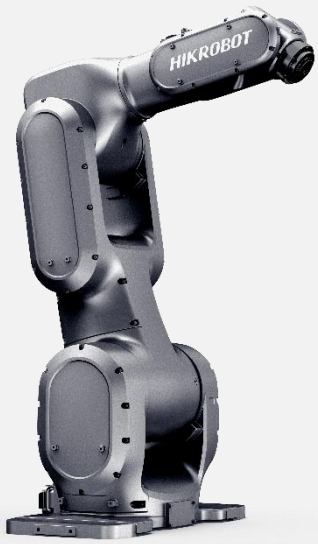
垂直多关节机器人

HAR16-950-3 & HAR16-950-4



HAR16-950 系列是一款高性能的 3 轴及 4 轴关节机器人，额定负载 16 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 PCB 投收板机、烟草搬运等应用场景。

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、电路和千兆以太网，降低因干涉导致的动作限制
- 针对特定细分行业，提供定制的方案，提高效率，简化操作
- 整机防护等级 IP67，可应对粉尘和高湿度场景
- 双电池接口设计，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

PCB、3C、汽车零部件、烟草等行业

订货型号

HAR16-950-3
HAR16-950-4

技术参数

型号		HAR16-950-3	HAR16-950-4
基本参数	自由度	3	4
	最大工作半径	950 mm	
	额定负载 [1]	16 kg	
	最大负载 [2]	25.2 kg	
	重复定位精度	±0.03 mm	
	防护等级 [3]	IP67	
	噪音水平 [4]	≤75 dB	
	安装方式	落地安装、倒置安装	
	质量	68 kg	69kg
	工作温度	0°C ~ 45°C	
	储存温度	-10°C ~ 55°C	
	湿度	≤95%（无凝露）	
	适配控制柜	HRC-C（专用）	
运动范围及最大速度	J1	-130°~+92°，265°/s	
	J2	-75°~+210°，355°/s	
	J3	-130°~+130°，450°/s	
	J4	/	-360°~+360°，700°/s
内部集成	气源	2 路，外径 10 mm	
	信号源	12 路，额定电压 DC30 V，额定电流 1 A	
	网络接口	8 芯，Cat5e，千兆以太网，连通本体基座到小臂	
允许力矩	J3	26 N·m	26 N·m
	J4	/	12 N·m
允许惯量	J3	1.81 kg·m²	1.81 kg·m²
	J4	/	0.31 kg·m²

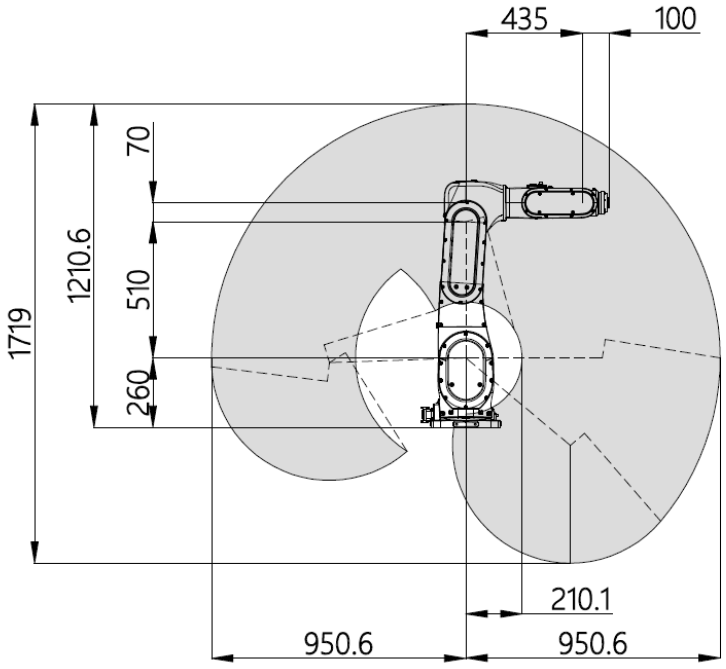
*1：额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

