公司总部及各办事处联系方式

中国华南制造基地

广东拓斯达科技股份有限公司

地址：广东省东莞市大岭山镇大塘朗创新路2号
电话：0769-8305 0999
传真：0769-8584 5562
邮箱：marketing@topstarltd.com

South China Manufacture Basis

GUANGDONG TOPSTAR TECHNOLOGY CO.,LTD

ADD : No.2 Chuangxin Road, Datanglang, Dalingshan Town, Dongguan City, Guangdong Province.
TEL: 0769－8305 0999
FAX: 0769－8584 5562
E-mail:marketing@topstarltd.com

江苏拓斯达机器人有限公司

地址：江苏省苏州市吴中经济开发区
郭巷街道吴淞路818号1幢3楼
电话：0512-8686 4305
手机：139 1543 5939

Jiangsu Topstar Robot Co.,Ltd

ADD: 3rd Floor, Building 1, No. 818, Wusong Road, Guoxiang Street, Wuzhong Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, China
TEL: 0512-8686 4305
MOB：139 1543 5939

昆山拓斯达机器人科技有限公司

地址：江苏省昆山市新南路888号联邦国际商务花园18栋
电话：0512-3688 1796
手机：185 0156 0757

Kunshan Topstar Robot Technology Co.,Ltd

ADD: Building 18, Federal International Business Garden, No. 888 Xinnan Road, Kunshan City, Jiangsu Province, China
TEL: 0512-3688 1796
MOB: 185 0156 0757

宁波拓晨机器人科技有限公司

地址：浙江省余姚市风山街道舜汇东路93弄
电话：0574- 8610 5571
传真：0574- 8610 5571
手机：137 7723 2779

Ningbo Topstar Robot Technologgy Co.,Ltd

ADD: Lane 93, Shunhui East Road, Fengshan Street, Yuyao City, Zhejiang Province
TEL: 0574-8610 5571
FAX:0574-8610 5571
MOB: 137 7723 2779

华中服务办事处

地址：重庆市渝北区融创中央广场
5栋1105室
手机：185 0156 0791

Central China Service Offices,China

ADD: Room 1105, Building 5, Rongchuang Central Plaza, Yubei District, Chongqing

MOB: 185 0156 0791

华北服务办事处

地址：天津市西青区精武镇才智道
12号德维洛浦产业园C座4-2-3
手机：139 2957 0939

North China Service Offices,China

ADD: 4-2-3, Block C, Deweiluopu Industrial Park, No.12 Caizhi Road, Jingwu Town, Xiqing District, Tianjin
MOB: 139 2957 0939

越南服务办事处

地址：北江市黎利坊雄王路3号TUTACENTER
一楼
手机：186 0209 6307 / 0084-346 860 156

Vietnam Service Office

Address: 1st Floor, TUTACENTER, No. 3, Xiongwang Road, Lilifang, Bac Giang

MOB: 186 0209 6307 / 0084-346 860 156

全国统一客服热线
Domestic Service Hotline
400-096-8005
Http://www.topstarltd.com

TSDSC2022-A

TOPSTAR 拓斯达

股票代码Stock Code 300607

INJECTION MOLDING EQUIPMENT

注塑装备篇

让工业制造更美好
Making Industrial Manufacturing Better

让工业制造更美好

making industrial
manufacturing better

目录
CONTENTS

公司简介
COMPANY PROFILE

服务客户

15000+

科研成果

500+

广东拓斯达科技股份有限公司

广东拓斯达科技股份有限公司（简称：拓斯达，股票代码：300607）是首家登陆创业板的广东省机器人骨干企业。公司成立于2007年，总部位于广东省东莞市大岭山镇，注册资本4.26亿元。

拓斯达坚持“让工业制造更美好”的企业使命，通过以工业机器人、CNC、注塑机为核心的智能装备，以及控制、伺服、视觉三大核心技术，打造以核心技术驱动的智能硬件平台，为制造企业提供智能工厂整体解决方案。截至2021年6月，公司已在全国设有近50家办事处，触达客户超20万家，服务客户超15000家。

拓斯达是国家高新技术企业，建有广东省3C智能机器人与柔性制造企业重点实验室、广东省工业机器人与智能装备驱控一体化系统及应用技术工程技术研究中心、广东省企业技术中心、广东省博士工作站。公司2018年荣获“东莞市政府质量奖”，2019年纳税首次破亿，并荣获“2019年度东莞市效益贡献奖”，“2019年度东莞市规模效益成长性排名前20名工业企业”，2020年荣获“东莞市先进集体”等荣誉。

截至2021年6月，拓斯达拥有授权专利464项，其中发明专利26项；各类软件著作权69项。公司多项产品荣获广东名牌产品、广东高新技术产品，并通过欧洲CE认证。

Guangdong Topstar Technology Co., Ltd.

Guangdong Topstar Technology Co., Ltd. (abbr. Topstar, stock code: 300607) is the first GEM listed core robot enterprise in Guangdong Province. The company was founded in 2007 and is headquartered in Dalingshan Town, Dongguan City, Guangdong Province, with a registered capital of 426 million yuan.

Topstar adheres to the corporate mission of "making industrial manufacturing better" through intelligent equipment with industrial robots, CNC and injection molding machines as the core, as well as controllers, servo drives, and vision system as three core technologies create an intelligent hardware platform driven by core technologies, and provide manufacturing enterprises with turnkey solutions for smart factories. As of June 2021, the company has set up close to 50 offices across the country, reaching more than 200,000 customers and serving more than 15,000 customers.

Topstar is a national high-tech enterprise. It has established the Guangdong Key Laboratory of 3C Intelligent Robots and Flexible Manufacturing Enterprises, Guangdong Engineering Technology Research Center for Industrial Robots and Intelligent Equipment Driving and Control Integrated System and Application Technology, Guangdong Enterprise Technology Center, Doctoral Workstation of Guangdong Province. In 2018, Topstar won the "Dongguan Municipal Government Quality Award". In 2019, the tax payment exceeded 100 million for the first time, and awarded "2019 Dongguan City Benefit Contribution Award" and "2019 Dongguan City Scale Efficiency Growth Ranking Top 20 Industrial Enterprises". In 2020, Topstar won the" "Dongguan Advanced Collective" and other honors.

As of June 2021, the company has 464 authorized patents, including 26 invention patents; 69 software copyrights. Many of the company's products have been awarded Guangdong Famous Brand Products, Guangdong High-tech Products, and have passed CE certificate.

企业文化
ENTERPRISE CULTURE

· 使命

让工业制造更美好

Make Industrial Manufacturing Better

MISSION

· 核心价值观

全心全意为客户服务

群体奋斗，群体成功

Wholeheartedly for Customer Service

Together We Strive, Together We Achieve

CORE VALUES

· 组织气质

开放协同，因我不同

Cooperate but respect personality

TEAM SPIRIT

· 愿景

助力100万制造企业实现智能制造

助力100万工程师服务于智能制造

To help millions of manufacturing enterprises to realize intelligent manufacture

To help millions of engineers serving the intelligent manufacture

VISION

· 定位

以核心技术驱动的智能硬件平台

Intelligent hardware platform driven by core technology

POSITIONING

TOPSTAR 拓斯达

发展历程
DEVELOPMENT HISTORY

2007
50万注册资金起步
拓斯达以50万元资金注册成立；
提出“打造一流品质”的企业和产品定位。

Company established with a registered capital of RMB 500,000.
Topstar was incorporated with a registered capital of RMB 500,000.
“Creating first-class quality” enterprise and product positioning proposed.

2008
开拓市场 创新研发辅机
研发出新型节能三机一体机；
研发出直接冷却160度水温机，降温速度更快。

Expanded the market and conducted innovative R&D on auxiliary equipment
Developed new type of energy-saving three-in-one equipment.
Developed 160 ℃ direct cooling water circulating temperature controller, increasing cooling efficiency.

2009
提高产品自产率 客户达1000家
成立拓斯达商学院；
市场成交客户量突破1000家；
成立钣金工厂，提高自产率，产能再次提升。

Increased independent production capacity; more than 1,000 customers
Established Topstar Business School.
Customer base exceeds 1,000 customers.
Established sheet metal factory, enhancing independent production capacity and rate.

2010
开发机械手 布局全国市场
开发机械手产品，成为自动化系统输出全套产业链运营商；
设立无锡办事处，辐射华东，开启全国市场布局；
与清华大学合作，引入先进企业管理理念。

Developed manipulator products and expanded market across China
Developed manipulator products and become a comprehensive automation system industry chain operator.
Established Wuxi office to cover markets in East China and launched the national market layout.
Introduced advanced enterprise management concept in partnership with Tsinghua University.

2011
注塑自动化全套解决方案运营商
自主研发的三轴、五轴伺服机械手上市，获得广泛好评；
确立整体注塑自动化解决方案的发展方向，提出主动服务理念；
成功举办“华南塑料工业高端论坛”。

Became injection molding automation total solution operator
Launched independently developed three-axis and five-axis servo manipulators in the market, which gained wide market recognition.
Established the development direction of the overall injection molding automation solution, and launched active service concept.
Successfully held South China Plastics Industry High-end Forum.

2012
认证高新企业 布局全球市场
获得国家高新技术企业称号；
布局全球市场，产品销往东南亚、欧洲、南美洲等地；
与华南理工大学签署产学研合作协议。

Certified as a high-tech enterprise and established global market layout
Awarded the National High-tech Enterprise title.
Established global market layout with products sold in Southeast Asia, Europe, South America, and other regions.
Signed an industry-university-research cooperation agreement with South China University of Technology.

2013
引入战略投资 多领域拓展自动化应用场景
投资3亿扩产自动化制造基地，项目纳入东莞市重点建设项目；
组建自动化项目部，布局打磨、冲压、压铸等多领域自动化应用场景；进行股份制改革，核心员工持股。

Introduced strategic investments and developed multi-field automation
Invested RMB 300 million to expand the automatic manufacturing base’s production capacity; the project was included in the key construction project of Dongguan City.
Established the Automation Project department, set up automation in grinding, stamping, die-casting, and other fields, conducted joint-stock system reform, and initiated share ownership by core employees.

2014
挂牌新三板 响应“机器换人”政策
挂牌新三板，实现同步定增；
率先响应“机器换人”政策，提出一年回本的自动化理念；
华北、华中营销中心成立，全国新设20余办事处。

Listed in the new OTC market and took the lead in “machines replacing humans” policy
Listed on the new OTC market and realized concurrent directional add-issuance.
Took the lead in the “machines replacing humans” policy and proposed 1-year ROI on automation concept.
Established North China and Central China marketing centers and more than 20 new offices across China.

2015
掌握核心技术 研发工业机器人
掌握控制系统核心技术，布局工业机器人研发；
形成工业机器人、自动化解决方案、整厂水电气系统、配套设备等多领域智能制造体系。

Acquired expertise in core technologies and conducted R&D on industrial robots
Mastered the core technology of the control system and formulated R&D plan for industrial robots.
Established a multi-field intelligent manufacturing system including industrial robot, automation solution, whole plant water and electrical system, and ancillary equipment.

2016
整合上下游资源 打造智能生态圈
自主研发六轴工业机器人本体上市；
提出打造软件研发、本体设计、集成方案、整厂自动化四位一体的智能制造生态圈理念；
整合上下游资源，与ABB签订战略合作协议，深入展开合作。

Integrated upstream and downstream resources and created intelligent ecosystem
Launched the independently developed six-axis industrial robots in the market.
Proposed the concept of creating a four-in-one intelligent manufacturing ecosystem of software R&D, robot design, integration solution, and whole-plant automation.
Integrated upstream and downstream resources and signed strategic cooperation agreement with ABB to carry out in-depth cooperation.

2017
登陆创业板 实施员工持股计划
创业板上市，股票代码300607，实施员工持股计划惠及200余人；
打造以工业机器人为核心，软硬件结合的智能制造综合服务体系，通过四部两院组织架构输出智能制造整体解决方案；
导入SAP信息化管理及任职资格体系，提升管理团队效能。

Listed on GEM and expanded employee stock ownership
Listed on GEM with stock code 300607, and expanded stock ownership to more than 200 employees.
Built a comprehensive intelligent manufacturing service system integrating hardware and software with industrial robots at the core, and launched total intelligent manufacturing solutions by organizationally restructuring four departments and two academies.
Introduced SAP information management and qualification system to improve management and operational efficiency.

2018
新园区 新使命
发布企业全新使命、愿景、价值观，确定新组织气质；
迁入新园区，举办首届全球开放日；
优化产业布局，收购野田智能、筹建苏州生产研发基地、置地松山湖。

Relocated to the new park and released new company mission
Released the company’s new mission, vision, and values and defined the new organizational outlook.
Relocated to the new park and held the first Global Open Day session.
After optimizing the industrial layout, the company acquired Noda, prepared for the construction of Suzhou Production and R&D Base, and purchased land in Songshan Lake area.

