垂直多关节机器人

HAR165-2700 / HAR210-2700



HAR165-2700 和 HAR210-2700 是两款臂展为 2.7 米的大型通用六轴关节机器人，额定负载分别为 165kg 和 210kg。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。适用于装配、搬运、点焊、磨抛等应用场景。

产品特性

- 高刚性结构设计，拥有高速、高精度的运行性能
- 预设走线通道，便于管线集成，减少空间占用，使作业更灵活
- 整机防护等级 IP54，手腕防护等级 IP67，可应对粉尘和高湿度场景
- 双电池接口设计，防止电池更换时编码器数据丢失

应用行业

汽车、汽配、金属加工、新能源、物流等

订货型号

HAR165-2700、HAR210-2700

技术参数

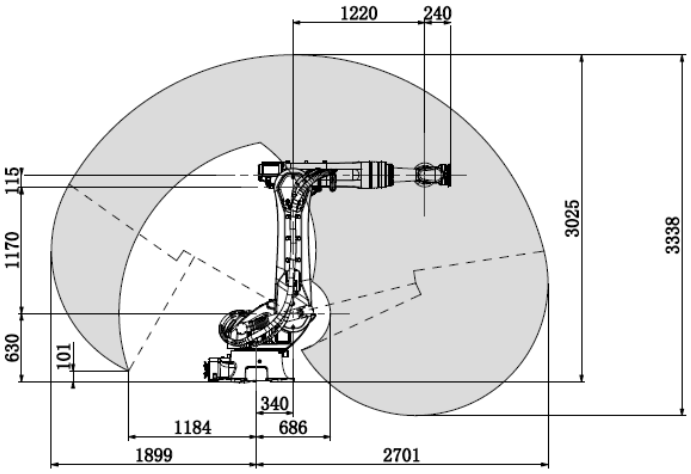
型号		HAR165-2700	HAR210-2700
基本参数	自由度	6	
	最大工作半径	2701 mm	
	额定负载 [1]	165 kg	210 kg
	最大负载 [2]	270.1 kg	286.5 kg
	重复定位精度	±0.06 mm	
	防护等级	本体 IP54，手腕 IP67	
	噪音水平 [3]	⩽80 dB	
	安装方式	落地安装	
	质量	942 kg	
	工作温度	0°C ~45°C	
	储存温度	-25°C ~55°C	
	湿度	≤95%（无凝露）	
	适配控制柜型号	HRC-G	
运动范围及最大速度	J1	-180°~+180°，130°/s	-180°~+180°，120°/s
	J2	-76°~+60°，115°/s	-76°~+60°，105°/s
	J3	-79°~+180°，115°/s	-79°~+180°，110°/s
	J4	-360°~+360°，140°/s	-360°~+360°，140°/s
	J5	-120°~+120°，120°/s	-120°~+120°，120°/s
	J6	-360°~+360°，260°/s	-360°~+360°，220°/s
允许力矩	J4	1060 N·m	1421 N·m
	J5	1060 N·m	1421 N·m
	J6	590 N·m	617 N·m
允许惯量	J4	96 kg·m²	181 kg·m²
	J5	96 kg·m²	181 kg·m²
	J6	50 kg·m²	86 kg·m²

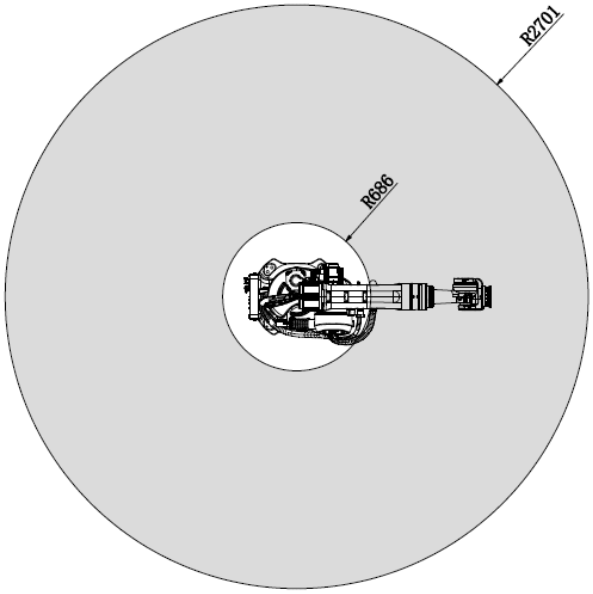
*1：额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

