垂直多关节机器人

HAR15-1440

HAR15-1440 通用型六轴关节机器人，额定负载 15 kg。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。适用于装配、搬运、涂胶、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，降低因干涉导致的动作限制
- 支持落地安装、倾斜安装和倒置安装
- 整机防护等级 IP54，手腕防护等级 IP65，可应对粉尘和高湿度场景
- 双电池位设计，有效避免因电池更换导致电机编码器数据丢失

应用行业

汽车零部件、金属加工、3C 电子、光伏等。

订货型号

HAR15-1440

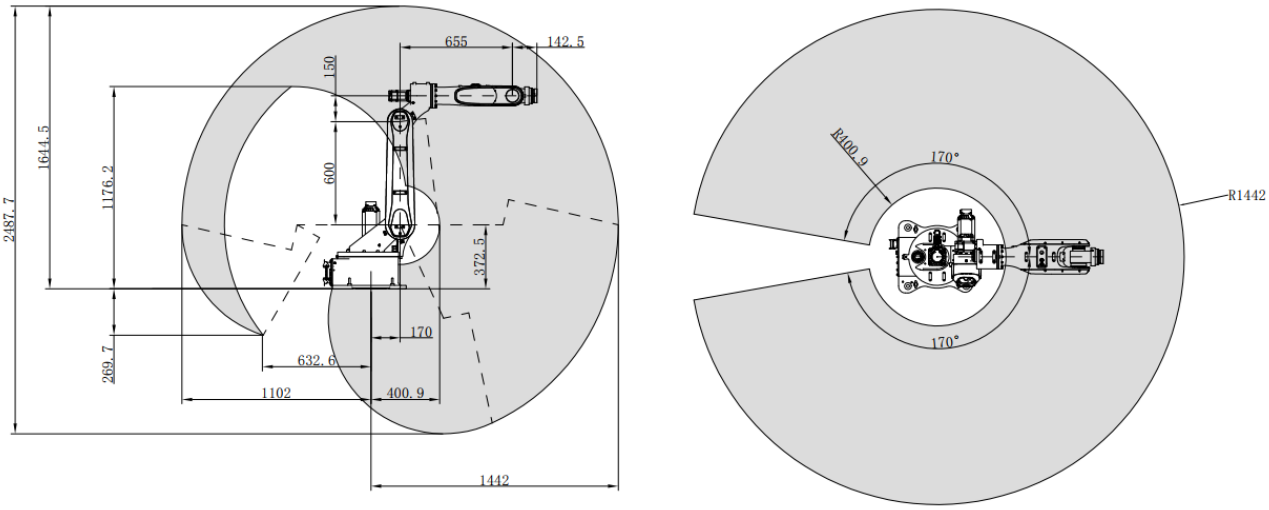
技术参数

型号		HAR15-1440
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	1442 mm
	额定负载 [1]	15 kg
	最大负载 [2]	19.3 kg
	重复定位精度	±0.03 mm
	防护等级	本体 IP54，手腕 IP65
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	162 kg
	工作温度	0°C~45°C
	储存温度	-25°C~55°C
	湿度	≤95%（无凝露）
	适配控制柜型号	HRC-C，HRC-S
	本体到控制柜电缆长度	5 m（标配），其他长度（选配）
运动范围及最大速度	J1	-170°~+170°，250°/s
	J2	-155°~+100°，250°/s
	J3	-83°~+217°，270°/s
	J4	-200°~+200°，300°/s
	J5	-127°~+127°，420°/s
	J6	-360°~+360°，480°/s
内部集成	气源	2 路，外径 8 mm
	信号源	19 路，额定电压 AC30 V，额定电流 2 A
允许力矩	J4	36 N·m
	J5	36 N·m
	J6	15 N·m
允许惯量	J4	1.1 kg·m²
	J5	1.1 kg·m²
	J6	0.4 kg·m²