2019
拿结果 强组织 做价值
驼驮科技成立，布局产业互联网；
公开增发募集资金6.5亿元用于苏州生产基地建设；
拓星辰系列上市，拓星河1号进入Beta阶段。

Targeted improved results, strengthened the organization, and realized value generation
Established TUOTUO Technology to layout the industrial internet.
Raised RMB 650 million through public secondary offering.
Launched TXC series in the market and TXH No.1 entered the beta stage.

2020
新产品 新赛道
组建自有研发团队，开拓注塑机业务线，实现注塑业务整体解决方案全产品闭环；
开拓CNC数控机床业务线；
董事长吴丰礼参加习近平总书记主持召开的企业家座谈会；
服务客户数突破10000家。

Launched new products and started on a new track
Established independent R&D team, launched the injection molding machine business line and provided total solutions to injection molding businesses.
Exploit the CNC machine tool business line.
Chairman Wu Fengli attended the entrepreneurs’ symposium presided over by President Xi Jinping.
Customer base exceeds 10,000 customers.

2021
强战略 定核心
提出“以核心技术驱动的智能硬件平台”战略定位；
确立以工业机器人、注塑机、CNC数控机床为三大核心产品；
发行可转债募资6.7亿元用于建设智能制造整体解决方案研发及产业化项目；
拓斯达智能设备总部基地（大岭山连平）项目完成摘牌；
布局五轴高端数控机床赛道，控股埃弗米。

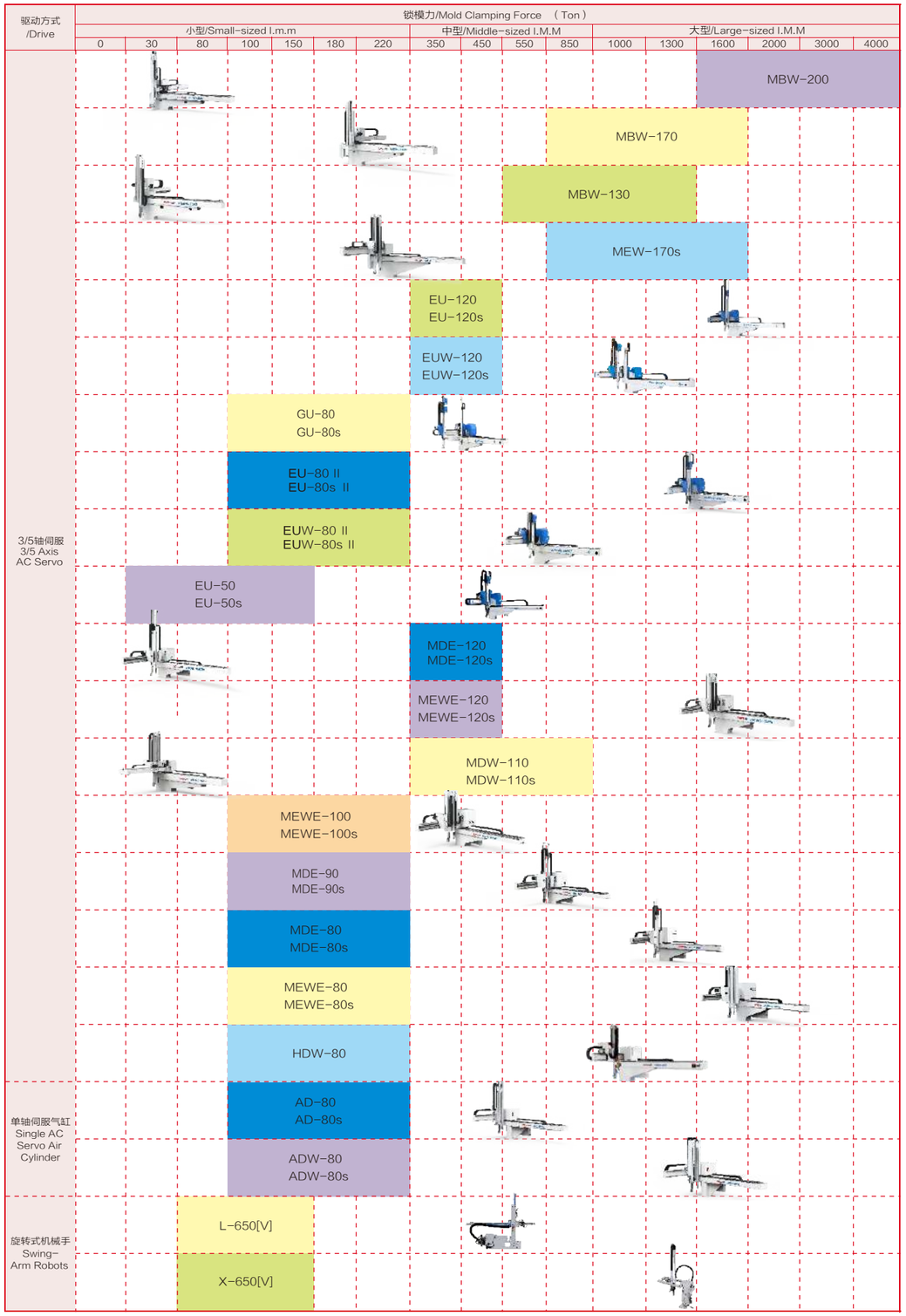
Strengthened strategies and initiated platform-oriented business
Launched “integration robot” on the automation equipment integrated service platform.
Established industrial robots, injection molding machines and CNC as the three core products.
Raised RMB 670 million by issuing convertible bonds to construct R&D facilities and to develop total intelligent manufacturing industrialization projects.
Completed and delisted Topstar intelligent equipment headquarter base project (Lianping, Dalingshan).
Layout the five-axis high-end CNC machine tool track, holding AFM company.

TOPSTAR 拓斯达

机械手产品篇
ROBOTS SERIES PRODUCTS

TOPSTAR 拓斯达

●机械手选型导引 Model Selection Guide



● 技术规格 Technical Specification

机种（系列）	IMM(TON)	电源（V）	最大消耗电力（KW）	使用气压（MPa）	空气消耗量（Nl/cycle）	驱动方式	姿势（气缸）
MBW-200	1600~4000	AC380±10% 50/60Hz	4.5	0.5~0.7	48	伺服马达	90° 固定
MBW-170	850~1600	AC220±10% 50/60Hz	2.4	0.5~0.7	26	伺服马达	90° 固定
MBW-130	550~1300	AC220±10% 50/60Hz	2.3	0.5~0.7	24	伺服马达	90° 固定
MEW-170s	850~1600	AC220±10% 50/60Hz	3.2	0.5~0.7	41	伺服马达	90° 固定
EU-120s	350~450	AC220±10% 50/60Hz	3.25	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
EUW-120s	350~450	AC220±10% 50/60Hz	3.5	0.5~0.7	9.7	伺服马达	90° 固定
GU-80s	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
EU-80sII	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
EUW-80sII	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
EU-50s	30~150	AC220±10% 50/60Hz	2.1	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MDE-120s	350~450	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MEWE-120s	350~450	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	18	伺服马达	90° 固定
MDW-110s	350~850	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	27	伺服马达	90° 固定
MEWE-100s	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90°
MEWE-100s(三截)	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.8	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MDE-90s	350~450	AC220±10% 50/60Hz	2.1	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MDE-80s	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.1	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
MEWE-80s	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2.35	0.5~0.7	2.9	伺服马达	90° 固定
HDW-80	100~220	AC220±10% 50/60Hz	2	0.5~0.7	8	伺服马达	90° 固定
AD-80s	100~220	AC220±10% 50/60Hz	0.45	0.5~0.7	23.9	伺服+气缸	90° 固定
ADW-80s	100~220	AC220±10% 50/60Hz	0.45	0.5~0.7	23.7	伺服+气缸	90° 固定
L-650V	80~150	AC220±10% 50/60Hz	0.1	0.5~0.7	15.1	气缸	-
X-650V	80~150	AC220±10% 50/60Hz	0.1	0.5~0.7	17.7	气缸	-

机种（系列）	最大可搬重量(Kg)	姿势力矩(N.M)	主臂上下(mm)	副臂上下(mm)	前后(mm)	驱走行(mm)	本体重量(Kg)
MBW-200	50	110	2000/2500/3000	-	460~2300	3000/3500	1820
MBW-170	20	57.7	1700/2000	-	275~1875	2500/3000	1380
MBW-130	15	57.7	1300/1500	-	270~1280	2000/2500	880
MEW-170s	20	57.7	1700/2000	1700/2000	455~1655	2500/3000	1450
EU-120s	8	25.8	1200	1250	500~1200	1800	561
EUW-120s	8	25.8	1200/1400	1250/1450	515~1200	1800	613
GU-80s	10	10.1	900	950	310~840	1800	289
EU-80sII	6	10.1	800/900	850/950	320~900	1400/1600	289
EUW-80sII	6	10.1	900/1000	950/1050	330~900	1400/1600	298
EU-50s	3	10.1	600	600	250~585	1200	180
MDE-120s	5	10.1	1200	1200	375~1050	1800	300
MEWE-120s	5	10.1	1200/1400	1250/1450	400~1020	1800	450
MDW-110s	10	57.7	1500	1550	340~1300	2000/2500	636
MEWE-100s	5	10.1	1000	1000	370~840	1600	397
MEWE-100s(三截)	5	10.1	1000	1000	350~875	1600	450
MDE-90s	10	10.1	900	950	310~850	1600	370
MDE-80s	5	10.1	800/900	850/950	255~790	1400/1600	221
MEWE-80s	5	10.1	900	900	290~740	1400/1600	250
HDW-80	3	8.3	900	-	180~680	1600	279
AD-80s	3	8.3	600/800	600/800	主臂300/副臂150	1400	208
ADW-80s	3	8.3	800/900/1000	800/900/1000	主臂300/副臂150	1400/1600	279
L-650V	2	-	120	-	650	-	30
X-650V	2	-	650	-	120	-	52

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MBW-200

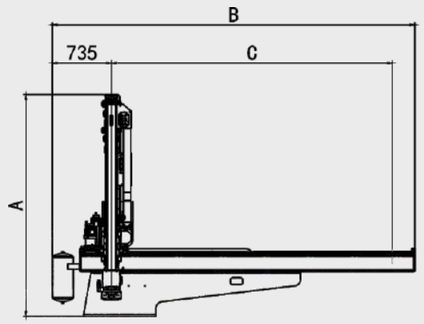
注塑机锁模力 Injection Press Range

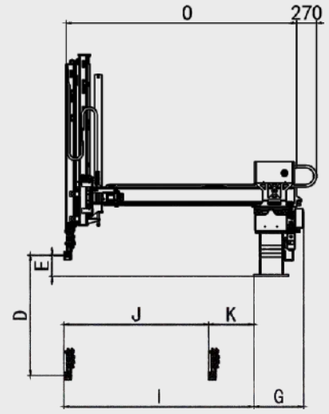
1600～4000ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）Packaging motion（Max. 256 points）
- 自由装箱点（115点×2处）Free packaging motion（115points×2stage）
- 取出侧前进姿势控制 Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势 Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势 Posture midway descent at release side
- 顶针连动 Ejector link
- 不良品排出回路 Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路 Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机 Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）Midway runner release（Move，Revert）
- 水口模内开放 Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
- 横走行待机 Delayed traverse
- 滑移取出回路 Undercut extract circuit
- 输送带启动信号 Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）Internal memory（for Max 100 molds）
- 设定值锁定功能 Lock function of setting value
- 固定可动切换 Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MBW-200
电源 Power Source	V	AC380±10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	4.5
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5～0.7
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	48
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed
■ 气缸推力（气压0.5MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	50【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N·m	110
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	2000/2500/3000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---
前后 Crosswise	mm	460～2300
走行 Traverse	mm	3000/3500
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	1820
操作盒 Pendant	Kg	1.6





外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MBW-200
A	总高 Overall height	2290(2530)(2770)mm
B	总长 Overall length	4040(4520)mm
C	走行行程 Traverse stroke	3000(3500)mm
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	2000（2500)(3000)mm
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	240mm
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	---
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	535mm
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	2300mm
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	1800mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	460mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	2875mm

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路 Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切・可动侧 NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认4回路 Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
- ◆制品夹取4回路 Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模 Mold close during ascend
- ◆回转单元 Rotation unit
- ◆顶针后退连动 Ejector return link
- ◆欧规12 EUROMAP12
- ◆欧规67 EUROMAP 67

- ● 当尺寸C是3000mm时，尺寸B为4040mm
  - when dimension C is 3000mm，B is 4040mm
- ● 当尺寸D是2000mm时，尺寸A为2290mm
  - when dimension D is 2000mm，A is 2290mm
- ● 当尺寸D是3000mm时，尺寸A为2770mm
  - when dimension D is 3000mm，A is 2770mm
- ● 当尺寸C是3500mm时，尺寸B为4520mm
  - when dimension C is 3500mm，B is 4520mm
- ● 当尺寸D是2500mm时，尺寸A为2530mm
  - when dimension D is 2500mm，A is 2530mm

