安装方式		水平安装
适用行业		搬运、上下料、码垛
周围温度		5°C~45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

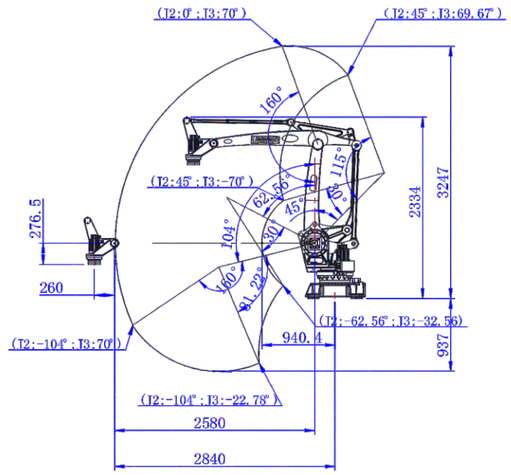
LT3100-G-4机器人负载150kg，为一款中型负载的码垛类型机器人，相较其他型号的机器人，该型码垛机器人负载适中，码垛高度和范围均占一定优势。

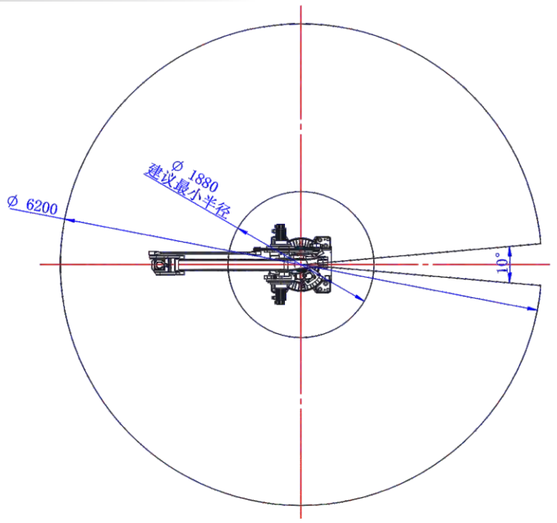
图为本公司为一客户提供盒装流水线搬运码垛方案图，可以搬运码垛中型重量包装盒。



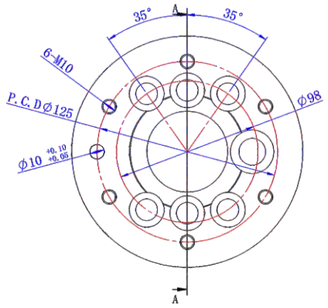
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

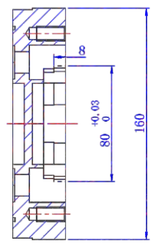
机械手运动范围图



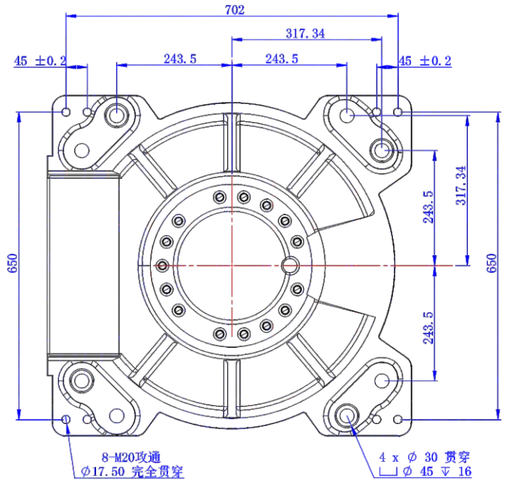


机械手法兰连接图





机械手底座安装图

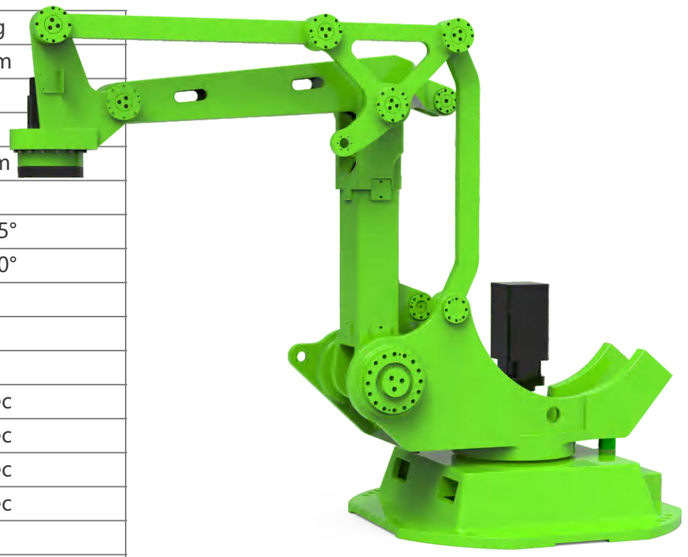


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LB搬运系列机械手

LB3200-16F-4

额定负载		1600kg
活动半径		3200mm
结构形式		串联
轴数		4
重复精度		±0.8mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-45°
	第三轴	+70°/-60°
	第四轴	±360°
	第五轴	------
	第六轴	------
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	148°/sec
	第五轴	------
	第六轴	------
本体重量		≈1750kg
安装方式		水平安装
适用行业		搬运、上下料、码垛
周围温度		5°C~45°C



主要应用领域

物料搬运、零部件传输、堆垛、去毛刺、切割

适用事例

袋装物料码垛

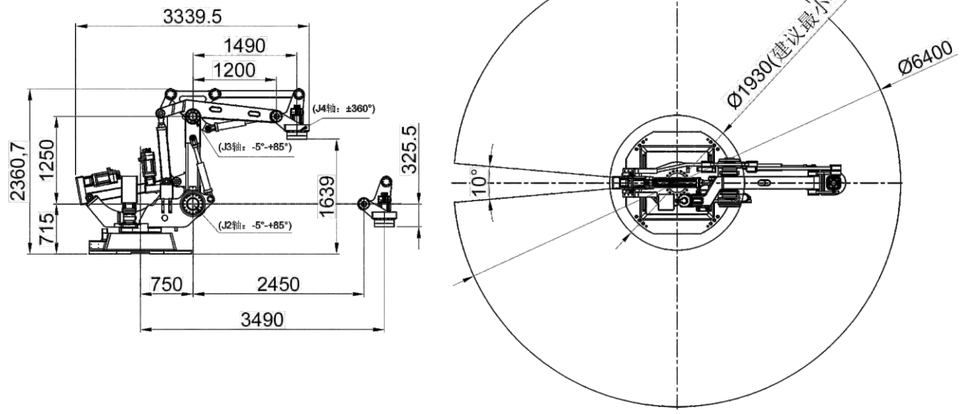
LT2300-E-4机器人负载50kg，为一款中型负载的码垛类型机器人，相较其他型号的机器人，该型码垛机器人负载适中，码垛高度和范围均占一定优势。

图为本公司为一客户提供盒装流水线搬运码垛方案图，可以搬运码垛中型重量包装盒。

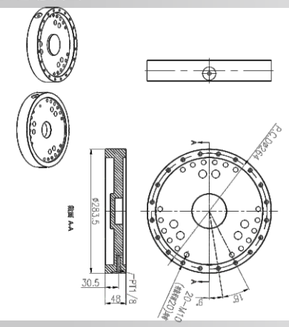


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

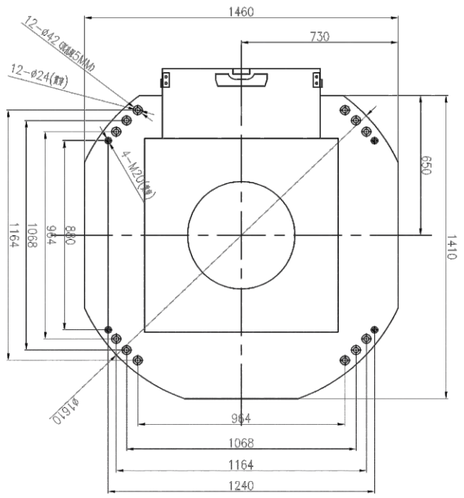
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LP喷涂系列机械手
LP1500-B-6

额定负载		6KG
活动半径		1500mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+100°/-58°
	第三轴	+85°/-100°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈138.5kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
适用行业		搬运、上下料、码垛、喷涂
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

喷涂

适用事例

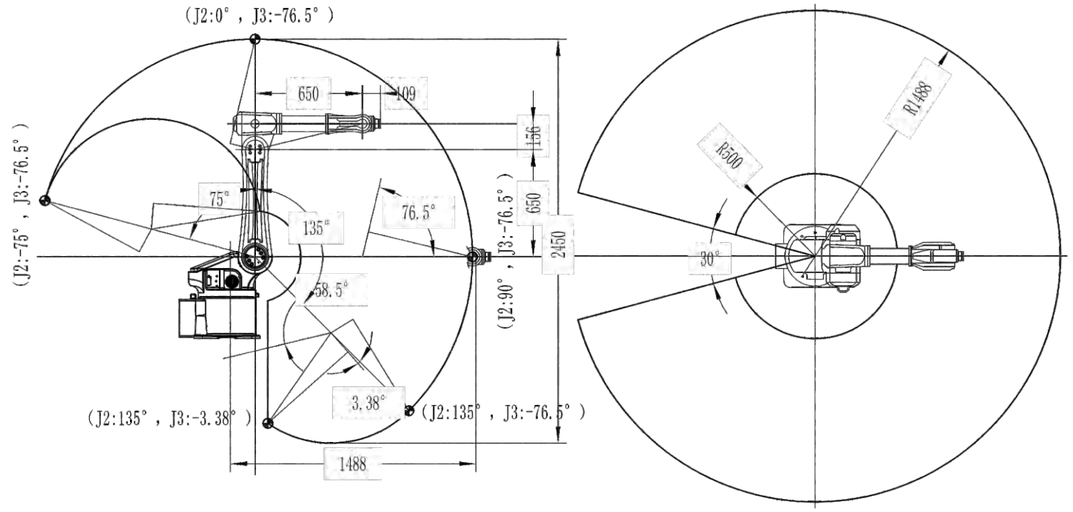
吊挂线跟踪喷涂

LP1500-B-6为本公司推出时间最久的喷涂型机器人，负载 6kg，臂展 1500mm，通常与各类非标转台或者吊挂线设备做集成工作站。
图为本公司为一客户做的吊挂跟踪喷涂，在大大节省了人工成本的同时，提高了良品率。

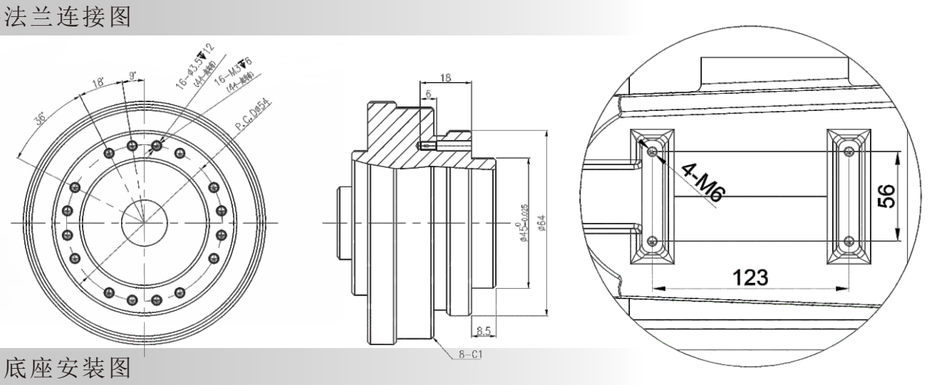


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

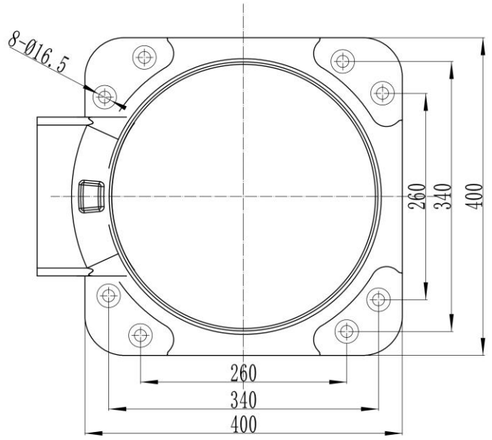
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图

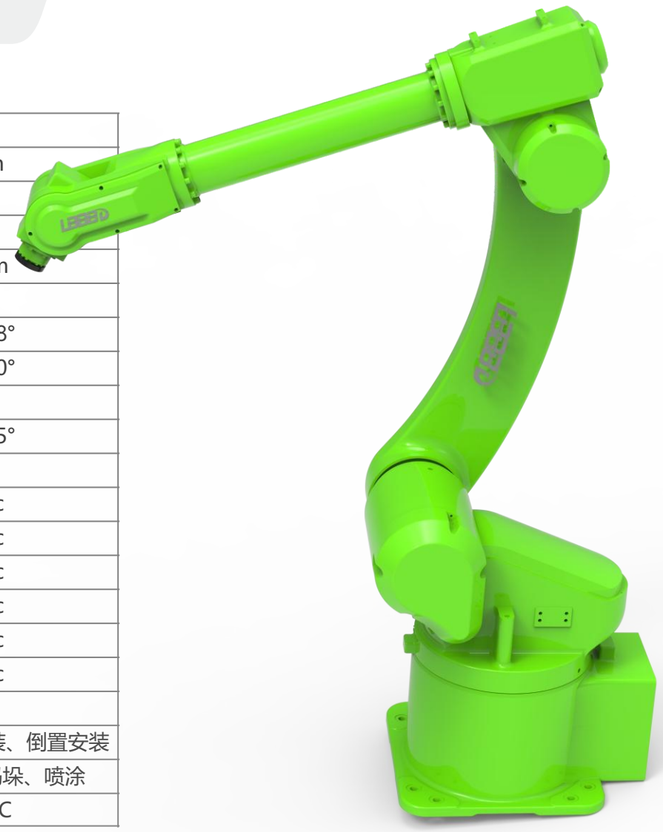


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LP喷涂系列机械手

LP1950-B-6

额定负载		6KG
活动半径		1950mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+100°/-58°
	第三轴	+85°/-100°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	375°/sec
本体重量		≈151kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
适用行业		搬运、上下料、码垛、喷涂
周围温度		5°C～45°C