*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。

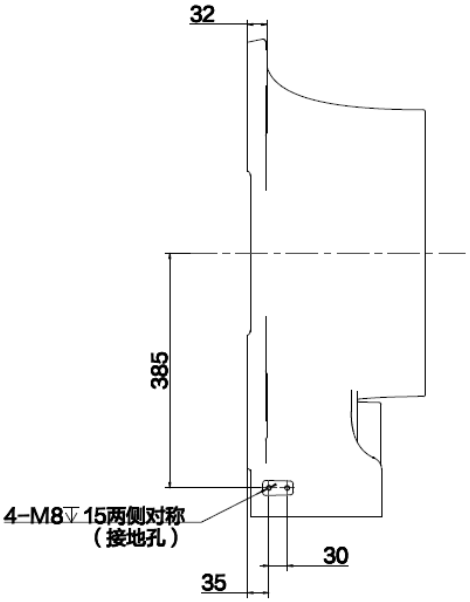
*3：根据 GB/T37242—2018 标准要求，机器人噪声在满载满速、最大臂展外一米处测得。

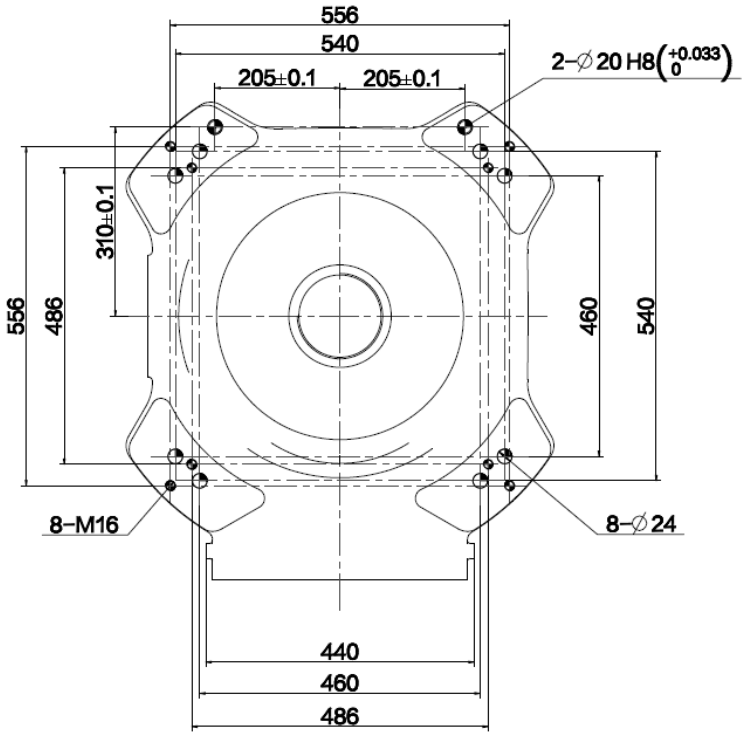