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MBW-170

注塑机锁模力 Injection Press Range

850~1600ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

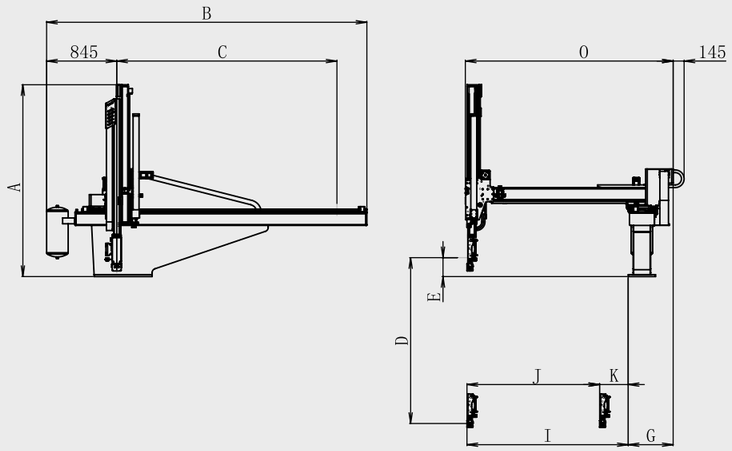
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MBW-170
电源 Power Source	V	AC220±10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.4
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	26
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed
■ 气缸推力（气压0.5MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	20【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N·m	57.7
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1700/2000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---
前后 Crosswise	mm	275~1875
走行 Traverse	mm	2500/3000
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	1245~1380
操作盒 Pendant	Kg	1.6



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MBW-170
A	总高 Overall height	2320(2440)mm
B	总长 Overall length	3700(4180)mm
C	走行行程 Traverse stroke	2500(3000)mm
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1700(2000)mm
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	350mm
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	---
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	710mm
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1875mm
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	1600mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	275mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	2475mm

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切·可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

- 当尺寸C是2500mm时，尺寸B为3700mm
- when dimension C is 2500mm，B is 3700mm

- 当尺寸C是3000mm时，尺寸B为4180mm
- when dimension C is 3000mm，B is 4180mm

- 当尺寸D是1700mm时，尺寸A为2320mm
- when dimension D is 1700mm，A is 2320mm

- 当尺寸D是2000mm时，尺寸A为2440mm
- when dimension D is 2000mm，A is 2440mm

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MBW-130

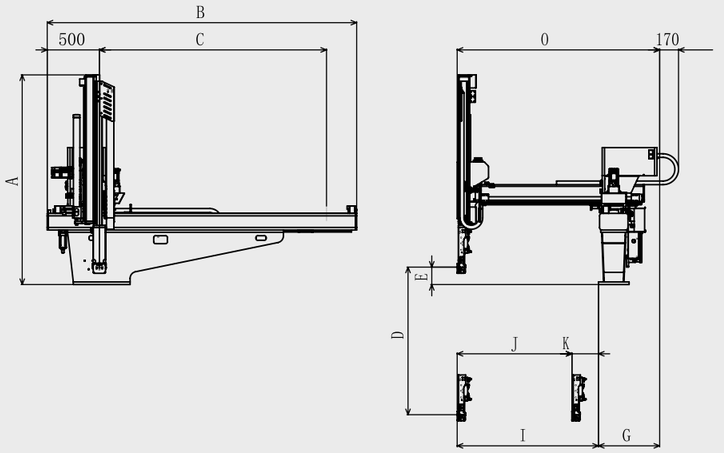
注塑机锁模力 Injection Press Range

550~1300ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）
自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）
取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side
走行途中姿势
Posture control during traverse
落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side
顶针连动
Ejector link
不良品排出回路
Defective product reject circuit
初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit
取出下降待机
Delayed arm descent
胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）
水口模内开放
Runner release within mold
吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
横走行待机
Delayed traverse
滑移取出回路
Undercut extract circuit
输送带启动信号
Start signal of conveyor
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）
设定值锁定功能
Lock function of setting value
固定可动切换
Extraction from fixed mold
2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MBW-130
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.3
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	24
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed
■ 气缸推力（气压0.5MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	15【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N·m	57.7
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1300/1500
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---
前后 Crosswise	mm	270~1280
走行 Traverse	mm	2000/2500
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	850~880
操作盒 Pendant	Kg	1.6



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MBW-130
A	总高 Overall height	1850(1970)mm
B	总长 Overall length	2725(3205)mm
C	走行行程 Traverse stroke	2000(2500)mm
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1300（1500）mm
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	170mm
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	---
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	550
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1280mm
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	1010mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	270mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1790

选项功能 OPTION FUNCTION

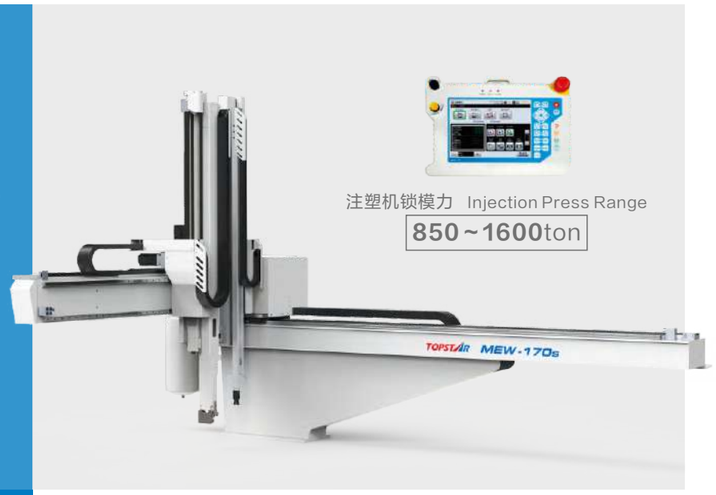
◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit
◆NT剪切・可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving
◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits
◆上升途中闭模
Mold close during ascend
◆回转单元
Rotation unit
◆顶针后退连动
Ejector return link
◆欧规12
EUROMAP12
◆欧规67
EUROMAP 67

- 当尺寸C是2000mm时，尺寸B为2725mm
  • when dimension C is 2000mm，B is 2725mm
- 当尺寸C是2500mm时，尺寸B为3205mm
  • when dimension C is 2500mm，B is 3205mm
- 当尺寸D是1300mm时，尺寸A为1850mm
  • when dimension D is 1300mm，A is 1850mm
- 当尺寸D是1500mm时，尺寸A为1970mm
  • when dimension D is 1500mm，A is 1970mm

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MEW-170s



注塑机锁模力 Injection Press Range

850~1600ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

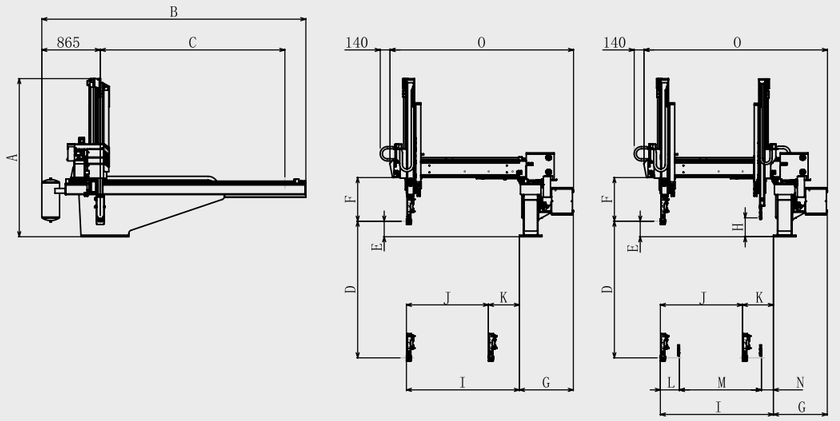
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MEW-170s	
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	3.2	
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	41	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.5MPa时 ）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.5MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	20【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	57.7	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1700/2000	
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	1700/2000	
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 455~1655 副臂/S 200~1400	
走行 Traverse	mm	2500/3000	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	1210	1450
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MEW-170s
A	总高 Overall height	2250(2370)mm
B	总长 Overall length	3705(4185)mm
C	走行行程 Traverse stroke	2500(3000)mm
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1700(2000)mm
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	255mm
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	630mm
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	500mm
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	300mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1655mm
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	1200mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	455mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	280mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	1145mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	200mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	2405mm

● 当尺寸C是2500mm时，尺寸B为3750mm
• when dimension C is 2500mm，B is 3750mm

● 当尺寸C是3000mm时，尺寸B为4185mm
• when dimension C is 3000mm，B is 4185mm

● 当尺寸D是1700mm时，尺寸A为2250mm
• when dimension D is 1700mm，A is 2250mm

● 当尺寸D是2000mm时，尺寸A为2370mm
• when dimension D is 2000mm，A is 2370mm

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切·可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

EU-120
EU-120s

注塑机锁模力 Injection Press Range

350~450ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

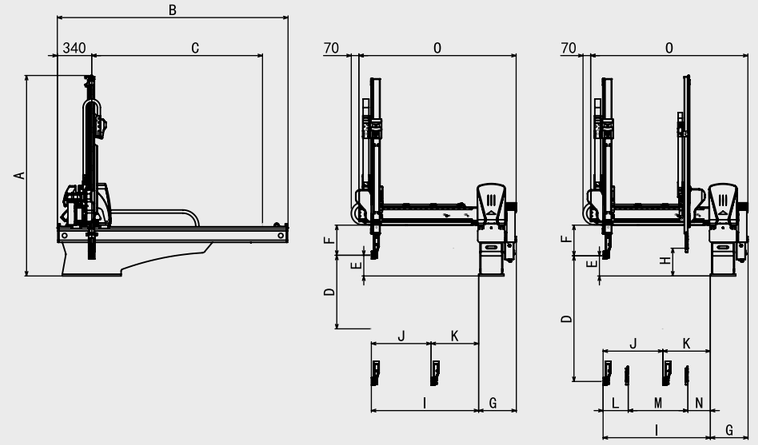
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	EU-120	EU-120s
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.1	3.25
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	8【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	25.8	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200	1200
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1250
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 265~1200	主臂/M 500~1200 副臂/S 250~950
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	526	561
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		EU-120	EU-120s
A	总高 Overall height	2190mm	2220mm
B	总长 Overall length	2650mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1800 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1200 mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	230 mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	325mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	405mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	280mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1200 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	935mm	700 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	265 mm	500 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	260 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	700 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	250mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1740 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切・可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

EUW-120
EUW-120s

注塑机锁模力 Injection Press Range

350~450ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

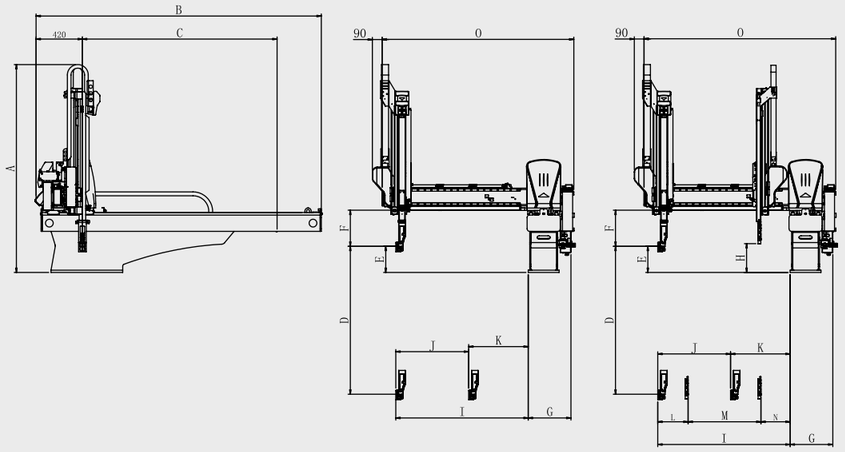
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	EUW-120	EUW-120s
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2.35	3.5
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	9.7	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	8【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	25.8	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200/1400	1200/1400
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1250/1450
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 280~1200	主臂/M 515~1200 副臂/S 265~950
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	567	613
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		EUW-120	EUW-120s
A	总高 Overall height	1890 (1950) mm	
B	总长 Overall length	2600 mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1800 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1200 (1400) mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	230 mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	325 mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	405 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	280 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1200mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	800 mm	685mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	280 mm	515 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	250mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	685mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	265 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1740 mm	

● 当尺寸C是1200mm时，尺寸B为1890mm
• when dimension C is 1200mm，B is 1890mm

● 当尺寸C是1400mm时，尺寸B为1950mm
• when dimension C is 1400mm，B is 1950mm

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切・可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