主 要 应 用 领 域

喷涂

适用事例

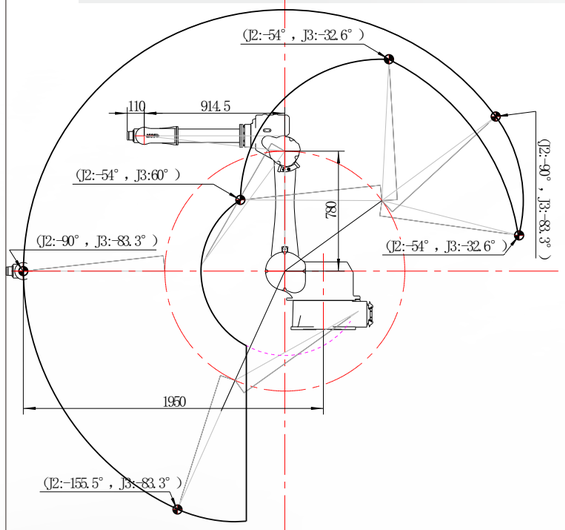
注塑件旋转喷涂

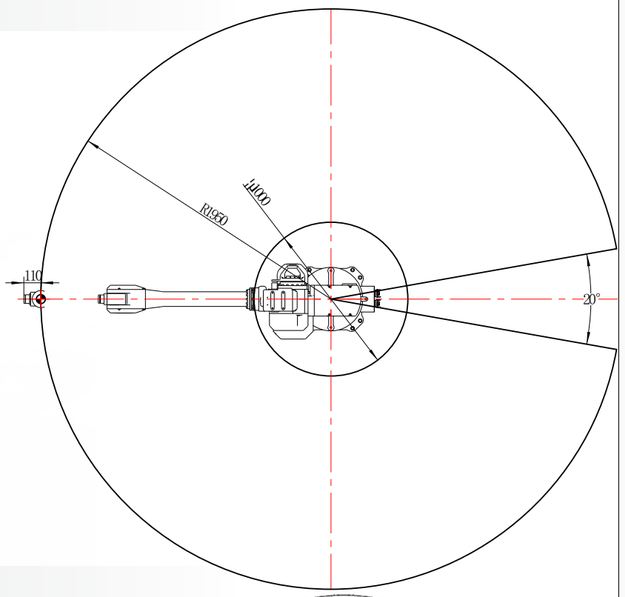
LP1950-B-6 为本公司生产的一款具有一定防尘、防水能力的喷涂机器人，且在运动范围上有一定的优势，通常被用于某些特定喷涂环境恶劣的场所，极大的改善企业的用人环境和工作环境。



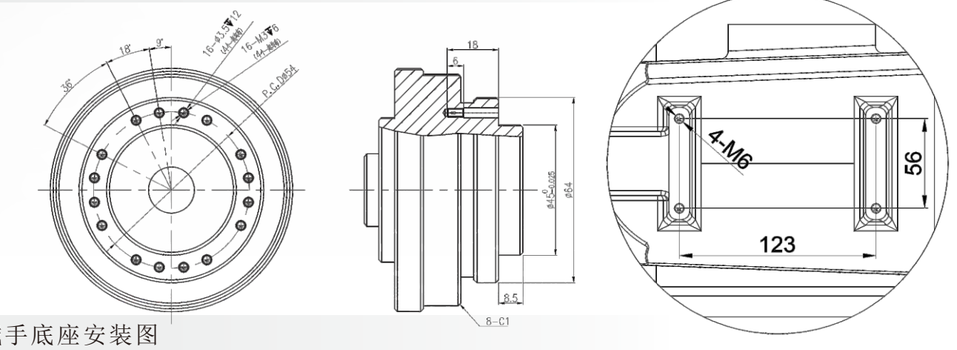
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

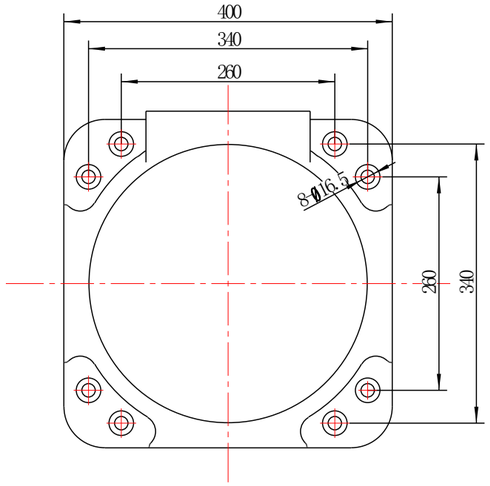




机械手法兰连接图



机械手底座安装图

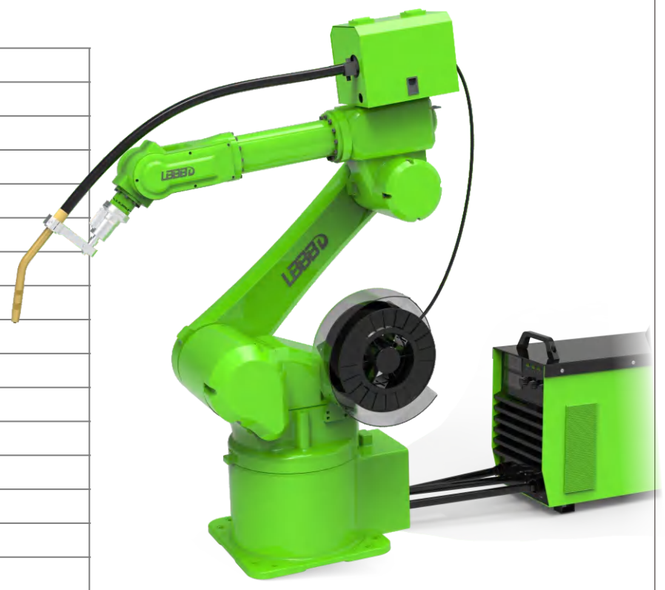


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LH焊接系列机械手(防尘)

LH1500-C-6

额定负载		10KG
活动半径		1500mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+60°/-50°
	第三轴	+60°/-80°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
本体重量		≈158.5kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

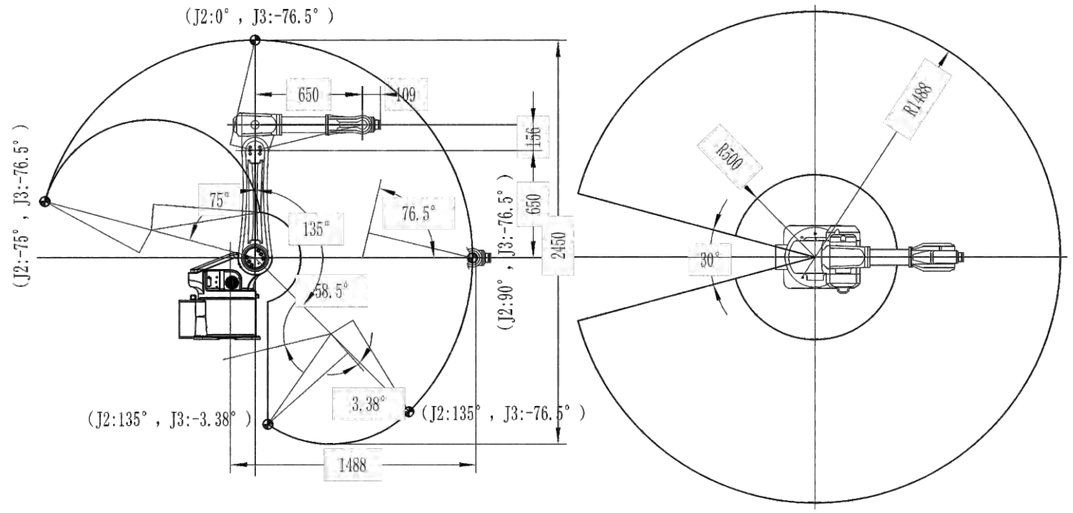
带变位机的焊接工作站



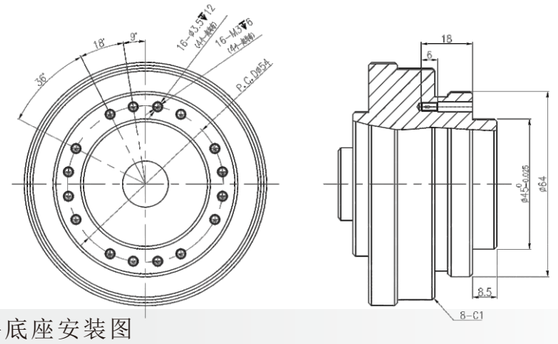
LH1500-B-6 机器人专用于焊接领域，是公司在已有的 LH2100-B-6 基础上为客户更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人 ，本产品相较之以前具有更大的安装面积和稳定结构 ，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

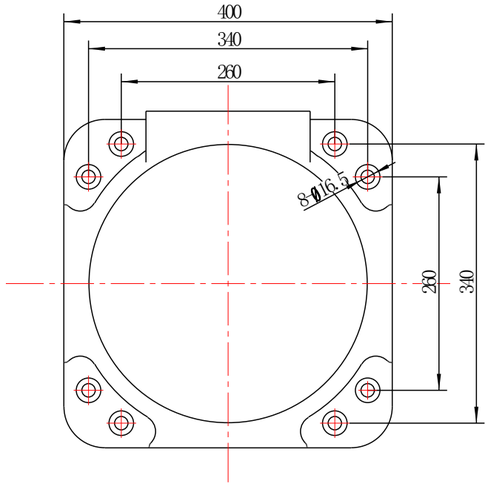
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图

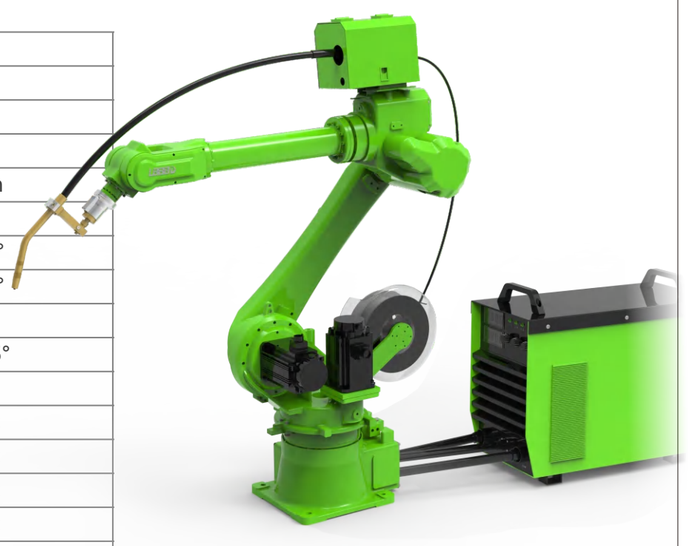


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LH焊接系列机械手

LH2100-C-6

额定负载		10KG
活动半径		2100mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+88°/-60°
	第三轴	+60°/-88°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
本体重量		≈235kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃

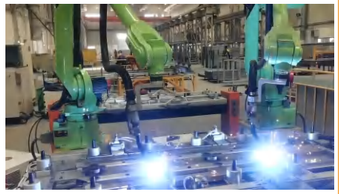


主 要 应 用 领 域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

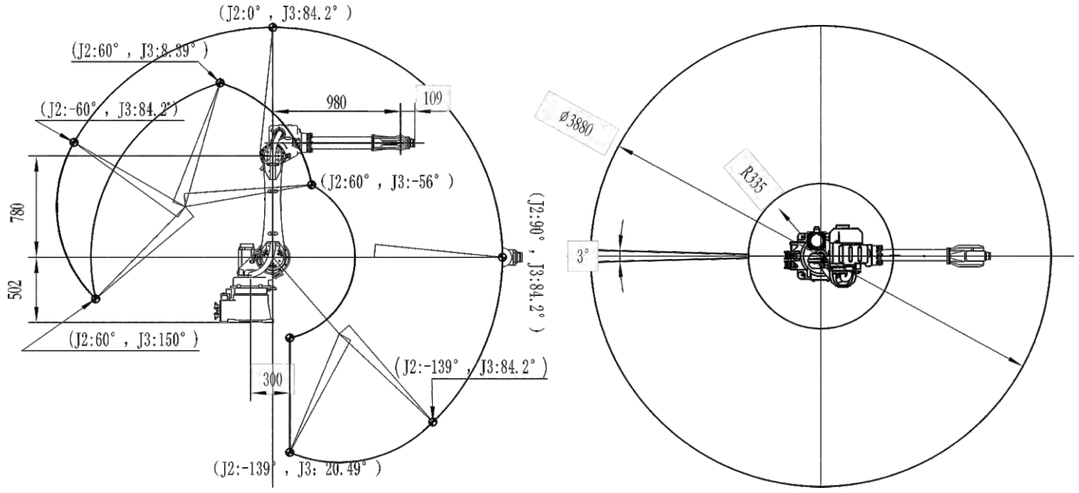
超重箱体结构焊接



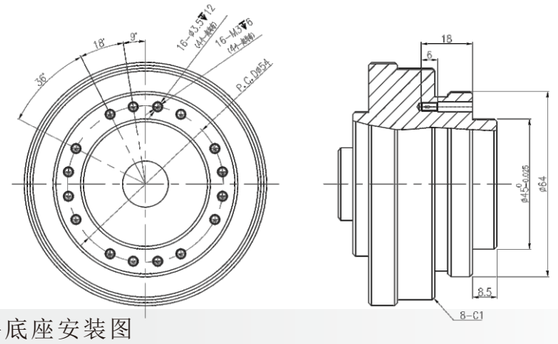
LH2100-B-6 机器人专用于焊接领域，是公司为客户更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较之以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