工作空间


1220
240
115
1170
630
101
3025
3338
340
1184
686
1899
2701

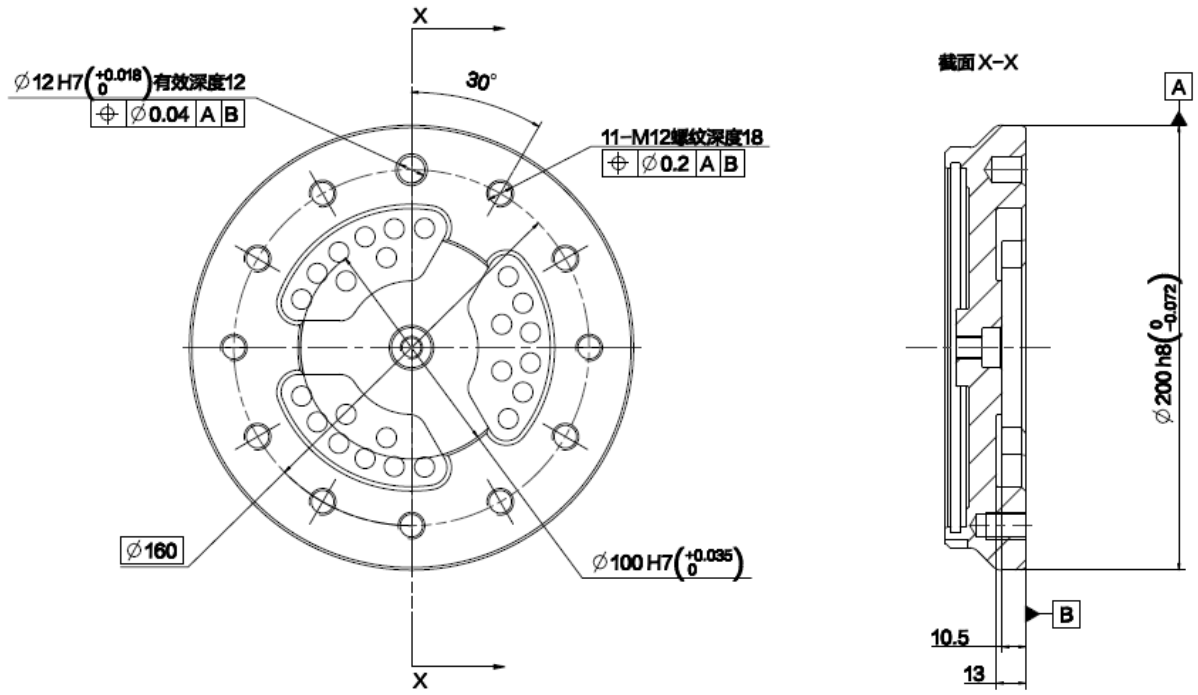

R2701
R686

基座尺寸


32
385
4-M8↧15两侧对称
（接地孔）
30
35

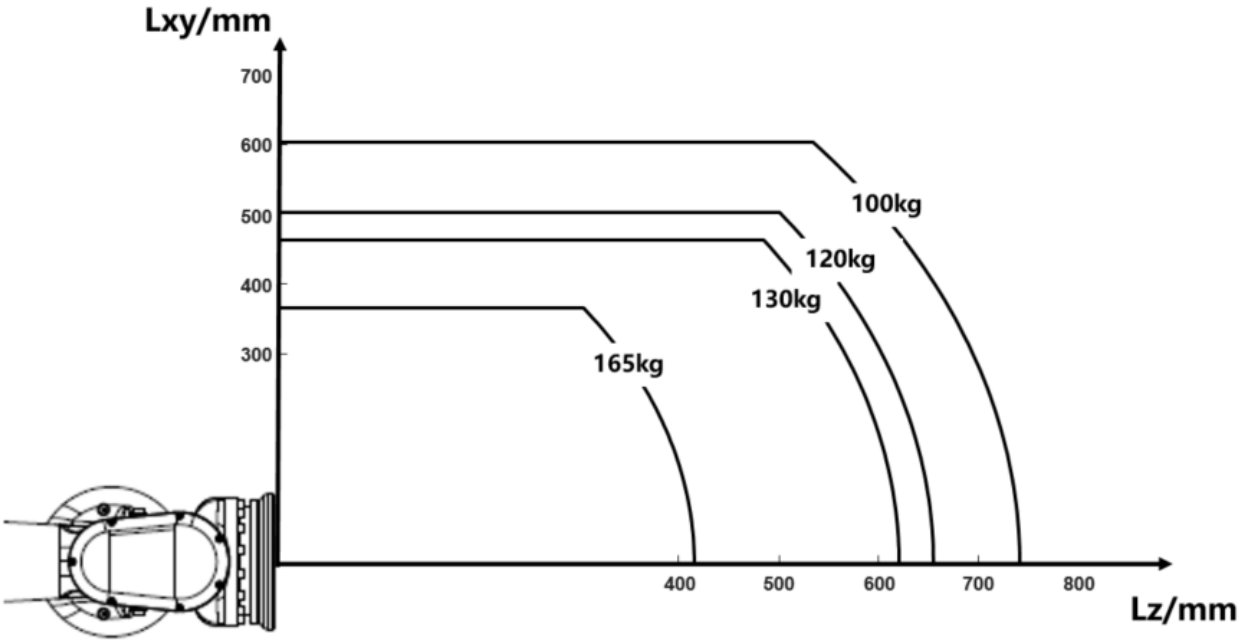

