垂直多关节机器人

HAR10-910

HAR10-910 通用型六轴关节机器人，额定负载 10 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
- 采用隐藏式线缆设计，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 IP67，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
- 机身小巧，有效工作范围大

应用行业

汽车零部件、金属加工、3C 电子、光伏等。

订货型号

HAR10-910

技术参数

型号		HAR10-910
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	910 mm
	额定负载 [1]	10 kg
	最大负载 [2]	12.57 kg
	重复定位精度	±0.02 mm
	防护等级 [3]	IP67
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	47 kg
	噪音水平 [4]	≤70 dB
	工作温度	0°C~45°C
	储存温度	-25°C~55°C
	湿度	≤95%（无凝露）
	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°，285°/s
	J2	-137°~+92°，225°/s
	J3	-75°~+210°，300°/s
	J4	-200°~+200°，440°/s
	J5	-130°~+130°，420°/s
	J6	-360°~+360°，700°/s
内部集成	气源	4 路，外径 4 mm
	信号源	19 路，额定电压 AC30 V，额定电流 2 A
允许力矩	J4	17 N·m
	J5	17 N·m
	J6	10 N·m
允许惯量	J4	0.6 kg·m²
	J5	0.6 kg·m²
	J6	0.2 kg·m²

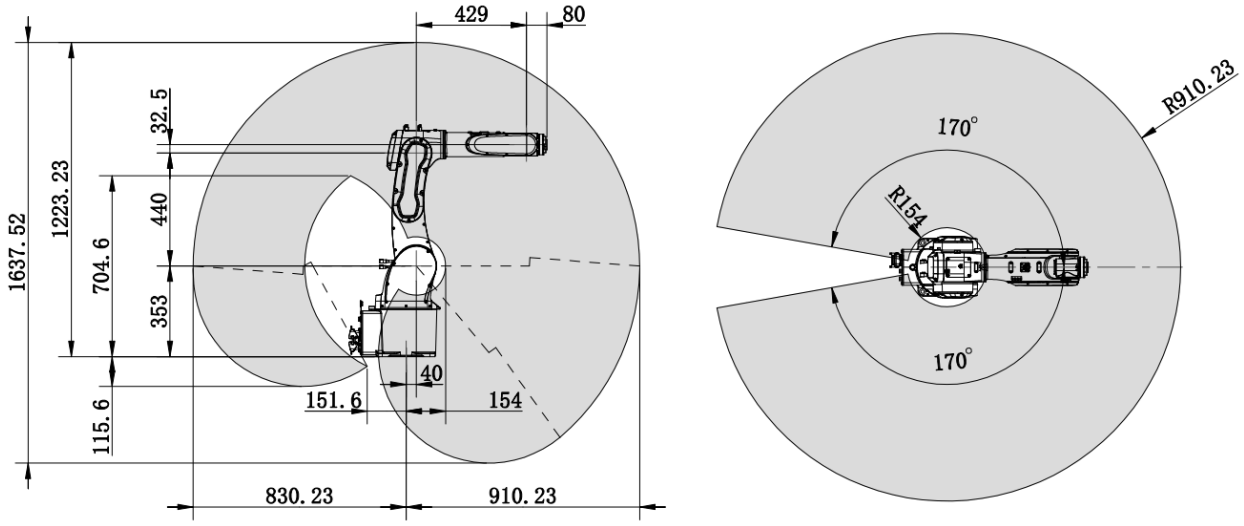
*1：额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