*2：最大负载指机器人在 3 轴垂直向下摆动±10 度范围时可负载的最大质量。

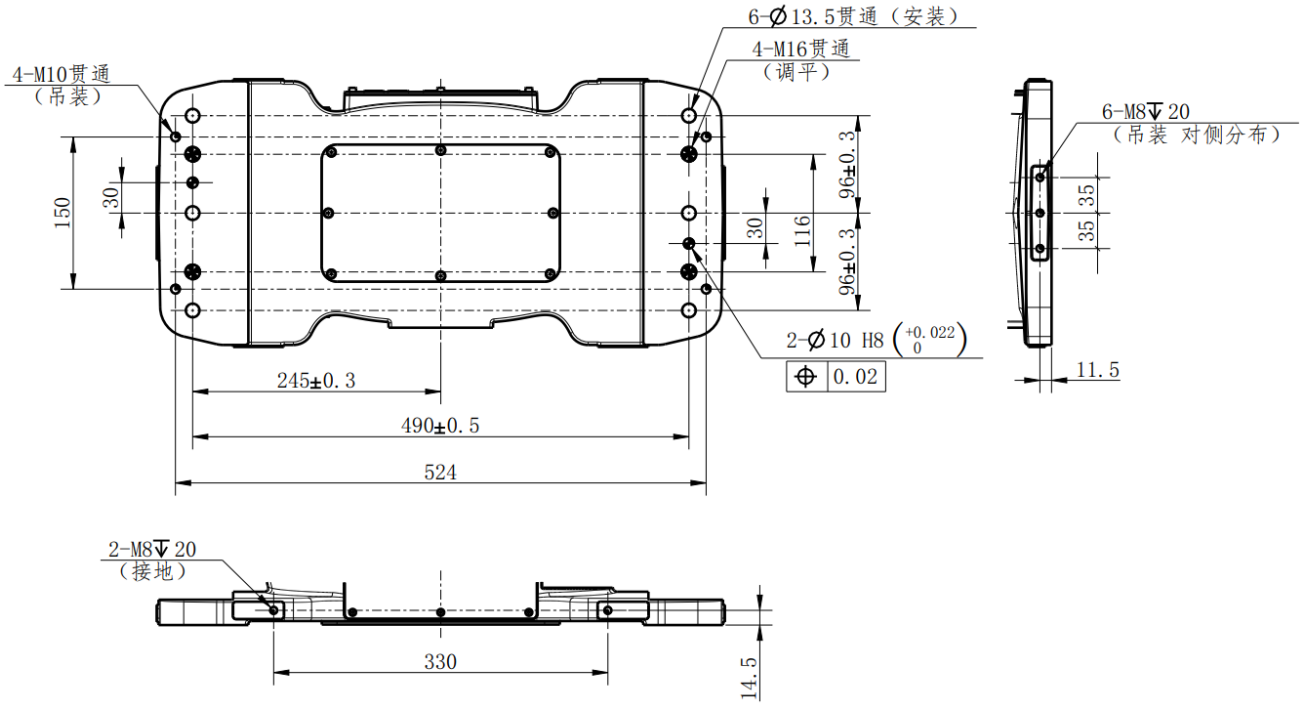
*3：通过正压吹气孔加强密封时，机器人本体防护等级可达 IP67。

*4：根据 GB/T37242—2018 标准要求，工业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。