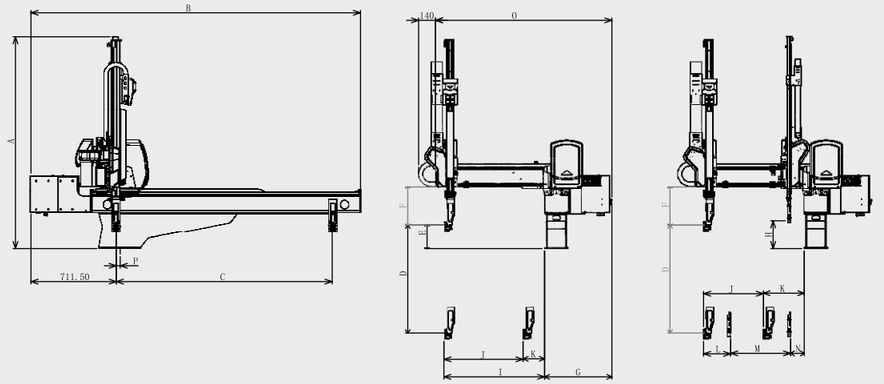
TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

GU-80
GU-80s

注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton



标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	GU-80	GU-80s
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	10【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900	900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	950
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 180~840	主臂/M 310~840 副臂/S 115~645
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	289	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

	外形尺寸 OUTER DIMENSIONS	GU-80	GU-80s
A	总高 Overall height	1800 mm	
B	总长 Overall length	2755 mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1800 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	900 mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	190 mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	420 mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	561 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	235 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	840 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	660 mm	500 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	180 mm	310 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	225 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	500 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	115 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1475 mm	
P	主臂-基座中心 Mainarm-base center	35 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切・可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

EU-80 II
EU-80s II

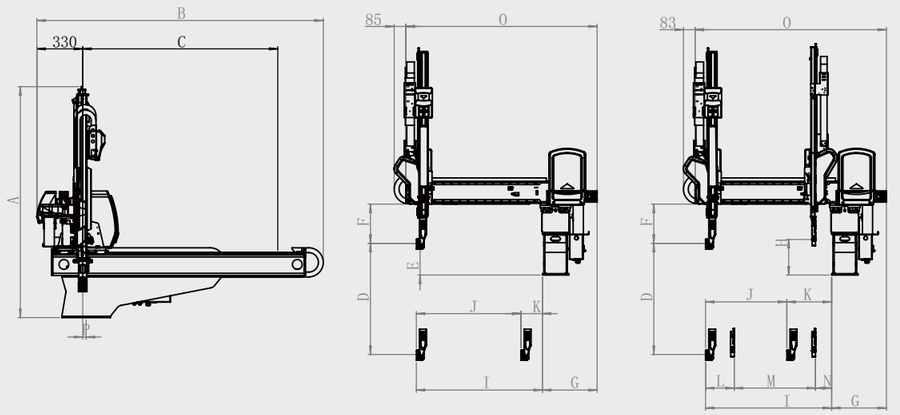
注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）
  Packaging motion（Max. 256 points）
- 自由装箱点（115点×2处）
  Free packaging motion（115points×2stage）
- 取出侧前进姿势控制
  Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势
  Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势
  Posture midway descent at release side
- 顶针连动
  Ejector link
- 不良品排出回路
  Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路
  Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机
  Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）
  Midway runner release（Move，Revert）
- 水口模内开放
  Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）
  Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
- 横走行待机
  Delayed traverse
- 滑移取出回路
  Undercut extract circuit
- 输送带启动信号
  Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）
  Internal memory（for Max 100 molds）
- 设定值锁定功能
  Lock function of setting value
- 固定可动切换
  Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）
  Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	EU-80Ⅱ	EU-80sⅡ
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	6【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	800/900	800/900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	850/950
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 150~900	主臂/M 365~900 副臂/S 135~670
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	265	289
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS	EU-80Ⅱ	EU-80sⅡ
A 总高 Overall height	1650 (1770)mm	
B 总长 Overall length	2060 (2240) mm	
C 走行行程 Traverse stroke	1400 (1600) mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	800 (900) mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby	225 mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	280 mm	
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	395 mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	255 mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max	900 mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	750 mm	585 mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	150 mm	365 mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	230 mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	585 mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	135 mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1375 mm	
P 主臂-基座中心 Mainarm-base center	25 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路
  Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切·可动侧
  NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认4回路
  Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
- ◆制品夹取4回路
  Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模
  Mold close during ascend
- ◆回转单元
  Rotation unit
- ◆顶针后退连动
  Ejector return link
- ◆欧规12
  EUROMAP12
- ◆欧规67
  EUROMAP 67

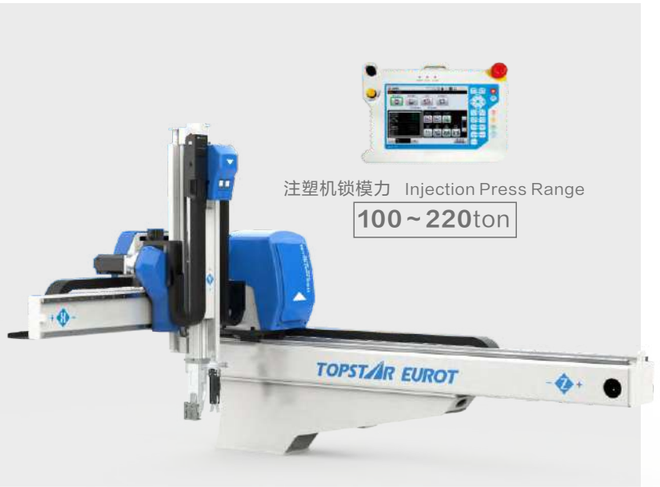
- 当尺寸C是1400mm时，尺寸B为2060mm
  · when dimension C is 1400mm，B is 2060mm
- 当机械手为三轴时，尺寸D是800mm时，尺寸A为1650mm
  · When the manipulator is triaxial and D is 800, dimension A is 1650.
- 当机械手为五轴时，尺寸D是800mm时，尺寸A为1650mm
  · When the manipulator is five axis and D is 800, dimension A is 1650.

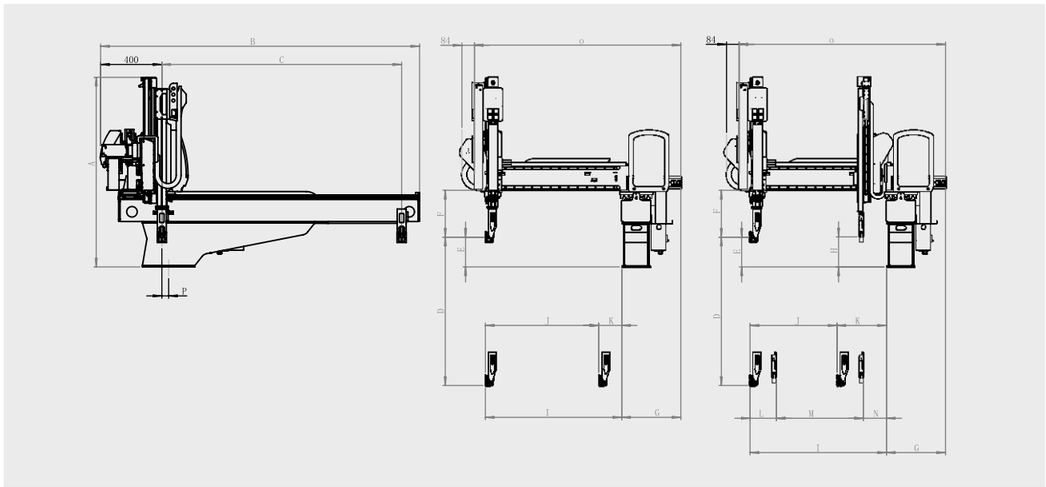
- 当尺寸C是1600mm时，尺寸B为2240mm
  · when dimension C is 1600mm，B is 2240mm
- 当机械手为三轴时，尺寸D是900mm时，尺寸A为1770mm
  · When the manipulator is triaxial and D is 900, dimension A is 1770.
- 当机械手为五轴时，尺寸D是900mm时，尺寸A为1770mm
  · When the manipulator is five axis and D is 900, dimension A is 1770.

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

EUW-80Ⅱ
EUW-80sⅡ





标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）
  Packaging motion（Max. 256 points）
- 自由装箱点（115点×2处）
  Free packaging motion（115points×2stage）
- 取出侧前进姿势控制
  Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势
  Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势
  Posture midway descent at release side
- 顶针连动
  Ejector link
- 不良品排出回路
  Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路
  Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机
  Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）
  Midway runner release（Move，Revert）
- 水口模内开放
  Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）
  Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
- 横走行待机
  Delayed traverse
- 滑移取出回路
  Undercut extract circuit
- 输送带启动信号
  Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）
  Internal memory（for Max 100 molds）
- 设定值锁定功能
  Lock function of setting value
- 固定可动切换
  Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）
  Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	EUW-80Ⅱ	EUW-80sⅡ
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	6【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900/1000	900/1000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	950/1050
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 150~580	主臂/M 330~900 副臂/S 175~745
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	270	298
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		EUW-80Ⅱ	EUW-80sⅡ
A	总高 Overall height	1290（1350）mm	
B	总长 Overall length	2130mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1600 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	900（1000）mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	175 mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	313 mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	394 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	210 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	900 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	755 mm	580 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	150 mm	330 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	185 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	580 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	175 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1377 mm	
P	主臂-基座中心 Main arm-base center	46mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路
  Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切・可动侧
  NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认4回路
  Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
- ◆制品夹取4回路
  Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模
  Mold close during ascend
- ◆回转单元
  Rotation unit
- ◆顶针后退连动
  Ejector return link
- ◆欧规12
  EUROMAP12
- ◆欧规67
  EUROMAP 67

- P 主臂-基座中心 46
  • P Main arm-base center 46
- 当尺寸D是900mm时，尺寸A为1285mm
  • when dimension D is 900mm，A is 1285mm
- 当尺寸C是1600mm时，尺寸B为2130mm
  • when dimension C is 16000mm，B is 2130mm
- 当尺寸D是1000mm时，尺寸A为1345mm
  • when dimension D is 1000mm，A is 1345mm

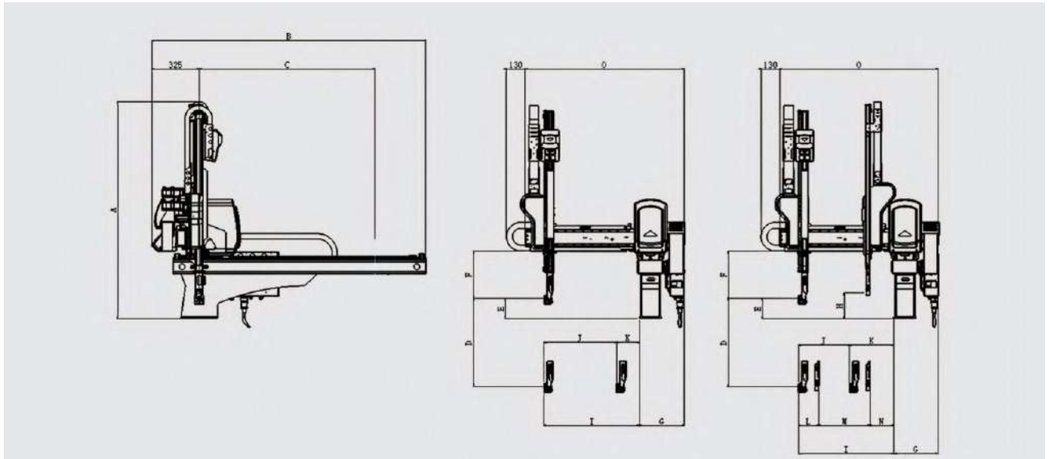
TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

EU-50
EU-50s

注塑机锁模力 Injection Press Range

30~150ton



标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	EU-50	EU-50s
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.3	2.1
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	600	
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	600	
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 120~455	主臂/M 250~585 副臂/S 115~450
走行 Traverse	mm	1200	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	180	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		EU-50	EU-50s
A	总高 Overall height	1350mm	
B	总长 Overall length	1750mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1200 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	600 mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	150 mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	285mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	255 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	195 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	585 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	585 mm	385 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	120 mm	250 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	110 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	385 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	115 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1095 mm	
P	主臂-基座中心 Main arm-base center	58mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切·可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MDE-120
MDE-120s

注塑机锁模力 Injection Press Range

350~450ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion (Max. 256 points)

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion (115points×2stage)

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release (Move, Revert)

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit (2 circuit)

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

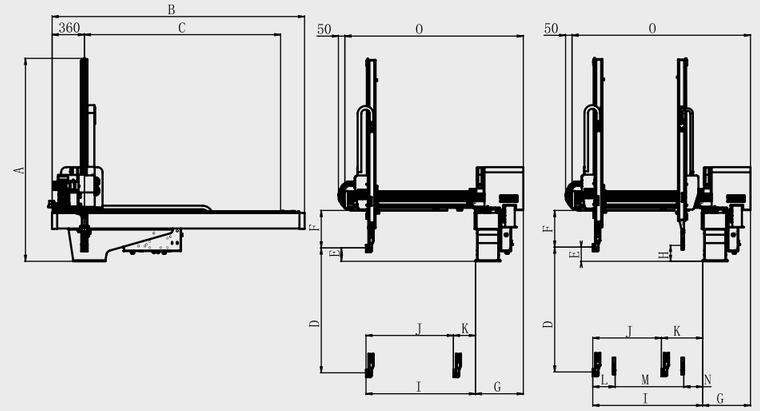
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory (for Max 100 molds)

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange (Chinese/English)

型式 MODEL	单位 UNIT	MDE-120	MDE-120s
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture (Air Cylinder)	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200	1200
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1200
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 160~1050	主臂/M 375~1050 副臂/S 210~885
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	300	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MDE-120	MDE-120s
A	总高 Overall height	2020(2210)/2030(2220)	
B	总长 Overall length	2430mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1800 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1200(1400) mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	140 mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	370mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	460 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	120 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1050 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	840 mm	660 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	160 mm	375 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	235 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	660 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	195 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1715 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切・可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit (4 circuits)

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

- 当机械手为三轴时，尺寸D是1200mm时，尺寸A为2020mm
- When the manipulator is triaxial and D is 1200, dimension A is 2020.

