垂直多关节机器人

HAR35-1830



HAR35-1830 通用型六轴关节机器人，额定负载35kg。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 IP65，手腕防护等级 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

应用行业

汽车零部件、金属加工、3C 电子、光伏等。

订货型号

HAR35-1830

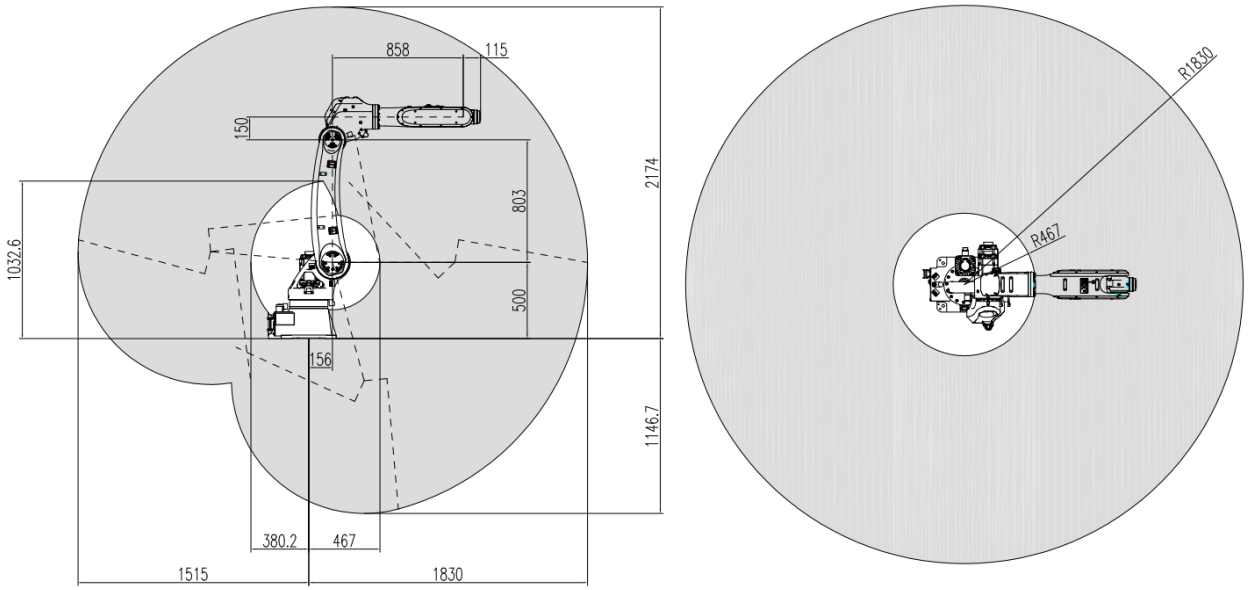
技术参数

型号		HAR35-1830
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	1830 mm
	额定负载 [1]	35 kg
	最大负载 [2]	53.4 kg
	重复定位精度	±0.04 mm
	防护等级	本体 IP65，手腕 IP67
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	235 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-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	-180°~+180°，180°/s
	J2	-165°~+85°，180°/s
	J3	-79°~+226°，200°/s
	J4	-200°~+200°，350°/s
	J5	-130°~+130°，330°/s
	J6	-360°~+360°，400°/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	82 N·m
	J5	82 N·m
	J6	42 N·m
允许惯量	J4	4.0 kg·m²
	J5	4.0 kg·m²
	J6	1.5 kg·m²

