# 水平多关节机器人

## HSR50-1200

HSR50 系列水平多关节机器人，最大负载 50kg，臂长 1200mm。可在末端法兰装配不同的工具，通过示教和编程，实现全自动化工作，为多种行业提供自动化解决方案。适用于中大型零部件的装配、搬运、拣选、检测等应用场景。




## 产品特性

- 高刚性结构设计，实现高速、高精度的运行性能
- 内置气路和电路，节省空间，消除管线包惯性扰动和干涉，提高生产灵活性
- 提供 1200mm 臂长，有效工作范围大
- 大功率 4 轴电机，高转动惯量更平稳快速
- 更高的额定负载

## 应用行业

汽车零部件、PCB、机械加工、锂电、光伏、食品、快消品等

## 订货型号

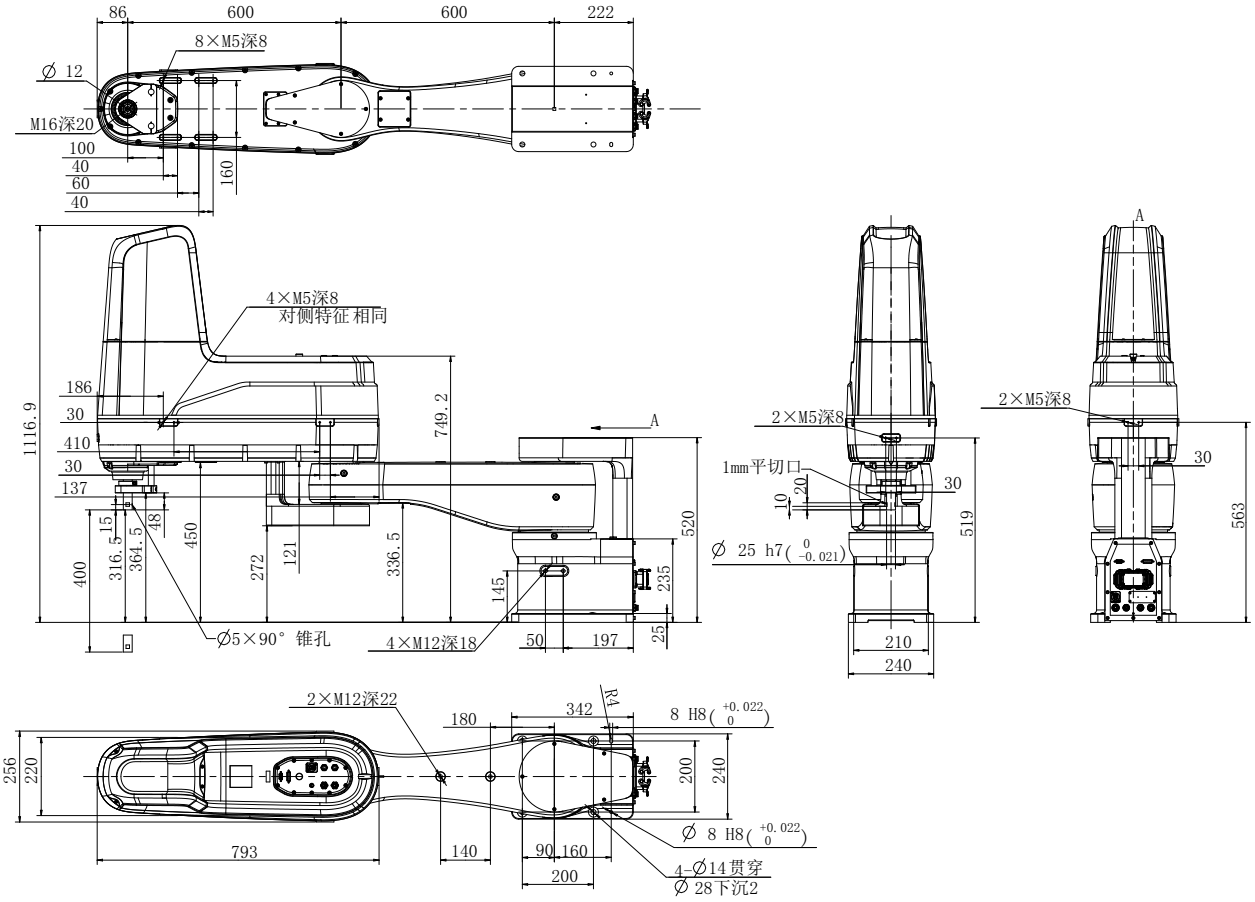
HSR50-1200

## 技术参数

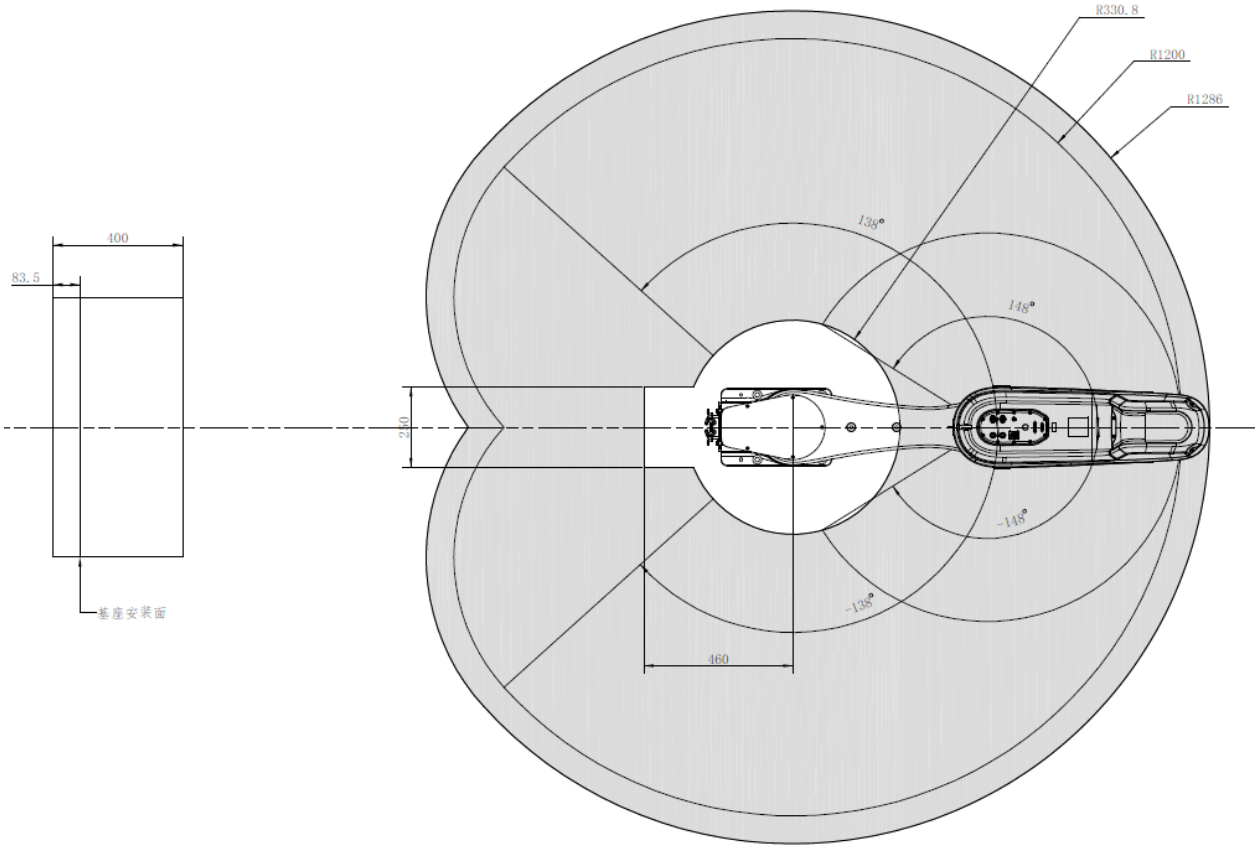
| 项目 | | HSR50-1200 |
|---|---|---|
| 臂长 | 第 1 机械臂+第 2 机械臂 | 1200 mm |
| | 第 1 机械臂 | 600 mm |
| | 第 2 机械臂 | 600 mm |
| 负载 | 额定 | 20 kg |
| | 最大 | 50 kg |
| 最大运动速度 | J1+J2 | 8300 mm/s |
| | J3 | 1000 mm/s |
| | J4 | 600°/s |
| 重复定位精度 | J1+J2 | ±0.05 mm |
| | J3 | ±0.02 mm |
| | J4 | ±0.01° |
| 最大运动范围 | J1 | ±138° |
| | J2 | ±148° |
| | J3 | 400 mm |
| | J4 | ±360° |
| J4 允许惯量 | 额定 | 1 kg·m$^2$ |
| | 最大 | 2.45 kg·m$^2$ |
| 质量（不含线缆） | | 121 kg |
| 中继线线缆长度 | | 标配 5 m，可选配 8 m |
