垂直多关节机器人

HAR8-2010 / HAR8-2010-AW



HAR8-2010 和 HAR8-2010-AW 分别为适配通用及弧焊场景下的六轴多关节机器人，额定负载 8 kg，臂展 2010 mm。该机型手臂处采用中空结构设计，支持中空走线，为广泛的行业领域提供高效、灵活的自动化解决方案。

产品特性

- 高刚性结构设计，实现高速、高精度的运行性能，满足严苛生产需求
- 内置气路和电路，巧妙设计避免干涉，让机器人运行更流畅
- 中空手臂构造，四轴采用准双齿轮传动，为内部布线提供充足空间
- 内置弧焊工艺包，提供丰富的编程指令，满足现场焊接质量要求
- 支持焊枪碰撞检测，触碰即停，安全可靠
- 整机及小臂处防护等级分别达到 IP54、IP67，无惧粉尘和高湿度场景
- 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、新能源等。

订货型号

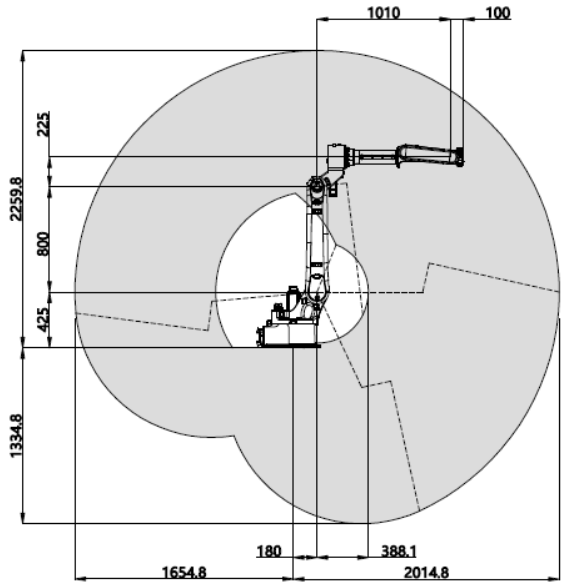
HAR8-2010、HAR8-2010-AW

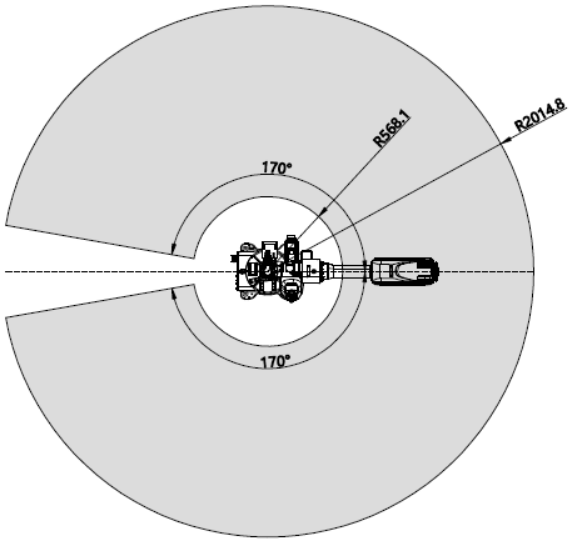
技术参数

型号		HAR8-2010 / HAR8-2010-AW
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	2014 mm
	额定负载	8 kg
	重复定位精度	±0.04 mm
	防护等级	整机：IP54，小臂及手腕：IP67
	*噪音水平	≤75 dB
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	175 kg
	工作温度	0℃~45℃
	储存温度	-25℃~55℃
	湿度	≤95%（无凝露）
	适配控制柜型号	HAR8-2010：适配 HRC-C 及 HRC-S HAR8-2010-AW：适配 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	-170°~+170°，210°/s
	J2	-155°~+95°，210°/s
	J3	-83°~+210°，220°/s
	J4	-200°~+200°，430°/s
	J5	-150°~+150°，450°/s
	J6	HAR8-2010：-450°~+450°，700°/s HAR8-2010-AW：-220°~+220°，700°/s
内部集成	气源	2 路，外径 8 mm
	信号源	2 路：连通肘部 IO 与控制柜；17 路：连通肘部到基座 额定电压 30 V，额定电流 2 A
允许力矩	J4	15.8 N·m
	J5	15.8 N·m
	J6	8 N·m
允许惯量	J4	0.65 kg·m^2
	J5	0.65 kg·m^2
	J6	0.12 kg·m^2

