

## HS-G系统

规格：防尘防水，顶吊

项目		防尘防水，顶吊	
系统型号（注1）		HSS-4545*G-W	HSS-4555*G-W
单元型号		HSS-4545*GM-W	HSS-4555*GM-W
机械臂全长		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）	J1（第1轴）：±152°	J1（第1轴）：±155°
	J2（第2轴）	J2（第2轴）：±141°	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	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	±0.02mm	
	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 <sup>2</sup> （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	
保护等级		IP65	
重量		约 25kg（55 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。

型号中的星号“\*”表示Z轴行程。