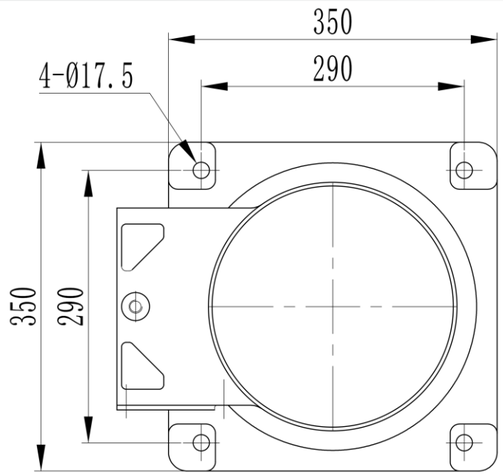
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图

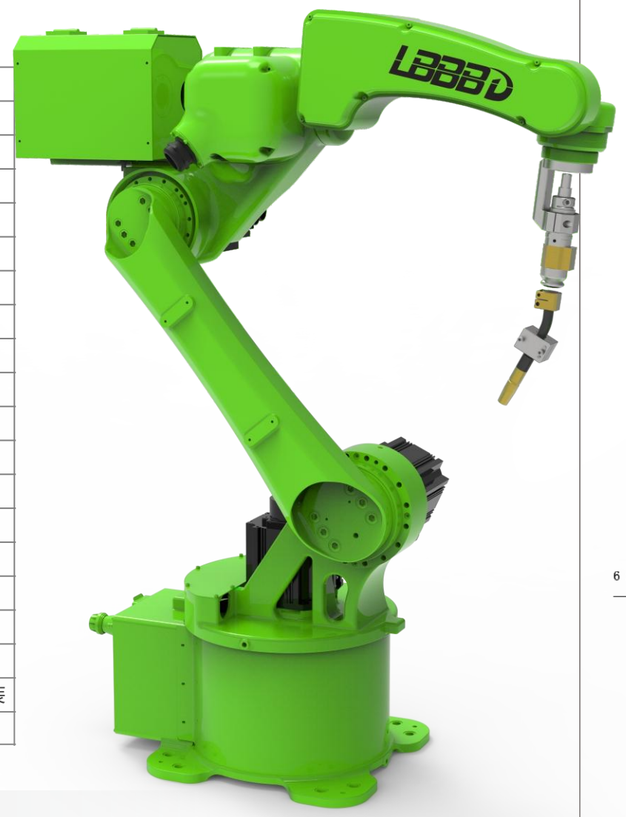


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

Lh焊接系列机械手

LHZ1450-C-6

额定负载		10KG
活动半径		1450mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+85°/-58°
	第三轴	+85°/-85°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-210°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
本体重量		≈160.5kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



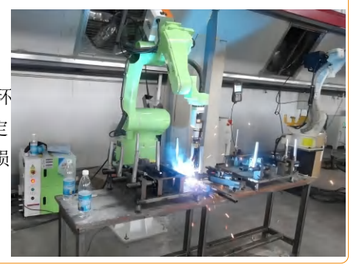
主 要 应 用 领 域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

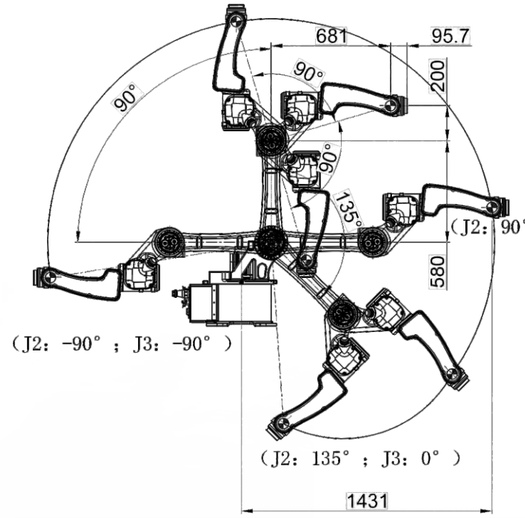
焊接应用案例

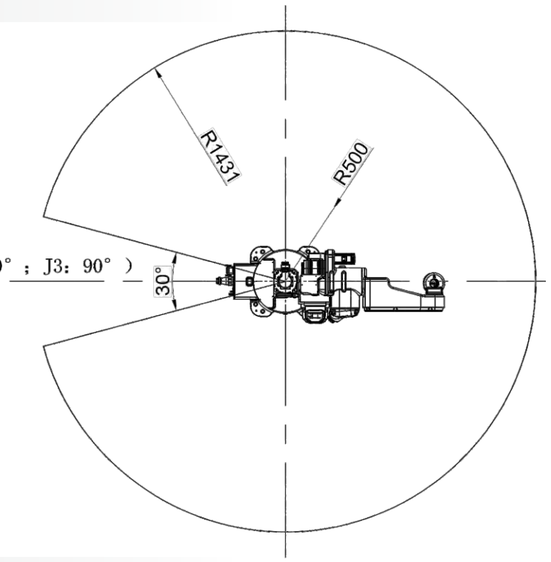
LHZ1450-B-6 机器人专用于焊接领域，为客户在更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较之以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。



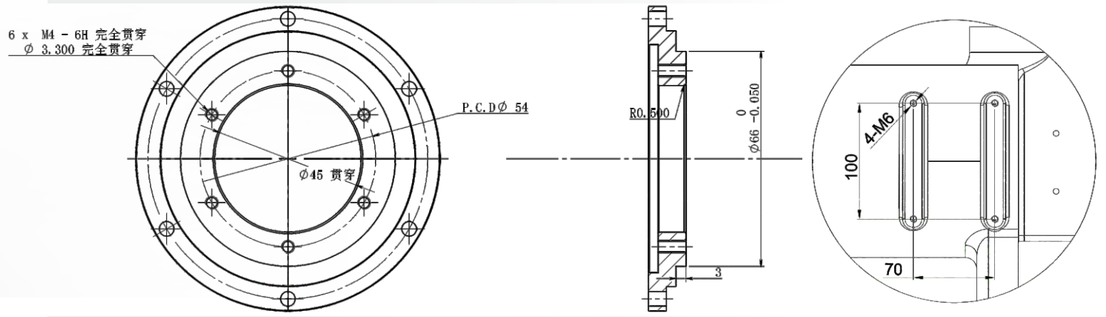
注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手运动范围图

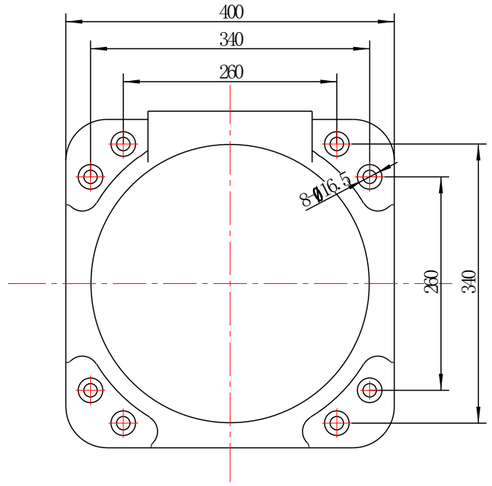




机械手法兰连接图



机械手底座安装图

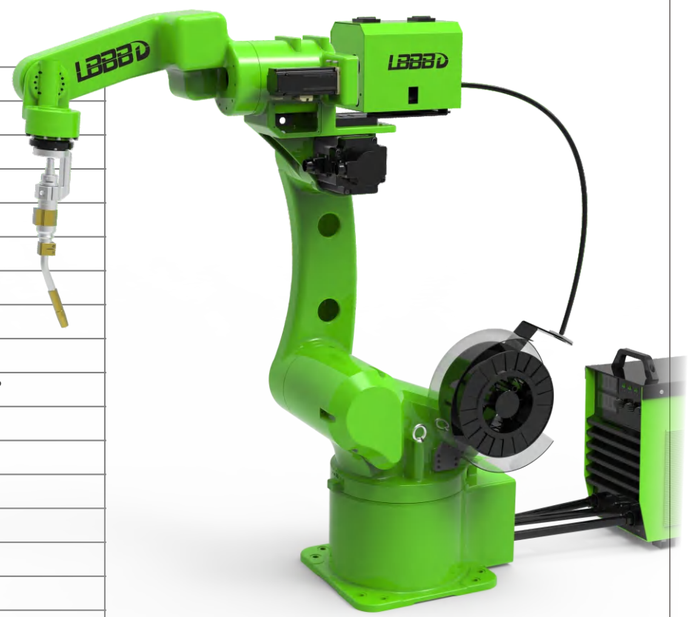


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LH焊接系列机械手(中空)

LHZ1500-C-6

额定负载		10KG
活动半径		1500mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+85°/-58°
	第三轴	+85°/-85°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-210°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
本体重量		≈161kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃

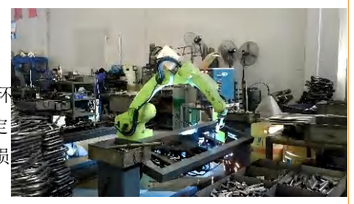


主 要 应 用 领 域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

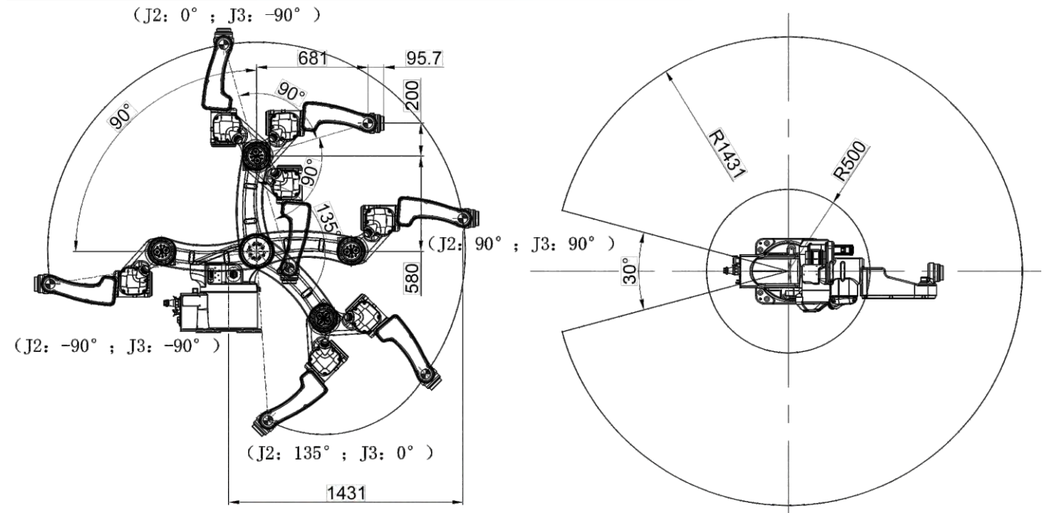
带变位机的焊接工作站



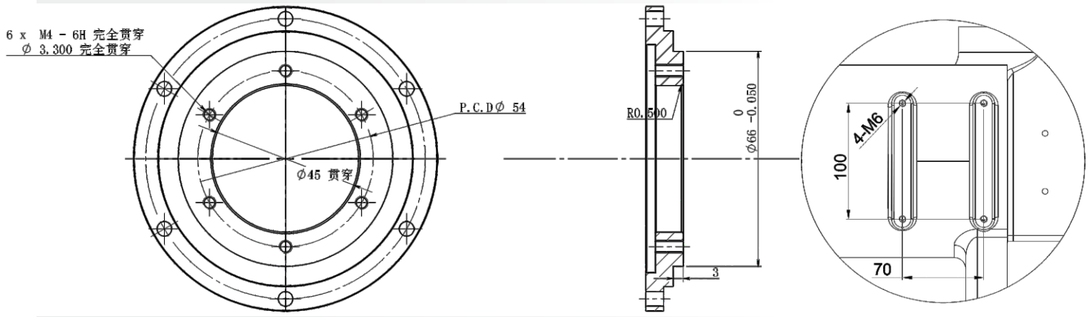
LHZ1500-B-6机器人专用于焊接领域，为客户在更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较之以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

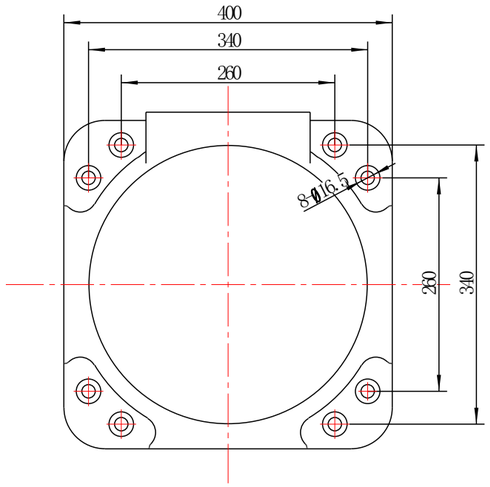
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LH焊接系列机械手(中空)

LHZ2000-C-6

额定负载		10KG
活动半径		2000mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±165°
	第二轴	+88°/-60°
	第三轴	+60°/-88°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
本体重量		≈203kg
安装方式		地面安装 、支架安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



