

HM-G Serie
 Spezifikation : Standard Ausführung

Posten		Standard Ausführung							
Modellbezeichnung des Robotersatzes(Anm. 1)		HM-4060*G	HM-4A60*G	HM-4070*G	HM-4A70*G	HM-4085*G	HM-4A85*G	HM-40A0*G	HM-4AA0*G
Modellbezeichnung der Robotereinheit		HM-4060*GM	HM-4A60*GM	HM-4070*GM	HM-4A70*GM	HM-4085*GM	HM-4A85*GM	HM-40A0*GM	HM-4AA0*GM
Armlänge gesamt		250(J1:1. Achse) + 350(J2:2. Achse) = 600mm		350(J1:1. Achse) + 350(J2:2. Achse) = 700mm		350(J1:1. Achse) + 500(J2:2. Achse) = 850mm		500(J1:1. Achse) + 500(J2:2. Achse) = 1,000mm	
Bewegungswinkel und Hub	J1(1. Achse)	±165°							
	J2(2. Achse)	±143°			±147°				
	Z-Achse (3. Achse) Vertikaler Hub*	200 mm bei * = 2, 300 mm bei * = 3, 400 mm bei * = 4							
	Griffgelenksdrehwinkel T (4. Achse)	±360°							
Achsenkombination		J1(1. Achse) + J2(2. Achse) + Z(3. Achse) + T(4. Achse)							
Maximale Traglast		10kg	20kg	10kg	20kg	10kg	20kg	10kg	20kg
Verbundgeschwindigkeit	In der Mitte des Handanschlussflansches	8,800mm/s		9,700mm/s		11,000mm/s		11,500mm/s	
	Z	2,760mm/s				2,300mm/s		2,110mm/s	
	T	2,220°/s	1,540°/s	2,220°/s	1,540°/s	2,220°/s	1,540°/s	2,220°/s	1,540°/s
Positionswiederholgenauigkeit (Anm. 2)	J1+J2	±0.02mm				±0.025mm			
	Z	±0.01mm							
	T	±0.005°							
Maximale Presspassung		98N(eine Sekunde oder weniger)							
Höchstzulässiges Trägheitsmoments um die T-Achse		0.25kgm ² (bei 10kg)	0.45kgm ² (bei 20kg)	0.25kgm ² (bei 10kg)	0.45kgm ² (bei 20kg)	0.25kgm ² (bei 10kg)	0.45kgm ² (bei 20kg)	0.25kgm ² (bei 10kg)	0.45kgm ² (bei 20kg)
Positionserkennung		Absoluter Encoder							
Antriebsmotor und Bremse		Wechselspannungs-Servomotoren für alle Achsen Druckluftzylinder für Z-Achse (3. Achse) Bremsen für Z-Achse (3. Achse) und T-Achse							
Bremsen lösen		(1)Geben Sie einen Bremsauslösebefehl mit dem Programmierhandgerät oder dem Mini-Handgerät ein. (2)Auf dem 10-kg-Nutzlast-Modell kann die Bremse durch Drücken des Bremsauslöseschalters im Direktprogrammiermodus gelöst werden.							
Benutzer-Luftleitungen		4 Systeme(φ6)							
Benutzer-Signalleitung		24(für Näherungssensorsignale usw.)							
Luftquelle	Betriebsdruck	0.05 bis 0.35 MPa							
	Höchstzulässiger Druck	0.59 MPa							
Gewicht		ca. 50kg (Anm.: Siehe Typenschild für den Wert des jeweiligen Modells)							

(Anm. 1) Die Modellbezeichnung des Robotersatzes bezieht sich auf die Modellbezeichnung eines kompletten Satzes mit einer Robotereinheit und einem Roboter-Controller. Ein Sternchen (*) in Modellbezeichnungen bezeichnet den Z-Achsenhub.

(Anm. 2) Wert bei konstanter Umgebungstemperatur