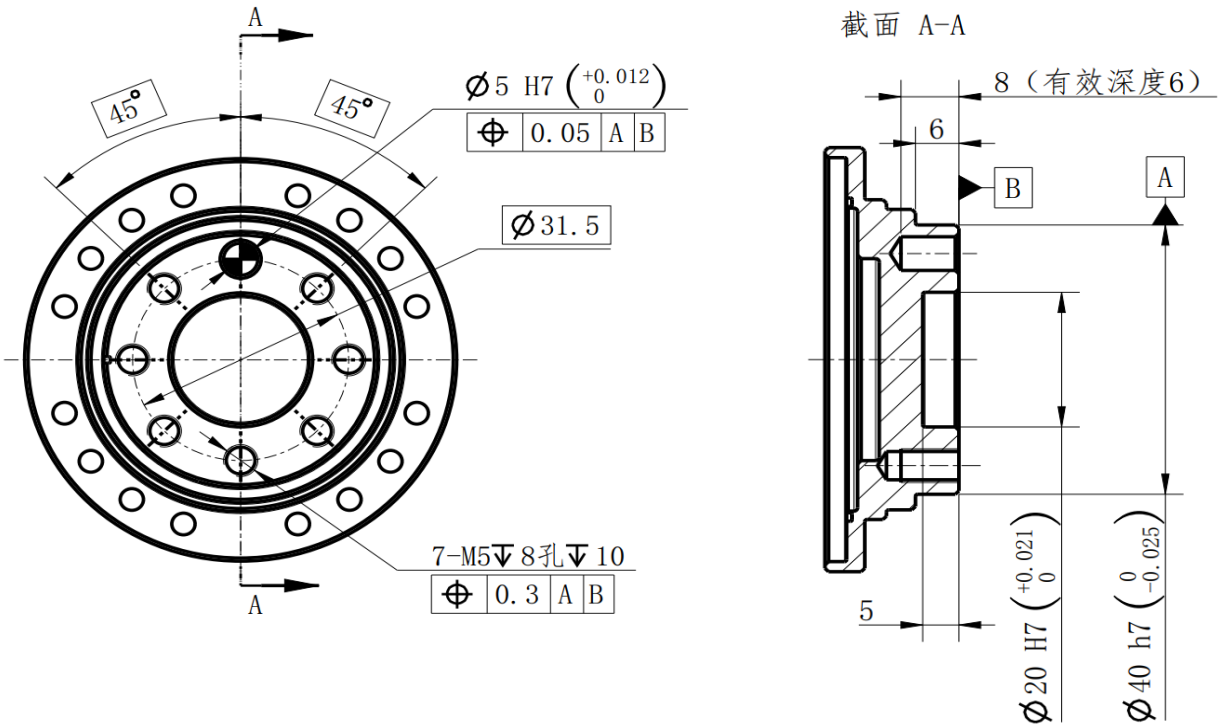
工作空间


435
100
70
1210.6
510
1719
260
210.1
950.6
950.6

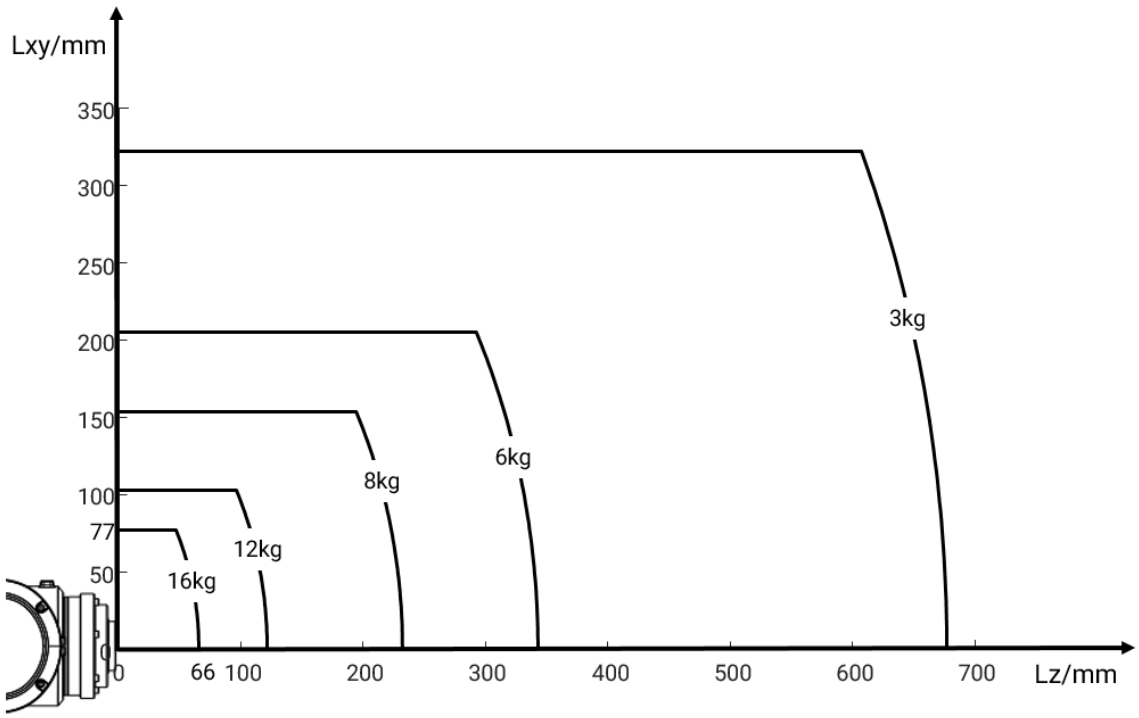
基座尺寸


6-Ø13.5贯通（安装）
4-M16贯通
（调平）
4-M10贯通
（吊装）
6-M8↧20
（吊装 对侧分布）
150
30
96±0.3
30
116
96±0.3
35
35
2-Ø10 H8 (+0.022 0)
0.02
11.5
245±0.3
490±0.5
524
2-M8↧20
（接地）
330
14.5

