

**STEP**<sup>®</sup>  
新 时 达

机器人 · 智能科技 · 未来工厂  
Robot · Intelligence · Factory



上海新时达机器人有限公司  
Shanghai STEP Robotics Co., Ltd.

Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SR6

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SR6机型外形紧凑、体积小、重量轻，有效负载6Kg。各关节均采用高精度减速机，专为极高的作业速度设计，其应用场合十分广泛。

Robot SR6 has compact structure, small size, light weight, 6Kg payload.

Robot SR6 is designed for high working speed and can be applied in many industry fields and situation.

### 产品应用 Application



物料搬运、码垛  
Materials handling, palletizing



包装行业  
Packaging fields



装配  
Assembling



### 产品特点 Features

- › 体积小 small size
- › 重量轻 light weight
- › 运行速度快 High running speed
- › 重复定位精度高 High position repeat accuracy
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use

**STEP**<sup>®</sup>

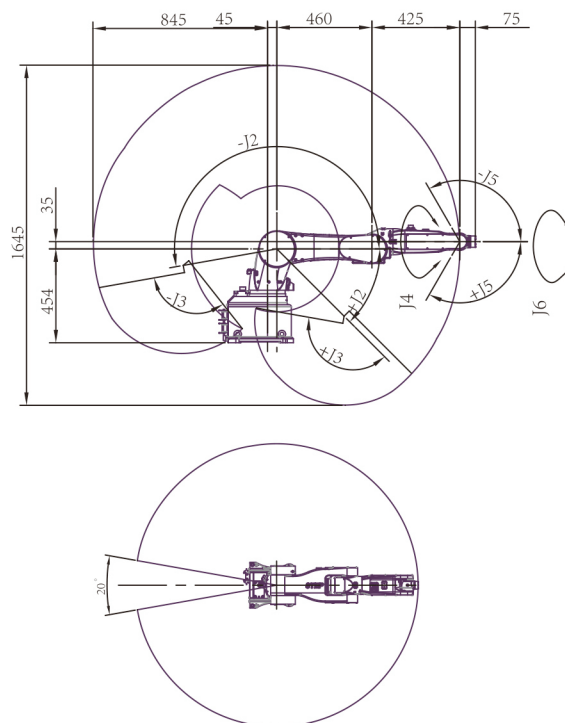




## 技术指标 Principal Data

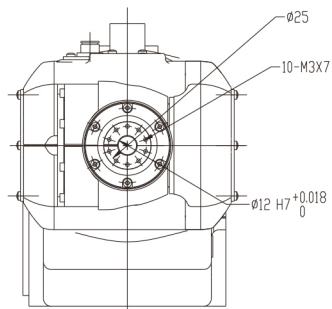
型号 Model	SR6	
手腕负载 Wrist Payload	6 Kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1005 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	280 °/s
	J2	240 °/s
	J3	260 °/s
	J4	360 °/s
	J5	350 °/s
	J6	600 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±170°
	J2	+45° ~ -190°
	J3	+145° ~ -120°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	74Kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.05 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

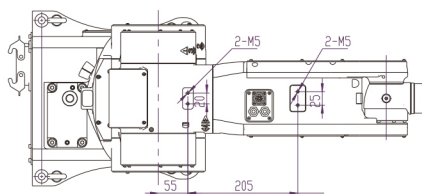


## 装配尺寸 Installment Dimension

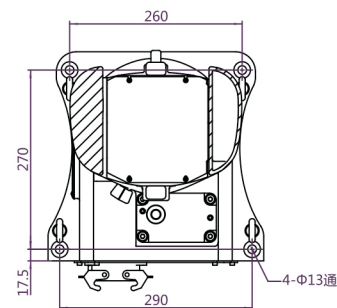
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SA1400

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SA1400机器人外形紧凑、体积小、重量轻，有效负载6kg，是专用的弧焊机器人。焊接稳定性强，能够在狭小空间内灵活的进行焊接作业，可方便地选择地面安装、挂装、倒装。

Robot SA1400 is specially designed for arc welding with compact structure, small size, light weight, 6 kg payload. Robot SA1400 has good welding reliability, flexible installment ways (horizontal mount, wall mount and ceiling mount). It is easy for SA1400 to access to narrow spaces.

