

HS-G系统
规格：防尘防水

| 项目 | | 防尘防水 | | |
|--------------------|-----------|---|---------------------------------|---------------------------------|
| 系统型号（注1） | | HS-4535*G-W | HS-4545*G-W | HS-4555*G-W |
| 单元型号 | | HS-4535*GM-W | HS-4545*GM-W | HS-4555*GM-W |
| 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 | | |
| 保护等级 | | IP65 | | |
| 重量 | | 约 25 kg（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。