

HS-G系统
规格：标准

项目		标准		
系统型号（注1）		HS-4535*G	HS-4545*G	HS-4555*G
单元型号		HS-4535*GM	HS-4545*GM	HS-4555*GM
机械臂全长		125（J1：第1臂）+225（J2：第2臂）=350mm	225（J1：第1臂）+225（J2：第2臂）=450mm	325（J1：第1臂）+225（J2：第2臂）=550mm
运动角度和行程	J1（第1轴）	±155°		
	J2（第2轴）	±145°		
	Z（第3轴）（*）	*=2：200mm， *=3：320mm		
	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		5kg		
合成最大速度	臂先端	7,200mm/s	6,300mm/s	7,100mm/s
	Z及T	Z（第3轴）：2,000mm/s T（第4轴）：2,400°/s		
位置重复精度 （周围温度一定）	J1+J2	±0.015mm	±0.02mm	±0.02mm
	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		0.1kgm ² （5kg有效负载的情况下）		
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		(1) 仅限直接模式下接通制动器释放开关释放制动器 (2) 利用TP、MP操作释放制动器		
用户用气压布管		4系统（φ4 x 2， φ6 x 2）		
用户用信号线		19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 25 kg（55 lb） （注：参见各型号的铭牌）		

注1：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。
型号中的星号“*”表示Z轴行程。