

HM/HS-C シリーズ 小型水平多関節ロボット

ロボット本体の仕様

項目		仕様		
セット型式(注1)		HS(S)-4055*C	HM(S)-4070*C	HM-4085*C
本体型式		HS(S)-4055*CM	HM(S)-4070*CM	HM-4085*CM
アーム全長		250(J1:第1軸アーム) + 300(J2:第2軸アーム) = 550mm	350(J1:第1軸アーム) + 350(J2:第2軸アーム) = 700mm	425(J1:第1軸アーム) + 425 (J2:第2軸アーム) = 850mm
上下ストローク Z(第3軸)(*))		* = 1: 100mm 2: 200mm 3: 300mm		* = 2: 200mm 3: 300mm
手首回転角度		T(第4軸): 540°		
動作角度およびストローク		J1(第1軸): ±165° J2(第2軸): ±138° Z(第3軸): 200mm T(第4軸): ±270°		
軸組み合わせ		J1(第1軸) + J2(第2軸) + Z(第3軸) + T(第4軸)		
最大可搬質量		10kg		
合成最大速度 (注2)	アーム先端	6,000mm/s	7,350mm/s	8,000mm/s
	ZおよびT	Z(第3軸): 2,000mm/s T(第4軸): 709°/s		
位置繰返し精度(注3)		アーム先端: 0.025mm Z(第3軸): ±0.025mm		アーム先端: 0.030mm Z(第3軸): ±0.025mm
最大圧入力		98N(1秒間以下)		
T軸最大許容慣性モーメント		0.078kgm ² MAX(可搬質量10kg時)		
位置検出方式		簡易型アブソリュートエンコーダ		
駆動モータ		全軸ACサーボモータ + 重力エアバランスシリンダ, Z(第3軸) ブレーキ付		
エア源 (重力バランス用)	常用圧力	0.05 ~ 0.35MPa		
	許容最大圧力	0.59MPa		
質量		約50kg	約55kg	約60kg

ロボットコントローラの仕様 [HM/HS-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 (HM/S-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)	

 警告

- ・ フィンに触れないでください。やけどの恐れがあります。
- ・ 指や棒などを入れないでください。ケガのおそれがあります。
- ・ 保守点検等でフタを開けコントローラ内部に触れる場合は、電源スイッチを切り、電源ケーブルをはずして3分以上経過してから実施してください。感電の恐れがあります。
- ・ コントローラの電源投入中はコネクタの脱着をしないでください。感電および故障の原因になります。

 設置上の注意事項

- ・ コントローラは防塵、防滴、防爆構造にはなっていません。
- ・ 設置の前には取扱説明書を必ずお読みください。
- ・ コントローラの上には物を乗せないでください。