

# HM-Gシリーズ

本体仕様・標準/UL仕様

項目		標準/UL仕様							
セット型式(注1)		HM-4060* G-UL	HM-4A60* G-UL	HM-4070* G-UL	HM-4A70* G-UL	HM-4085* G-UL	HM-4A85* G-UL	HM-40A0* G-UL	HM-4AA0* G-UL
本体型式		HM-4060* GM-UL	HM-4A60* GM-UL	HM-4070* GM-UL	HM-4A70* GM-UL	HM-4085* GM-UL	HM-4A85* GM-UL	HM-40A0* GM-UL	HM-4AA0* GM-UL
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 <sup>2</sup> (10kg時)	0.45kgm <sup>2</sup> (20kg時)	0.25kgm <sup>2</sup> (10kg時)	0.45kgm <sup>2</sup> (20kg時)	0.25kgm <sup>2</sup> (10kg時)	0.45kgm <sup>2</sup> (20kg時)	0.25kgm <sup>2</sup> (10kg時)	0.45kgm <sup>2</sup> (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、J1、J2、Z軸モータブレーキ							
ブレーキ解除操作		(1)コントローラ電源ON時、ブレーキ解除スイッチONでブレーキ解除 (2) TP、MP操作によるブレーキ解除は不可							
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54kg (約119 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。