### 产品应用 Application



弧焊、切割  
Arc welding, cutting



物料搬运、码垛  
Materials handling and palletizing

### 产品特点 Features

- > 体积小 small size
- > 重量轻 light weight
- > 运行速度快 High running speed
- > 重复定位精度高 High position repeat accuracy
- > 焊接稳定性强 good welding reliability



**STEP**<sup>®</sup>

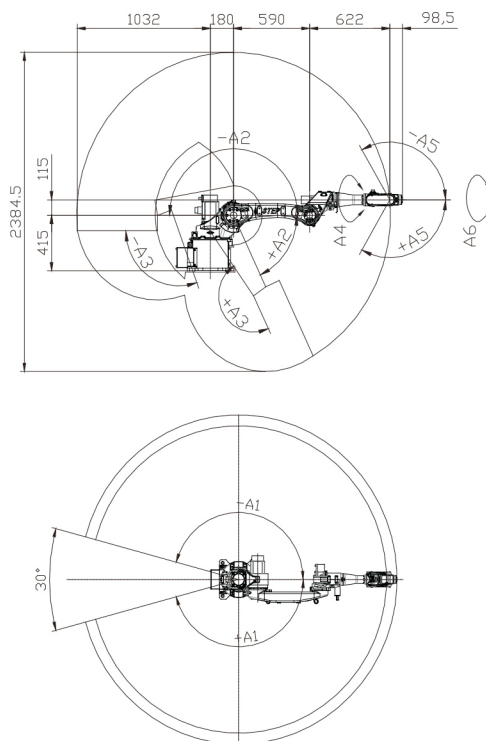




## 技术指标 Principal Data

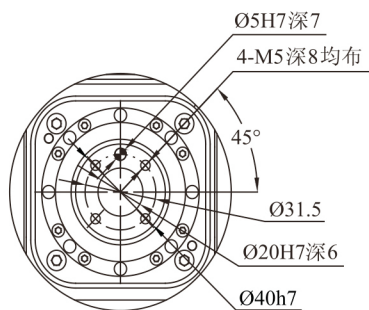
型号 Model	SA1400	
手腕负载 Wrist Payload	6 kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1405.5 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	150 °/s
	J2	150 °/s
	J3	160 °/s
	J4	360 °/s
	J5	320 °/s
	J6	360 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	+65° ~ -180°
	J3	+160° ~ -110°
	J4	±170°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	129kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.05 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

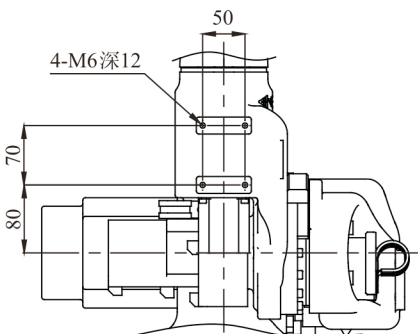


## 装配尺寸 Installment Dimension

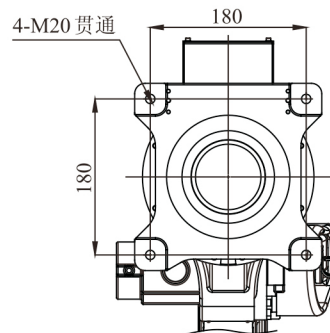
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimension



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SA1800

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SA1800机器人工作空间大、重量轻，有效负载4kg，是专用的弧焊机器人。

焊接稳定性强，可方便地选择地面安装、挂装、倒装。

Robot SA1800 is specially designed for arc welding with large working space, light weight, 4 kg payload. Robot SA1800 has good welding reliability, flexible installment ways (horizontal mount, wall mount and ceiling mount).

### 产品应用 Application



弧焊、切割  
Arc welding, cutting



物料搬运、码垛  
Materials handling and palletizing

### 产品特点 Features

- > 工作空间大 Large working space
- > 重量轻 light weight
- > 运行速度快 High running speed
- > 重复定位精度高 High position repeat accuracy
- > 焊接稳定性强 good welding reliability



STEP®

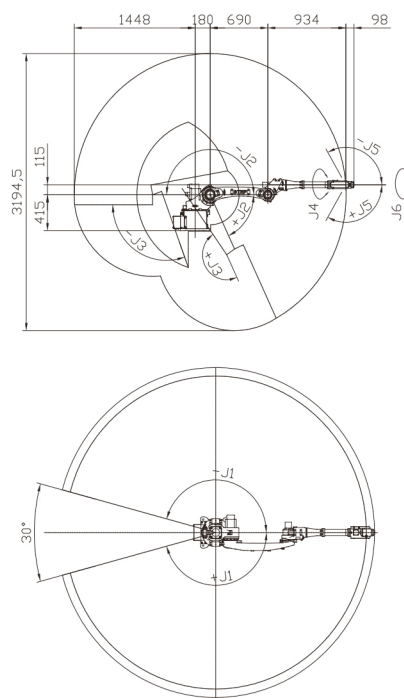




## 技术指标 Principal Data

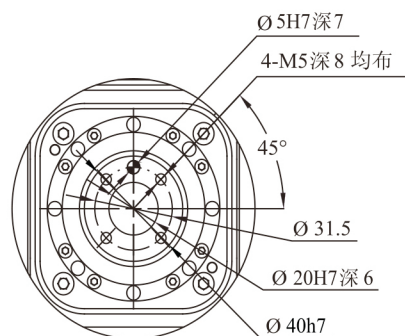
型号 Model	SA1800	
手腕负载 Wrist Payload	4 kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1811 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	150 °/s
	J2	150 °/s
	J3	160 °/s
	J4	360 °/s
	J5	320 °/s
	J6	360 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	+65° ~ -180°
	J3	+160° ~ -110°
	J4	±170°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	132kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.05 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

