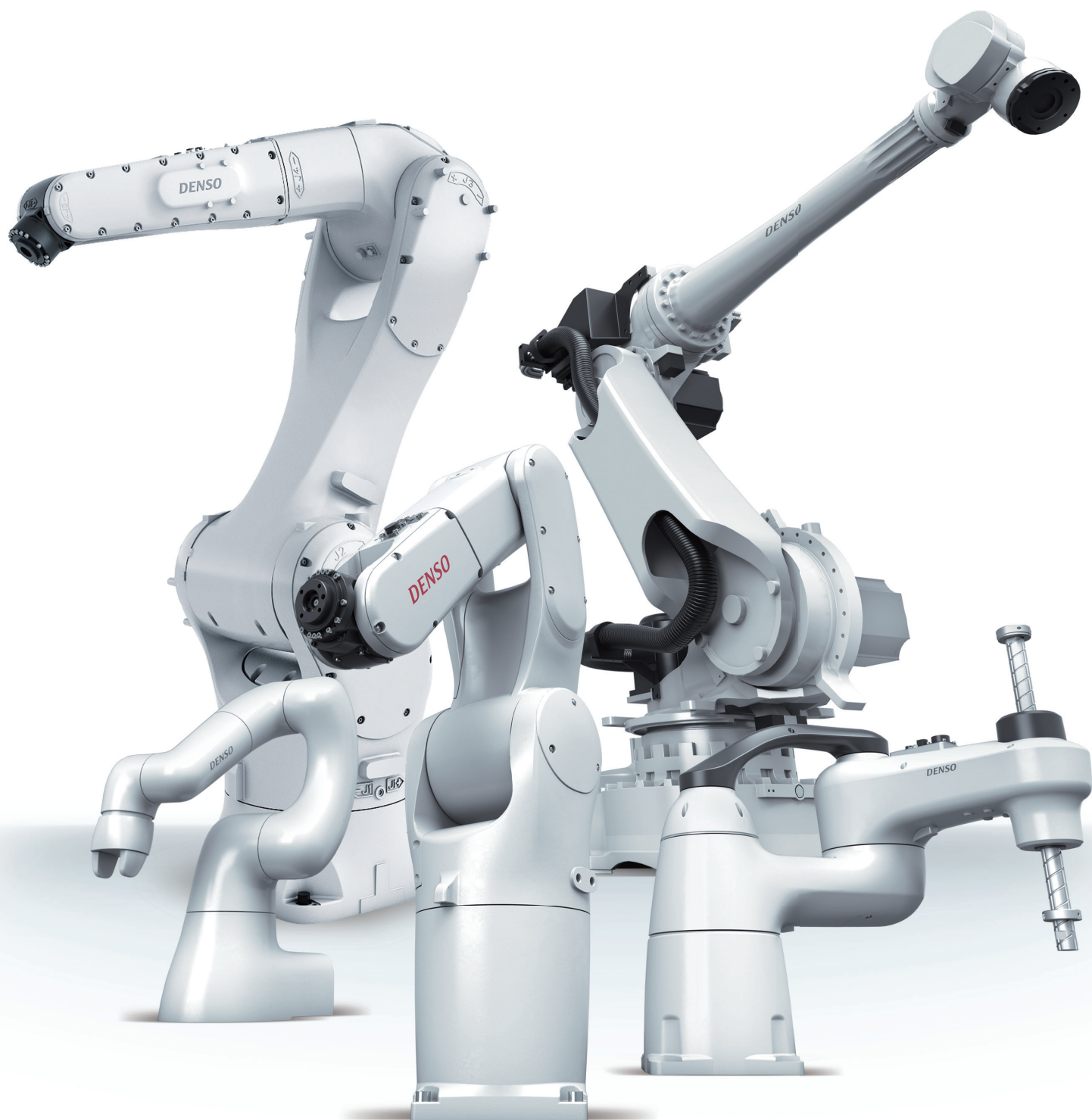


DENSO Robotics® Lineup

機器人產品型錄

DENSO



DENSO Robotics® Lineup

5-6 軸垂直多關節機器人

VP Series

VP-5243 / 6242



VS Series

VS-050 / 060



VS-068 / 087



VS-6556 / 6577



最大工作範圍	430 • 432 mm
最大負載	3 (*1) • 2.5 (*2) kg
重複定位精度 (*3)	±0.02 mm
品種規格	●標準型

最大工作範圍	505 • 605 mm
最大負載	4 kg
重複定位精度 (*3)	±0.02 mm
品種規格	●標準型 ●耐惡劣環境型 (IP67) ●防塵防濺型 (手腕部: IP65 / 主體部: IP54) ●超淨型 (ISO 3/5 級) ●UL 規格

