

HM-G系统
规格：标准，顶吊

项目		标准，顶吊			
系统型号（注1）		HMS-4070*G	HMS-4A70*G	HMS-4085*G	HMS-4A85*G
单元型号		HMS-4070*GM	HMS-4A70*GM	HMS-4085*GM	HMS-4A85*GM
机械臂全长		350（J1：第1臂）+ 350（J2：第2臂）= 700mm		350（J1：第1臂）+ 500（J2：第2臂）= 850mm	
运动角度和行程	J1（第1轴）	± 165 °			
	J2（第2轴）	± 145 °		± 142 °	
	Z（第3轴）（*）	* = 2 : 200mm, * = 3 : 300mm, * = 4 : 400mm			
	T（第4轴）	± 360 °			
轴组合		J1（第1轴）+ J2（第2轴）+ Z（第3轴）+ T（第4轴）			
最大可搬质量		10kg	20kg	10kg	20kg
合成最大速度	臂先端	9,700mm/s		11,000mm/s	
	Z	2,760mm/s		2,300mm/s	2,110mm/s
	T	2,220 ° /s	1,540 ° /s	2,220 ° /s	1,540 ° /s
位置重复精度 （周围温度一定）	J1+J2	± 0.02mm		± 0.025mm	
	Z	± 0.01mm			
	T	± 0.005 °			
最大压入力（向下方向）		98N（1秒钟以内）			
最大容许惯性力矩		0.25kgm ² （10kg）	0.45kgm ² （20kg）	0.25kgm ² （10kg）	0.45kgm ² （20kg）
位置检测方式		绝对编码器			
驱动电机和制动器		各轴AC伺服电机 Z轴、T轴：配备制动器			
制动器释放操作		利用TP、MP操作释放制动器			
用户用气压布管		4系统（6）			
用户用信号线		24芯（接近传感器等信号线）			
气源	工作压力	0.05 ~ 0.35MPa			
	许用最大压力	0.59MPa			
重量		约 52kg（115 lb）（注：参见各型号的铭牌）			

注：系统型号指的是包括机器手单元和控制器的完整设备的型号。