主 要 应 用 领 域

汽车、五金门窗、工程机械、矿山机械、铁路机车、电器家具等行业

适用事例

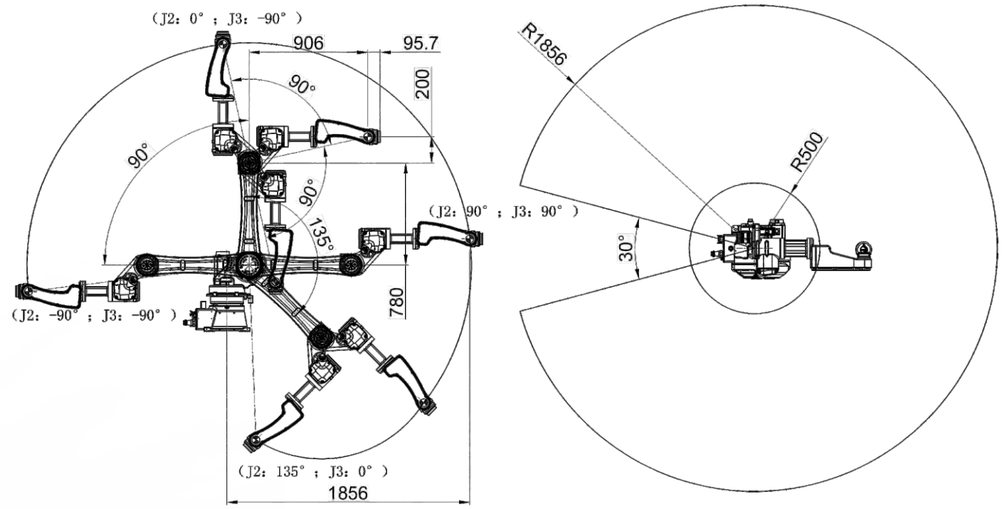
带变位机的焊接工作站



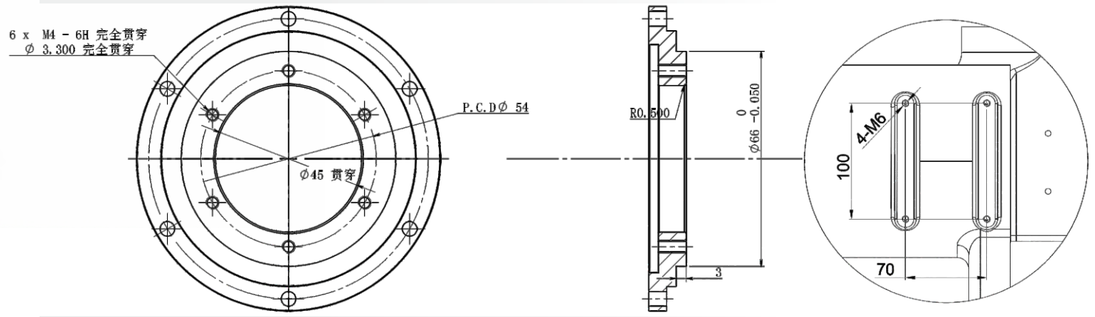
LHZ2000-B-6 机器人专用于焊接领域，为客户在更加恶劣的现场环境而开发的一款机器人，本产品相较之以前具有更大的安装面积和稳定结构，以及一轴全密封结构，有效防止了部分焊渣对于机器人线材的损坏。

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

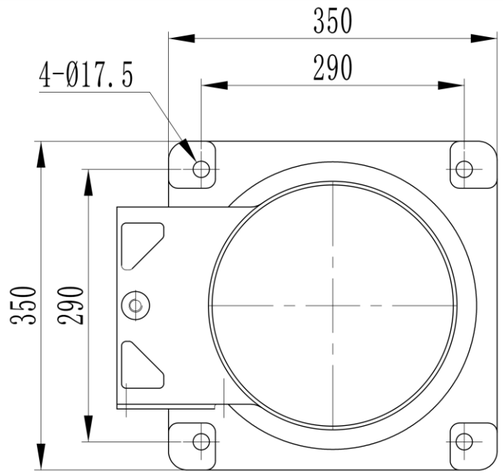
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

BC协作机械手系列

BC900

额定负载		7KG
活动半径		819mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.03mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	±88°
	第三轴	+70°/-88°
	第四轴	+130°/-190°
	第五轴	±175°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	180°/sec
	第二轴	180°/sec
	第三轴	180°/sec
	第四轴	180°/sec
	第五轴	180°/sec
	第六轴	180°/sec
本体重量		≈23kg
主要参数		40路I/O接口，4路模拟量接口，EtherCat通讯。
安装方式		地面安装 、侧挂安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



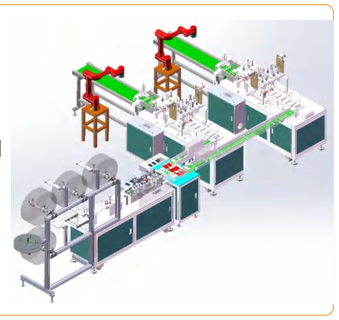
主 要 应 用 领 域

3C 电子、医药、包装、码垛、装配等。

适用事例

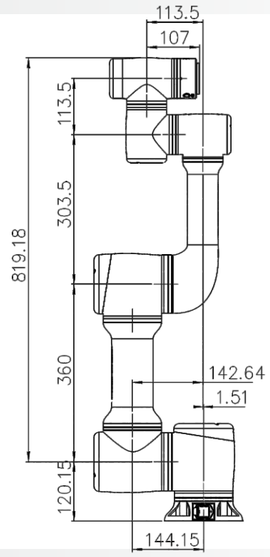
口罩机自动取料工作站

BC 协作机器人适用于 3C 电子、医药、包装、码垛、装配等，右图为本公司为一客户提供的 口罩机自动取料应用，由于结构轻巧，速度快，所以完全能够胜任 口罩机的生产 的节奏及 摆放 要求，大大提高生产效率。

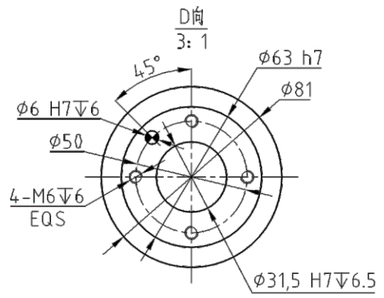


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

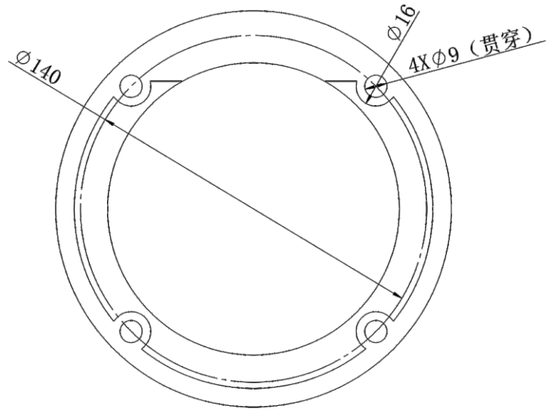
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

BC协作机械手系列

BC1300

额定负载		12KG
活动半径		1328mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.03mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	±88°
	第三轴	+70°/-88°
	第四轴	+130°/-190°
	第五轴	±175°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	180°/sec
	第二轴	180°/sec
	第三轴	180°/sec
	第四轴	180°/sec
	第五轴	180°/sec
	第六轴	180°/sec
本体重量		≈43kg
主要参数		40路I/O接口，4路模拟量接口，EtherCat通讯。
安装方式		地面安装 、侧挂安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



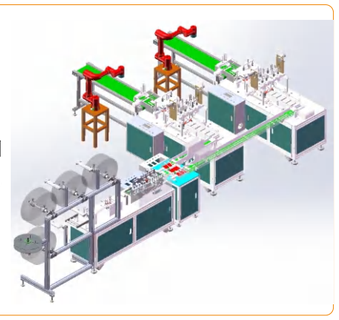
主 要 应 用 领 域

3C 电子、医药、包装、码垛、装配等。

适用事例

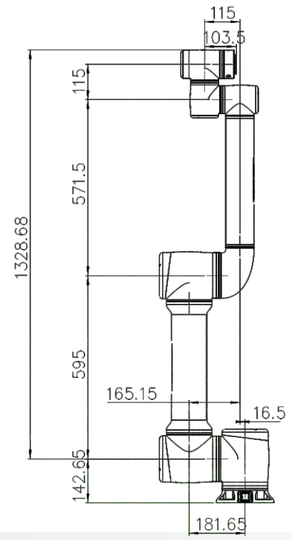
口罩机自动取料工作站

BC 协作机器人适用于 3C 电子、医药、包装、码垛、装配等，右图为本公司为一客户提供的 口罩机自动取料应用，由于结构轻巧，速度快，所以完全能够胜任 口罩机的生产 的节奏及 摆放 要求，大大提高生产效率。

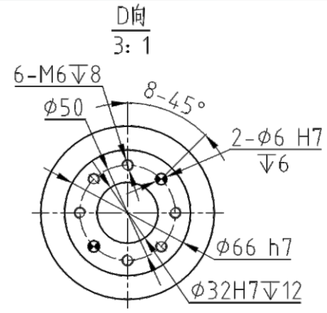


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

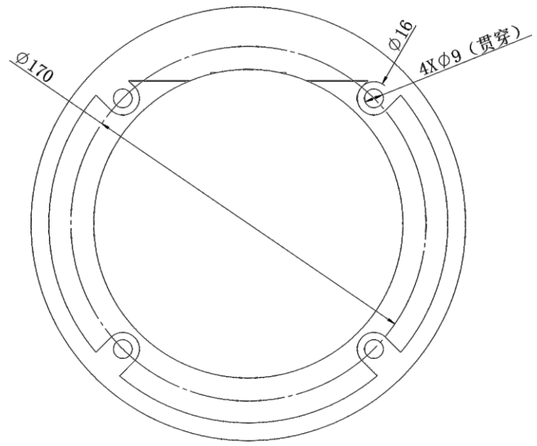
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图

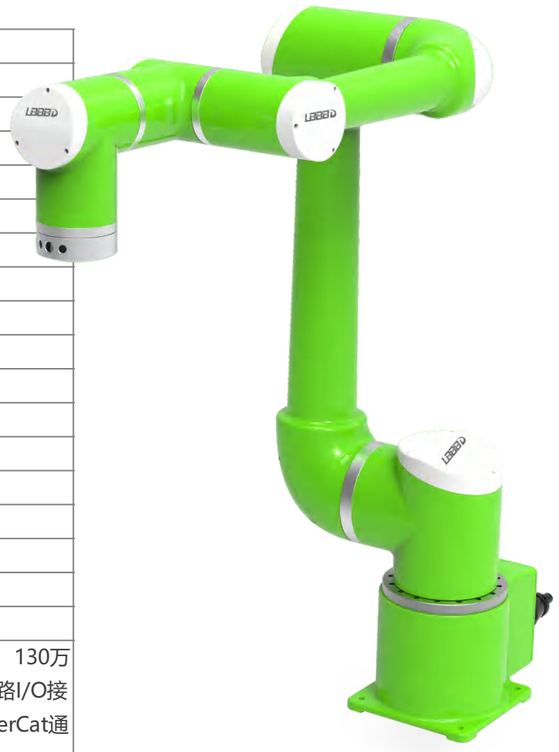


点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

BC协作机械手系列

BC1600

额定负载		30KG
活动半径		1600mm
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.05mm
最大工作范围	第一轴	±175°
	第二轴	+88°/-88°
	第三轴	+70°/-88°
	第四轴	+130°/-190°
	第五轴	±175°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	148°/sec
	第四轴	180°/sec
	第五轴	180°/sec
	第六轴	180°/sec
本体重量		≈80kg
主要参数		可选配内置CCD视觉系统，130万工业相机，LED光源。40路I/O接口，4路模拟量接口，EtherCat通讯。
安装方式		地面安装 、侧挂安装、倒置安装
周围温度		5℃～45℃



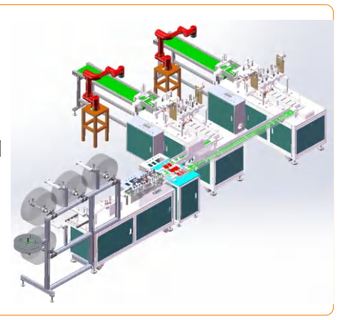
主 要 应 用 领 域

3C 电子、医药、包装、码垛、装配等。

适用事例

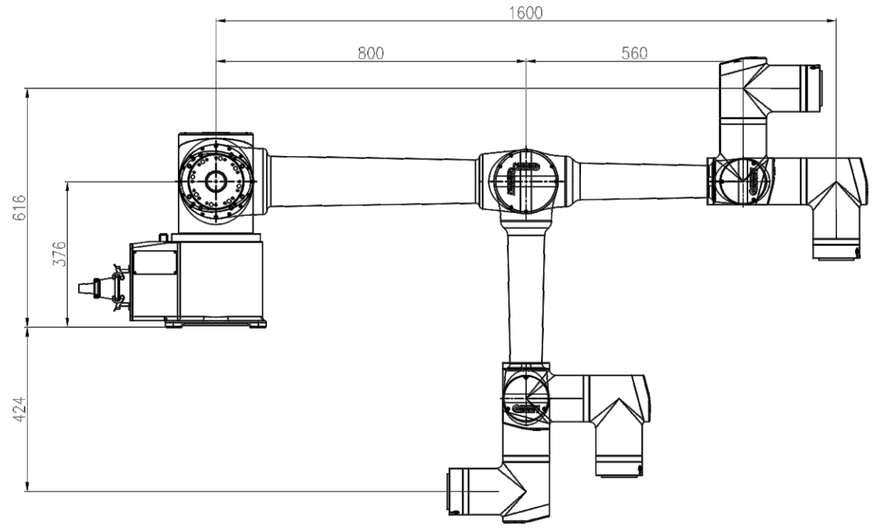
口罩机自动取料工作站

BC 协作机器人适用于 3C 电子、医药、包装、码垛、装配等，右图为本公司为一客户提供的 口罩机自动取料应用，由于结构轻巧，速度快，所以完全能够胜任 口罩机的生产 的节奏及 摆放 要求，大大提高生产效率。