最大工作範圍	710 • 905 mm
最大負載	7 kg
重複定位精度 (*3)	±0.02~±0.03 mm
品種規格	●標準型 ●耐惡劣環境型 (IP67) ●防塵防濺型 (手腕部: IP65 / 主體部: IP54) ●超淨型 (ISO 3/5 級) ●UL 規格

最大工作範圍	653 • 854 mm
最大負載	7 kg (*5)
重複定位精度 (*3)	±0.02~±0.03 mm
品種規格	●標準型 ●防塵防濺型 (手腕部: IP65 / 主體部: IP54) ●超淨型 (10/100 級)

4 軸水平多關節機器人

HS-A1 Series

HS-035A / 045A1 / 055A1



HSR® Series

HSR®-048 / 055 / 065



HM Series

HM-40*** / 4A***



臂長	350 • 450 • 550 mm
上下行程	100 • 150 • 200 • 320 mm
最大負載	5 kg
重複定位精度 (*3)	±0.01 mm
標準循環時間 (*4)	0.29sec (負載 2kg 時)
品種規格	●標準型 ●波紋管型 ●防塵防濺型 (IP65) ●超淨型 (ISO 3 級) ●UL 規格 (*8) ●吊裝型

臂長	480 • 550 • 650 mm
上下行程	100 • 200 • 320 • 510 mm (*7)
最大負載	8kg
重複定位精度 (*3)	±0.01~±0.012 mm
標準循環時間 (*4)	0.28~0.31sec (負載 2kg 時)
品種規格	●標準型 ●波紋管型 ●防塵防濺型 (IP65) ●超淨型 (ISO 3 級) (*8) ●UL 規格 ●吊裝型 ●H1潤滑脂型 (IP65)

臂長	600 • 700 • 850 • 1,000 mm
上下行程	100 • 150 • 200 • 300 • 400 mm
最大負載	10 • 20 kg
重複定位精度 (*3)	±0.02~±0.025 mm
標準循環時間 (*4)	0.29~0.31 sec (負載 2kg 時)
品種規格	●標準型 ●防塵防濺型 (IP65) ●UL 規格 (*9) ●吊裝型 ●潔淨型 (ISO5級)

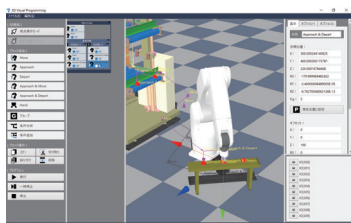
*1: 手腕部向下超過 ±45° 時, 最大可搬運重量為 2.5kg *2: 手腕部向下超過 ±45° 時, 最大可搬運重量為 2kg *3: 重複定位精度 (工具安裝面中心) 是周圍環境溫度恒定時的精度
*4: 用機器人將物體舉起至 25mm 的高處, 在相距 300mm 的兩點間往返所需的時間 *5: 手腕部向下超過 ±45° 時, 最大可搬運重量為 6kg

WINCAPS Plus

根據使用環境或顧客需求提供最合適的應用程式，
使機器人從導入到設計、維護都變得簡單的軟體。

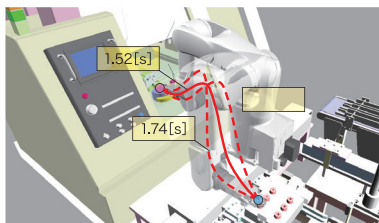


■ 特點



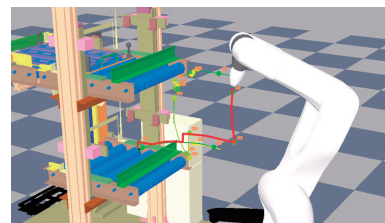
3D Visual Programming

透過在機器人的軌道上埋入流程控制語句（條件分歧）等指令，可在視覺上確認機器人動作的同時進行程式設計，即使是不熟悉程式語言的使用者也能輕鬆設計。



最適合的路線規劃

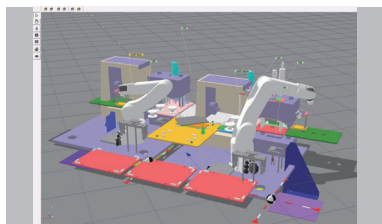
指定機器人動作的開始地點、結束地點後，便會自動產生迴避障礙物、週期時間最短的路線。軟體可以根據迄今為止的使用者經驗科學產生機器人的路線，所以不論是老手或新手都能以同樣的效果驅動機器人。