- 当机械手为五轴时，尺寸D是1200mm时，尺寸A为2030mm
- When the manipulator is five axis and D is 1200, dimension A is 2030.

- 当机械手为三轴时，尺寸D是1400mm时，尺寸A为2210mm
- When the manipulator is triaxial and D is 1400, dimension A is 2210.

- 当机械手为五轴时，尺寸D是1400mm时，尺寸A为2220mm
- When the manipulator is five axis and D is 1400, dimension A is 2220.

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MEWE-120
MEWE-120s

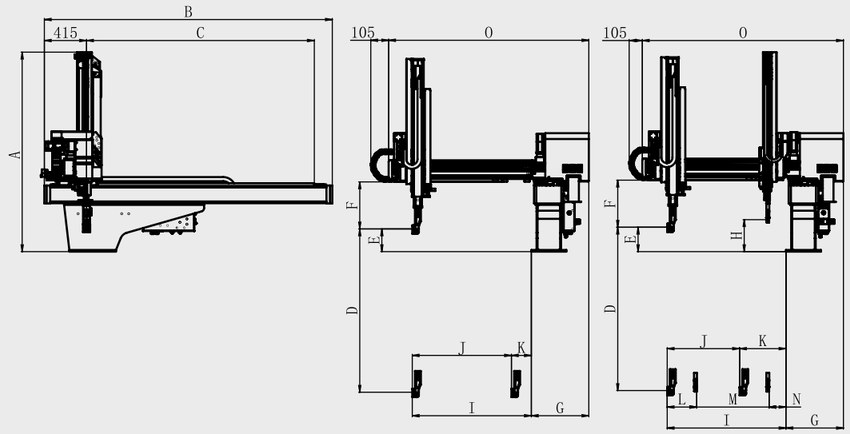
注塑机锁模力 Injection Press Range

350~450ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）
  Packaging motion（Max. 256 points）
- 自由装箱点（115点×2处）
  Free packaging motion（115points×2stage）
- 取出侧前进姿势控制
  Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势
  Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势
  Posture midway descent at release side
- 顶针连动
  Ejector link
- 不良品排出回路
  Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路
  Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机
  Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）
  Midway runner release（Move，Revert）
- 水口模内开放
  Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）
  Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
- 横走行待机
  Delayed traverse
- 滑移取出回路
  Undercut extract circuit
- 输送带启动信号
  Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）
  Internal memory（for Max 100 molds）
- 设定值锁定功能
  Lock function of setting value
- 固定可动切换
  Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）
  Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MEWE-120	MEWE-120s
电源 Power Source	V	AC220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.9	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	18	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1200/1400	1200/1400
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1250/1450
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 165~1020	主臂/M 400~1020 副臂/S 140~760
走行 Traverse	mm	1800	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	450	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MEWE-120	MEWE-120s
A	总高 Overall height	1640(1760)mm	
B	总长 Overall length	2470mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1800 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1200 (1400)mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	260mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	410mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	495 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	250 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1020 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	855 mm	620 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	165 mm	400 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	240 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	620 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	225 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1715 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路
  Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切・可动侧
  NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认4回路
  Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
- ◆制品夹取4回路
  Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模
  Mold close during ascend
- ◆回转单元
  Rotation unit
- ◆顶针后退连动
  Ejector return link
- ◆欧规12
  EUROMAP12
- ◆欧规67
  EUROMAP 67

- 当机械手为三轴时，尺寸D是1200mm时，尺寸A为1640mm
  • When the manipulator is triaxial and D is 1200, dimension A is 1640.
- 当机械手为五轴时，尺寸D是1200mm时，尺寸A为1640mm
  • When the manipulator is five axis and D is 1200, dimension A is 1640.
- 当机械手为三轴时，尺寸D是1400mm时，尺寸A为1760mm
  • When the manipulator is triaxial and D is 1400, dimension A is 1760.
- 当机械手为五轴时，尺寸D是1400mm时，尺寸A为1760mm
  • When the manipulator is five axis and D is 1400, dimension A is 1760.

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MDW-110
MDW-110s

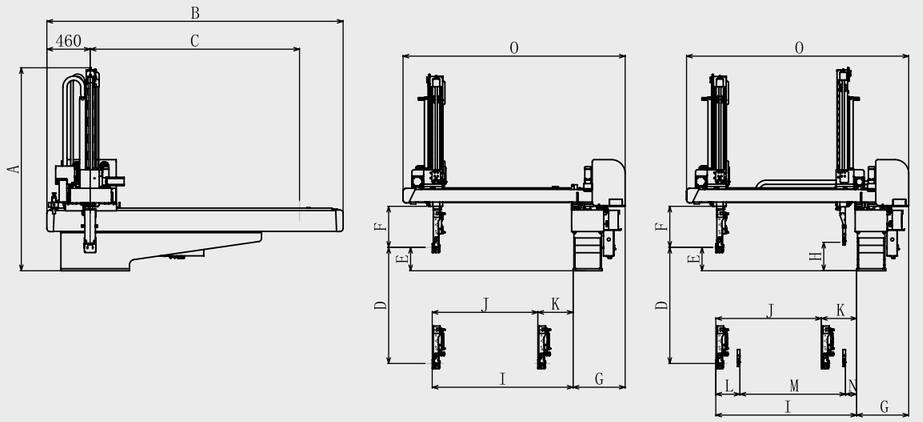
注塑机锁模力 Injection Press Range

350~850ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）
  Packaging motion (Max. 256 points)
- 自由装箱点（115点×2处）
  Free packaging motion (115points×2stage)
- 取出侧前进姿势控制
  Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势
  Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势
  Posture midway descent at release side
- 顶针连动
  Ejector link
- 不良品排出回路
  Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路
  Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机
  Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）
  Midway runner release (Move, Revert)
- 水口模内开放
  Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）
  Additional vacuum sensing unit (2 circuit)
- 横走行待机
  Delayed traverse
- 滑移取出回路
  Undercut extract circuit
- 输送带启动信号
  Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）
  Internal memory (for Max 100 molds)
- 设定值锁定功能
  Lock function of setting value
- 固定可动切换
  Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）
  Two language exchange (Chinese/English)

型式 MODEL	单位 UNIT	MDW-110	MDW-110s
电源 Power Source	V	AC220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	18	27
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture (Air Cylinder)	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	10【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	57.7	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1500/1700	1500
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1550
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 175~1300	主臂/M 340~1300 副臂/S 120~1080
走行 Traverse	mm	2000/2500	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	592	636
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MDW-110	MDW-110s
A	总高 Overall height	1930(2070)mm	1770(1930)mm
B	总长 Overall length	2805(3285)mm	
C	走行行程 Traverse stroke	2000(2500)mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1500(1700)mm	1100(1500)mm
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	225mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	445mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	470mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	250mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	1300mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	1125mm	960mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	175mm	340mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	—	275mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	960mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	120mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	2105	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路
  Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切·可动侧
  NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认4回路
  Additional vacuum sensing unit (4 circuits)
- ◆制品夹取4回路
  Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模
  Mold close during ascend
- ◆回转单元
  Rotation unit
- ◆顶针后退连动
  Ejector return link
- ◆欧规12
  EUROMAP12
- ◆欧规67
  EUROMAP 67

- 当尺寸C是2000mm时，尺寸B为2805mm
  • when dimension C is 2000mm, B is 2805mm
- 当尺寸C是2500mm时，尺寸B为3285mm
  • when dimension C is 2500mm, B is 3285mm
- 当尺寸D是1500mm时，尺寸A为1930mm
  • when dimension D is 1500mm, A is 1930mm
- 当尺寸D是1700mm时，尺寸A为2070mm
  • when dimension D is 1700mm, A is 2070mm

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MEWE-100
MEWE-100s

注塑机锁模力 Injection Press Range

350~450ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

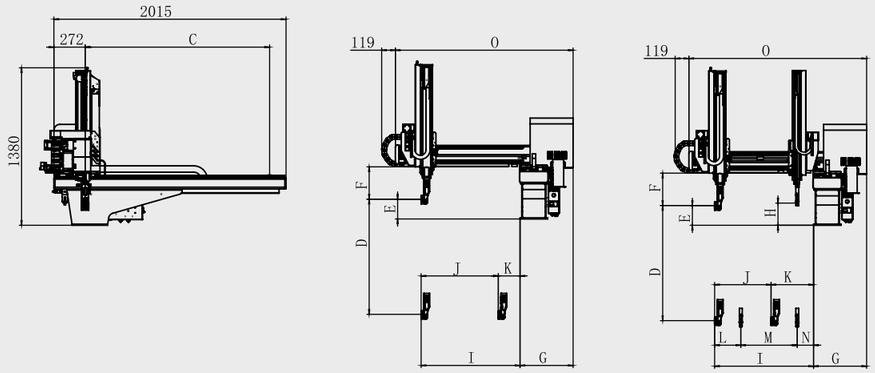
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MEWE-100	MEWE-100s
电源 Power Source	V	Ac220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.9	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1000	1000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1050
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 190~840	主臂/M 370~840 副臂/S 140~610
走行 Traverse	mm	1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	363	397
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MEWE-100	MEWE-100s
A	总高 Overall height	1360mm	1380mm
B	总长 Overall length	2015mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1600 mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1000 mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	170mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	280mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	460 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	190 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	840 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	650 mm	470 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	190 mm	370 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	255 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	470 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	160 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1540 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切・可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MEWE-100
MEWE-100s
（三截）

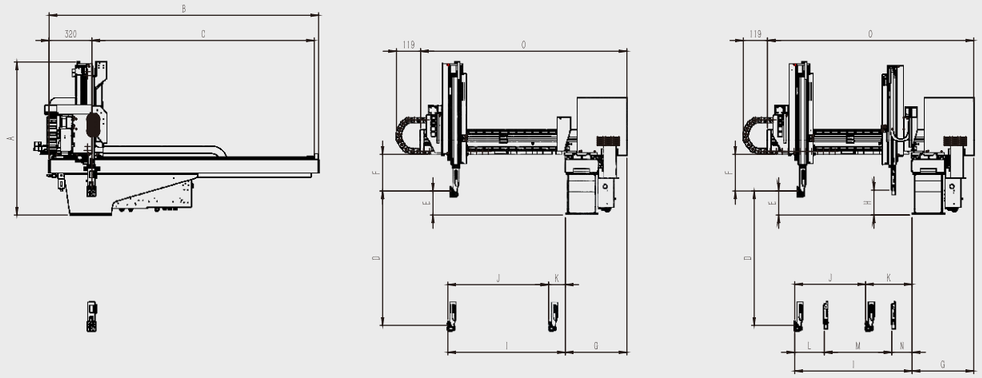
注塑机锁模力 Injection Press Range

350～450ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）
  Packaging motion（Max. 256 points）
- 自由装箱点（115点×2处）
  Free packaging motion（115points×2stage）
- 取出侧前进姿势控制
  Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势
  Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势
  Posture midway descent at release side
- 顶针连动
  Ejector link
- 不良品排出回路
  Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路
  Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机
  Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）
  Midway runner release（Move，Revert）
- 水口模内开放
  Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）
  Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
- 横走行待机
  Delayed traverse
- 滑移取出回路
  Undercut extract circuit
- 输送带启动信号
  Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）
  Internal memory（for Max 100 molds）
- 设定值锁定功能
  Lock function of setting value
- 固定可动切换
  Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）
  Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MEWE-100	MEWE-100s
电源 Power Source	V	Ac200～220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.9	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N · m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	1000	1000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	1050
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 125～875	主臂M 350～875 副臂/S 155～655
走行 Traverse	mm	1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	450	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS	MEWE-100	MEWE-100s
A 总高 Overall height	1145mm	
B 总长 Overall length	2015mm	
C 走行行程 Traverse stroke	1600 mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	1000 mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby	180mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	274mm	
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	460 mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	175 mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max	875 mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	750 mm	525 mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	125 mm	350 mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	220 mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	500 mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	155 mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1540 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路
  Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切・可动侧
  NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认4回路
  Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
- ◆制品夹取4回路
  Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模
  Mold close during ascend
- ◆回转单元
  Rotation unit
- ◆顶针后退连动
  Ejector return link
- ◆欧规12
  EUROMAP12
- ◆欧规67
  EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MDE-90
MDE-90s