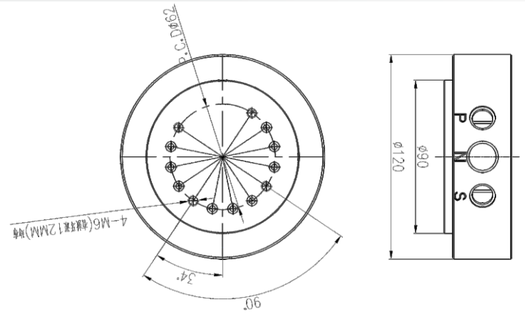


注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

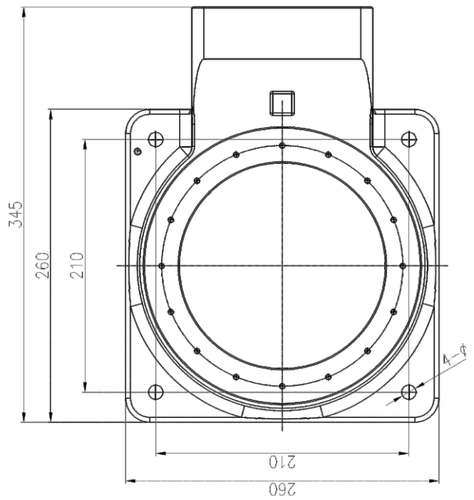
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

水平多关节机械手

LS450-B-4



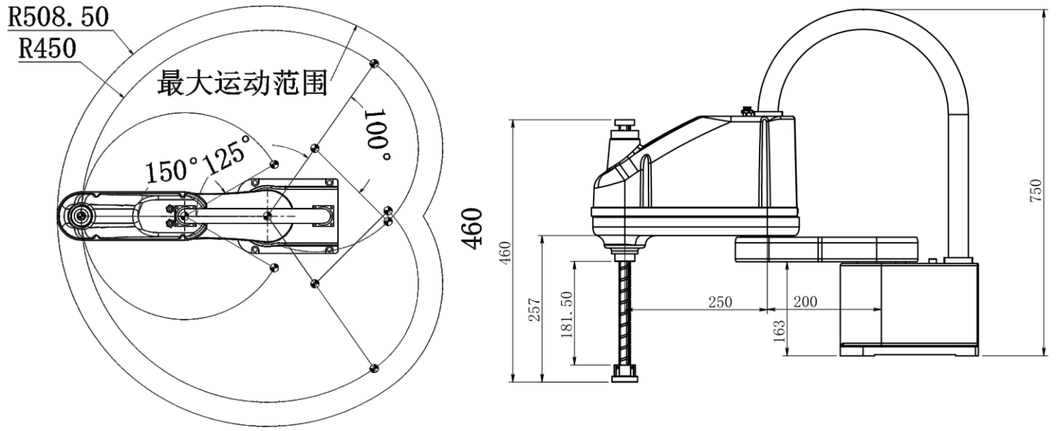
主机型号	LS450-B-4		
额定负载	5KG		
最大臂展	450mm		
位置检测	绝对值伺服编码器		
电源电压	220V 50/60HZ		
安装方式	水平放置		
本体重量	18KG		
最大工作范围	第一轴	±125	Deg
	第二轴	±140	Deg
	第三轴	±360	Deg
	第四轴	+80/-180	mm
最大速度（额定状态）	第一轴	360° /s	
	第二轴	360° /s	
	第三轴	720° /s	
	第四轴	800mm/s	
重复定位精度	±0.05	mm	
气管最大输入值	正压	8kg/cm2	
	负压	1kg/cm2	
环境要求	温度	5℃～45℃	
	湿度	10%～80%内（无凝露）	
手臂重量（不含电控箱、延长线）		≈15KG	
手臂本体I/O线		0.2*5 芯	
手臂本体气管接口		6*2	

主 要 应 用 领 域

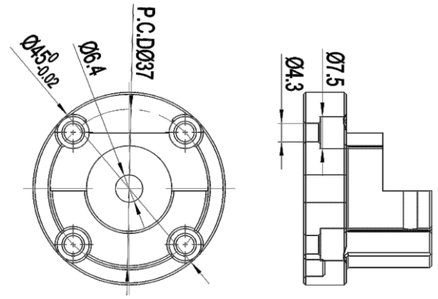
物料搬运、零部件传输、堆垛、点胶

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

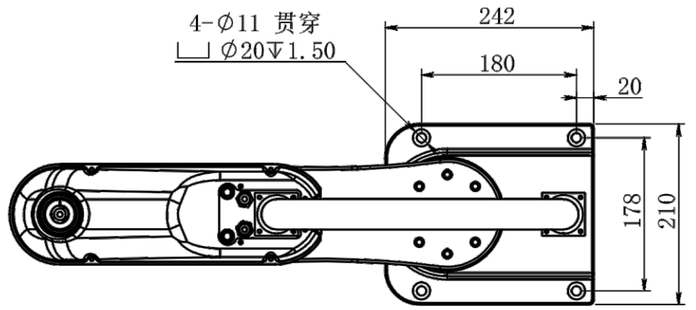
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

水平多关节机械手

LS600-B-4



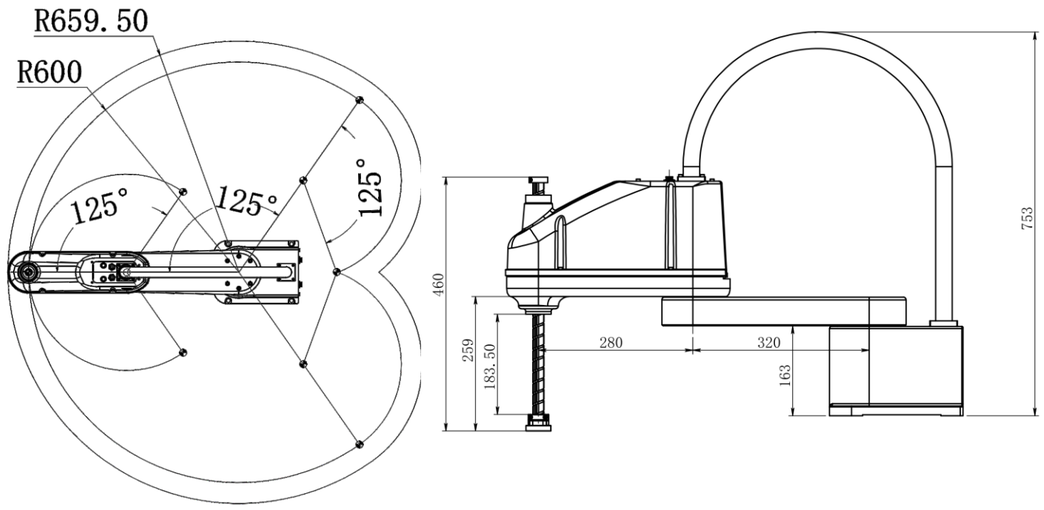
主机型号	LS600-B-4		
额定负载	5KG		
最大臂展	600mm		
位置检测	绝对值伺服编码器		
电源电压	220V 50/60HZ		
安装方式	水平放置		
本体重量	18KG		
最大工作范围	第一轴	±125	Deg
	第二轴	±140	Deg
	第三轴	±360	Deg
	第四轴	+80/-180	mm
最大速度（额定状态）	第一轴	360° /s	
	第二轴	360° /s	
	第三轴	720° /s	
	第四轴	800mm/s	
重复定位精度	±0.05	mm	
气管最大输入值	正压	8kg/cm2	
	负压	1kg/cm2	
环境要求	温度	5℃～45℃	
	湿度	10%～80%内（无凝露）	
手臂重量（不含电控箱、延长线）		≈18KG	
手臂本体I/O线		0.2*5 芯	
手臂本体气管接口		6*2	

主要应用领域

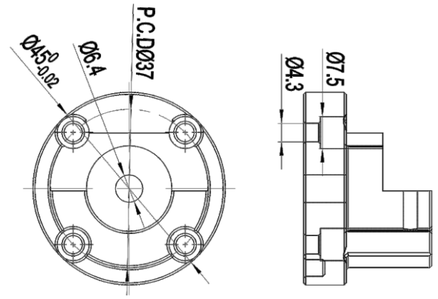
物料搬运、零部件传输、堆垛、点胶

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

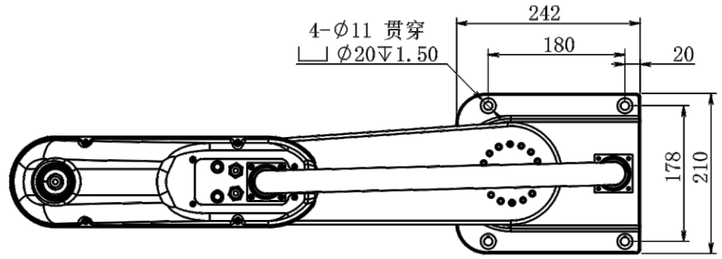
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

水平多关节机械手

LS800-B-4

主机型号	LS800-B-4		
额定负载	8KG		
最大臂展	800mm		
位置检测	绝对值伺服编码器		
电源电压	220V 50/60HZ		
安装方式	水平放置		
本体重量	29KG		
最大工作范围	第一轴	±125	Deg
	第二轴	±140	Deg
	第三轴	±360	Deg
	第四轴	+100/-180	mm
最大速度（额定状态）	第一轴	360° /s	
	第二轴	360° /s	
	第三轴	720° /s	
	第四轴	800mm/s	
重复定位精度	±0.05	mm	
气管最大输入值	正压	8kg/cm2	
	负压	1kg/cm2	
环境要求	温度	5℃～45℃	
	湿度	10%～80%内（无凝露）	
手臂重量（不含电控箱、延长线）		≈20KG	
手臂本体I/O线		0.2*5 芯	
手臂本体气管接口		6*2	

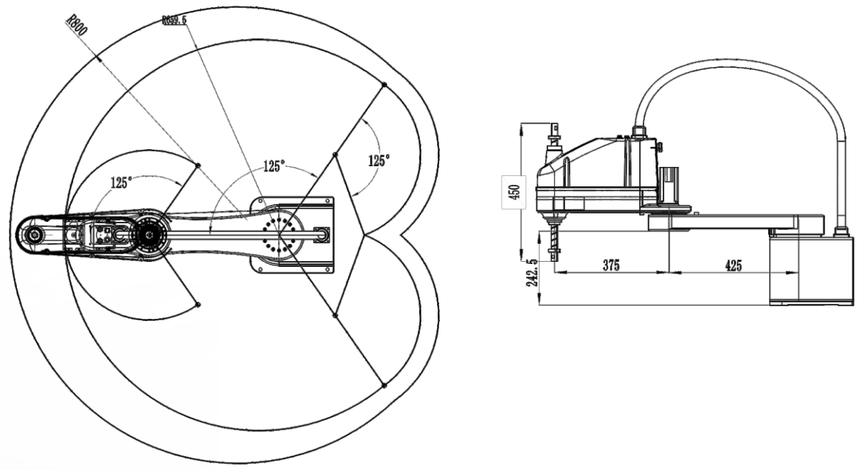


主 要 应 用 领 域

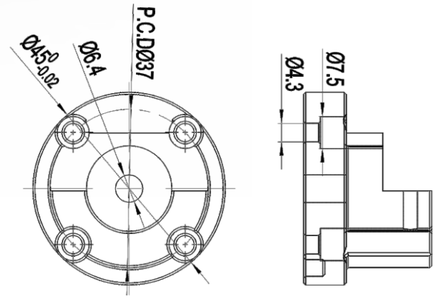
物料搬运、零部件传输、堆垛、点胶

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

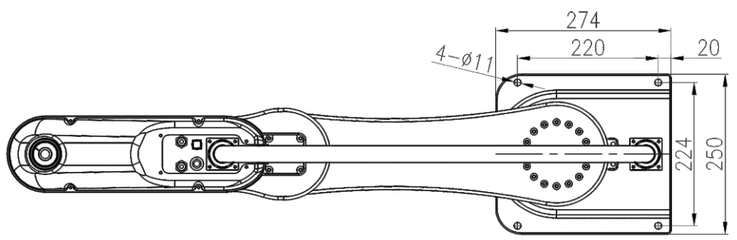
机械手运动范围图



机械手法兰连接图



机械手底座安装图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

LP龙门喷涂系列机械手

LP950-A-6



额定负载		3KG
结构形式		串联
轴数		6
重复精度		±0.1mm
最大范围	第一轴	------
	第二轴	+88°/-70°
	第三轴	+75°/-80°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
最大速度	第一轴	1.5m/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	222°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
本体重量		------
安装方式		地面安装
适用行业		喷涂
防护等级		IP50/ IP43
周围温度		5° C～45° C