| 防护等级 | | 整机 IP20 |
| 噪音水平 | | ≤80 dB |
| 安装方式 | | 台面安装 |
| J3 下压力 | | 350 N |
| *节拍时间 | | 0.49 s |
| 环境 | 工作温度 | 5°C~40°C |
| | 储存温度 | -25°C~55°C |
| | 湿度 | 10%~80%（无凝露） |
| 内部集成 | 气源 | 2*Φ6 mm<br>2*Φ8 mm<br>0.6 MPa |
| | 信号源 | 15 路 IO（15pin: D-sub）<br>9 路 IO（9pin: D-sub）<br>网口 Cat 5E（RJ45） |
| 适配控制柜型号 | | HRC4-RG4-IEE-A23-B1<br>HRC4-RG4-IEE-A23-B1-EC |

*节拍时间为负载在 5 kg 下，机器人往返拱形运动的循环时间（水平 300 mm，垂直 25 mm）。

# 外形尺寸


86
600
600
222
8×M5深8
∅ 12
M16深20
100
40
60
40
160
4×M5深8
对侧特征 相同
186
30
410
30
137
1116.9
749.2
A
15
316.5
364.5
48
450
272
121
336.5
400
520
235
145
50
197
25
∅5×90° 锥孔
4×M12深18
2×M5深8
1mm平切口
10
20
30
519
∅ 25 h7(0 -0.021)
210
240
A
2×M5深8
30
563
2×M12深22
180
342
R4
8 H8(+0.022 0)
256
220
200
240
793
140
90
160
200
∅ 8 H8(+0.022 0)
4-∅14贯穿
∅ 28下沉2

# 运动范围






杭州海康机器人股份有限公司版权所有，侵权必究。
本文件中所有信息如有变更恕不另行通知；本文件内容经过仔细核对力求精准，但仍可能存在误差；本文件所涉数据可能因环境等因素产生差异，本公司不承担由此产生的后果。