*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。

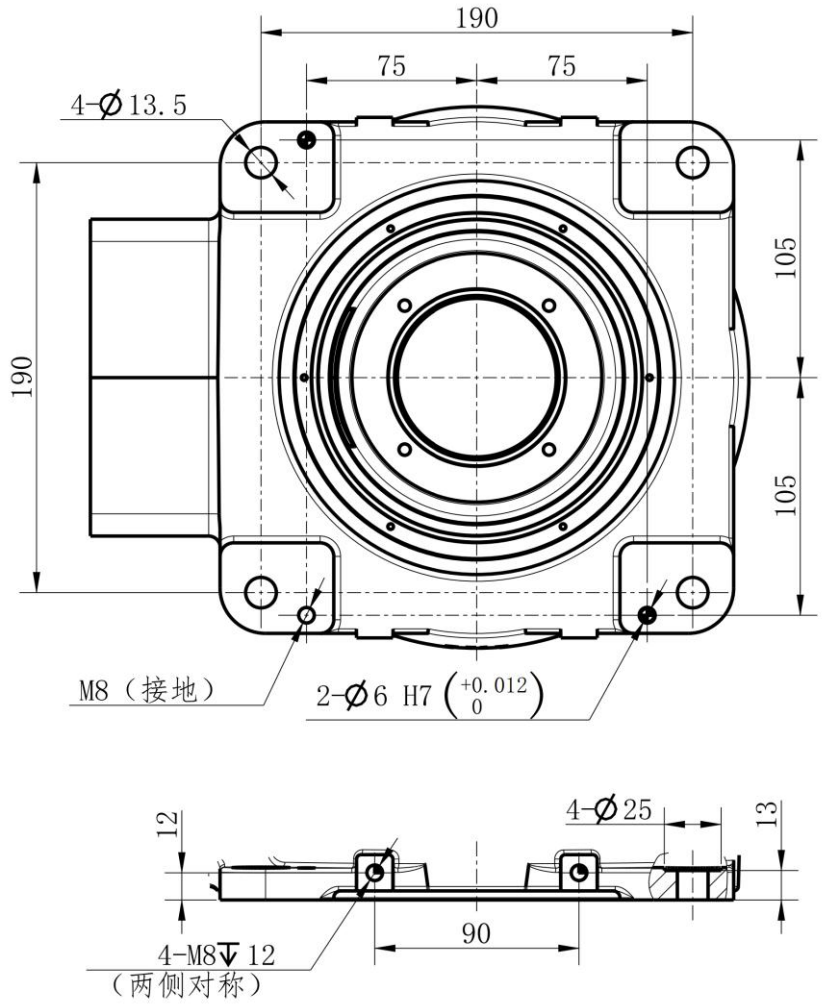
*3：通过正压吹气孔加强密封时，机器人本体防护等级可达 IP67。

*4：根据 GB/T37242—2018 标准要求，六轴关节机器人噪音水平数据在机器人满载满速，最大臂展外一米处测得。

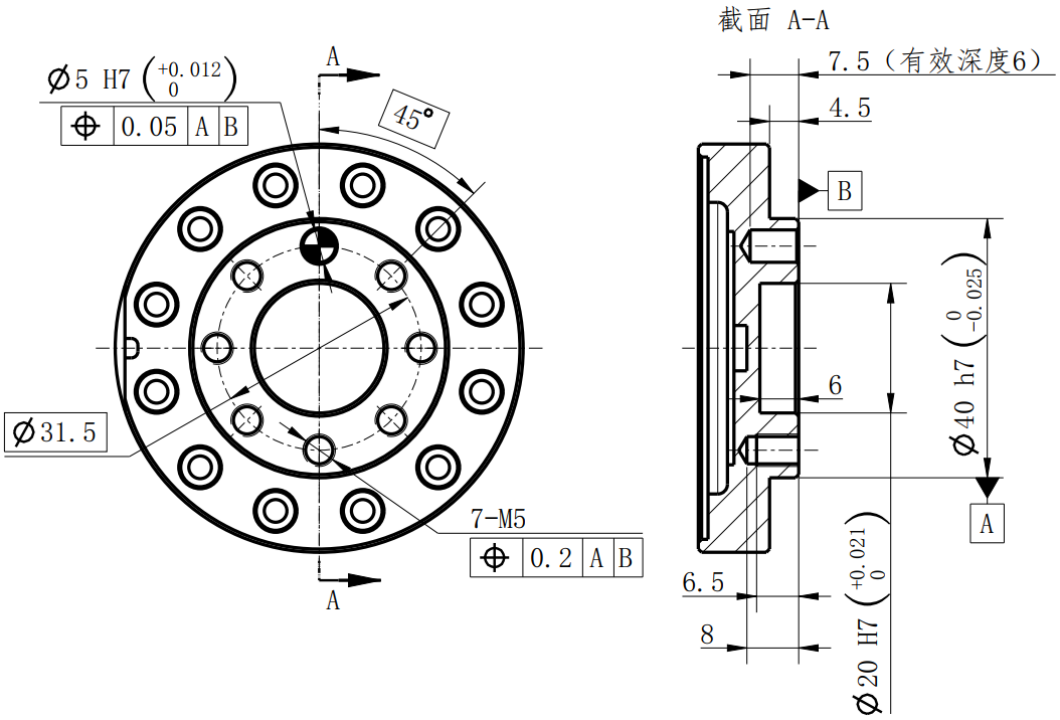
工作空间


429
80
32.5
1637.52
1223.23
704.6
440
353
40
151.6
154
115.6
830.23
910.23
170°
R910.23
R154
170°

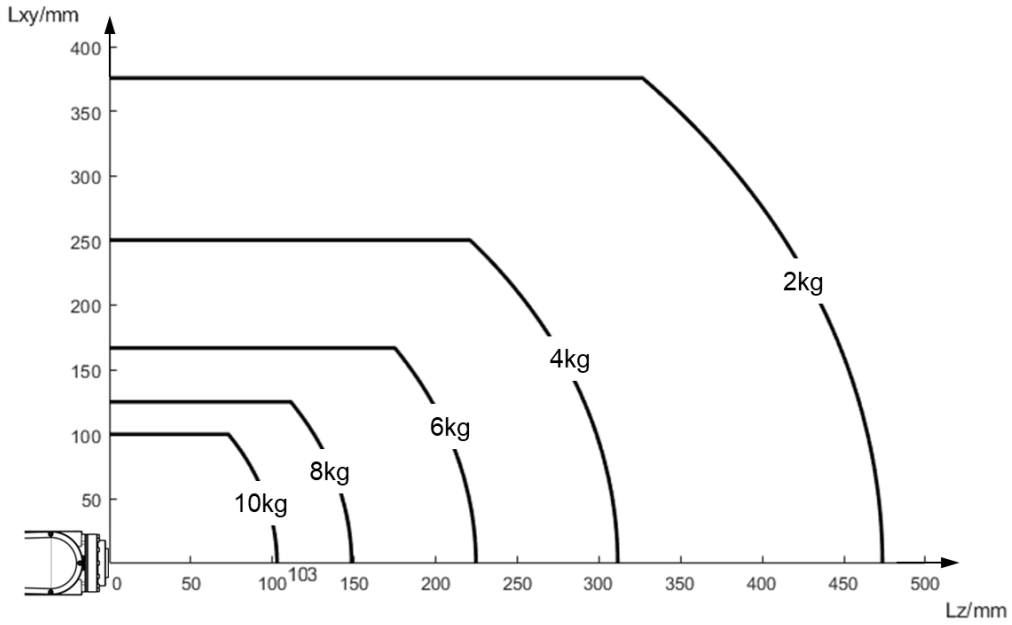
基座尺寸


190
75
75
4-Ø13.5
105
190