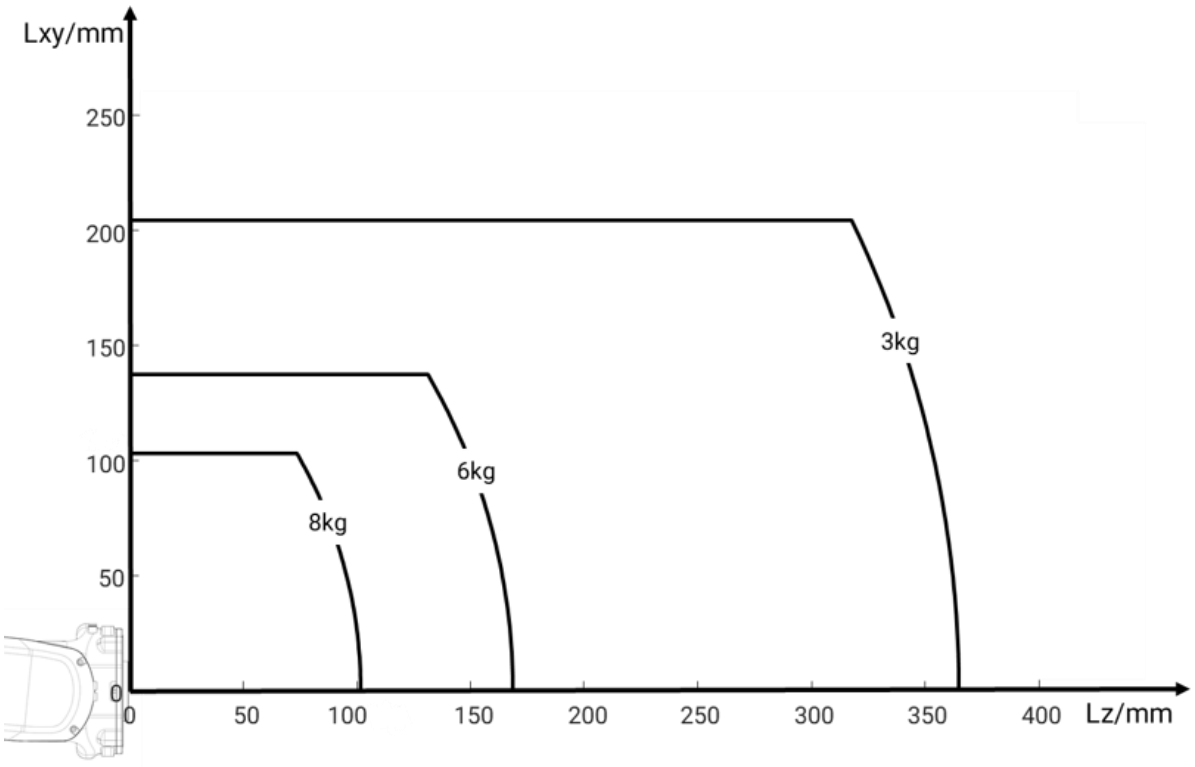
*注：根据 GB/T37242—2018 标准要求，六轴关节机器人噪音水平数据在机器人满载满速，最大臂展外一米处测得。

