

# HS-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)		HSS-4545*G	HSS-4555*G
本体型式		HSS-4545*GM	HSS-4555*GM
アーム全長		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)	J1(第1軸): ± 152	J1(第1軸): ± 155 °
	J2(第2軸)	J2(第2軸): ± 141 °	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	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	± 0.02mm	± 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25kg (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。