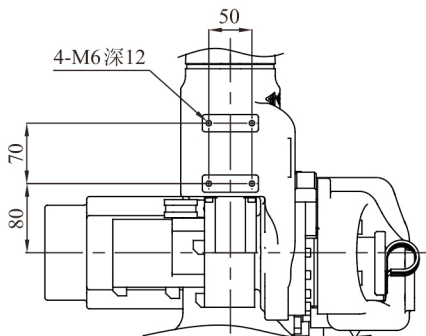


## 装配尺寸 Installment Dimension

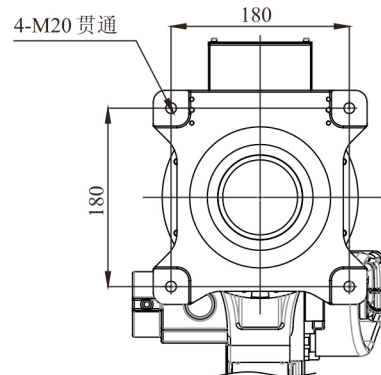
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimension



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SR18L8

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SR18L8机型通过增加前臂长度，配备低负载、高精度腕关节，大大提高机器人的工作可达区域。适用于低负载、大范围，特别是焊接等工作场合。

Robot SR18L8 forearm length is designed to increase to promote the robot working space with low load and high accuracy wrist. Robot SR18L8 is fit for low payload, big working space situation, especially in welding fields.



### 产品应用 Application



弧焊  
Arc welding



物料搬运、码垛  
Materials handling and palletizing



包装行业  
Packaging

### 产品特点 Features

- › 工作空间大 Large working space
- › 重复定位精度高 High position repeat accuracy
- › 性能稳定 Stable performance
- › 运行速度快 High running speed
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use

**STEP**<sup>®</sup>

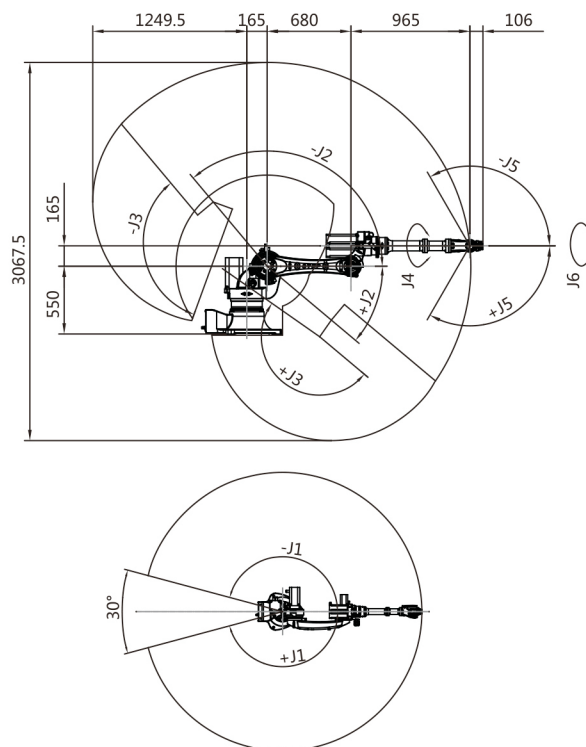




## 技术指标 Principal Data

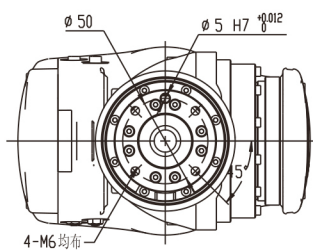
型号 Model	SR18 L8	
手腕负载 Wrist Payload	8 Kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1916 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	150 °/s
	J2	120 °/s
	J3	120 °/s
	J4	400 °/s
	J5	360 °/s
	J6	450 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	+40° ~ -155°
	J3	+165° ~ -100°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	240Kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.05 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

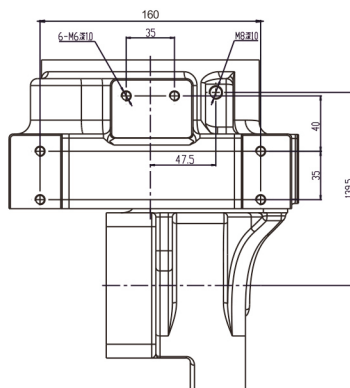


## 装配尺寸 Installment Dimension

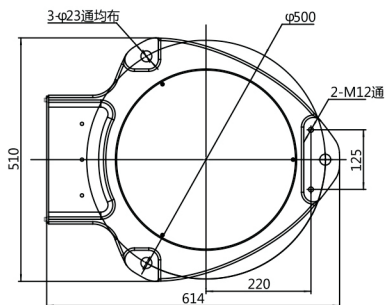
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co., Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SR18

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SR18机型腕关节传动采用高精度谐波减速机，具有运行速度快、工作空间大、性能稳定等特点，同时具有灵活的安装方式：可水平安装、挂装、倒装等，其应用场合十分广泛。

Robot SR18 has high accuracy harmonic drive, high running speed, Large working space, stable performance, also has flexible installment ways (horizontal mount, wall mount and ceiling mount).