注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion（Max. 256 points）

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion（115points×2stage）

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release（Move，Revert）

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit（2 circuit）

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

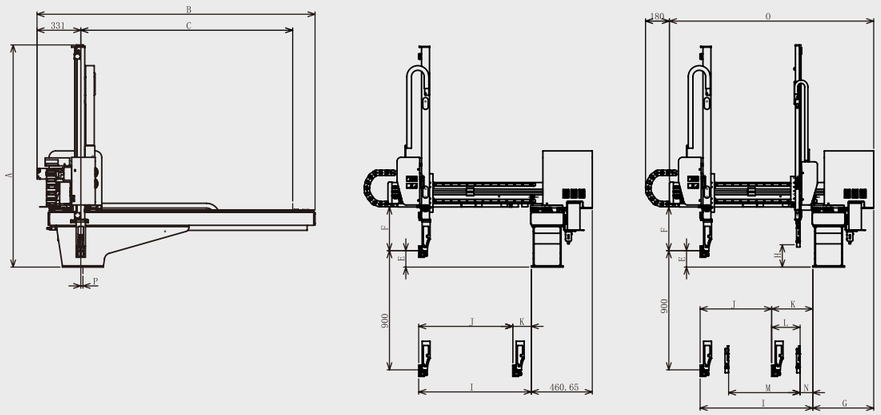
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory（for Max 100 molds）

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MDE-90	MDE-90s
电源 Power Source	V	Ac200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.9	2.8
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力(气压0.49MPa时) Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	10【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900	900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	950
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 140~850	主臂/M 310~850 副臂/S 95~635
走行 Traverse	mm	1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	370	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS	MDE-90	MDE-90s
A 总高 Overall height	1690mm	
B 总长 Overall length	2100mm	
C 走行行程 Traverse stroke	1600 mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	900 mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby	120mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	330mm	
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	460 mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	170mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max	850 mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	710 mm	540 mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	140 mm	310 mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	215 mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	540 mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	95 mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1545 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切·可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit（4 circuits）

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MDE-80
MDE-80s

注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion (Max. 256 points)

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion (115points×2stage)

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release (Move，Revert)

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit (2 circuit)

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

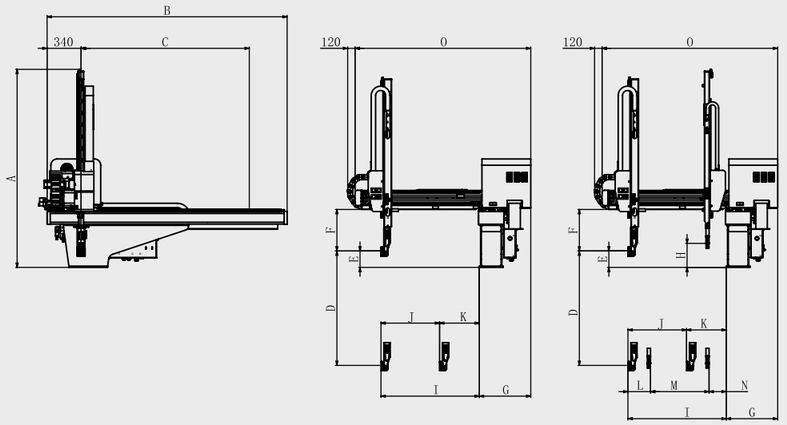
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory (for Max 100 molds)

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange (Chinese/English)

型式 MODEL	单位 UNIT	MDE-80	MDE-80s
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.3	2.1
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture (Air Cylinder)	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	800/900	800/900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	850/950
前后(主臂,副臂) Crosswise (M,S)	mm	主臂/M 120~790	主臂/M 255~790 副臂/S 110~645
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	221	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS	MDE-80	MDE-80s
A 总高 Overall height	1550(1660)mm	1610(1730)mm
B 总长 Overall length	1930(2110)mm	
C 走行行程 Traverse stroke	1400(1600)mm	
D 主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	800（900）mm	
E 主臂上下待机 Main-arm vertical standby	145mm	
F 夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	350mm	
G 基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	410 mm	
H 副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	180 mm
I 主臂前进最大值 Main-arm reach max	790 mm	
J 主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	630 mm	460 mm
K 主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	120 mm	255 mm
L 主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	200 mm
M 副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	460 mm
N 副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	140 mm
O 前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1405 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切·可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认4回路
Additional vacuum sensing unit (4 circuits)

◆制品夹取4回路
Product gripping 4 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

- 当尺寸C是1400mm时，尺寸B为1930mm
  - When dimension C is 1400mm，B is 1930mm
- 当机械手为三轴时，尺寸D是800mm时，尺寸A为1550mm
  - When the manipulator is triaxial and D is 800, dimension A is 1550.
- 当机械手为五轴时，尺寸D是800mm时，尺寸A为1610mm
  - When the manipulator is five axis and D is 800, dimension A is 1610.
- 当尺寸C是1600mm时，尺寸B为2110mm
  - When dimension C is 1600mm，B is 2110mm
- 当机械手为三轴时，尺寸D是900mm时，尺寸A为1660mm
  - When the manipulator is triaxial and D is 900, dimension A is 1660.
- 当机械手为五轴时，尺寸D是900mm时，尺寸A为1730mm
  - When the manipulator is five axis and D is 900, dimension A is 1730.

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

MEWE-80
MEWE-80s

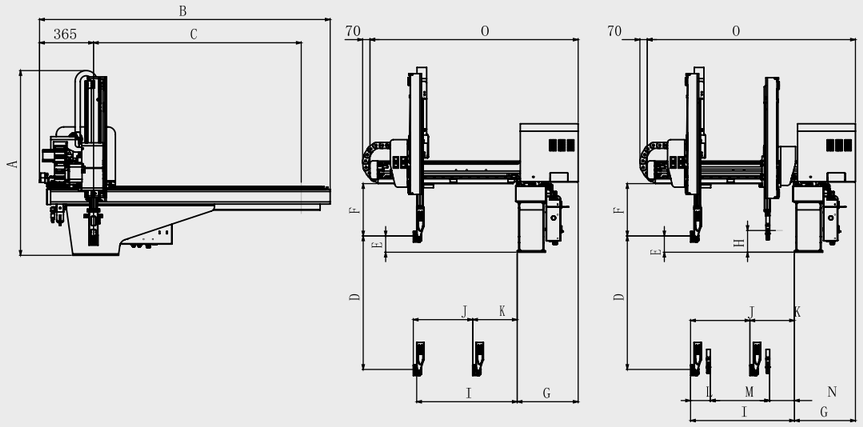
注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 装箱动作（各轴256点）
  Packaging motion（Max. 256 points）
- 自由装箱点（115点×2处）
  Free packaging motion（115points×2stage）
- 取出侧前进姿势控制
  Forward and rotate at removing side
- 走行途中姿势
  Posture control during traverse
- 落下测下降途中姿势
  Posture midway descent at release side
- 顶针连动
  Ejector link
- 不良品排出回路
  Defective product reject circuit
- 初期不良品排出回路
  Initial defective product reject circuit
- 取出下降待机
  Delayed arm descent
- 胶口途中开放（去程，返程）
  Midway runner release（Move，Revert）
- 水口模内开放
  Runner release within mold
- 吸着确认单元（2回路）
  Additional vacuum sensing unit（2 circuit）
- 横走行待机
  Delayed traverse
- 滑移取出回路
  Undercut extract circuit
- 输送带启动信号
  Start signal of conveyor
- 内部存储记忆（最大100种类型）
  Internal memory（for Max 100 molds）
- 设定值锁定功能
  Lock function of setting value
- 固定可动切换
  Extraction from fixed mold
- 2国语言切换（中文，英文）
  Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	MEWE-80	MEWE-80s
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	1.55	2.35
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	2.9	
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	5【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	10.1	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900	900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	900
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 100~740	主臂/M 290~740 副臂/S 165~615
走行 Traverse	mm	1400（1600）	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	250	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		MEWE-80	MEWE-80s
A	总高 Overall height	1330mm	
B	总长 Overall length	1920(2100)mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1400(1600)mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	900mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	110mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	335mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	400 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	160 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	740 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	630 mm	400 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	100 mm	290 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	170 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	400 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	195 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1375 mm	

- 当尺寸C是1400mm时，尺寸B为1920mm
- when dimension C is 1400mm，B is 1920mm

- 当尺寸C是1600mm时，尺寸B为2100mm
- when dimension C is 1600mm，B is 2100mm

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路
  Air nipper in chuck circuit
- ◆NT剪切·可动侧
  NT gate cutting on crossmember of moving
- ◆吸着确认2回路
  Additional vacuum sensing unit（2 circuits）
- ◆制品夹取2回路
  Product gripping 2 circuits
- ◆吸着确认4回路
  Additional vacuum sensing unit（4 circuits）
- ◆制品夹取4回路
  Product gripping 4 circuits
- ◆上升途中闭模
  Mold close during ascend
- ◆回转单元
  Rotation unit
- ◆顶针后退连动
  Ejector return link
- ◆欧规12
  EUROMAP12
- ◆欧规67
  EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

HDW-80

注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

装箱动作（各轴256点）
Packaging motion (Max. 256 points)

自由装箱点（115点×2处）
Free packaging motion (115points×2stage)

取出侧前进姿势控制
Forward and rotate at removing side

走行途中姿势
Posture control during traverse

落下测下降途中姿势
Posture midway descent at release side

顶针连动
Ejector link

不良品排出回路
Defective product reject circuit

初期不良品排出回路
Initial defective product reject circuit

取出下降待机
Delayed arm descent

胶口途中开放（去程，返程）
Midway runner release (Move, Revert)

水口模内开放
Runner release within mold

吸着确认单元（2回路）
Additional vacuum sensing unit (2 circuit)

横走行待机
Delayed traverse

滑移取出回路
Undercut extract circuit

输送带启动信号
Start signal of conveyor

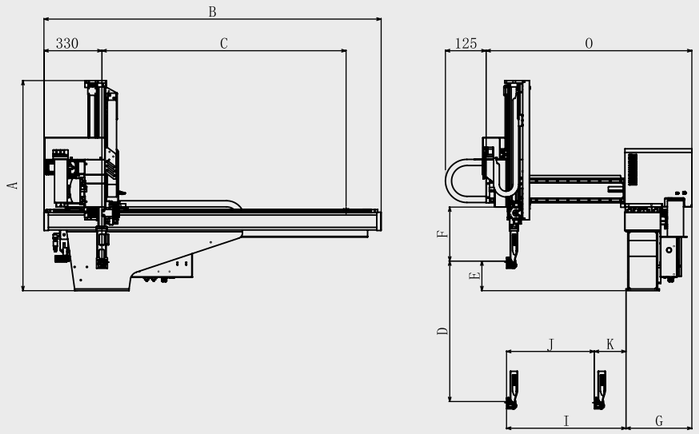
内部存储记忆（最大100种类型）
Internal memory (for Max 100 molds)

设定值锁定功能
Lock function of setting value

固定可动切换
Extraction from fixed mold

2国语言切换（中文，英文）
Two language exchange (Chinese/English)

型式 MODEL	单位 UNIT	HDW-80
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	2
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	8
驱动方式 Drive System	---	伺服马达 / AC Servo Motor
姿势（气缸）Posture (Air Cylinder)	---	90°固定 / 90°Fixed
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
姿势力矩 Posture Torque	N·m	8.3
■ 行程 Stroke		
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	900
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---
前后(主臂) Crosswise (M)	mm	主臂/M 180~680
走行 Traverse	mm	1600
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	279
操作盒 Pendant	Kg	1.6



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		HDW-80
A	总高 Overall height	1310mm
B	总长 Overall length	2160mm
C	走行行程 Traverse stroke	1600mm
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	900mm
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	170mm
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	330mm
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	375mm
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	680mm
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	500mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	180mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1170mm

选项功能 OPTION FUNCTION

◆夹具内剪刀回路
Air nipper in chuck circuit

◆NT剪切·可动侧
NT gate cutting on crossmember of moving

◆吸着确认2回路
Additional vacuum sensing unit (2 circuits)