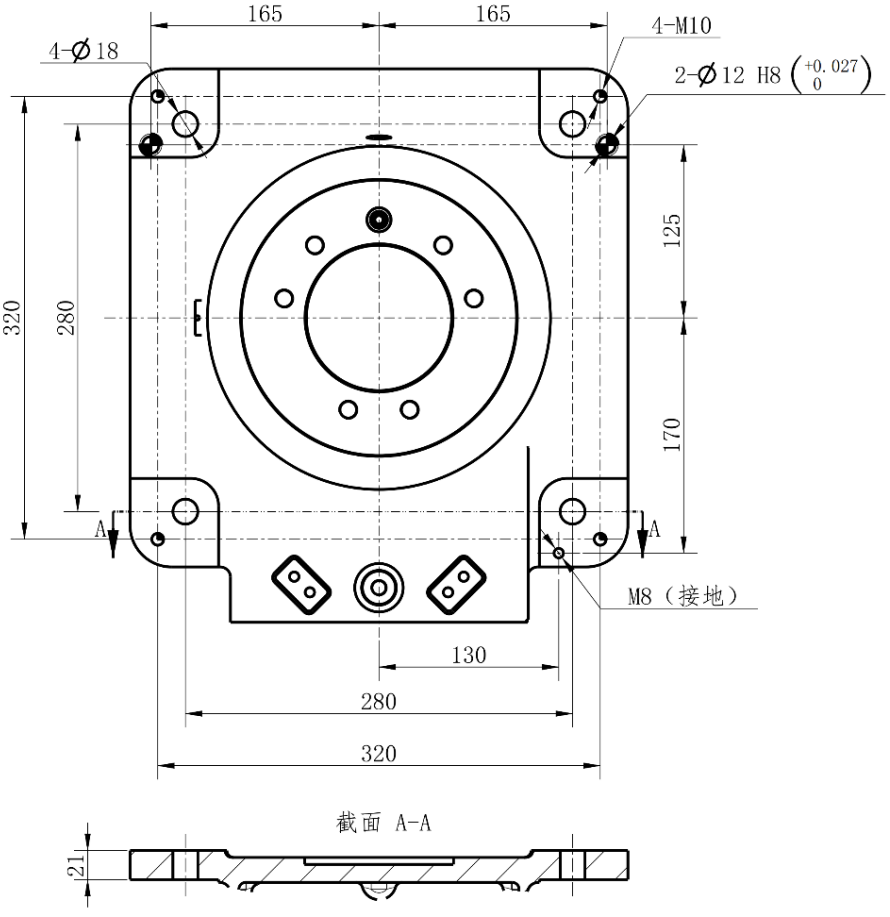
*1：额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