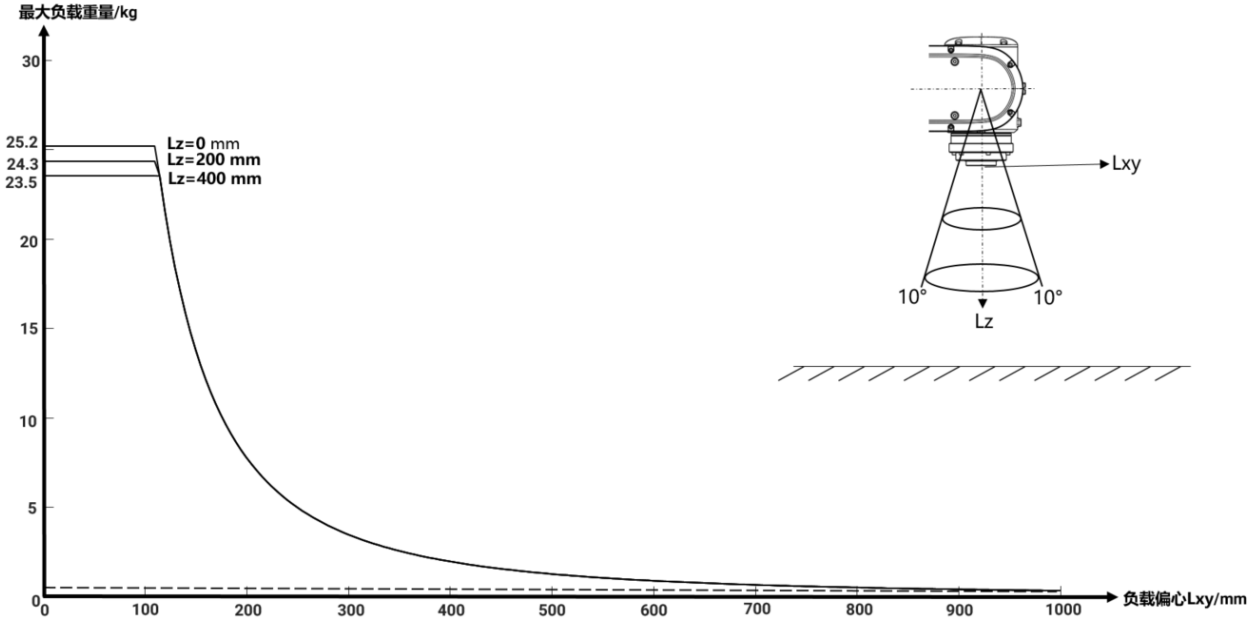
法兰尺寸


A
45°
45°
Ø5 H7 (+0.012 0)
0.05 A B
Ø31.5
7-M5↧8孔↧10
0.3 A B
A
截面 A-A
8（有效深度6）
6
B
A
5
Ø20 H7 (+0.021 0)
Ø40 h7 (0 -0.025)

额定负载曲线


Lxy/mm
350
300
250
200
150
100
77
50
0
66
100
200
300
400
500
600
700
Lz/mm
3kg
6kg
8kg
12kg
16kg

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。