

HS-G Serie

Spezifikation : Standard Ausführung / Deckenmontage

Posten		Standard Ausführung / Deckenmontage	
Modellbezeichnung des Robotersatzes(Anm. 1)		HSS-4545*G	HSS-4555*G
Modellbezeichnung der Robotereinheit		HSS-4545*E/GM	HSS-4555*E/GM
Armlänge gesamt		225(J1:1,Achse) + 225(J2:2. Achse) = 450mm	325(J1:1,Achse) + 225(J2:2. Achse) = 550mm
Bewegungswinkel und Hub	J1(1. Achse)	J1(1. Achse) : ±152	J1(1. Achse) : ±155°
	J2(2. Achse)	J2(2. Achse) : ±141°	J2(2. Achse) : ±145°
	Z-Achse (3. Achse) Vertikaler Hub*	200 mm wenn * = 2, 320 mm wenn * = 3	
	Griffgelenksdrehwinkel 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	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	±0.02mm	±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) Drücken Sie den Bremsauslöseschalter im Direktprogrammiermodus (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	
Gewicht		Ca. 25kg (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