工作空间

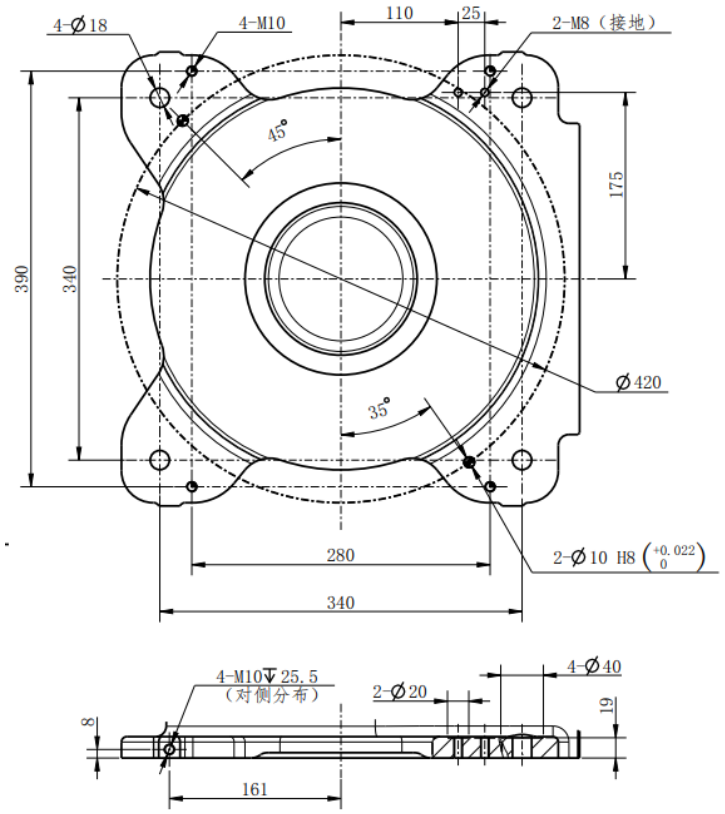

1010
100
225
2259.8
800
425
1334.8
180
388.1
1654.8
2014.8


R568.1
R2014.8
170°
170°

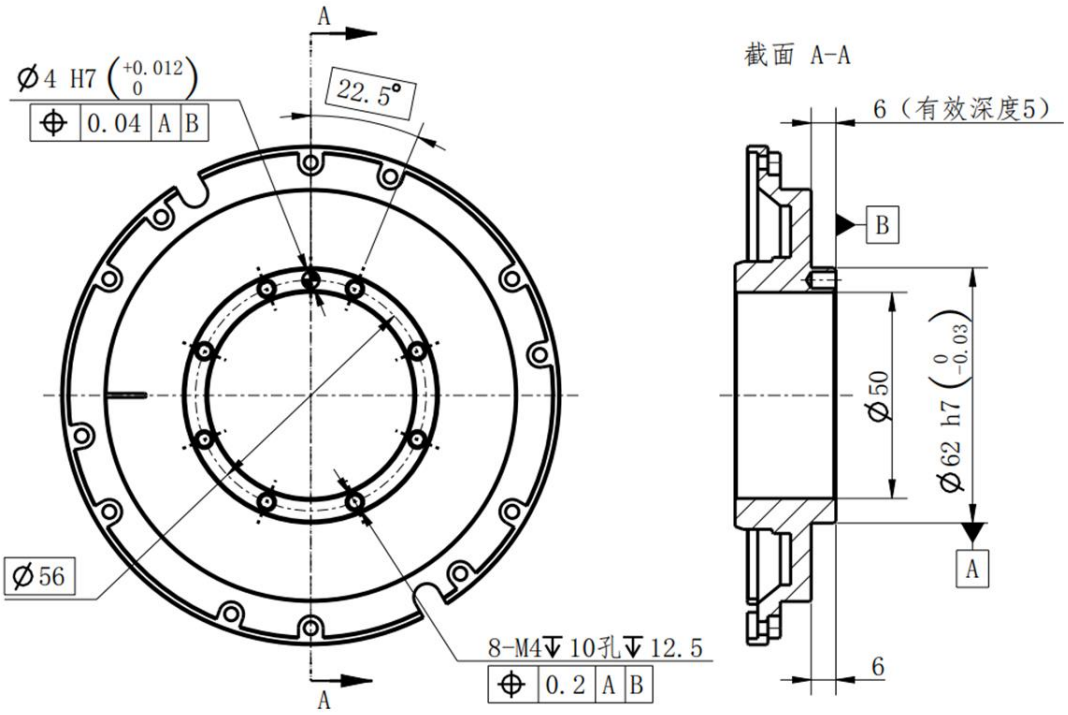
额定负载曲线


Lxy/mm
250
200
150
100
50
0
0
50
100
150
200
250
300
350
400
Lz/mm
3kg
6kg
8kg

基座尺寸



法兰尺寸



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。