

HM-Gシリーズ

本体仕様: 標準

項目		標準							
セット型式(注1)		HM-4060*G	HM-4A60*G	HM-4070*G	HM-4A70*G	HM-4085*G	HM-4A85*G	HM-40A0*G	HM-4AA0*G
本体型式		HM-4060*GM	HM-4A60*GM	HM-4070*GM	HM-4A70*GM	HM-4085*GM	HM-4A85*GM	HM-40A0*GM	HM-4AA0*GM
アーム全長		250(J1:第1アーム) + 350(J2:第2アーム) = 600mm		350(J1:第1アーム) + 350(J2:第2アーム) = 700mm		350(J1:第1アーム) + 500(J2:第2アーム) = 850mm		500(J1:第1アーム) + 500(J2:第2アーム) = 1,000mm	
動作角度 および ストローク	J1(第1軸)	± 165 °							
	J2(第2軸)	± 143 °			± 147 °				
	Z(第3軸) (*)	* = 2:200mm、 * = 3:300mm、 * = 4:400mm							
	T(第4軸)	± 360 °							
軸組合せ		J1(第1軸) + J2(第2軸) + Z(第3軸) + T(第4軸)							
最大可搬質量		10kg	20kg	10kg	20kg	10kg	20kg	10kg	20kg
合成最大 速度	アーム先端	8,800mm/s		9,700mm/s		11,000mm/s		11,500mm/s	
	Z	2,760mm/s				2,300mm/s		2,110mm/s	
	T	2,220 ° /s	1,540 ° /s	2,220 ° /s	1,540 ° /s	2,220 ° /s	1,540 ° /s	2,220 ° /s	1,540 ° /s
位置繰返し 精度(周囲 温度一定)	J1+J2	± 0.02mm				± 0.025mm			
	Z	± 0.01mm							
	T	± 0.005 °							
最大圧入力(下方向)		98N(1秒間以下)							
最大許容慣性モーメント (可搬質量)		0.25kgm ² (10kg時)	0.45kgm ² (20kg時)	0.25kgm ² (10kg時)	0.45kgm ² (20kg時)	0.25kgm ² (10kg時)	0.45kgm ² (20kg時)	0.25kgm ² (10kg時)	0.45kgm ² (20kg時)
位置検出方式		アブソリュートエンコーダ							
駆動モータ、ブレーキ		全軸ACサーボモータ、Z軸重力バランスエアシリンダ、Z軸モータブレーキ							
ブレーキ解除操作		TP、MP操作によるブレーキ解除							
ユーザ用エア配管		4系統(6)							
ユーザ用信号線		24芯(近接センサー等の信号線)							
エア源	常用圧力	0.05 ~ 0.35MPa							
	許容最大圧力	0.59MPa							
質量		約52kg (約115 lb)(注:型式毎の値はネームプレートを参照)							

注1: セット型式はロボット本体・コントローラ等を含む一式の型式です。型式中の「*」はZ軸ストロークを表します。