垂直多关节机器人

HAR4-550

HAR4-550 通用型六轴关节机器人，额定负载 4 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、电路和千兆以太网，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
- 支持整机防护等级 IP67 配置，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

3C 电子、汽车零部件、金属加工、光伏、消费品等

订货型号

HAR4-550

技术参数

型号		HAR4-550
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	550 mm
	额定负载 [1]	4 kg
	最大负载 [2]	5.8 kg
	重复定位精度	±0.02 mm
	防护等级 [3]	IP67
	噪音水平 [4]	≤70 dB
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	24 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
运动范围及最大速度	J1	-170°~+170°，450°/s
	J2	-130°~+110°，445°/s
	J3	-70°~+207°，520°/s
	J4	-190°~+190°，490°/s
	J5	-127°~+127°，560°/s
	J6	-360°~+360°，700°/s
内部集成	气源	4 路，外径 4 mm
	信号源	12 路，额定电压 30 V，额定电流 1 A
	网络接口	8 芯，Cat5e，千兆以太网，连通本体底座到小臂
允许力矩	J4	8.09 N·m
	J5	8.09 N·m
	J6	3.29 N·m
允许惯量	J4	0.2 kg·m²
	J5	0.2 kg·m²
	J6	0.07 kg·m²

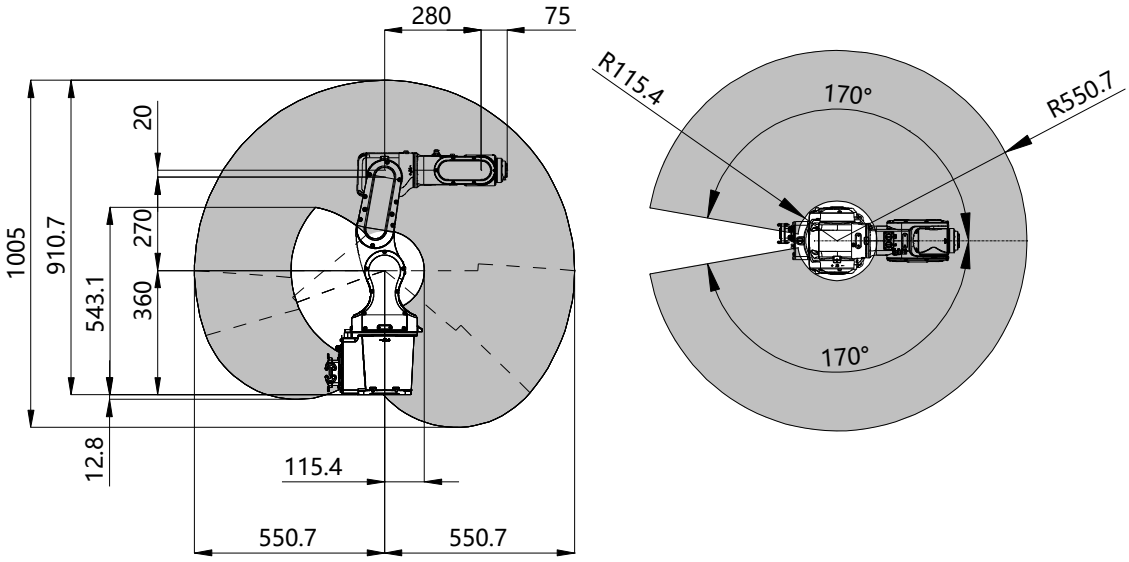
*1：额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