*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。

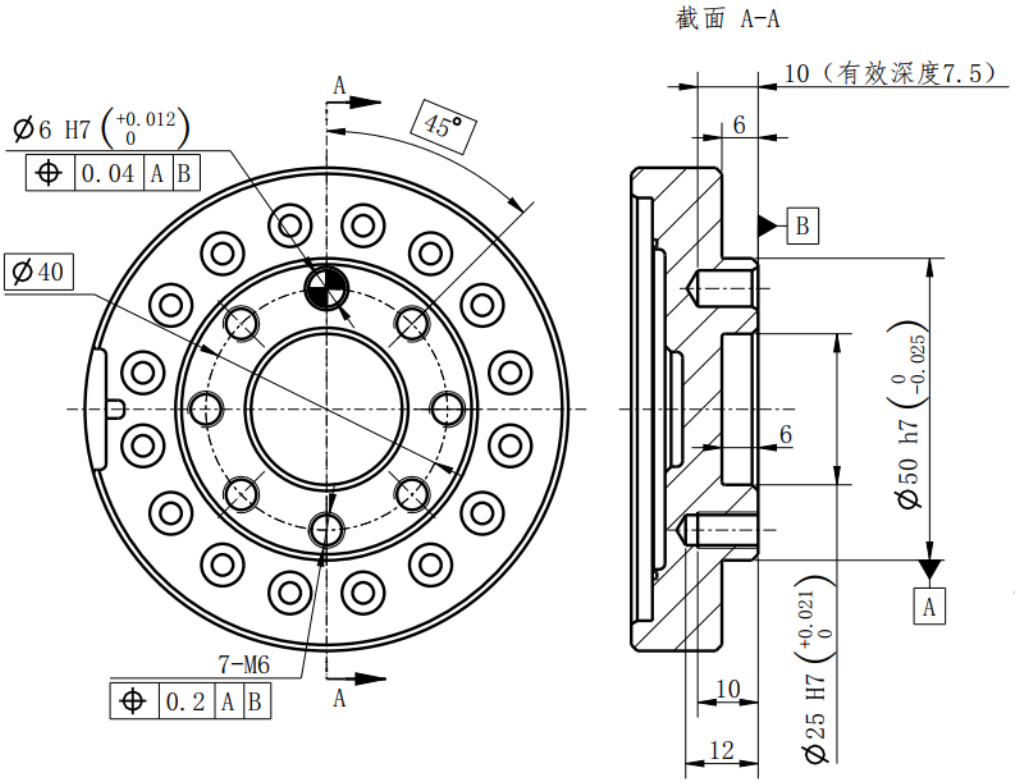
工作空间


858
115
150
803
2174
1032.6
500
156
1146.7
380.2
467
1515
1830
R1830
R467

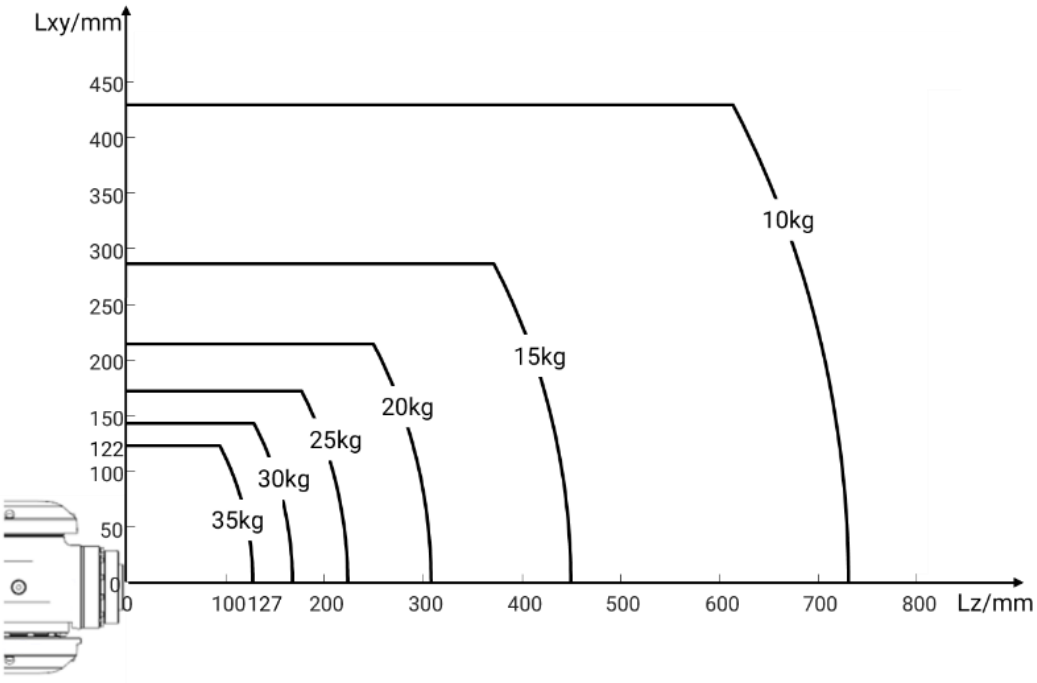
基座尺寸图


165
165
4-M10
4-Ø18
2-Ø12 H8 (+0.027 0)
125
320
280
170
A
A
M8（接地）
130
280
320
截面 A-A
21

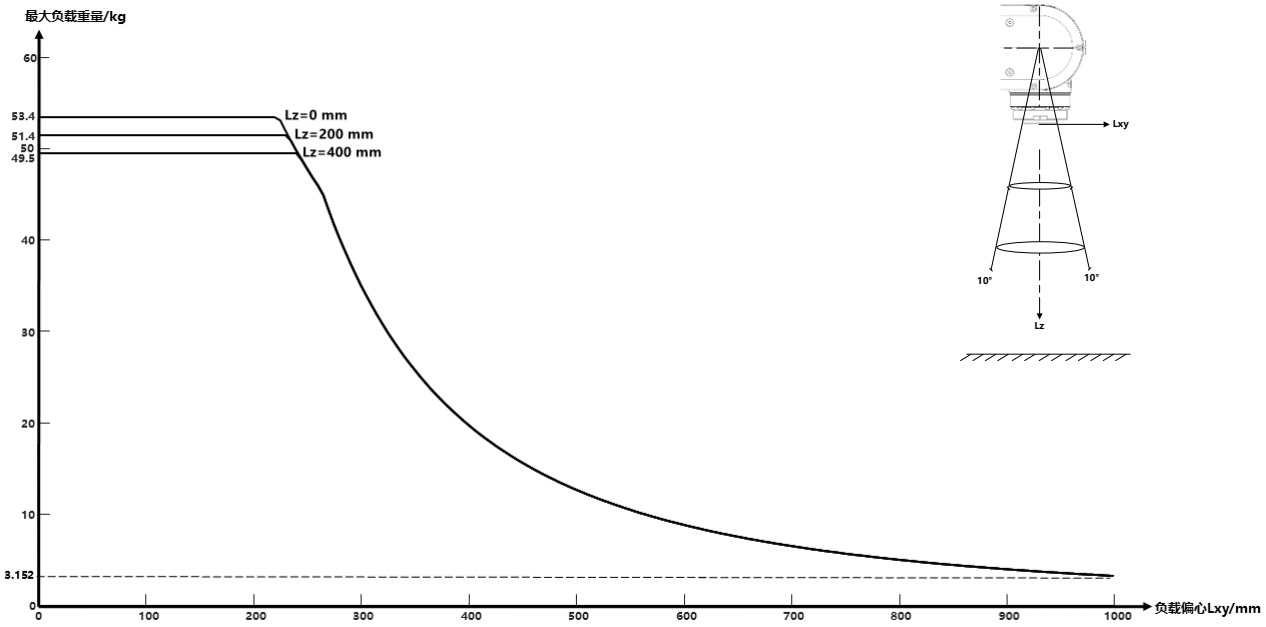
法兰尺寸图



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。