### 产品应用 Application



物料搬运、码垛  
Materials handling, palletizing



包装行业  
Packaging fields



装配  
Assembling



打磨抛光  
Casting polishing

### 产品特点 Features

- › 工作空间大 Large working space
- › 重复定位精度高 High position repeat accuracy
- › 性能稳定 Stable performance
- › 运行速度快 High running speed
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use
- › 模块化的机械结构设计 Modular mechanical structure design



**STEP**<sup>®</sup>

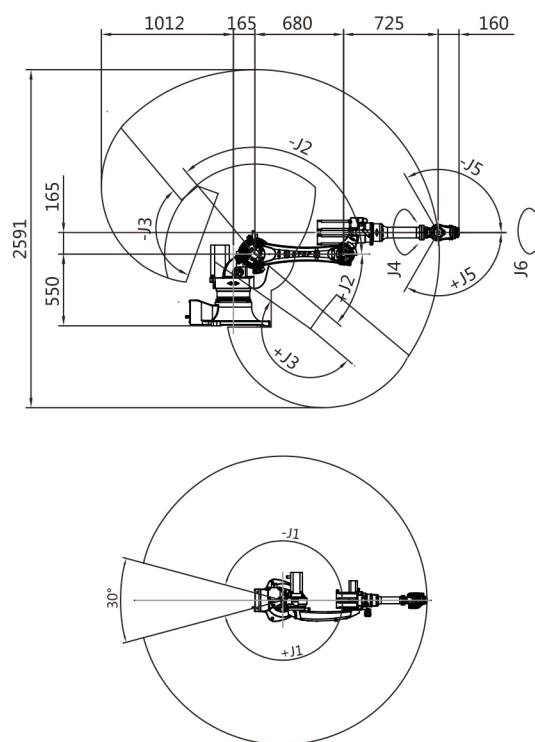




## 技术指标 Principal Data

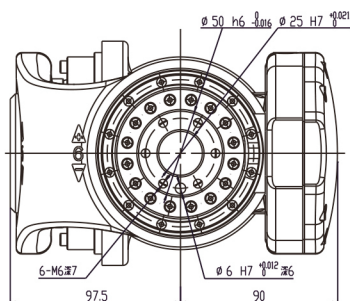
型号 Model	SR18	
手腕负载 Wrist Payload	18Kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1730 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	150 °/s
	J2	120 °/s
	J3	120 °/s
	J4	360 °/s
	J5	300 °/s
	J6	450 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	+40° ~ -155°
	J3	+165° ~ -100°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	240 Kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.05 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

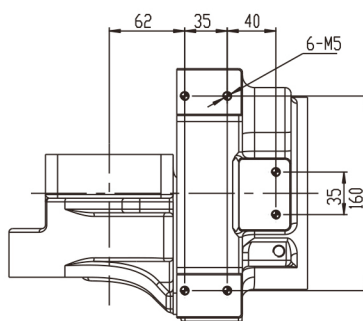


## 装配尺寸 Installment Dimension

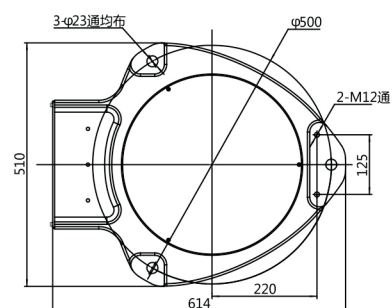
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SR25


机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SR25机型腕关节传动采用高精度谐波减速机，具有运行速度快、工作空间大、性能稳定等特点，同时具有灵活的安装方式：可水平安装、挂装、倒装等，其应用场合十分广泛。

Robot SR16B has high accuracy harmonic drive, high running speed, Large working space, stable performance, also has flexible installment ways (horizontal mount, wall mount and ceiling mount).