105
M8（接地）
2-Ø6 H7 (+0.012 0)
4-Ø25
12
13
90
4-M8↧12
（两侧对称）

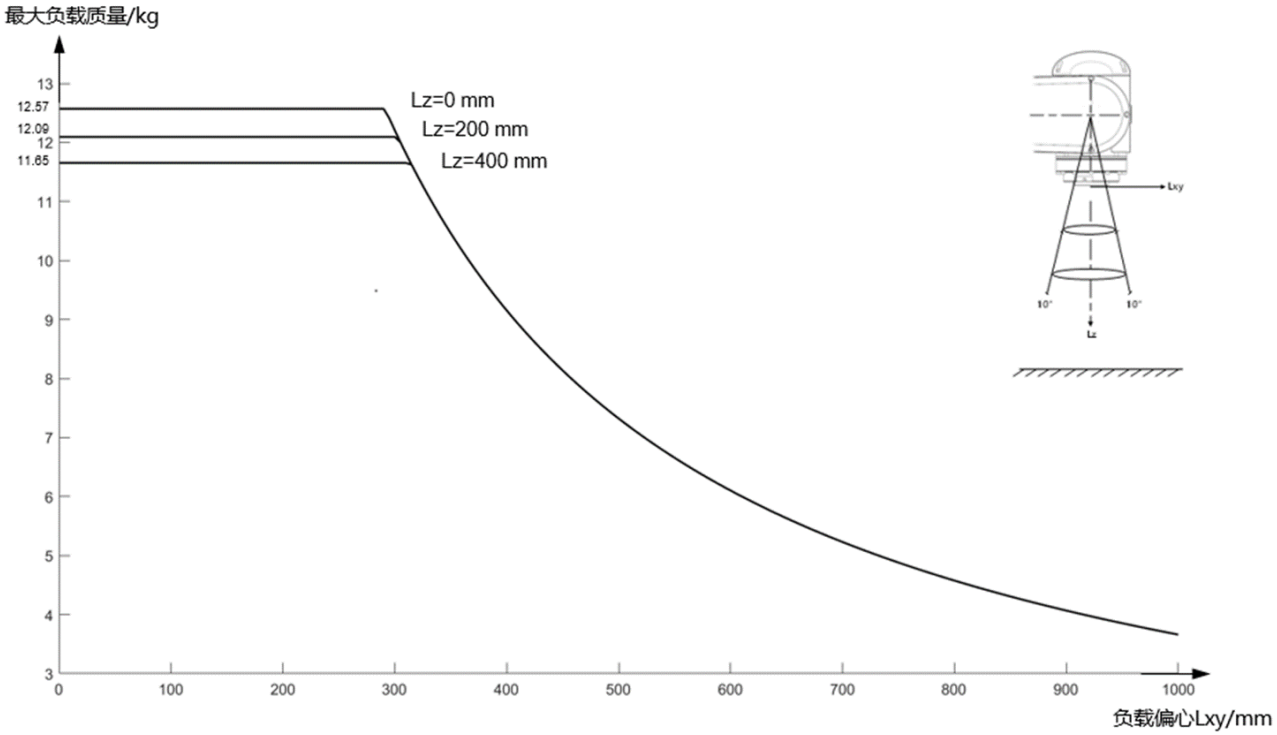
法兰尺寸


截面 A-A
7.5（有效深度6）
4.5
B
6
6.5
8
A
45°
Ø5 H7 (+0.012 0)
0.05 A B
Ø31.5
7-M5
0.2 A B
Ø40 h7 (0 -0.025)
Ø20 H7 (+0.021 0)

额定负载曲线


Lxy/mm
400
350
300
250
200
150
100
50
0
50
100
103
150
200
250
300
350
400
450
500
Lz/mm
2kg
4kg
6kg
8kg
10kg

最大负载曲线



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。