原點復歸輔助

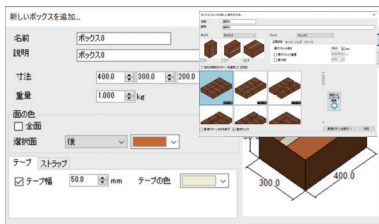
軟體會在假設自動運行的機器人所使用的路線是安全的，沒有妨礙動作的障礙的情況下，根據自動收集的動作路線產生可以復歸原點的路線。

※若使用的是 RC8，則另需專用的 IPC。



機器人檢視器

這是在 WINCAPS Plus 上共用的 3D 檢視器。3D、CAD 資料讀取經過加強、會根據物件的動作環境、物件的管理，為 WINCAPS Plus 的系列產品提供舒適的模擬環境。



Palletizing Builder

在棧板裝載、棧板卸載步驟中使用的軟體。在軟體上輸入棧板、裝載貨物的形狀、尺寸，即可自動計算，顯示已將可動範圍考慮在內的目標位置。

支援語言

日文、英文、德文、韓文、中文

和椿科技股份有限公司 / 台北總公司

地址：台北市內湖區洲子街 60 號 2 樓
電話：(02)8752-3311
傳真：(02)8752-3347
客戶服務專線：0800-013397
E-mail：info@aurotek.com
https://www.aurotek.com.tw

台中營業所

地址：台中市西屯區河南路二段 262 號 7 樓之 8
電話：(04)2452-2822
傳真：(04)2451-0073
E-mail：info@aurotek.com

桃園廠

地址：桃園市蘆竹區六福路 61 號
電話：(03)322-3788
傳真：(03)322-0866, (03)322-0869
E-mail：info@aurotek.com

台南營業所

地址：台南市安平區慶平路 573 號 7F
電話：(06)293-4853
傳真：(06)293-4973
E-mail：info@aurotek.com

和椿自動化(上海)有限公司

中國(上海)自由貿易試驗區泰谷路2號第一層D部位
地址：江蘇省昆山市花橋經濟開發區雞鳴塘南路936號
電話：+86-512-5013-9099, +86-512-5013-9091~7
傳真：+86-512-5013-9098
E-mail：salescn@aurotek.com
https://www.aurotek.com.tw/cn

昆山宜椿工業科技有限公司

地址：江蘇省昆山市花橋經濟開發區雞鳴塘南路 936號4號房
電話：+86-512-5797-1581
傳真：+86-512-5013-9098

和椿自動化(上海)有限公司 / 深圳分公司

地址：深圳市南山區沙河西路深圳灣 科技生態園9棟A座1307室
電話：+86-755-2919-5676
E-mail：salescn@aurotek.com

Aurotek
A Complete Solution from One Source
和椿科技



Aurotek Corporation

Copyright © 2024 Aurotek Corporation. All rights reserved.
CAT.2024/07/18

COBOTTA PRO

追求生產效率與安全性
高速人機協作機器人

COBOTTA PRO 追求的不僅是人機協作，
還有利用人機協作持續提高生產效率。
不僅能完成單純的工作，還能再組裝工作，
檢查工作等實際工序中，同時兼顧生產效率和安全性。