◆制品夹取2回路
Product gripping 2 circuits

◆上升途中闭模
Mold close during ascend

◆回转单元
Rotation unit

◆顶针后退连动
Ejector return link

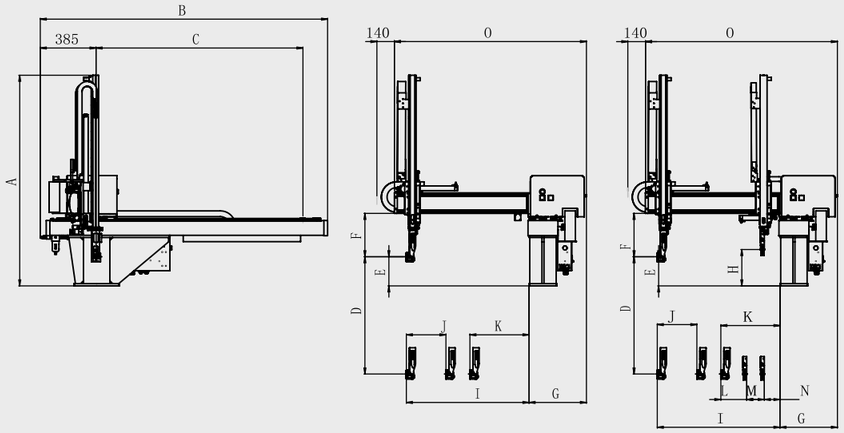
◆欧规12
EUROMAP12

◆欧规67
EUROMAP 67

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

AD-80
AD-80s



标准功能 STANDARD FUNCTION

- 1-99点的位置动作 Positioning 1-99
- 取出侧姿势控制） Posture control at extract side
- 不良品排出回路 Defective product reject circuit
- 副臂单独动作 Sub-arm individual motion
- 胶口途中开放（去程，返程） Midway runner release（Move，Revert）
- 模内开放 Product release within mold
- 内部存储记忆（最大30种类型） Internal memory（for Max 30 molds）
- 吸着确认单元（1回路） Additional vacuum sensing unit（1 circuit）
- 落下测下降低速 Slow speed descent at release side
- 横走行待机 Delayed traverse
- 输送带启动信号 Start signal of conveyor
- 水口落下测下降 Runner descent at release side
- 水口侧可动取出 Runner extraction from moving side
- 2国语言切换（中文，英文） Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	AD-80	AD-80s
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.45	
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	13.8	23.9
驱动方式 Drive System	---	气缸/Air Cylinder	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	8.3	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	600/800	600/800
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	600/800
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 300	主臂/M 300 副臂/S 150
走行 Traverse	mm	1400	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	208	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	

外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		AD-80	AD-80s
A	总高 Overall height	1440(1600)mm	
B	总长 Overall length	1970mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1400mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	600（800）mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	175mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	325mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	385 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	230 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	860 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	300 mm	300 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	140 mm	250 mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	175 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	150 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	70 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1300 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路 Air nipper in chuck circuit
- ◆NT动作剪切装置 NT gate cut
- ◆吸着确认2回路 Additional vacuum sensing unit（2 circuits）
- ◆滑移取出 Under-cut extraction
- ◆固定可动切换 Extraction from fixed side
- ◆制品确认 Product confirmation

● 当尺寸D是600mm时，尺寸A为1440mm
• when dimension D is 600mm，A is 1440mm

● 当尺寸D是800mm时，尺寸A为1600mm
• when dimension D is 800mm，A is 1600mm

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

ADW-80
ADW-80s

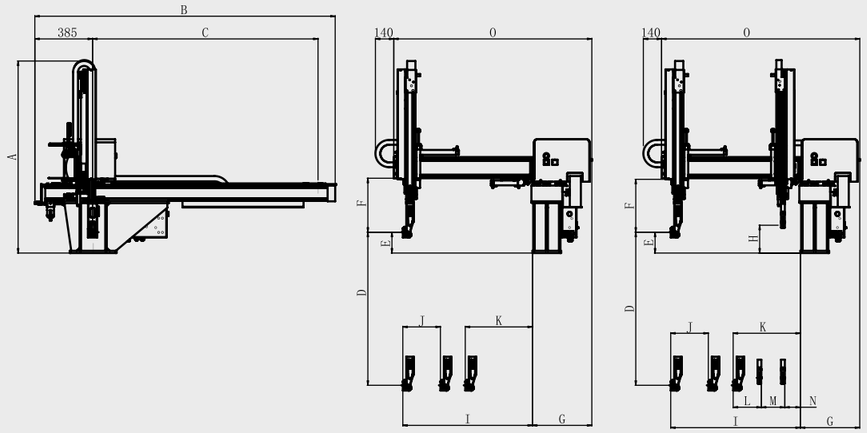
注塑机锁模力 Injection Press Range

100~220ton

标准功能 STANDARD FUNCTION

- 1-99点的位置动作 Positioning 1-99
- 取出侧姿势控制） Posture control at extract side
- 不良品排出回路 Defective product reject circuit
- 副臂单独动作 Sub-arm individual motion
- 胶口途中开放（去程，返程） Midway runner release（Move，Revert）
- 模内开放 Product release within mold
- 内部存储记忆（最大30种类型） Internal memory（for Max 30 molds）
- 吸着确认单元（1回路） Additional vacuum sensing unit（1 circuit）
- 落下测下降低速 Slow speed descent at release side
- 横走行待机 Delayed traverse
- 输送带启动信号 Start signal of conveyor
- 水口落下测下降 Runner descent at release side
- 水口侧可动取出 Runner extraction from moving side
- 2国语言切换（中文，英文） Two language exchange（Chinese/English）

型式 MODEL	单位 UNIT	ADW-80	ADW-80s
电源 Power Source	V	AC200~220±10% 50/60Hz	
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.45	
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7	
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	13.3	23.7
驱动方式 Drive System	---	气缸/Air Cylinder	
姿势（气缸）Posture（Air Cylinder）	---	90°固定 / 90°Fixed	
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)			
最大可搬重量 Max.Load	Kg	3【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】	
姿势力矩 Posture Torque	N·m	8.3	
■ 行程 Stroke			
主臂上下 Main-arm Vertical	mm	800/900/100	800/900/1000
副臂上下 Sub-arm Vertical	mm	---	800/900/1000
前后(主臂,副臂) Crosswise（M,S）	mm	主臂/M 300	主臂/M 300 副臂/S 150
走行 Traverse	mm	1400/1600	
■ 本体重量 Net Weight			
本体 Main Body	Kg	279	
操作盒 Pendant	Kg	1.6	



外形尺寸 OUTER DIMENSIONS		ADW-80	ADW-80s
A	总高 Overall height	1360(1400)(1460)mm	
B	总长 Overall length	1970(2150)mm	
C	走行行程 Traverse stroke	1400(1600)mm	
D	主臂上下行程 Main-arm vertical stroke	800(900)(1000)mm	
E	主臂上下待机 Main-arm vertical standby	165mm	
F	夹具安装有效空间 Bottom of crosswise to chuck mount position	320mm	
G	基座里侧面-箱体末端 Base side face-Box end	385 mm	
H	副臂上下待机 Sub-arm Vertical standby	---	195 mm
I	主臂前进最大值 Main-arm reach max	860 mm	
J	主臂前进最大行程 Main-arm crosswise stroke max	300 mm	300 mm
K	主臂前后待机最小值 Main-arm crosswise standby min	140 mm	285mm
L	主副臂接近最小值 Main/Sub-arm proximity min	---	195 mm
M	副臂前进最大行程 Sub-arm crosswise stroke max	---	150 mm
N	副臂前后待机最小值 Sub-arm crosswise standby min	---	85 mm
O	前后臂末端-箱体末端 Crosswise arm end-Box end	1300 mm	

选项功能 OPTION FUNCTION

- ◆夹具内剪刀回路 Air nipper in chuck circuit
- ◆NT动作剪切装置 NT gate cut
- ◆吸着确认2回路 Additional vacuum sensing unit（2 circuits）
- ◆滑移取出 Under-cut extraction
- ◆固定可动切换 Extraction from fixed side
- ◆制品确认 Product confirmation

- 当尺寸C是1400mm时，尺寸B为1970mm
  - when dimension C is 1400mm，B is 1970mm
- 当尺寸D是800mm时，尺寸A为1320mm
  - when dimension D is 800mm ， A is 1320mm
- 当尺寸D是1000mm时，尺寸A为1460mm
  - when dimension D is 1000mm，A is 1460mm
- 当尺寸C是1600mm时，尺寸B为2150mm
  - when dimension C is 1600mm，B is 2150mm
- 当尺寸D是900mm时，尺寸A为1400mm
  - when dimension D is 900mm ， A is 1400mm

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

L-650[V]

注塑机锁模力
Injection Press Range
80~150ton

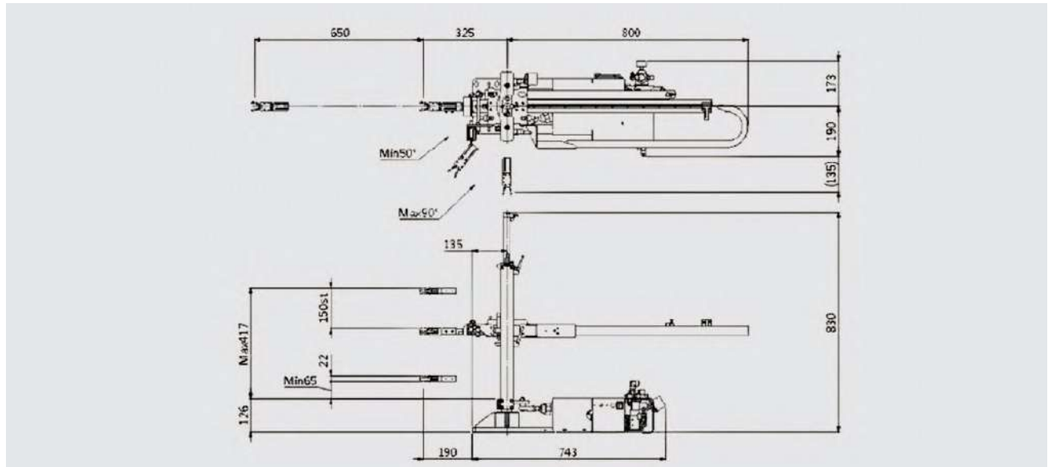
特长

- 上下待机位置手柄调整功能。
  旋转手柄可调节进入模具上下方向的位置
- 回转角度调整功能。
  简单机械调整可变更回转方向及回转角度
- 夹具部反转功能。
  夹具部反转可使浇口释放平顺完成
- 固定侧・可动侧切换。
  固定侧可动侧对应切换

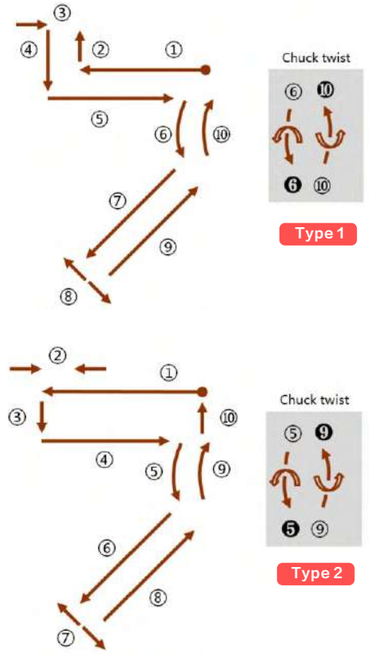
Features

- Vertical standby position adjustment function with handle.
  Adjustment of top and bottom direction of entry position to mold is possible by turning the handle.
- Rotation angle adjustment function.
  Simple machine adjustment makes it possible to change the direction of rotation and to adjust the rotation angle
- Chuck part reversal function.
  Sprue runner release is performed smoothly by chuck twist
- Extraction from fixed & moving side mold.
  Sprue runner of fixed part mold can be extracted

型式 MODEL	单位 UNIT	L-650[V]
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.1
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	15.1
驱动方式 Drive System	---	气缸/Air Cylinder
夹具部反转 Chuck twist	---	180°
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	2【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
■ 行程 Stroke		
上下 Vertical	mm	120
前后 Crosswise	mm	650
回转 Swing	mm	50°~90°【0°固定 Fixed】
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	30



基本动作 MOTION PATTERN	Type 1	Type 2



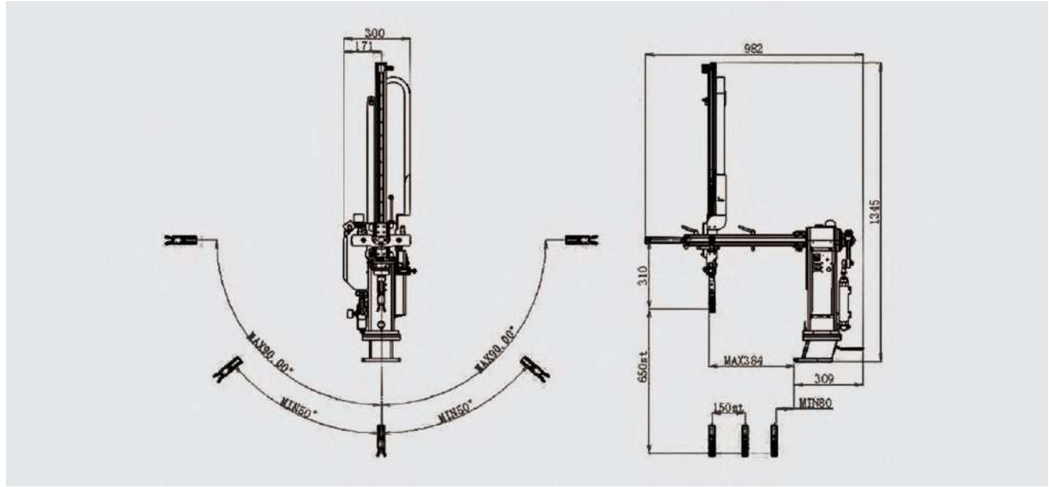
① 前进 Crosswise advance	① 前进 Crosswise advance
② 上升 Ascent	② 产品夹取 Sprue grip
③ 产品夹取 Sprue grip	③ 引拔 Crosswise retreat
④ 引拔 Crosswise retreat	④ 后退 Retreat
⑤ 后退 Retreat	⑤ 回转 Swing action
⑥ 回转 Swing action	❺ 夹具部反转 Chuck twist
❻ 夹具部反转 Chuck twist	⑥ 前进 Crosswise advance
⑦ 前进 Crosswise advance	⑦ 产品释放 Sprue release
⑧ 产品释放 Sprue release	⑧ 后退 Retreat
⑨ 后退 Retreat	⑨ 回转复归 Swing return
⑩ 回转复归 Swing return	❾ 夹具部反转复归 Chuck twist return
❿ 夹具部反转复归 Chuck twist return	⑩ 待机位置复归 Crosswise advance