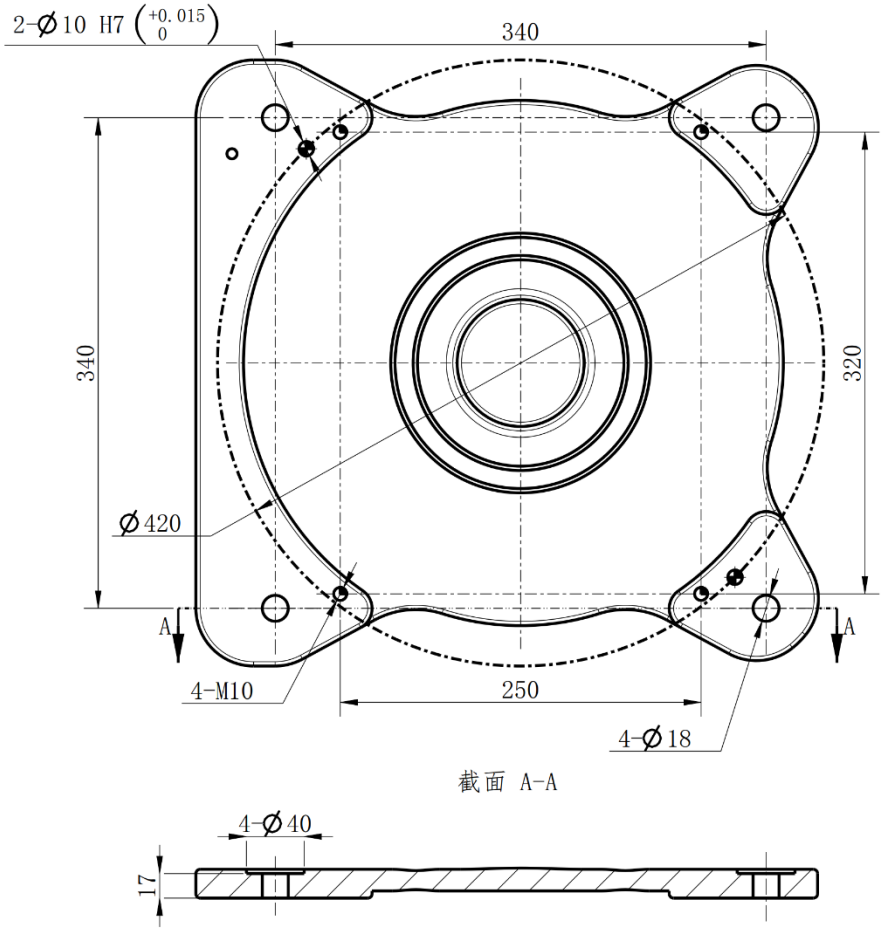
*1：额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