### 产品应用 Application

 物料搬运、码垛  
Materials handling, palletizing

 包装行业  
Packaging fields

 装配  
Assembling

 打磨抛光  
Casting polishing

### 产品特点 Features

- › 工作空间大 Large working space
- › 重复定位精度高 High position repeat accuracy
- › 性能稳定 Stable performance
- › 运行速度快 High running speed
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use
- › 模块化的机械结构设计 Modular mechanical structure design

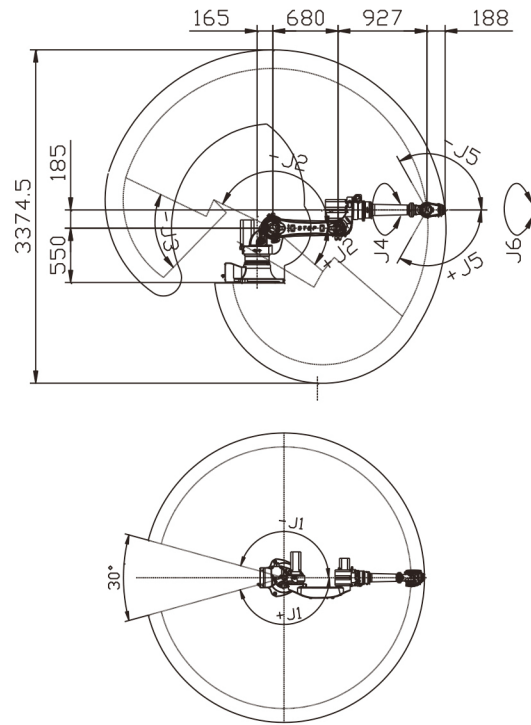
**STEP**<sup>®</sup>



## 技术指标 Principal Data

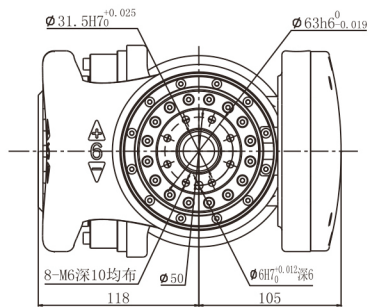
型号 Model	SR25	
手腕负载 Wrist Payload	25 kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1960 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	150 °/s
	J2	120 °/s
	J3	120 °/s
	J4	300 °/s
	J5	300 °/s
	J6	360 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	+40° ~ -155°
	J3	+170° ~ -70°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	288kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.05 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

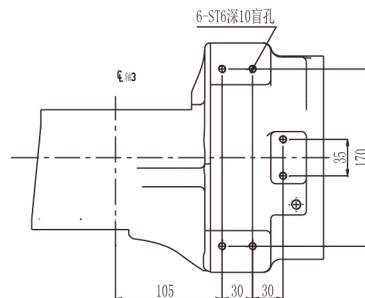


## 装配尺寸 Installment Dimension

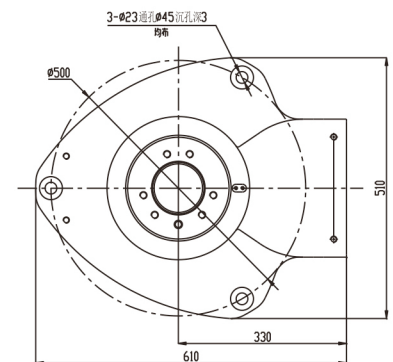
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SR50

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SR50工业机器人结构紧凑，工作空间大，拥有高精度腕关节，具有运行速度快、性能稳定、灵活的安装方式等特点。

Robot SR50 has compact structure, big working space, high accuracy wrist, high running speed, stable performance and flexible installment ways.



### 产品应用 Application

中等负荷应用领域：Medium payload application



物料搬运、码垛、压铸、组装  
Materials handling, palletizing, casting and assembling



装配、焊接  
Assembling and welding



打磨抛光  
Casting polishing

### 产品特点 Features

- > 大工作空间 Large working space
- > 性能稳定 Stable performance
- > 运行速度快 High running speed
- > 通用性能佳 Highly optimized for general use
- > 模块化的机械结构设计 Modularization mechanical structure design

