

HC-Cシリーズ コンパクト水平多関節ロボット

ロボット本体の仕様

セット型式(注1)	HC-4545*C	HC-4245*C	HC-4555*C	HC-4255*C
本体型式	HC-4545*CM	HC-4245*CM	HC-4555*CM	HC-4255*CM
アーム全長	225(J1:第1アーム) + 225(J2:第2アーム) = 450mm		225(J1:第1アーム) + 325(J2:第2アーム) = 550mm	
上下ストローク(*)	1: 150mm, 2: 250mm			
手首回転角度	±360°			
動作角度及びストローク	J1: ±155°, J2: ±138°, Z: 150mm(250mm), T: ±360°			
軸組合わせ	J1 + J2 + Z + T			
最大可搬質量	5kg			
合成最大速度	アーム先端:4,750mm/s (Z:1,360mm, T:803°/s)	アーム先端:4,750mm/s (Z:1,360mm, T:1687°/s)	アーム先端:6,150mm/s (Z:1,360mm, T:803°/s)	アーム先端:6,150mm/s (Z:1,360mm, T:1687°/s)
位置繰返し精度(注2)	アーム先端(手首精度含む); ±0.025mm Z; ±0.025mm			
最大圧入力	98N[10秒間以下]			
最大許容慣性 モーメント	0.044kgm ² 〔可搬質量5kg時〕	0.025kgm ² 〔可搬質量5kg時〕	0.044kgm ² 〔可搬質量5kg時〕	0.025kgm ² 〔可搬質量5kg時〕
位置検出方式	簡易型アブソリュートエンコーダー			
駆動モータ、ブレーキ	全軸 AC サーボモータ+重力エアバランスシリンダ、Z軸モータブレーキ			
ユーザ用エア配管	6系統(4)、電磁弁(2ポジション、ダブルソレノイド)3個内蔵			
ユーザ用信号線	10芯(近接センサー等の信号用)			
キャリブレーション 最大移動量	アーム先端 0.6mm 手首回転 0.08°	アーム先端 0.6mm 手首回転 0.16°	アーム先端 0.7mm 手首回転 0.08°	アーム先端 0.7mm 手首回転 0.16°
エア源	常用圧力	重力バランス用: 0.05 ~ 0.35MPa、バルブ用: 0.1 ~ 0.59MPa		
	許容最大圧力	0.59MPa		
質量	約 35kg		約 38kg	

ロボットコントローラの仕様 [HC -C シリーズ]

項 目		仕 様
適用ロボット		コンパクト水平多関節型 (HC-C)
型 式		RC3-HX4AC
制御方式		PTP、CP3次元直線、3次元円弧
制御軸数		最大4軸同時
駆動方式		全軸オールデジタルACサーボ
メモリ容量		8,000ステップ、2,500ポイント
使用言語		簡易デンソーロボット言語
教示プログラム分割数		100
教示方式		1) リモートティーチング 2) 数値入力(MDI) 3) ダイレクトティーチング
外部信号 (I/O)	入力信号	ユーザー開放24点+システム固定23点
	出力信号	ユーザー開放32点+システム固定32点
外部通信		RS-232C:2回線(<1> 視覚装置 <2> パソコン又はプリンター)
タイマ機能		0.01 ~ 9.99sec(0.01sec刻み)
自己診断機能		オーバーラン・サーボ異常・メモリ異常・入力ミス など
エラー表示		外部I/O出力,オペレーティングパネル,ティーチングペンダント(オプション)にエラーコードを表示
電 源		3相 AC200V+10% -15% 50/60Hz 1.5kVA(第3種接地)
環境条件(動作時)		温度0 ~ 40 、湿度90%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP20
ケーブル (オプション)	本体間ケーブル	3m(6m)
	I/Oケーブル	(8m 15m)
	電源ケーブル	5m
質 量		約18kg(付属ケーブル除く)