适用事例

细长型零件喷涂

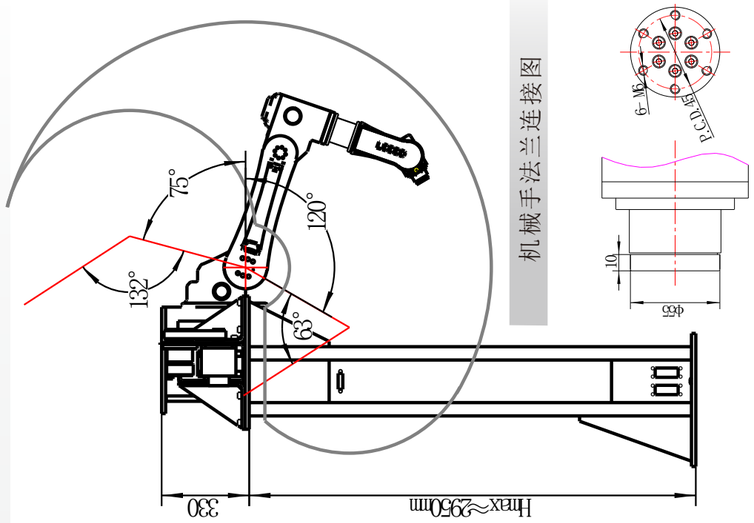


LP950-A-6 机器人专用于较长零件的喷涂，例如汽车保险杠、大型门窗等，配合本公司自主开发的双工位传台，还可以完成自动上下料或其他小型五金类零部件的批量喷涂。其中龙门的高度以及长度都可以根据客户现场实行个性化定制服务。

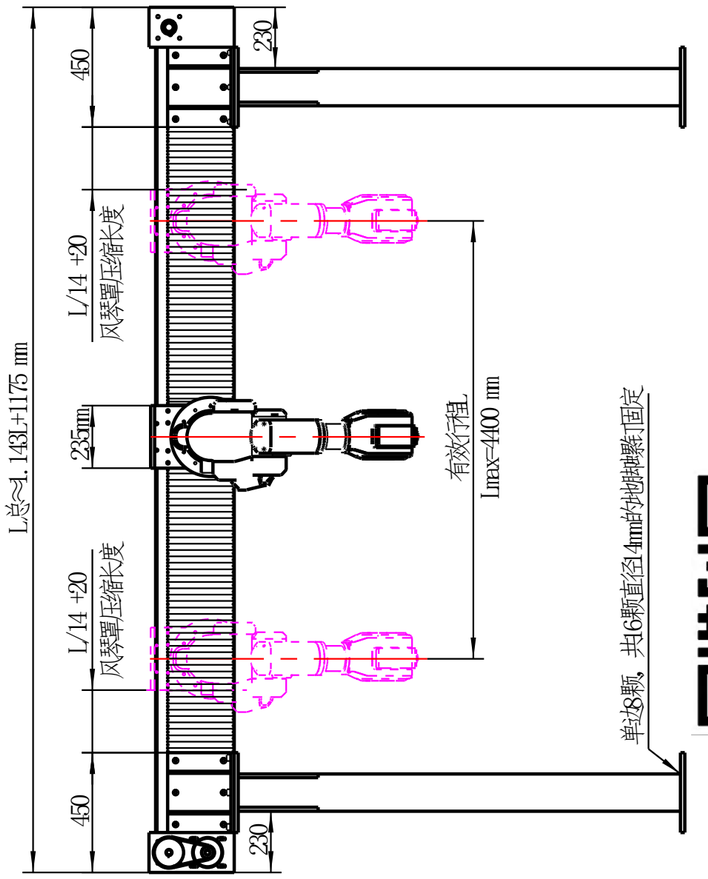
图为客户使用龙门式机械手进行小型五金类零部件的批量喷涂。

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

机械手法兰连接图



龙门喷涂机械手运动范围图

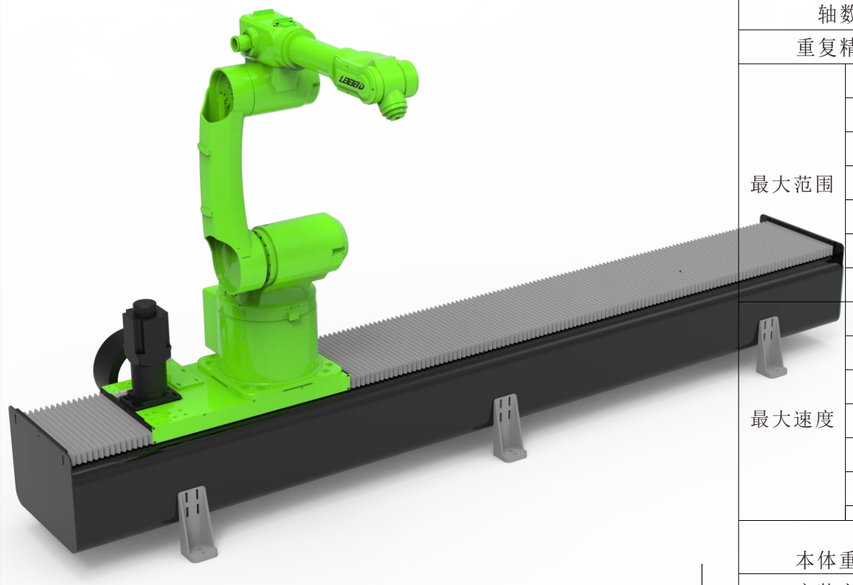


螺钉装配说明：我们建议客户在设备到达现场后再适配打地面孔。若是要将设备安装在水池等需要做预埋，
通常情况下，需要和本公司技术特别沟通

点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

七轴联动机器人

LT1500-B-7



额定负载		6KG
结构形式		串联
轴数		7
重复精度		±0.1mm
最大范围	第一轴	±165°
	第二轴	+85°/-58°
	第三轴	+85°/-85°
	第四轴	±175°
	第五轴	+30°/-215°
	第六轴	±360°
	第七轴	------
最大速度	第一轴	148°/sec
	第二轴	148°/sec
	第三轴	150°/sec
	第四轴	222°/sec
	第五轴	222°/sec
	第六轴	360°/sec
	第七轴	1m/sec
本体重量		------
安装方式		地面安装
适用行业		喷涂、上下料、焊接
防护等级		IP65/ IP43
周围温度		0 45°C

适用事例

吊挂线追踪喷涂

多功能小型高性能多用途机器人具有较快的响应速度，机器人本体加入了行走滑轨，可以对流水线上的产品进行追踪喷涂，达到比普通作业高两倍以上的作业效率。

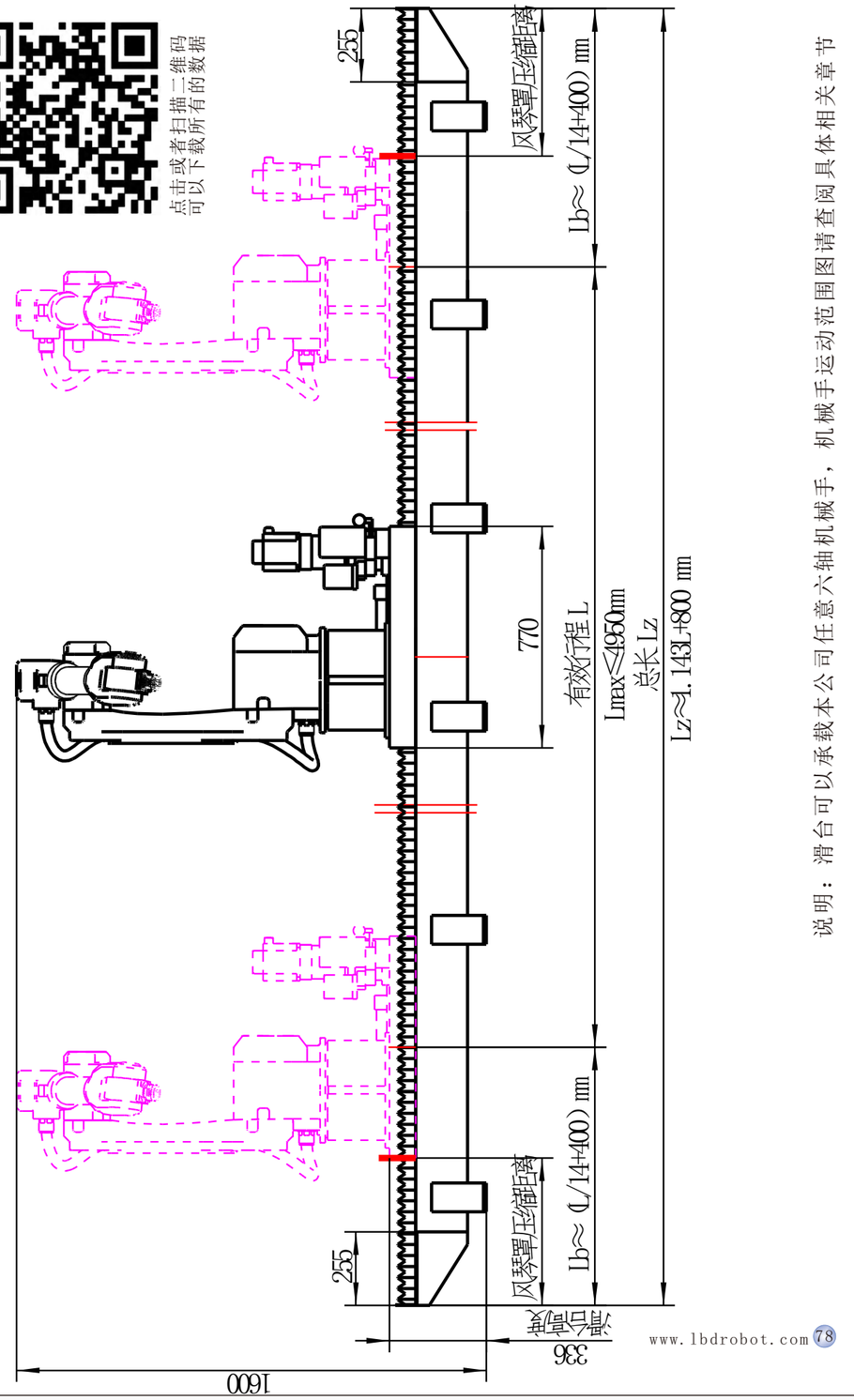
图为本公司为以客户做的塑胶产品流水线跟踪喷涂现场。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

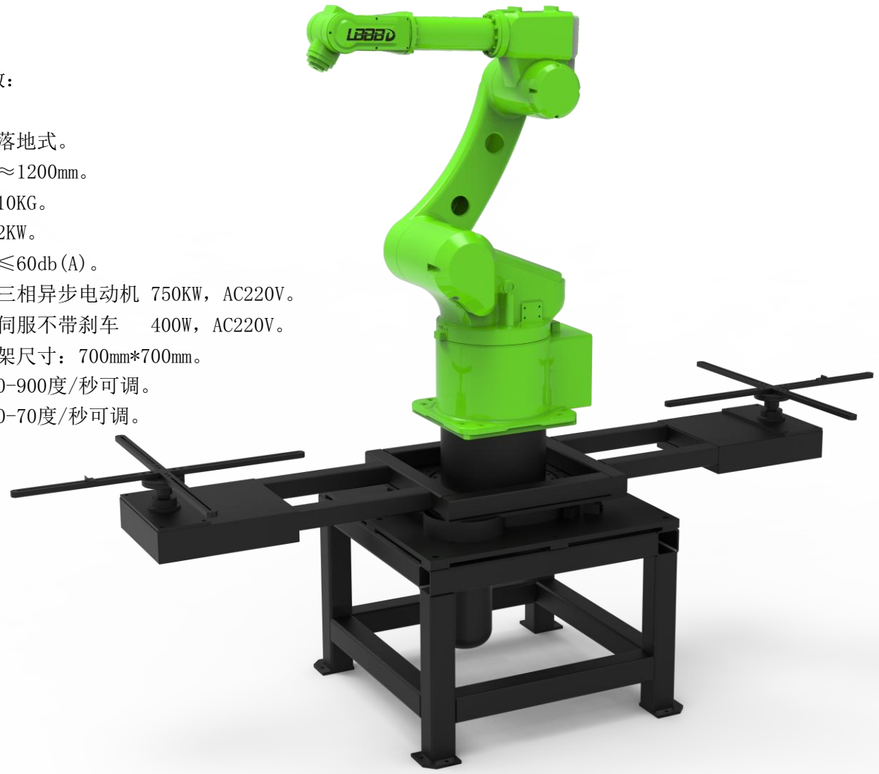
七轴联动机械手运动范围图



说明：滑台可以承载本公司任意六轴机械手，机械手运动范围图请查阅具体相关章节

九轴联动喷涂机械手

LP1500-B-9



旋转架主要技术参数：

1. 轴数：3轴。
2. 安装方式：落地式。
3. 活动半径：≈1200mm。
4. 最大负载：10KG。
5. 额定功率：2KW。
6. 噪音水准：≤60db(A)。
7. 公转电机：三相异步电动机 750KW，AC220V。
8. 自转电机：伺服不带刹车 400W，AC220V。
9. 自转台十字架尺寸：700mm*700mm。
10. 自转速度：0-900度/秒可调。
11. 公转速度：0-70度/秒可调。