556
540
205±0.1
205±0.1
2-∅20 H8(+0.033 0)
310±0.1
556
486
460
540
8-M16
8-∅24
440
460
486

法兰尺寸

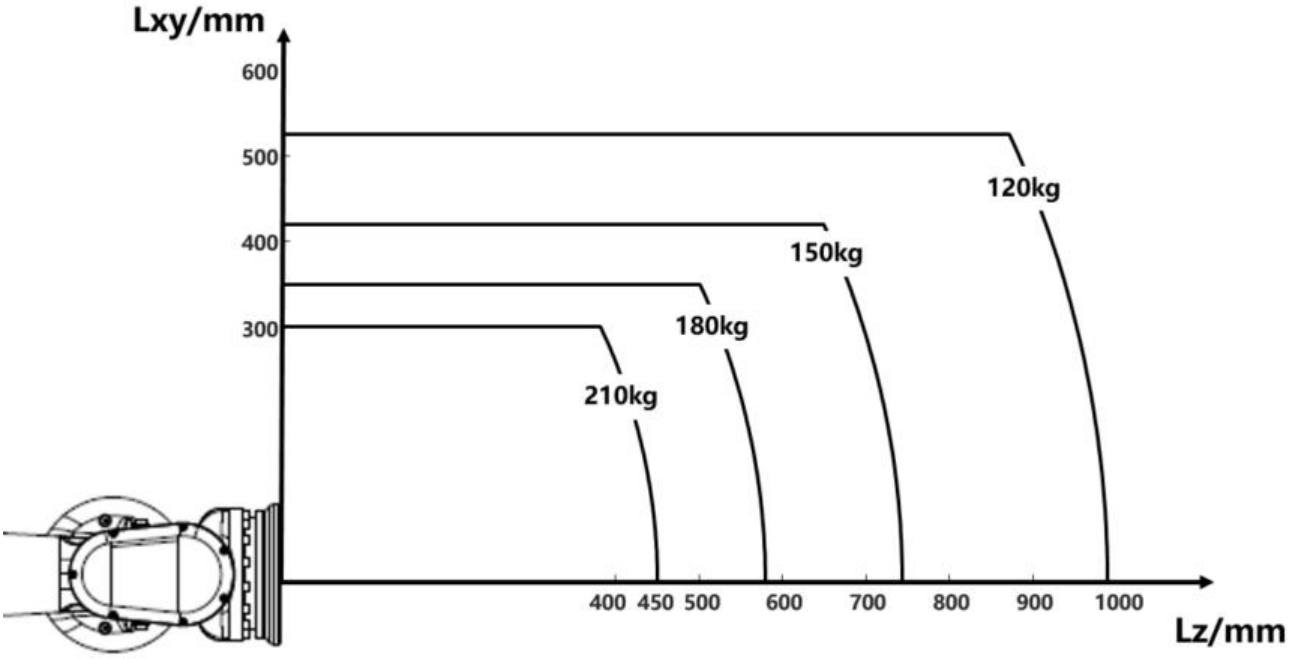


额定负载曲线

HAR165-2700