**STEP**<sup>®</sup>

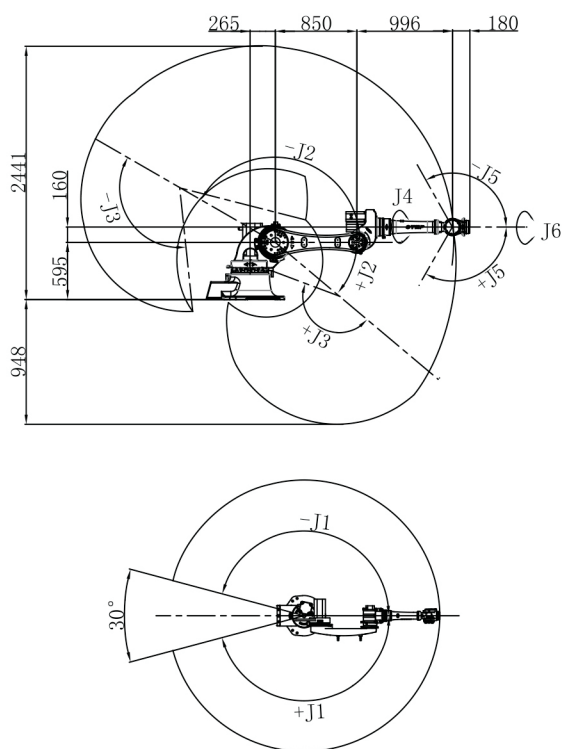




## 技术指标 Principal Data

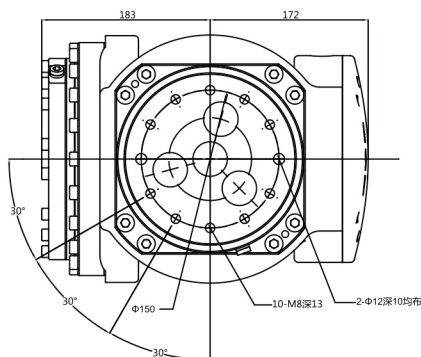
型号 Model	SR50	
手腕负载 Wrist Payload	50Kg	
最大工作半径 Max Working Radius	2291 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	140 °/s
	J2	120 °/s
	J3	120 °/s
	J4	250 °/s
	J5	250 °/s
	J6	320 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	+40° ~ -150°
	J3	+165° ~ -105°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	510Kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.25 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

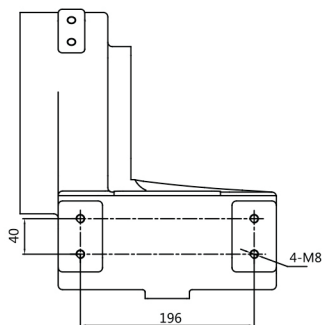


## 装配尺寸 Installment Dimension

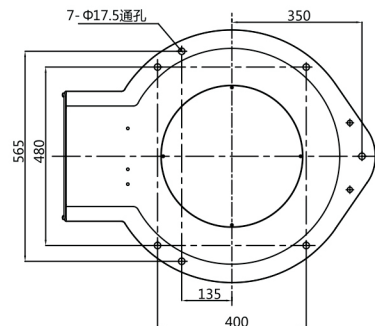
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SP200

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SP200 码垛机器人具有结构简单、零部件少、故障率低、控制方便、占地面积少、能耗低等优点。适用于中负载、大范围工作场合。

As a palletizing robot, SP200 has simple structure, fewer parts, low failure rate, easy to control, small footprint, low energy consumption, etc. Suitable for medium loads, a wide range of workplace.



### 产品应用 Application



物料搬运、码垛  
Materials handling and palletizing



包装行业  
Packaging field

### 产品特点 Features

- › 工作空间大 Big working space
- › 性能稳定 Stable performance
- › 运行速度快 High running speed
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use
- › 模块化的机械结构设计 Modular mechanical structure design

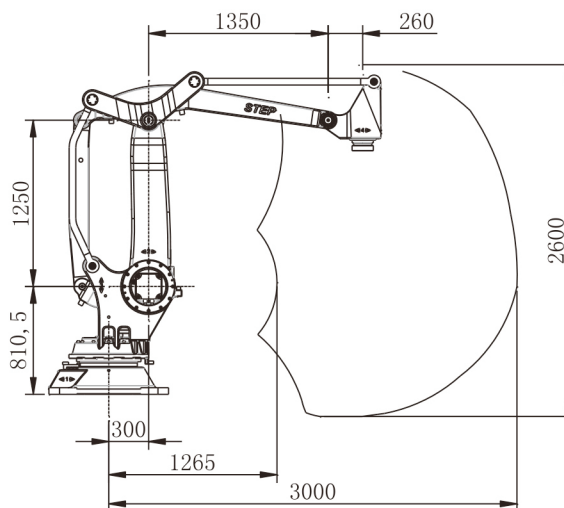
**STEP**<sup>®</sup>



## 技术指标 Principal Data

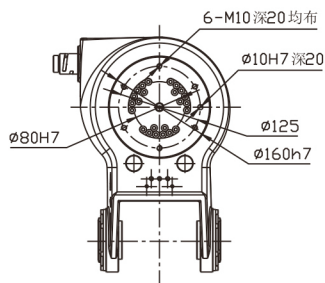
型号 Model	SP200	
手腕负载 Wrist Payload	200 kg	
最大工作半径 Max Working Radius	3000 mm	
自由度 DOF	4轴	
关节速度 Max Speed	J1	120 °/s
	J2	120 °/s
	J3	120 °/s
	J4	300 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±180°
	J2	+75° ~ -40°
	J3	+115° ~ -20°
	J4	±360°
重量 Weight	1815kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.5 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

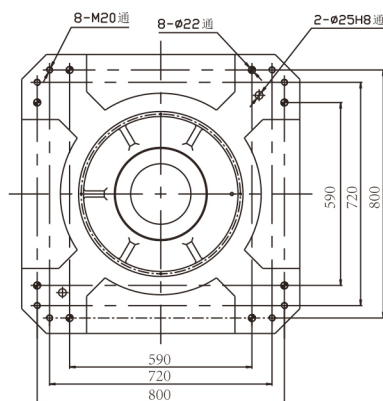


## 装配尺寸 Installment Dimension

### 末端法兰接口尺寸 Flange Interface Dimension



### 底座安装接口尺寸 Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SR210

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SR210型工业机器人结构紧凑，工作空间大，拥有高精度腕关节、运行速度快、性能稳定，以及灵活的安装方式。

Robot SR210 has compact structure, big working space, high accuracy wrist, high running speed, stable performance and flexible installment ways.