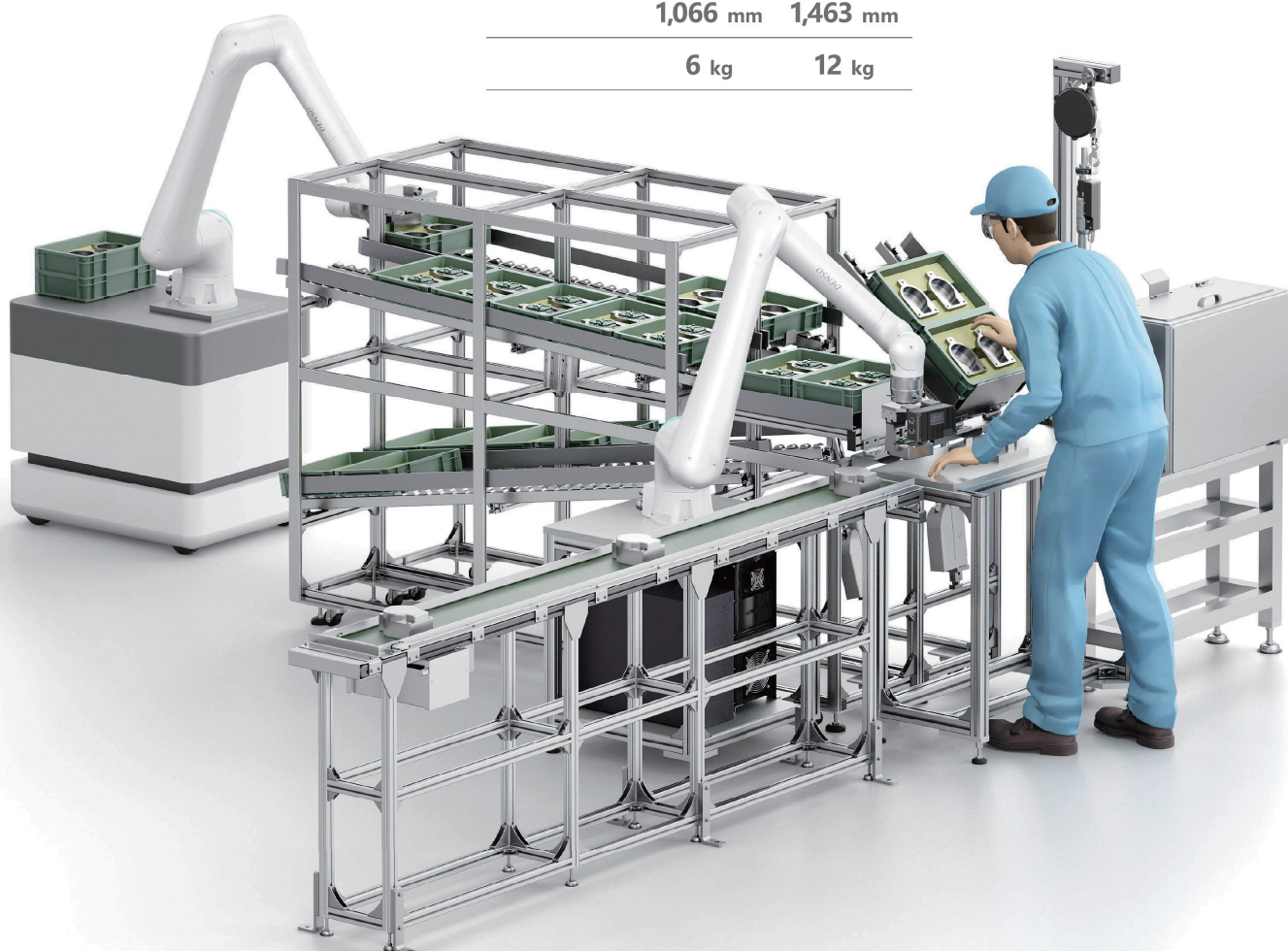


COBOTTA PRO 900

COBOTTA PRO 1300

1,066 mm 1,463 mm

6 kg 12 kg



COBOTTA PRO 規格, 外形尺寸圖

項 目		單位	規 格	
產品名稱		-	COBOTTA PRO 900	COBOTTA PRO 1300
軸數		-	6	
位置偵測方式		-	絕對編碼器	
驅動馬達		-	全軸AC伺服馬達	
煞車		-	全軸帶煞車	
最大動作區域 (P點: J4、J5、J6 軸中心)		mm	908	1,304
機械手臂全長 (第1機械手臂 + 第2機械手臂)		mm	900	1,300
最大伸臂長度		mm	1,066	1,463
動作角度	J1 軸	deg	±270	±270
	J2 軸		±150	±150
	J3 軸		±150	±150
	J4 軸		±270	±270
	J5 軸		±150	±150
	J6 軸		±360	±360
最大可搬運質量		kg	6	12
協働狀態時最大速度	無接觸式傳感軟殼	mm/s	1,800	
	有接觸式傳感軟殼*1		2,000	
最大TCP平移速度 (非協作狀態時)		mm/s	2,100	2,500
重複定位精度 (工具安裝面中心)*2		mm	X、Y、Z各方向: ±0.03	X、Y、Z各方向: ±0.04
最大容許扭矩	第 4 軸 (旋轉)	Nm	20	38.5
	第 5 軸 (旋轉)		14.6	28
	第 6 軸 (旋轉)		6.5	12
最大容許轉動慣量 (慣性矩)	第 4 軸 (旋轉)	kgm ²	0.8	1.45
	第 5 軸 (旋轉)		0.45	0.9
	第 6 軸 (旋轉)		0.1	0.35
連接器面板		-	機器人基座背面 (機器人基座的底面為可選項)	
工具專用附件		-	訊號線: 2芯 (空氣配管型), 8芯 (直通配線型)*3	
			Ethernet電纜: 1條 (8芯) *4	
			類比輸入: 2系統 / RS-485: 1系統	
			機械手輸入: 5芯, 機械手輸出: 5芯	
			照明: 1系統	
使用者空氣配管		-	電源+ (OFF/12V/24V切換)、電源- (0V)	
空氣源	常用壓力	MPa	Φ 4X2 (選擇空氣配管時)	
	容許最大壓力		0 ~ 0.39	
防護等級		-	IP54 (防塵防潑水型)	
潔淨度 (ISO 14644-1)		-	Class 5 (潔淨型)	
設置環境條件 (運行時)	無接觸式傳感軟殼	-	環境溫度: 0 ~ 50°C	
	有接觸式傳感軟殼*1		環境溫度: 5 ~ 45°C	
			相對濕度: 20 ~ 90% (不可凝結)	
噪音 (等效聲級[A特性])		dB	振動: 4.9m/s ² (0.5G)以下	
汙損度 (IEC 60664-1)		-	65以下	