*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。

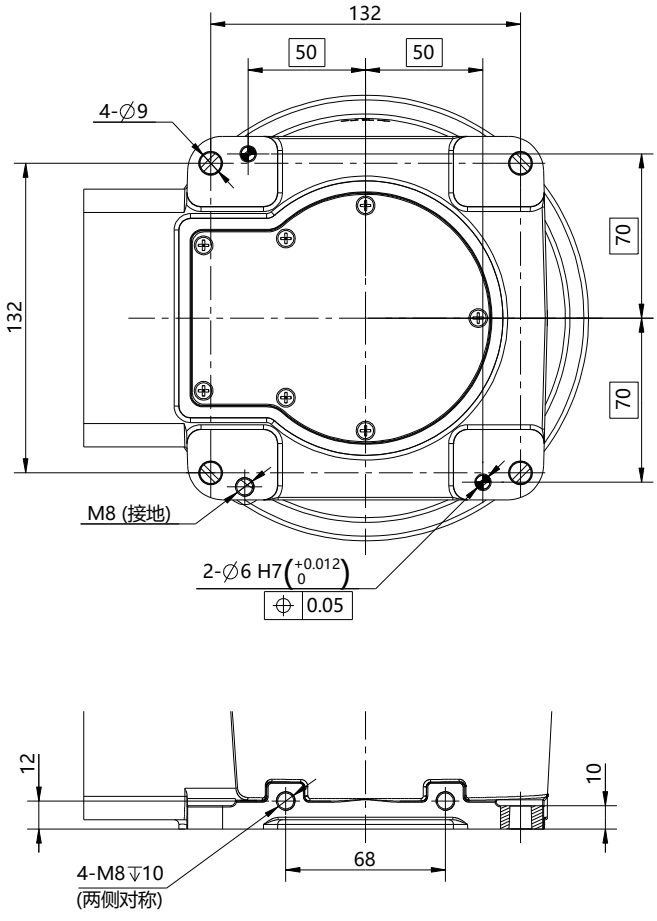
*3：通过正压吹气孔加强密封时，机器人本体防护等级可达 IP67。

*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。

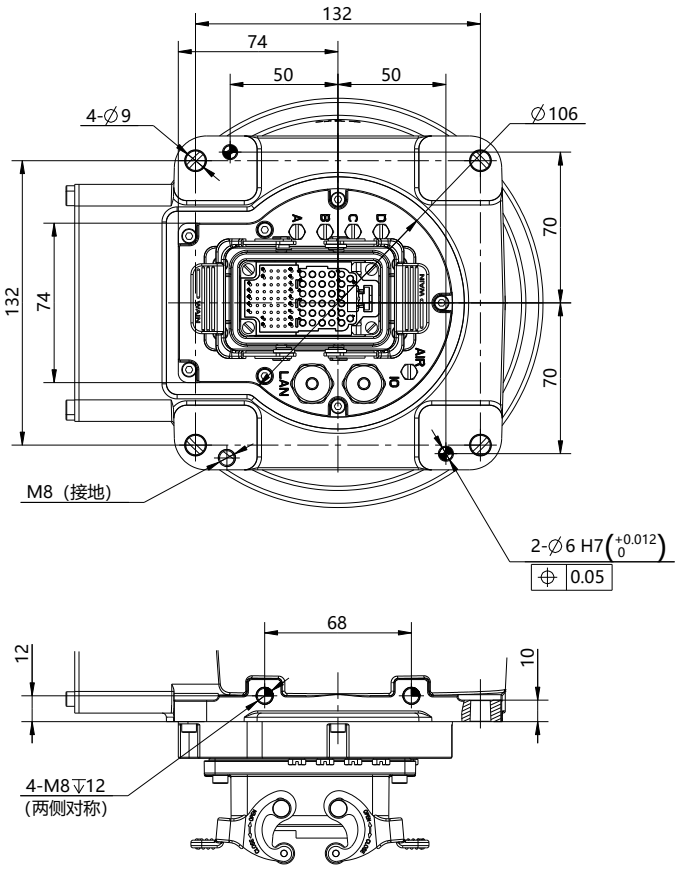
