

HS-G Serie

Spezifikation : Staub- & spritzwassergeschützte Ausführung / Deckenmontage

Posten		Staub- & spritzwassergeschützte Ausführung / Deckenmontage	
Modellbezeichnung des Robotersatzes(Anm. 1)		HSS-4545*G-W	HSS-4555*G-W
Modellbezeichnung der Robotereinheit		HSS-4545*GM-W	HSS-4555*GM-W
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	
	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	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	
	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	
Bremsen 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	
Schutzart für staub- und spritzwassergeschützten Typ		IP65	
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