*2：最大负载指机器人在 5 轴垂直向下摆动±10 度范围时可负载的最大质量。

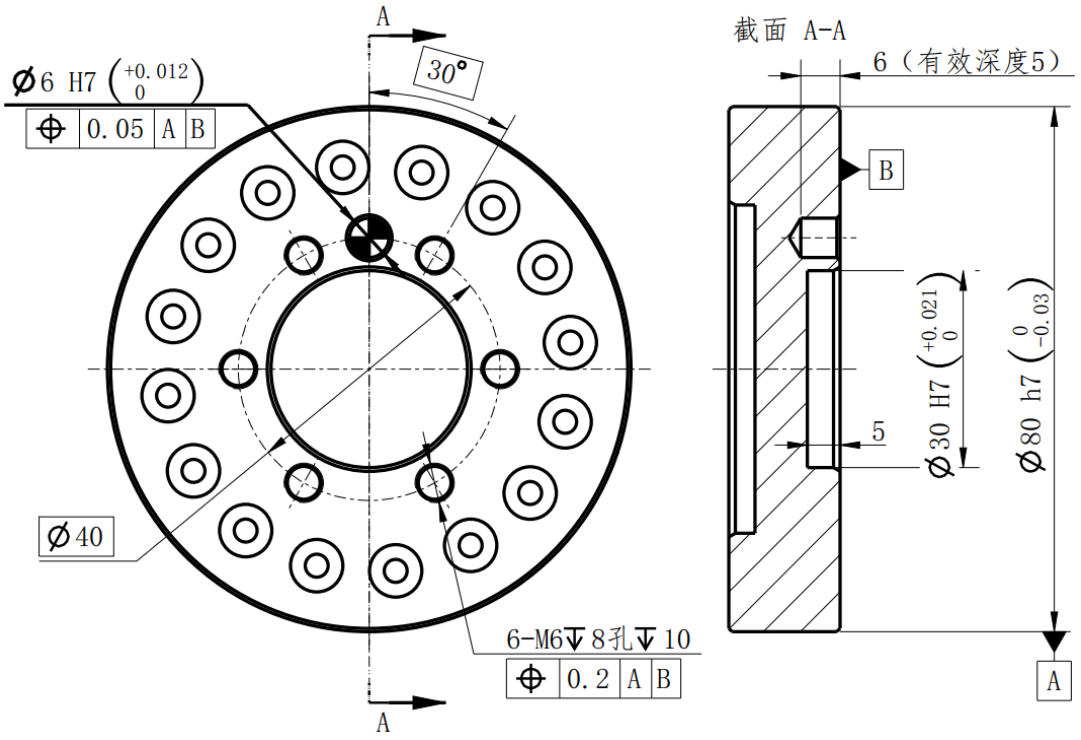
工作空间


655
142.5
150
600
1644.5
1176.2
2487.7
372.5
170
269.7
632.6
1102
400.9
1442
R400.9
170°
170°
R1442

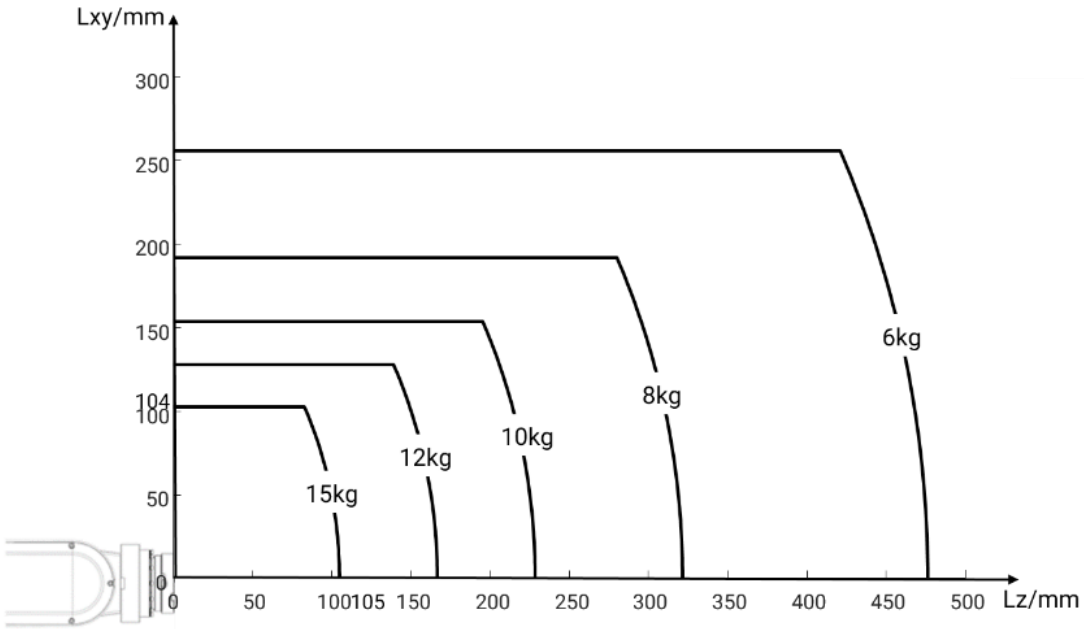
基座尺寸图


2-Ø10 H7 (+0.015 0)
340
340
320
Ø420
A
A
4-M10
250
4-Ø18
截面 A-A
4-Ø40
17

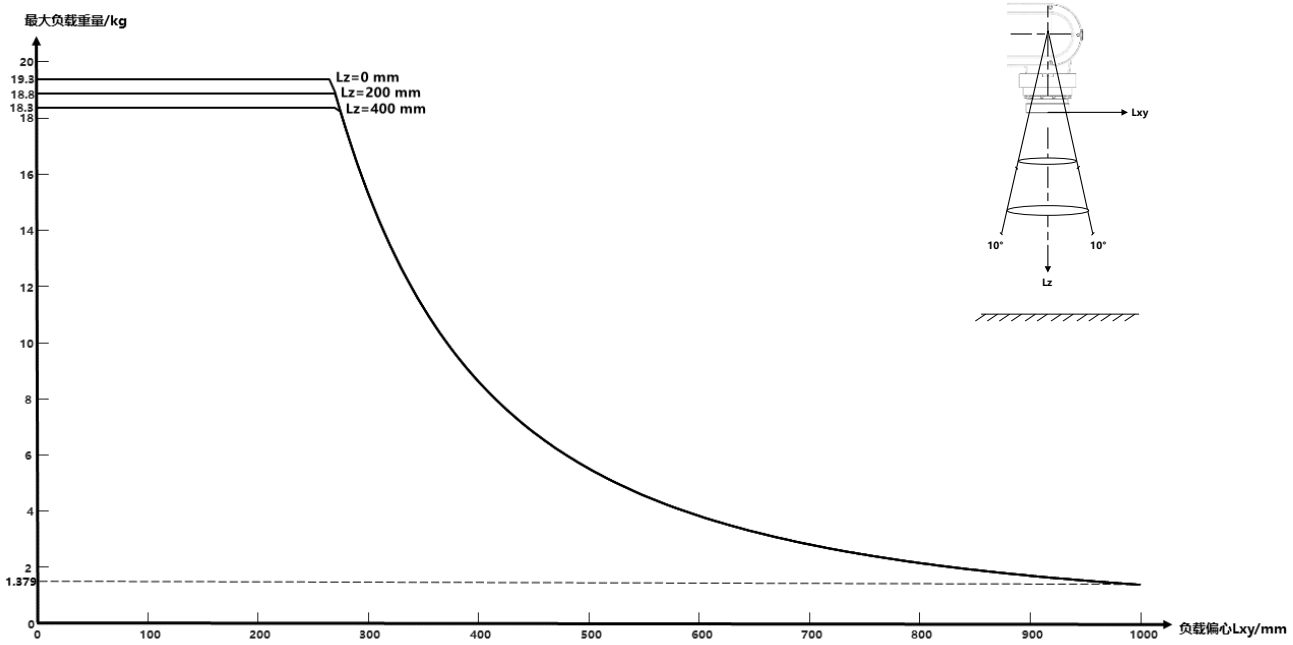
法兰尺寸图



额定负载曲线图



最大负载曲线图



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。