工作空间



基座尺寸图

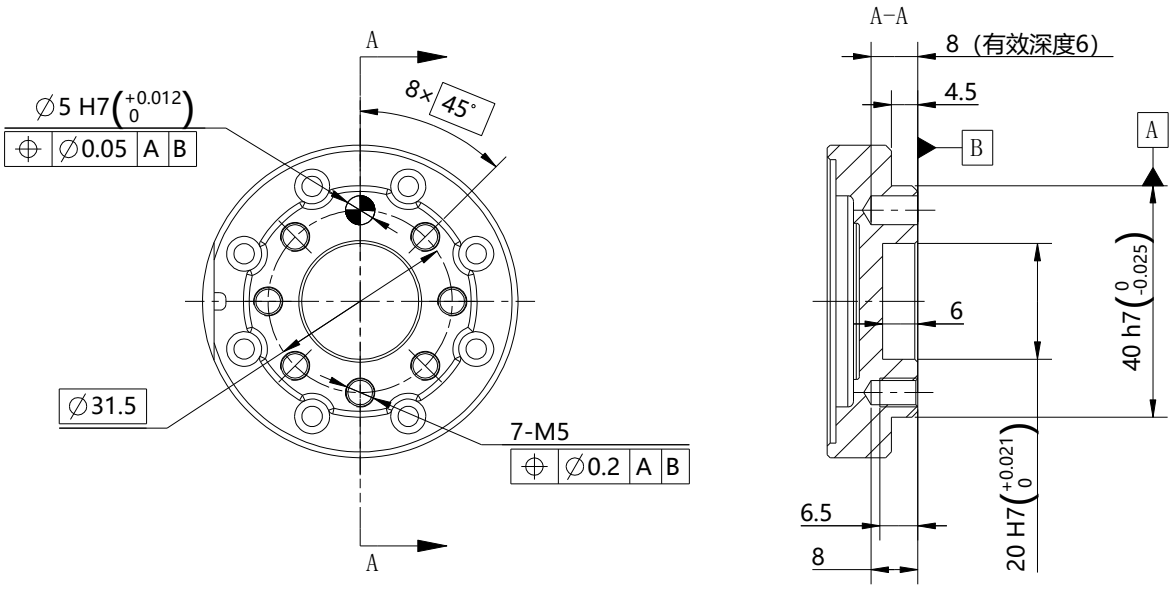


侧出线

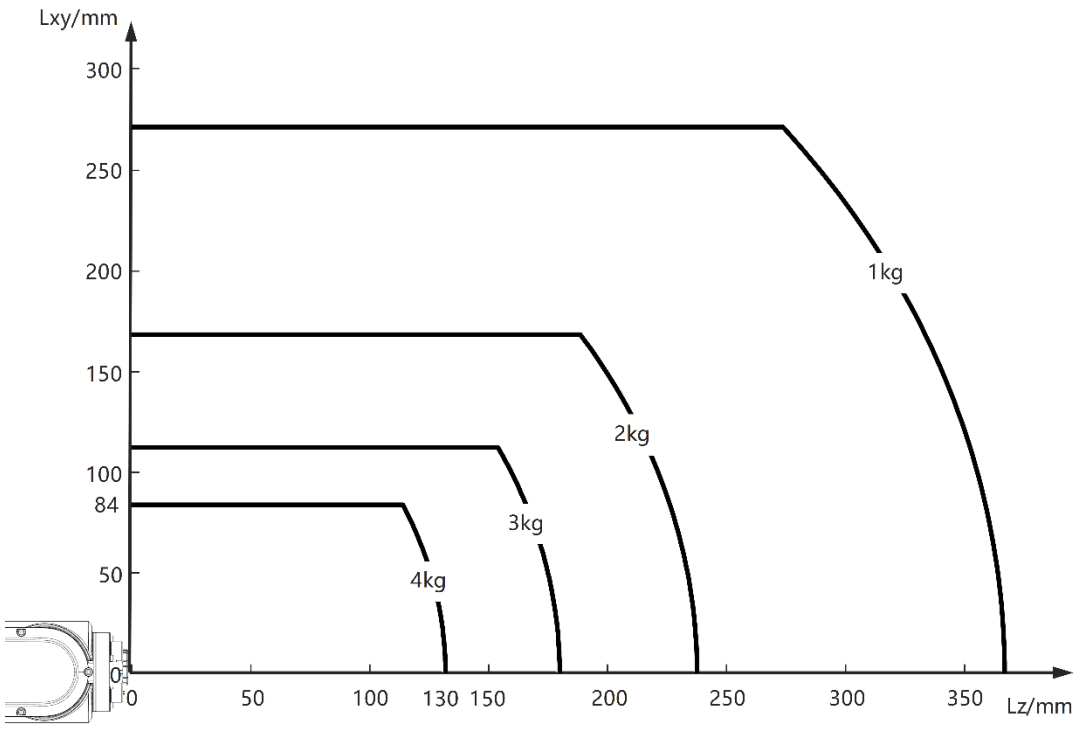

132
74
50
50
4-∅9
∅106
70
132
74
70
M8（接地）
2-∅6 H7(+0.012 0)
0.05
68
12
10
4-M8↧12
(两侧对称)

下出线