TOPSTAR 拓斯达

注塑用机械手
TAKE-OUT ROBOT

X-650[V]

注塑机锁模力
Injection Press Range
80~150ton



型式 MODEL	单位 UNIT	X-650[V]
电源 Power Source	V	AC 220±10% 50/60Hz
最大消费电力 Max Power Consumption	KW	0.1
使用气压 Air Pressure	Mpa	0.5~0.7
空气消费量 Air Consumption	Nl/cycle	17.7
驱动方式 Drive System	---	气缸/Air Cylinder
夹具部反转 Chuck twist	---	90°
■ 气缸推力（气压0.49MPa时）Air Cylinder Driving Force (Air Pressure at 0.49MPa)		
最大可搬重量 Max.Load	Kg	2【含夹具重量 / Incl Chuck Weight】
■ 行程 Stroke		
上下 Vertical	mm	650
前后 Crosswise	mm	120
回转 Swing	mm	50°~90°【0°固定 Fixed】
■ 本体重量 Net Weight		
本体 Main Body	Kg	52

基本动作 MOTION PATTERN	Type 1	Type 2
	① 下降 Descent	①下降 Descent
	② 前进 Crosswise advance	② 产品夹取 Product grip
	③ 产品夹取 Product grip	③ 引拔 Crosswise retreat
	④ 引拔 Crosswise retreat	❸ 产品释放 Product release within mold
	❹ 产品释放 Product release within mold	④ 上升 Ascent
	⑤ 上升 Ascent	⑤ 回转 Swing action
	⑥ 回转 Swing action	夹具部反转（产品侧） Chuck twist（product side）
	夹具部反转（产品侧） Chuck twist（product side）	⑥ 下降 Arm extend
	⑦ 下降 Arm extend	⑦ 产品释放 Product release
	⑧ 产品释放 Product release	⑧ 上升 Arm retreat
	⑨ 上升 Arm retreat	⑨ 回转复归 Swing return
	⑩ 回转复归 Swing return	夹具部反转复归（产品侧） Chuck twist return（product side）
	夹具部反转复归（产品侧） Chuck twist return(product side)	⑩ 待机位置复归 Crosswise advance

TOPSTAR 拓斯达

机械手选配项
Robot Optional items

C轴
C axis

B轴
B axis

伺服回转+翻转（AC轴）
Servo rotation + flip (AC axis)

伺服回转+翻转（BC轴）
Servo rotation + flip (BC axis)

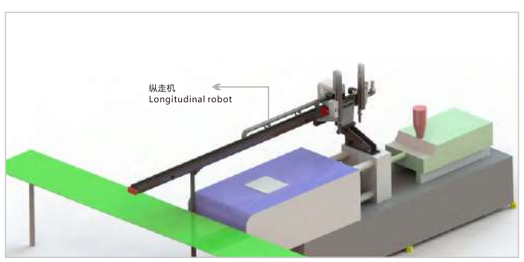
中板检查
Middle plate sensor

欧规12
Euromap12

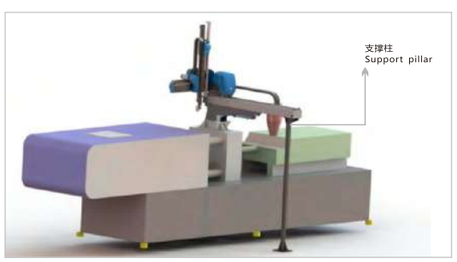
欧规67
Euromap67

电动油脂润滑泵
Electric lubricating pump

手动油脂润滑泵
Manual lubricating pump



纵走机应用案例
Longitudinal robot application case



支撑柱应用案例
Support pillar application case

TBA输送带
TBA conveyor

TBA

特点

- 不带平台，配合机械手放置产品，一般与主线配合使用；
- 皮带宽度从200-600MM，每100MM递增，长度从2000-6000MM，每500MM递增定义为标准品；
- 标准品参数及定价见表格文件TBA型输送带报价模板。

Features

- Without the platform, working with the robot to place the product, which is generally used in conjunction with the main line;
- Belt width from 200-600MM, increments per 100MM, length from 2000-6000MM, every 500 MM increment is defined as standard;
- Standard parameters and pricing can be found in the TBA conveyor belt quotation template in the form file.

标准产品命名规则 Standard product naming rules

TBL-030020

- 后3位数字代表输送带总长度020指2000MM；030指3000MM
  The last 3 digits represent the total length of the conveyor belt, 020 means 2000MM, 030 means 3000MM
- 前3位数字代表输送带皮带有效宽度030指300MM；040指400MM
  The first 3 digits represent the effective width of tht belt, 030 means 300MM, 040 means 400MM
- TBL表示带平台型输送带
  TBL stands for platform conveyor belt
  TBA表示斜坡型输送带（一边高一边低）
  TBA stands for slope conveyor belt(one side high and the other side is low)
  TBT表示平行式输送带(两边可调高度是一样的）
  TBT stands for parallel conveyor belt(the adjustable height of both sides are the same)

TBA输送带项目明细 TBA conveyor belt project details

电机功率 Motor Power	60W/90W/120W/200W
传送速度 Conveying speed	1-6m/min
皮带类型 Belt type	PVC绿色 PVC green 2MM厚 2MM thick 耐温：-10℃~+80℃ Temperature resistance -10℃~ +80℃ 抗静电，耐磨，耐油 Antistatic, abrasion resistant, oil resistant □普通Normal □防滑 Non-slip
平台长度 Platform length	无
高端高度 High-end height	1100MM~1600MM可调 1100MM~1600MM adjustable
低端高度 Low end height	900MM~1300MM可调
电源 Power supply	单相AC220V 50Hz 标配5米电源线 Single-phase AC220V 50Hz standard 5m power cord
马达安装方向 Motor mounting direction	□H □J □K □I
防护外罩 Protective cover	□否 No □是Yes 材质：□烤漆 □不锈钢 □PC □PMMA Material: □ baking □ stainless steel □ PC □ PMMA
平台面 Platform surface	□不带 No have

TBL输送带
TBL conveyor

TBL

特点

- 带平台，更加方便机械手放置产品，方便机械手进行堆叠之类工作；
- 皮带宽度从200-600MM，每100MM递增，长度从2000-6000MM，每500MM递增定义为标准品；
- 标准品参数及定价见表格文件TBA型输送带报价模板。

Features

- With a platform, it is more convenient for the robot to place the product, which is convenient for the robot to perform stacking and so on;
- Belt width from 200-600MM, increments per 100MM, length from 2000-6000MM, every 500 MM increment is defined as standard;
- Standard parameters and pricing can be found in the TBA conveyor belt quotation template in the form file.

标准产品命名规则 Standard product naming rules

TBL-030020

后3位数字代表输送带总长度020指2000MM；030指3000MM
The last 3 digits represent the total length of the conveyor belt, 020 means 2000MM, 030 means 3000MM

前3位数字代表输送带皮带有效宽度030指300MM；040指400MM
The first 3 digits represent the effective width of tht belt, 030 means 300MM, 040 means 400MM

TBL表示带平台型输送带
TBL stands for platform conveyor belt
TBA表示斜坡型输送带（一边高一边低）
TBA stands for slope conveyor belt(one side high and the other side is low)
TBT表示平行式输送带(两边可调高度是一样的）
TBT stands for parallel conveyor belt(the adjustable height of both sides are the same)

TBL输送带项目明细 TBL conveyor belt project details

电机功率 Motor Power	60W/90W/120W/200W
传送速度 Conveying speed	1-6m/min
皮带类型 Belt type	PVC绿色 PVC green 2MM厚 2MM thick 耐温：-10℃~+80℃ Temperature resistance -10℃~ +80℃ 抗静电，耐磨，耐油 Antistatic, abrasion resistant, oil resistant
平台长度 Platform length	400MM
高端高度 High-end height	1100MM~1600MM可调 1100MM~1600MM adjustable
低端高度 Low end height	900MM~1300MM可调 900MM~1300MM adjustable
电源 Power supply	单相AC220V 50Hz 标配5米电源线 Single-phase AC220V 50Hz standard 5m power cord
马达安装方向 Motor mounting direction	□H □J □K □I
防护外罩 Protective cover	□否 No □是Yes 材质：□烤漆 □不锈钢 □PC □PMMA Material: □ baking □ stainless steel □ PC □ PMMA
平台面 Platform surface	□带 have

TBT输送带
TBT conveyor

TBT

特点

- 两边一样高，上下可调，有时候也调成一边高一边低来使用；
- 皮带宽度从200-600MM，每100MM递增，长度从2000-6000MM，每500MM递增定义为标准品；
- 标准品参数及定价见表格文件TBA型输送带报价模板。

Features

- Same height at both ends, adjustable vertical height, Sometimes you can set one end high and one end low to use;
- Belt width from 200-600MM, increments per 100MM, length from 2000-6000MM, every 500 MM increment is defined as standard;
- Standard parameters and pricing can be found in the TBA conveyor belt quotation template in the form file.

标准产品命名规则 Standard product naming rules

TBL-030020

后3位数字代表输送带总长度020指2000MM；030指3000MM
The last 3 digits represent the total length of the conveyor belt, 020 means 2000MM, 030 means 3000MM

前3位数字代表输送带皮带有效宽度030指300MM；040指400MM
The first 3 digits represent the effective width of tht belt, 030 means 300MM, 040 means 400MM

TBL表示带平台型输送带
TBL stands for platform conveyor belt
TBA表示斜坡型输送带（一边高一边低）
TBA stands for slope conveyor belt(one side high and the other side is low)
TBT表示平行式输送带(两边可调高度是一样的）
TBT stands for parallel conveyor belt(the adjustable height of both sides are the same)

TBT输送带项目明细 TBT conveyor belt project details

电机功率 Motor Power	60W/90W/120W/200W
传送速度 Conveying speed	1-6m/min
皮带类型 Belt type	PVC绿色 PVC green 2MM厚 2MM thick 耐温：-10℃~+80℃ Temperature resistance -10℃~ +80℃ 抗静电，耐磨，耐油 Antistatic, abrasion resistant, oil resistant □普通Normal □防滑 Non-slip
平台长度 Platform length	无
高端高度 High-end height	900MM~1300MM可调 900MM~1300MM adjustable
低端高度 Low end height	900MM~1300MM可调 900MM~1300MM adjustable
电源 Power supply	单相AC220V 50Hz 标配5米电源线 Single-phase AC220V 50Hz standard 5m power cord
马达安装方向 Motor mounting direction	□H □J □K □I
防护外罩 Protective cover	□否 No □是Yes 材质：□烤漆 □不锈钢 □PC □PMMA Material: □ baking □ stainless steel □ PC □ PMMA
平台面 Platform surface	□不带 No have

客户服务篇
CHAPTER OF SERVICE

售后服务
AFTER-SALE SERVICE

我们推出“4快”的标准服务
We launched the "4 fast" standard service

快速响应
Fast Response

快速响应客户的需求，收集客户的现场信息并记录故障，给出保养合理化建议；

Quickly respond to customer needs, collect customer site information and record the failure, give reasonable maintenance Suggestions;

快速到达
Fast Arrival

快速到达客户现场，进行设备维修；

Quickly arrive at customer site for equipment maintenance;

快速处理
Fast Processing

快速处理，帮助客户第一时间将设备调整到最佳状态；

Quickly processing to help customers adjust the equipment to the best state in the first time;

快速验收
Fast Acceptance

快速完成服务项目验收。

Quickly complete the service project acceptance.

GLOBAL SERVICE NET
全球服务网点

SINCERELY APPRECIATE
衷心感谢

超过15000家客户见证并长期支持
Over 15000 customer have witnessed TOPSTAR growth and long supports

立讯 · 三一重工 · 伯恩光学 · 比亚迪 · TCL · 小熊电器

华为 · 多氟多 · 欣旺达 · 五菱 · 哈尔斯 · 长城汽车

宁德时代 · 大力 · 正崴 · 捷普绿点 · 长盈精密 · 精研科技

新宝电器 · 裕同 · 志源 · 禧天龙 · 铭祥汽车 · 卫龙