

HS-G Serie

Spezifikation : Reinraum Ausführung

Posten		Reinraum Ausführung		
Modellbezeichnung des Robotersatzes(Anm. 1)		HS-4535*G-P10	HS-4545*G-P10	HS-4555*G-P10
Modellbezeichnung der Robotereinheit		HS-4535*GM-P10	HS-4545*GM-P10	HS-4555*GM-P10
Armlänge gesamt		125(J1:1,Achse)+225(J2:2. Achse)=350mm	225(J1:1,Achse)+225(J2:2. Achse)=450mm	325(J1:1,Achse)+225(J2:2. Achse)=550mm
Bewegungswinkel und Hub	J1(1. Achse)	±155°		
	J2(2. Achse)	±145°		
	Z-Achse (3. Achse) Vertikaler Hub*	200 mm wenn* = 2, 320 mm wenn* = 3		
	Griffgelenksdreh-winkel T (4. Achse)	±360°		
Achsenkombination		J1 (1. Achse) + J2 (2. Achse) + Z (3. Achse) + T (4. Achse)		
Maximale Traglast		5kg		
Verbundgeschwindigkeit	In der Mitte des Handanschlussflansches	7,200mm/s	6,300mm/s	7,100mm/s
	Z und T	Z(3rd axis) : 2,000mm/s T (4. Achse) : 2,400°/s		
Positionswiederholgenauigkeit (Anm. 2)	J1+J2	±0.015mm	±0.02mm	±0.02mm
	Z	±0.01mm		
	T	±0.005°		
Maximale Presspassung		98N(eine Sekunde oder weniger)		
Höchstzulässiges Trägheitsmoment um die T-Achse		0,1 kgm ² (bei 5 kg Traglast)		
Positionserkennung		Absoluter Encoder		
Antriebsmotor und Bremse		Wechselspannungs-Servomotoren für alle Achsen, Bremsen für Z-Achse (3. Achse) und T-Achse		
Bremse lösen		(1) Press the brake release switch in the direct teaching mode. (2) Geben Sie einen Bremsauslösebefehl mit dem Programmierhandgerät oder dem Mini-Handgerät ein.		
Benutzer-Luftleitungen		4 Systeme (φ4×2, φ6×2)		
Benutzer-Signalleitung		19(für Näherungssensorsignale usw.)		
Luftquelle	Betriebsdruck	0,05 bis 0,35 MPa		
	Höchstzulässiger Druck	0.59 MPa		
Reinraumklasse für Reinraumtyp		Klasse 10 (0,1 μ) an Einsatzpunkten		
Gewicht		Ca. 25 kg (55 lb) (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
(Anm. 2) Wert bei konstanter Umgebungstemperatur