

HS-G Serie

Spezifikation : Standard Ausführung / UL Ausführung

Posten		Standard Ausführung / UL Ausführung		
Modellbezeichnung des Robotersatzes(Anm. 1)		HS-4535*G-UL	HS-4545*G-UL	HS-4555*G-UL
Modellbezeichnung der Robotereinheit		HS-4535*GM-UL	HS-4545*GM-UL	HS-4555*GM-UL
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		
	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	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		
Bremsen lösen		(1) Drücken Sie den Bremsauslöseschalter, wenn der Controller auf ON geschaltet ist. (2) Mit dem Programmierhandgerät oder Mini-Handgerät können die Bremsen nicht gelöst werden.		
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. 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 und einem Roboter-Controller. Ein Sternchen (*) in Modellbezeichnungen bezeichnet den Z-Achsenhub.

(Anm. 2) Wert bei konstanter Umgebungstemperatur