### 产品应用 Application

中等负荷应用领域：Medium payload application



物料搬运、码垛、压铸、组装  
Materials handling, palletizing, casting and assembling



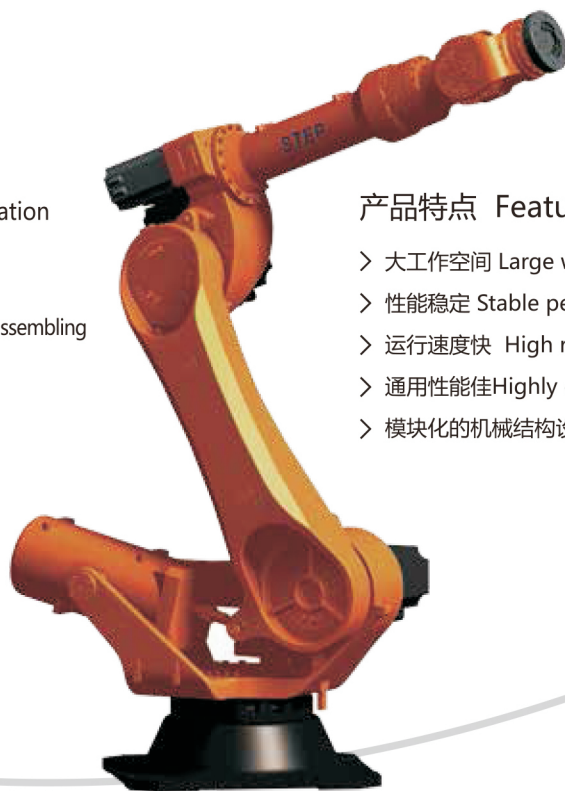
装配、焊接  
Assembling and welding



打磨抛光  
Casting polishing



包装行业  
Packaging fields



### 产品特点 Features

- › 大工作空间 Large working space
- › 性能稳定 Stable performance
- › 运行速度快 High running speed
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use
- › 模块化的机械结构设计 Modularization mechanical structure design

**STEP**<sup>®</sup>

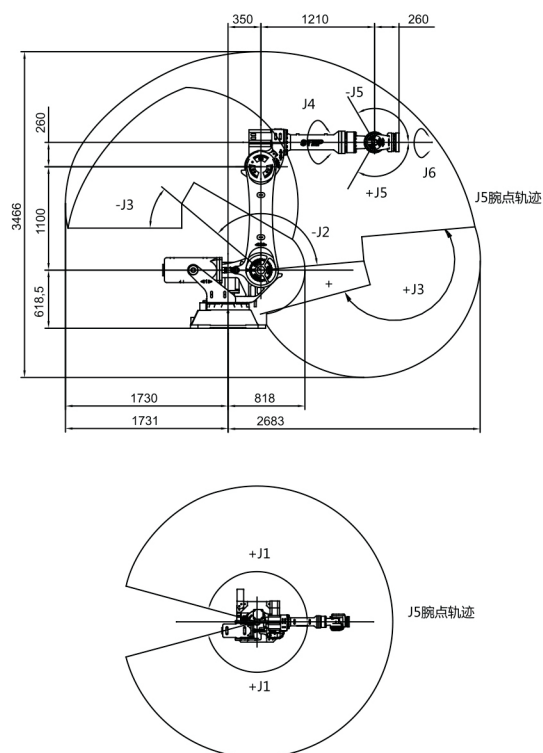




## 技术指标 Principal Data

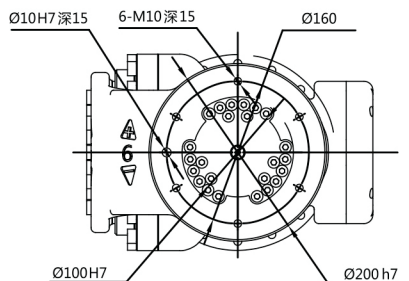
型号 Model	SR210	
手腕负载 Wrist Payload	210 kg	
最大工作半径 Max Working Radius	2700 mm	
自由度 DOF	6轴	
关节速度 Max Speed	J1	95 °/s
	J2	85 °/s
	J3	95 °/s
	J4	125 °/s
	J5	125 °/s
	J6	190 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±165°
	J2	-5° ~ -140°
	J3	+170° ~ -40°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
重量 Weight	1250kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.25 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

