

HM-Gシリーズ

本体仕様: 標準/天吊り

項目		標準/天吊り			
セット型式(注1)		HMS-4070*G	HMS-4A70*G	HMS-4085*G	HMS-4A85*G
本体型式		HMS-4070*GM	HMS-4A70*GM	HMS-4085*GM	HMS-4A85*GM
アーム全長		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	
動作角度 および ストローク	J1(第1軸)	± 165 °			
	J2(第2軸)	± 145 °		± 142 °	
	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
合成最大速度	アーム先端	9,700mm/s			
	Z	2,760mm/s		2,300mm/s	2,110mm/s
	T	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)
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。