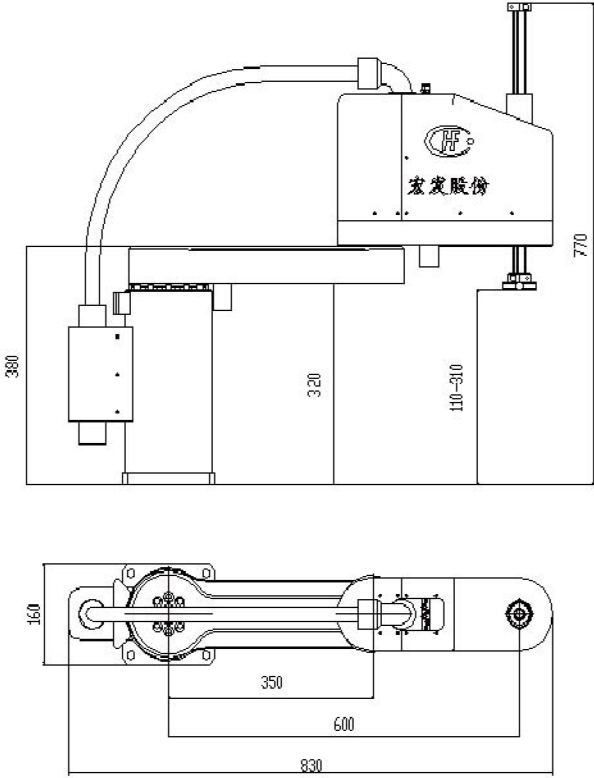


四轴机器人 (HFR4A3)
4-axle Robot (HFR4A3)

结构 Structure		平面关节型(SCARA) Selective Compliance Assembly Robot Arm (SCARA)
自由度 Degree of freedom		4
驱动方式 Driving mode		伺服电机驱动 Servo motor drive
最大动作范围 Max. actuation range	J1	±140°
	J2	±135°
	J3	0—170mm
	J4	±360°
最大运动速度 Max. moving speed	J1	320°/s
	J2	540°/s
	J3	1.8m/s
	J4	2250°/s
最大运动半径 Max. moving radius		400mm
可搬重量 Load capacity		3Kg
重复定位精度 Repeated positioning accuracy		±0.02
上下行程 Vertical travel		170mm
手腕扭矩 Wrist torque	J1	48Nm
	J2	18Nm
	J3	0.8Nm
手腕惯性力矩 Inertia moment of	J1	0.25KG*M2
	J2	0.2KG*M2
	J3	0.09KG*M2
防护等级 IP grade		IP45
伺服驱动电机 Servo drive motor	J1	400W
	J2	200W
	J3	100W
	J4	100W
减速比 Reduction ratio	J1	50
	J2	50
	J3	螺距16
	J4	2
最大允许惯性力矩 Max. allowable inertia moment		0.1kg m²
环境温度 Ambient temperature		0—45℃

结构 Structure		平面关节型(SCARA) Selective Compliance Assembly Robot Arm (SCARA)
安装条件 Installation condition		地面安装、悬吊安装 Floor mounted, ceiling mounted
防护等级 IP grade		IP45
本体重量 Weight		24Kg
设备总功率 Total power		0.8KW



四轴机器人 (HFR4A5)
4-axle Robot (HFR4A5)

结构 (Structure)		平面关节型 (SCARA) Selective Compliance Assembly Robot Arm (SCARA)
自由度 (Degree of freedom)		4
驱动方式 (Driving mode)		伺服电机驱动 (Servo motor drive)
最大动作范围 (Max. actuation range)	J1	±140°
	J2	±135°
	J3	0-200mm
	J4	±360°
最大运动速度 (Max. moving speed)	J1	230° /S
	J2	540° /S
	J3	1.8m/S
	J4	2250° /S
最大运动半径 (Max. moving radius)		600mm
可搬重量 (Load capacity)		5Kg
重复定位精度 (Repeated positioning accuracy)		±0.02
上下行程 (Vertical travel)		200mm
手腕扭矩 (Wrist torque)	J1	63Nm
	J2	25Nm
	J3	1.27Nm
手腕惯性力矩 (Inertia moment of wrist)	J1	0.25KG*M2
	J2	0.2KG*M2
	J3	0.09KG*M2
防护等级 (IP grade)		IP45
伺服驱动电机 (Servo drive motor)	J1	750W
	J2	450W
	J3	200W
	J4	200W
减速比 (Reduction ratio)	J1	50
	J2	50
	J3	螺距20 (Thread pitch) 20
	J4	2.5
最大允许惯性力矩 (Max. allowable inertia moment)		0.1KG m²
环境温度 (Ambient temperature)		0-45℃
安装条件 (Installation condition)		地面安装、悬吊安装 (Floor mounted, ceiling mounted)

