

# HS-Gシリーズ

本体仕様:標準

項目		標準		
セット型式 (注1)		HS-4535*G	HS-4545*G	HS-4555*G
本体型式		HS-4535*GM	HS-4545*GM	HS-4555*GM
アーム全長		125(J1:第1アーム)+225(J2:第2アーム)=350mm	225(J1:第1軸アーム)+225(J2:第2軸アーム)=450mm	325(J1:第1軸アーム)+225(J2:第2軸アーム)=550mm
動作角度およびストローク	J1(第1軸)	± 155 °		
	J2(第2軸)	± 145 °		
	Z(第3軸)(*)	*=2:200mm,      *=3:320mm		
	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		5kg		
合成最大速度	アーム先端	7,200mm/s	6,300mm/s	7,100mm/s
	ZおよびT	Z(第3軸):2,000mm/s      T(第4軸):2,400°/s		
位置繰返し精度(周囲温度一定)	J1+J2	± 0.015mm	± 0.02mm	± 0.02mm
	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		0.1kgm <sup>2</sup> (可搬質量5kg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、T軸:ブレーキ付		
ブレーキ解除操作		(1)ダイレクトモード時のみ、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		
ユーザ用エア配管		4系統( 4×2、 6×2)		
ユーザ用信号線		19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25 kg (約55 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。