重量	無接觸式感測軟殼	kg	約29	約41
適用標準		-	ISO 10218-1:2011 · ISO 13849-1:2015 · ISO/TS 15066:2016	
			IEC 60204-1:2016/A1:2021 · EN 61000-6-2:2005	
			EN 61000-6-4:2007/A1:2011 · EN 61000-6-7:2015	

*1 選項品

*2 環境溫度固定時的精度

*3 選擇空氣配管型和直通配線型的任一種

*4 連接至連接器面板的Ethernet電纜長度不超過20m

VM Series

VM-6083 / 60B1



臂長 (第1臂+第2臂)	1,021・1,298 mm
額定可搬運重量 (最大負載)	13 kg (*6)
重複定位精度 (*3)	±0.05~±0.07 mm
品種規格	●標準型 ●防塵防濺型 (手腕部：IP65 / 主體部：IP54) ●超淨型 (100 級)

VMB Series RC9

VMB-2515 / 2518



臂長 (第1臂+第2臂)	1,506・1,804 mm
額定可搬運重量 (最大負載)	25 kg
重複定位精度 (*3)	±0.05 mm
品種規格	●標準型 (IP40) ●特殊型 (手腕部：IP67 / 主體部：IP65) ●潔淨型 (ISO5 級)

VLA Series RC9

VLA-4025 / 6022



臂長 (第1臂+第2臂)	2,503・2,257 mm
額定可搬運重量 (最大負載)	40・60 kg
重複定位精度 (*3)	±0.06 mm
品種規格	●特殊型 (手腕部：IP67 / 主體部：IP65)

人機協作機器人

COBOTTA®

CVR038



臂長 (第1臂+第2臂)	342.5 (165+177.5) mm
額定可搬運重量 (最大負載)	0.5 kg(*10) ※沒有電動夾具時
重複定位精度 (*3)	±0.05 mm
品種規格	●標準型 ●OSS版

製藥・醫療專用機器人

VS Series

VS-050S2



最大工作範圍	520 mm
最大負載	4 kg
重複定位精度 (*3)	±0.02 mm
標準循環時間 (*4)	0.35 sec (負載 1kg 時)
品種規格	●耐雙氧水腐蝕型 ●UL 規格

嵌入式機器人

XR Series

XR-43***



臂長	200・250・300 mm
X 軸行程	450・760・1060 mm
最大負載	5 kg
重複定位精度 (*3)	±0.015 mm
標準循環時間 (*4)	0.56 sec (負載 3kg 時)
品種規格	●標準型

*6：超過 11kg 時，法蘭向下 ±10° 以內 *7：標準型的上下行程 *8：僅限於地面安裝型 *9：標準/防塵防濺型
*10：手腕部向下時 ±10 度以內時為 0.7kg *11：S 行程為 400 時 2kg/S