适用事例

九轴联动喷涂机器人



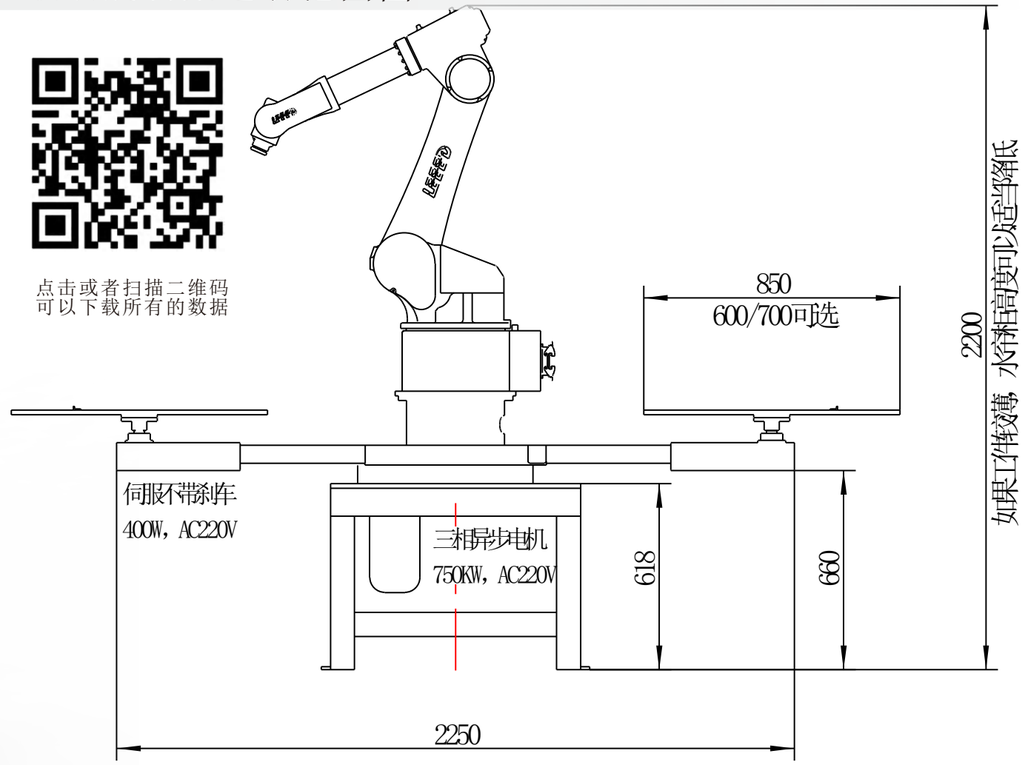
该款机型由工业六轴机器人与一个三轴旋转架组合而成，一共九轴。

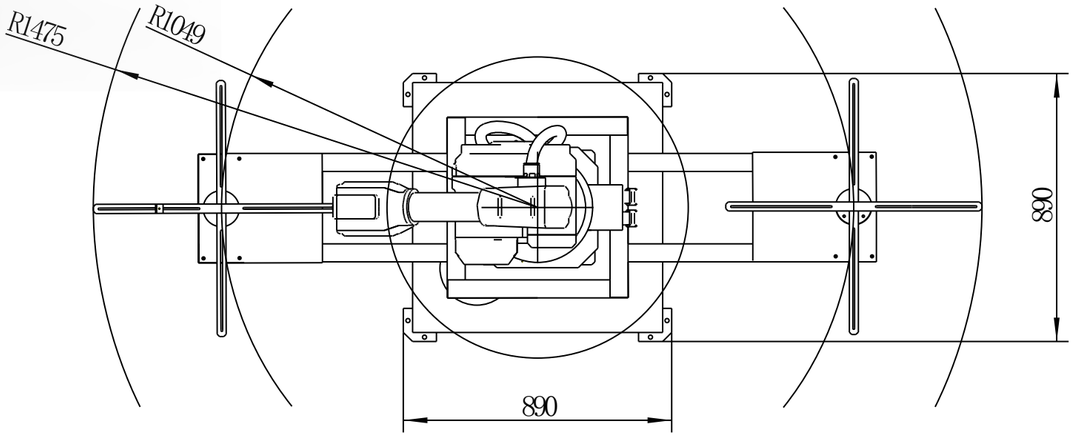
此图为本公司为一客户安装的两台九轴喷涂生产车间现场图。

注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

九轴联动旋转架运动范围图

点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

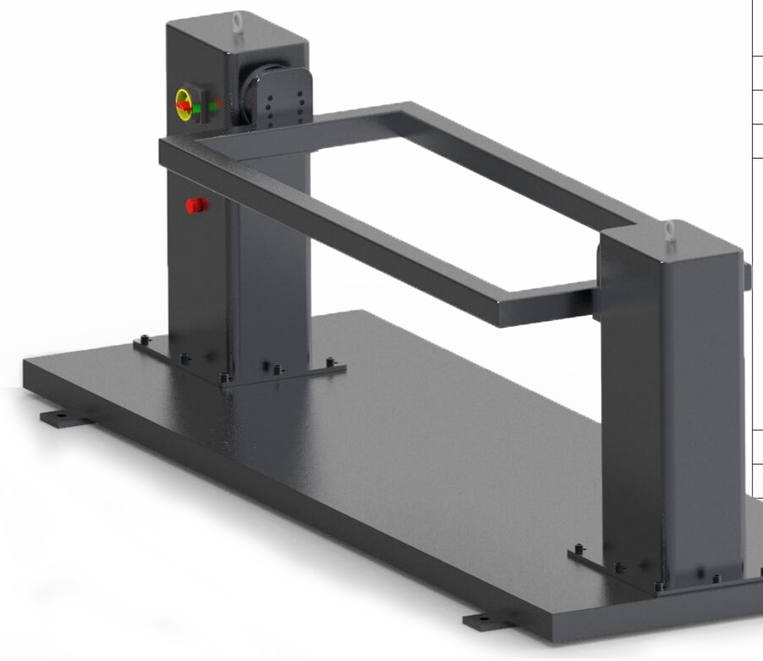




说明：本设备默认搭配机械手为LT1500-B-6,运动范围图和相关具体参数可以查阅之前目录

单轴变位机

BWJ-E/BWJ-F



产品名称		单轴变位机	
最大负载		BWJ-F	100KG
		BWJ-G	200KG
额定功率		BWJ-F	750W
		BWJ-G	1500W
驱动形式		伺服驱动	
额定转速		15r/min	
噪音水准		≤60db	
输出扭矩	转速	BWJ-F	BWJ-G
	5r/min	235Nm	575Nm
	10r/min	190Nm	465Nm
	15r/min	170Nm	415Nm
	20r/min	155Nm	380Nm
	25r/min	145Nm	353Nm
	30r/min	135Nm	335Nm
	40r/min	125Nm	310Nm
安装方式		置地安装	
环境温度		5℃~45℃	

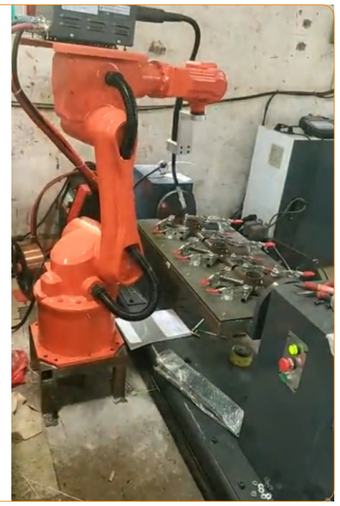
备注：
1、输出扭矩（Nm）决定了任何转速下的使用寿命不变
2、额定扭矩是指输出转速为15r/min时的转矩，是计算使用寿命的基础

适用事例

异形复杂件焊接

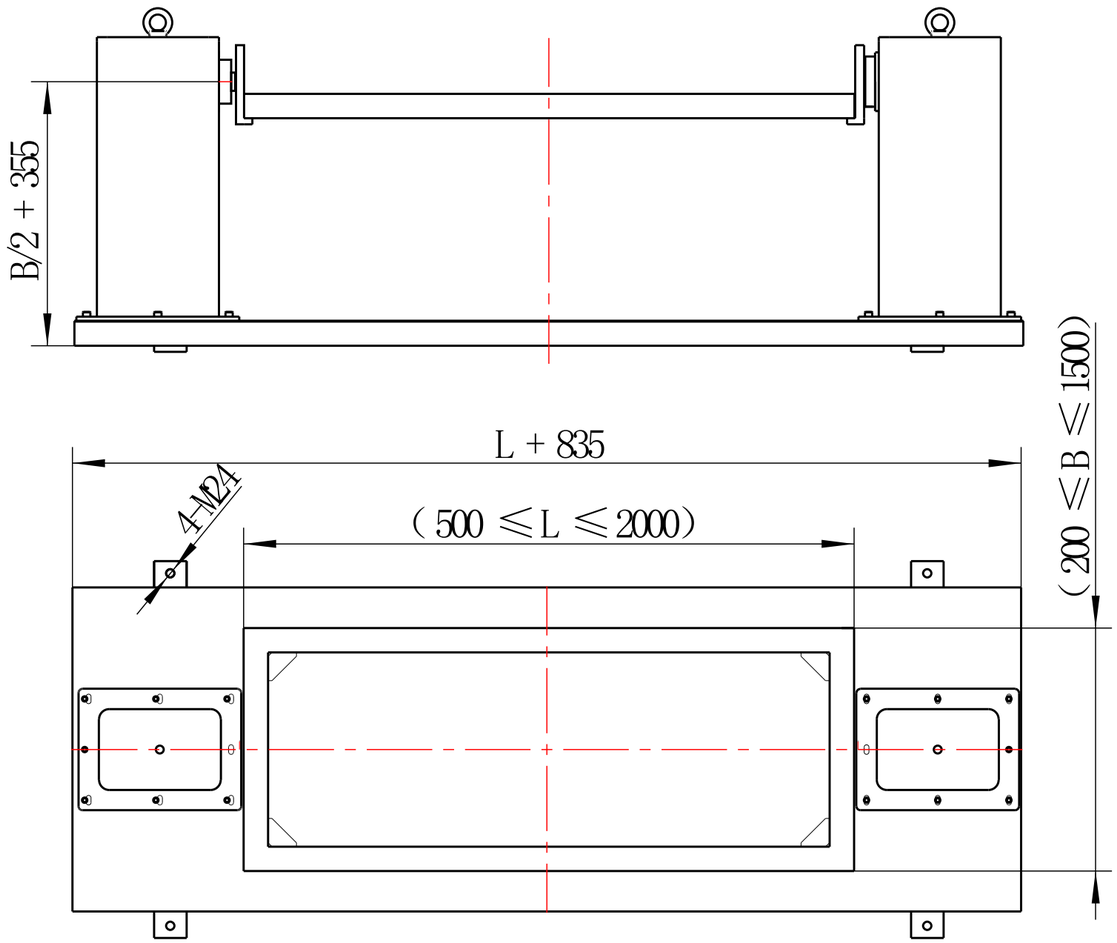
单轴变位机是本公司专用于焊接领域的一款辅助类设备，普遍被用于一些较为复杂零部件的焊接，该款变位机可沿水平方向做±180° 旋转，配合焊接机械手，大大的拓展了机器人可焊接的零件类型。

图为一客户现场车间一台单轴变位机配合本公司生产的焊接机器人，焊接圆管类零件。



注：避免与易燃易爆及腐蚀性气体、液体接触；勿溅水、油、粉；远离电器噪声源（等离子）。

单轴变位机尺寸外形图



点击或者扫描二维码
可以下载所有的数据

机器人控制系统特点

- 优化结构算法，适用多种结构形式的本体控制。
- 模块化功能设置，适用多种应用场合。
- 8轴控制，可实现外部轴（行走轴、变位机）的控制。
- 适配多种增量，绝对式伺服。
- 开放式结构，同步国际水平、方便功能扩展。
- 软件PLC功能，方便逻辑控制。
- 工艺功能，简化编程操作简便。
- 改进性机算机总线连接方式，确保可靠性与实用性。
- 安全模块，确保机器人安全生产。
- 工业等级标准，稳定性可靠。



- 乐宝迪机器人控制系统；
- 8轴机器人自由控制；
- 配备连线操作示教盘；

机器人控制系统技术指标

储存空间	2GB
示教盒	全健盘+触摸屏,模式选择开关，安全开关，紧急开关
控制轴数	6+2轴，6个轴本体轴+2个外部轴
接　口	多路编码器信号接口，机器人专用端子接口，以太网接口，串行通讯；
安全模块	关联紧急、机器人异常信号确保机器人快速停止；
操作模式	示教、再现、远程；
编程方式	在线示教、工艺编程、拖动示教
运动功能	点到点、直线、圆弧；
指令系统	运动、逻辑、工艺、运算；
控制方式	位置控制
异常检出功能	急停异常、伺服异常、防碰撞、安全维护、起弧异常 用户坐标异常、工具坐标异常



机器人工厂、改善您的管理体系



提高生产性能的高端机器人方案

一个集成在系统中的动态机器人模型提供了在操作过程中每个驱动器所产生的扭矩的连续运算，据此机器人进行相应的补偿，并具有如下的好处：

- 在任何时候都控制在机械极限内以延长机器人寿命
- 通过优化使用物理极限赢得循环时间
- 通过轨迹误差最小化获得高精度的运动路径
- 通过优化机器人设计降低成本

适用于任何复杂应用场合

IS APPLICABLE TO ANY COMPLEX APPLICATIONS

在如喷涂，粘合以及焊接这些对机器人同步精度要求极高的应用场合。路径的动态化和动态的路径行为必须符合严格的要求,因此，高效的机器人技术能保证操作正确性。

- 通过带预测功能的触发点使移动和操作之间实现高度同步；
- 即使在多变的环境下也能保持恒定的移动速度保证了高质量的处理过程；
- 用于所有机器人几何模型的精确的笛卡尔 机器人路径；