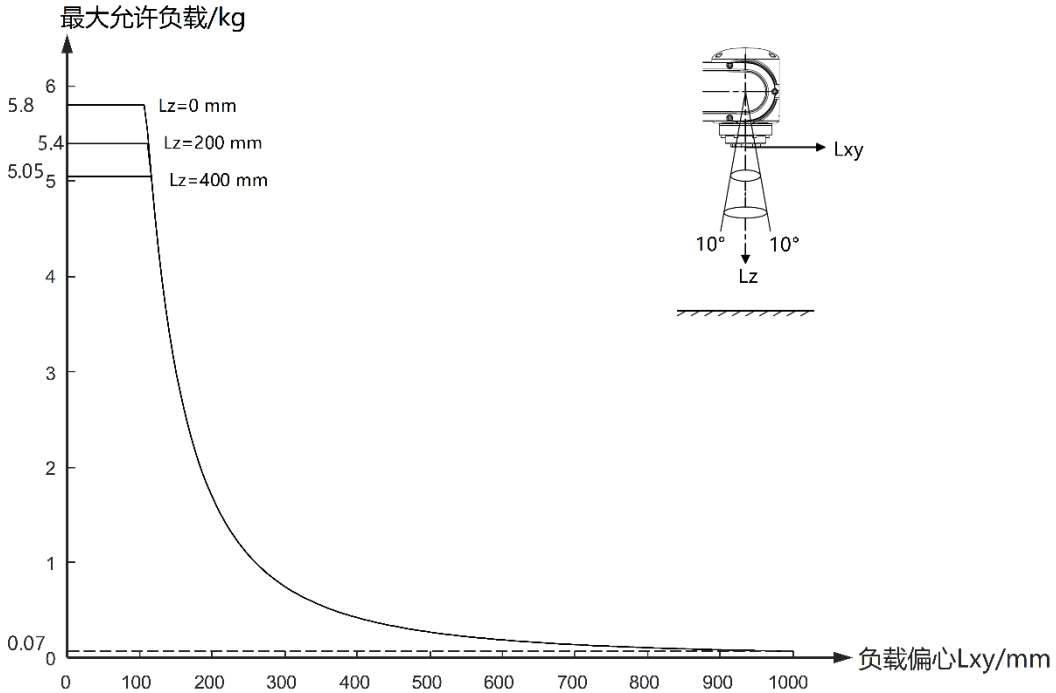
法兰尺寸图


A
8x 45°
∅5 H7(+0.012 0)
∅0.05 A B
∅31.5
7-M5
∅0.2 A B
A
A–A
8（有效深度6）
4.5
B
A
6
40 h7(0 -0.025)
20 H7(+0.021 0)
6.5
8

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。