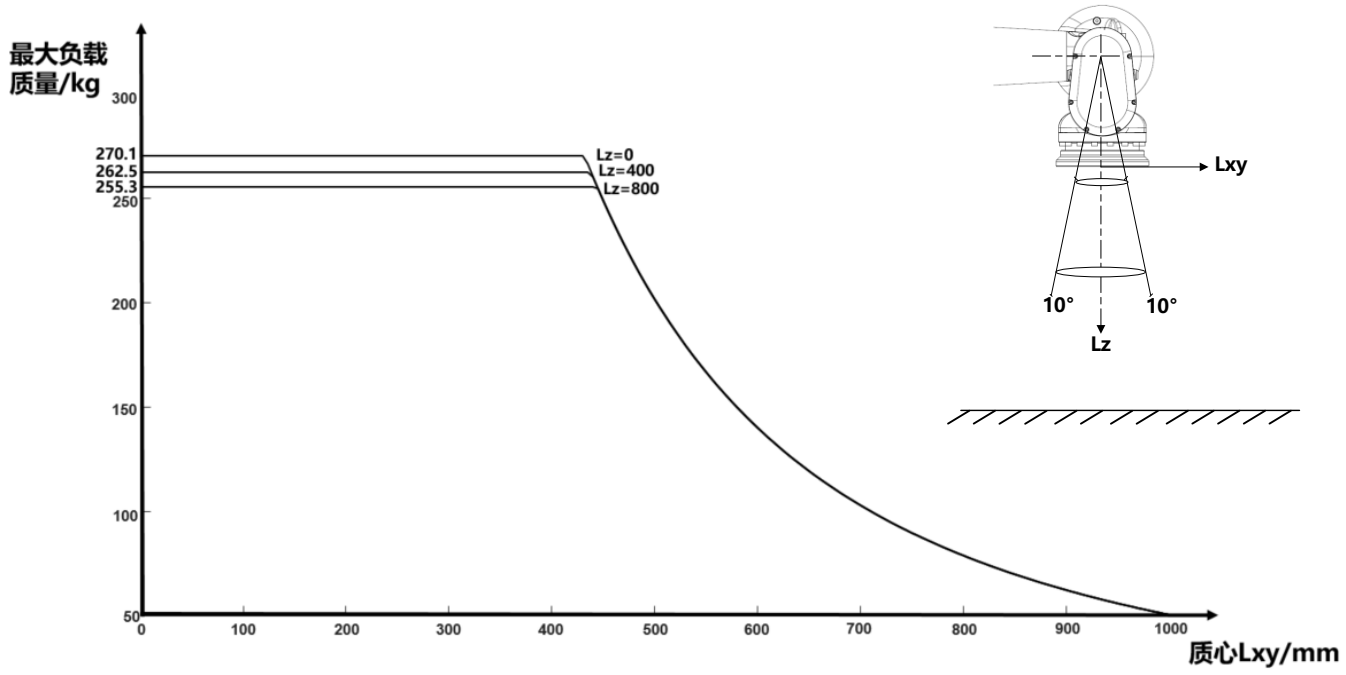


HAR210-2700

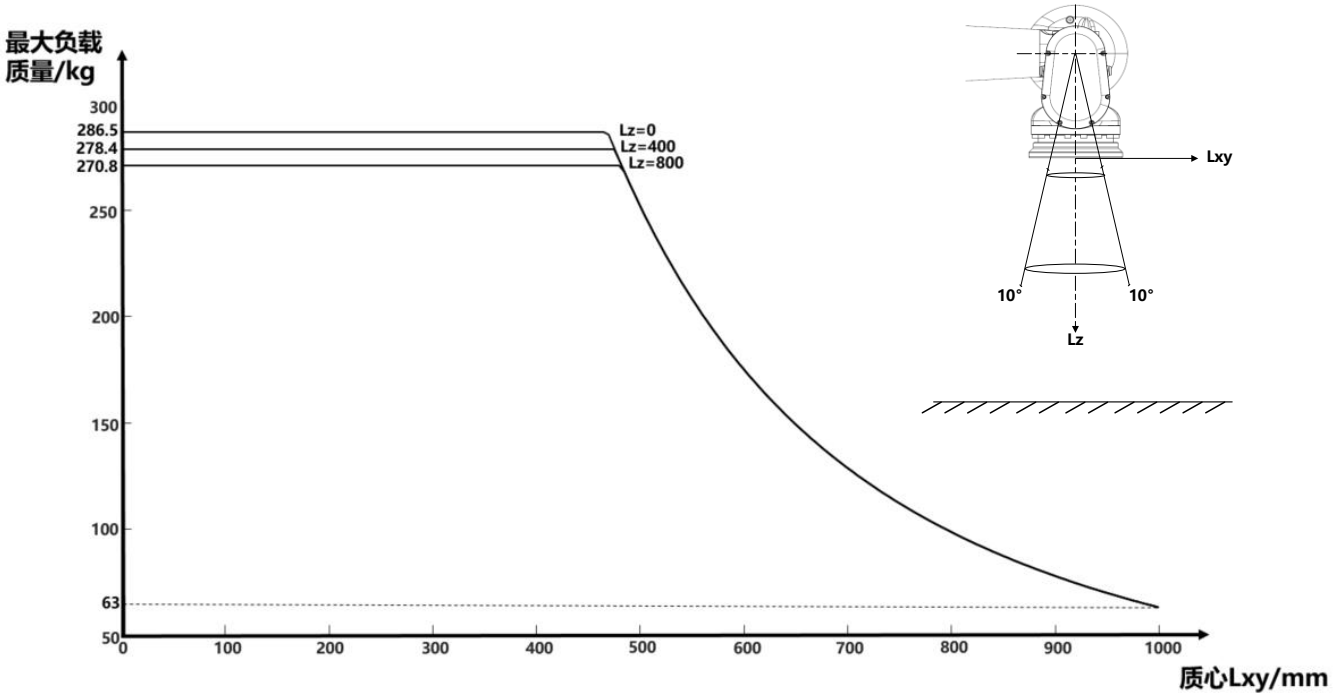


最大负载曲线

HAR165-2700



HAR210-2700



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。