易懂易学、更容易掌握机器人

※ 所有电器硬件部份采用进口名优配件；
※ 软件为我司开发的全中文操作系统；
※ 简单易学，2小时掌握操作；

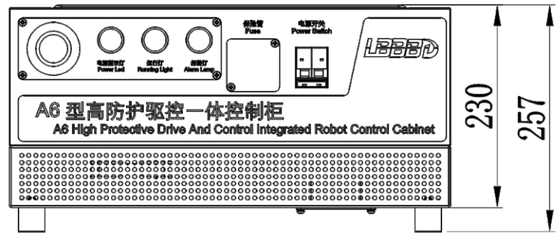


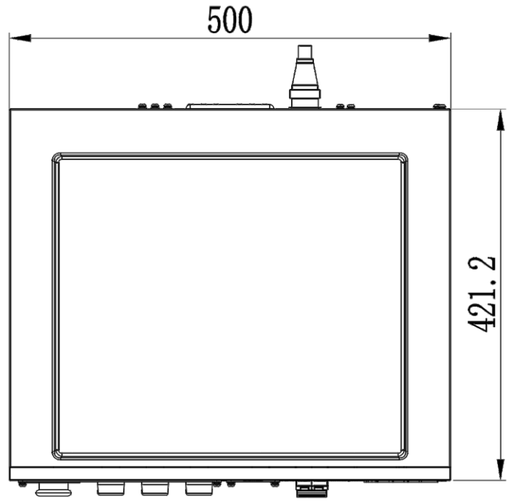
A6控制柜

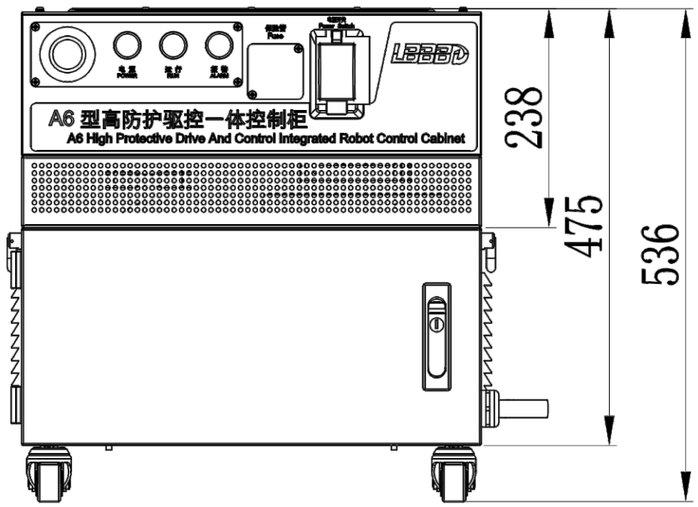

保险管
Fuse
电源开关
Power Switch
A6 型高防护驱控一体控制柜
A6 High Protective Drive And Control Integrated Robot Control Cabinet


保险管
Fuse
电源开关
Power Switch
A6 型高防护驱控一体控制柜
A6 High Protective Drive And Control Integrated Robot Control Cabinet

控制柜尺寸


A6 型高防护驱控一体控制柜
A6 High Protective Drive And Control Integrated Robot Control Cabinet
230
257

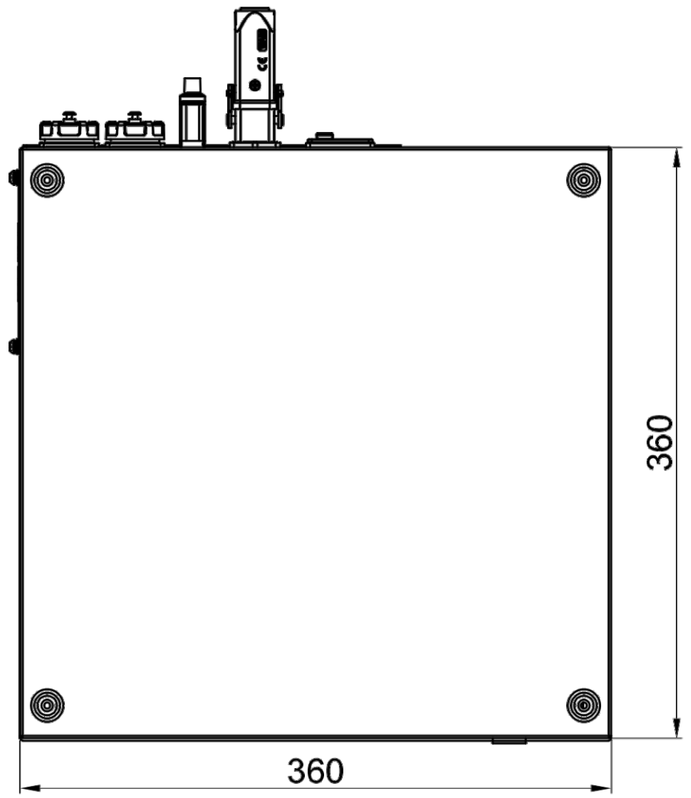

500
421.2

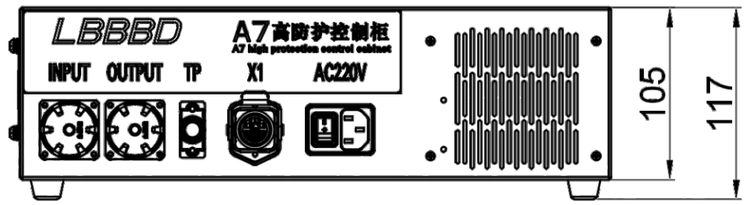

A6 型高防护驱控一体控制柜
A6 High Protective Drive And Control Integrated Robot Control Cabinet
238
475
536

A7控制柜


LBBBD
A7 高防护控制柜
A7 high protection control cabinet
INPUT OUTPUT TP X1 AC220V

控制柜尺寸

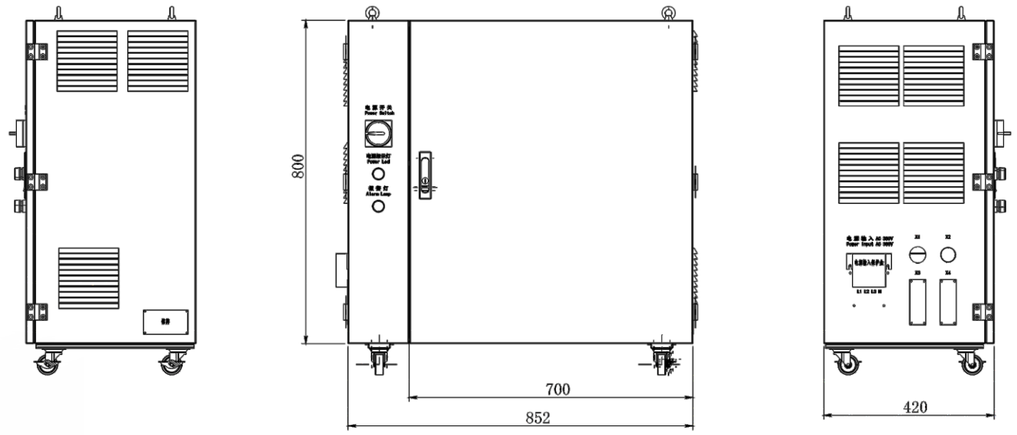

360
360


LBBBD
A7高防护控制柜
A7 high protection control cabinet
INPUT OUTPUT TP X1 AC220V
105
117

B6控制柜



控制柜尺寸



附属件说明

一、示教器和机器人电箱的最远操作距离

示教器线缆的标准长度5M,机器人与电箱标准线缆为3M。

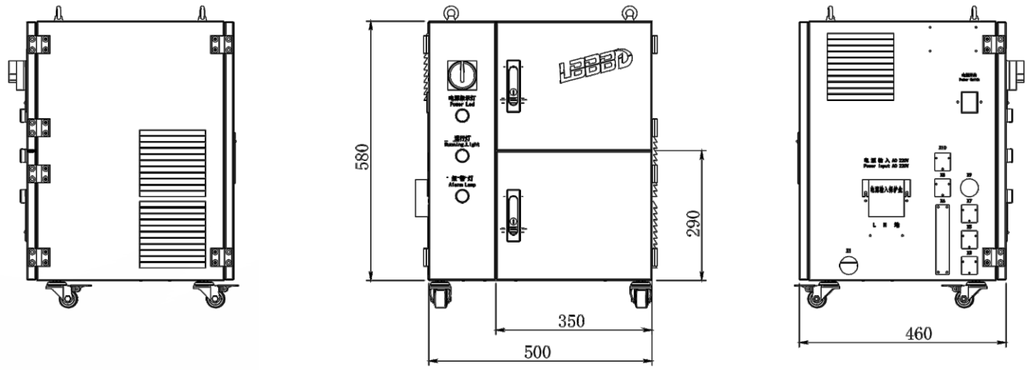
二、机器人离电箱之间的最大距离

该长度为对等线的长度，通常情况下默认长度为6米，其他长度可定制。

A8控制柜



控制柜尺寸



附属件说明

一、示教器和机器人电箱的最远操作距离

示教器线缆的标准长度5M,机器人与电箱标准线缆为3M。

二、机器人离电箱之间的最大距离

该长度为对等线的长度，通常情况下默认长度为6米，其他长度可定制。

工业机器人应用

INDUSTRIAL ROBOT APPLICATIONS URL:www.lbdrobot.com

工业机器人是集机械、电子、控制、计算机、传感器、人工智能等多学科先进技术于一体的高科技自动化装备。可以满足点焊、弧焊、切割、打磨、搬运、码垛、喷涂、零件检测等多种作业要求。

The industrial robot is a multi-disciplinary mechanical,electronic, control, computers, sensors, artificial intelligence and other advanced technologies in one high-tech auto mation equipment. To meet a variety of operational requirements for spot welding, arc welding, cutting, grinding,

1、机床上下料机器人

- 数控机床，数控加工中心上下料输送机器人解决方案。
- 冲压加工，冲压机器上下料机器人,联线及应用解决方案。
- 其它五金工件机器人上下料解决方案



2、码垛、搬运机器人

- 10KG\20KG码垛机器应用领域广泛运用解决方案。
- 客户现场输送带取料、放料、摆料,装箱等机器人用应方案。
- 食品、塑胶、化肥等行业机器人搬运案例及解决方案。



3、喷涂机器人

- 陶瓷马桶、卫浴喷釉机器解决方案
- 玩具、家电外壳喷涂应用方案
- 塑胶产品外观喷涂应用，及配套水帘柜的应用联线方案。
- 汽车、机床设备外壳喷涂解决方案



产品展览中心

PRODUCT DISPLAY CENTRE URL:www.lbdrobot.com

尔必地以上海、温州、深圳、东莞等地进行展会参展，以通用型产品为主。六轴机器人　冲压上下料　数控车床上下料　水帘柜喷涂机器人　塑胶件上下料机器人;





- 机器人展览





- 机器人展览





- 机器人展览

自动化工程服务

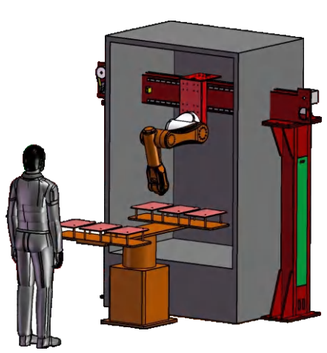
AUTOMATION PROJECT SERVICE URL:www.lbdrobot.com

工程服务

尔必地工程部门专业从事工业机器人生产及研发控制系统服务，能在工业自动化领域内提供从工程设计、产品设计、硬件集成、软件编程、现场调试、客户培训及售后维护等全系列的服务。

系统集成

定制符合生产工艺要求的自动化系统解决方案
专业齐全的工程技术套配
先进的软件设计及实施能力
安全有效的工程调试
完善的售后技术服务体系



● 喷涂机器人客户现场方案



● 焊接机器人应用方案

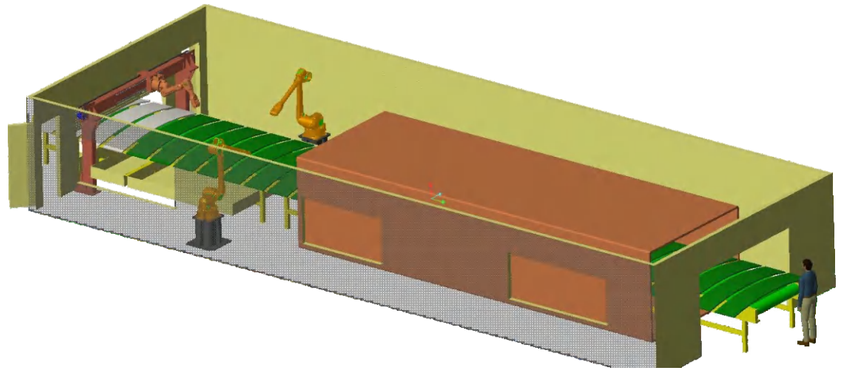
系统升级、不断优化

减轻设备投资压力并增加产品规格、品种、提高品质
不断升级，即能保证设备稳定运行，又能大大提高劳动生产效率
改善系统，使系统更加高速度运行，促使提高生产效率
更能保持设备的功能完整性
升级优化性能，增加客户所需功能
避免老系统运行中的故障发生
不断优化机器人运动学控制算法，适用多种结构形式的本体控制
模块优化功能设置，增加更多的场合应用

专业的非标定制

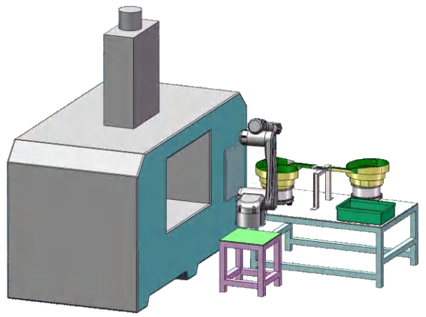
PROFESSIONAL NON-STANDARD CUSTOM URL:www.lbdrobot.com

客户机器人配套整体方案定制、喷涂设备应用线案例设计

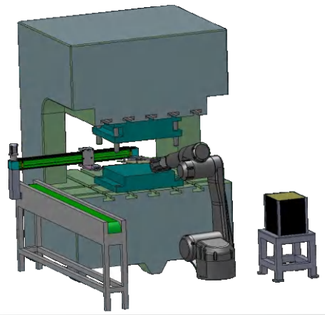


- 专业的非标设计工程团队，多种设计风格,3D、CAD、动画等展示给客户
- 非标设计配套机器人动作，更能提高机器人生产效率
- 方案设计可导入非标模拟，使客户在投资前更节约成本
- 人性化设计，丰富了设备的灵活运用性

人性化的非标设计，更了解客户想要的效果



■ 机床上下料送料设备



■ 冲压上下料送料设备