

HM-G系统
规格：标准 ， UL规格

项目		标准 ， UL规格							
系统型号 (注1)		HM-4060*G- III	HM-4A60*G- III	HM-4070*G- III	HM-4A70*G- III	HM-4085*G- III	HM-4A85*G- III	HM-40A0*G- III	HM-4AA0*G- III
单元型号		HM-4060*GM- UL	HM-4A60*GM- UL	HM-4070*GM- UL	HM-4A70*GM- UL	HM-4085*GM- UL	HM-4A85*GM- UL	HM-40A0*GM- UL	HM-4AA0*GM- UL
机械臂全长		250 (J1: 第1臂) + 350 (J2: 第2臂) = 600mm		350 (J1: 第1臂) + 350 (J2: 第2臂) = 700mm		350 (J1: 第1臂) + 500 (J2: 第2臂) = 850mm		500 (J1: 第1臂) + 500 (J2: 第2臂) = 1,000mm	
运动角度和行程	J1 (第1轴)	± 165 °							
	J2 (第2轴)	± 143 °				± 147 °			
	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	10kg	20kg	10kg	20kg
合成最大速度	臂先端	8,800mm/s		9,700mm/s		11,000mm/s		11,500mm/s	
	Z	2,760mm/s				2,300mm/s		2,110mm/s	
	T	2,220 ° /s	1,540 ° /s	2,220 ° /s	1,540 ° /s	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)	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轴空气平衡缸 J1轴、J2轴、T轴：配备制动器							
制动器释放操作		(1)仅限控制器接通时，接通制动器释放开关释放制动器。 (2)不能利用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 54kg (119 lb) (注：参见各型号的铭牌)							

注：系统型号指的是包括机器人单元和控制器的完整设备的型号。