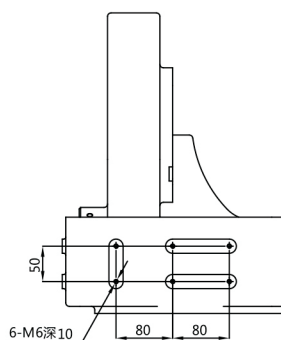


## 装配尺寸 Installment Dimension

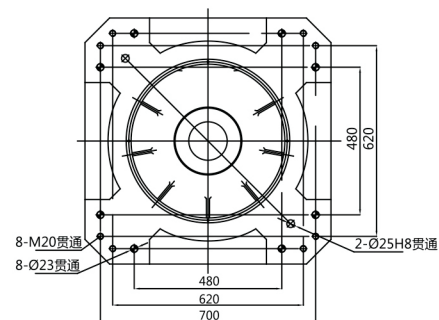
末端法兰接口尺寸  
Flange Interface Dimension



前臂处外部接口尺寸  
Forearm External Interface Dimension



底座安装接口尺寸  
Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。



Shanghai STEP Robotics Co.,Ltd

# 上海新时达机器人有限公司

## SP275

机器人 • 智能科技 • 未来工厂

SP275码垛机器人具有结构简单、零部件少、故障率低、控制方便、占地面积少、能耗低等优点。适用于大负载、大范围工作场合。

As a palletizing robot, SP275 has simple structure, fewer parts, low failure rate, easy to control, small footprint, low energy consumption, etc. Suitable for large loads, a wide range of workplace.

### 产品应用 Application



物料搬运、码垛  
Materials handling and palletizing



包装行业  
Packaging field



### 产品特点 Features

- › 工作空间大 Large working space
- › 性能稳定 Stable performance
- › 运行速度快 High running speed
- › 通用性能佳 Highly optimized for general use
- › 模块化的机械结构设计 Modular mechanical structure design

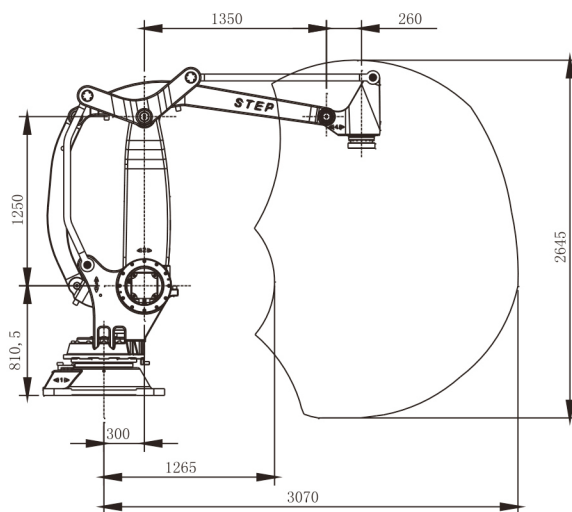
**STEP**<sup>®</sup>



## 技术指标 Principal Data

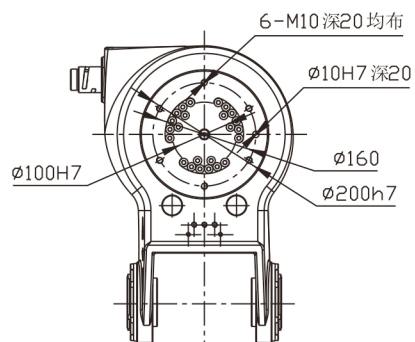
型号 Model	SP275	
手腕负载 Wrist Payload	275 Kg	
最大工作半径 Max Working Radius	3070 mm	
自由度 DOF	4轴	
关节速度 Max Speed	J1	80 °/s
	J2	80 °/s
	J3	80 °/s
	J4	200 °/s
关节范围 Max Operation Area	J1	±180°
	J2	+75° ~ -40°
	J3	+115° ~ -20°
	J4	±360°
重量 Weight	1850Kg	
重复定位精度 Position Repeat Accuracy	±0.5 mm	
工作温度 Working Temperature	0 ~ 45°C	

## 工作空间 Working Space

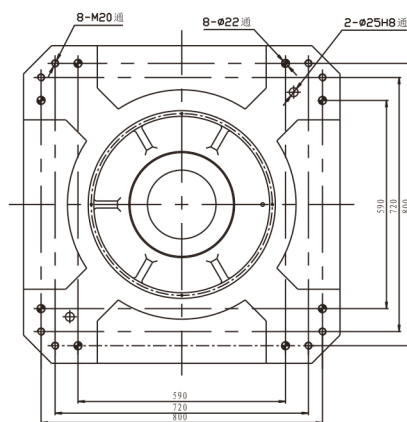


## 装配尺寸 Installment Dimension

### 末端法兰接口尺寸 Flange Interface Dimension



### 底座安装接口尺寸 Base Mounting Dimensions



本公司保留在不预先通知的情况下变更本目录中所记载的产品参数、尺寸等的权利。

