水平多关节机器人

HSR3-400

HSR3 系列水平多关节机器人，最大负载 3kg，臂长 400mm。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。适用于小型零部件的装配、搬运、拣选、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，节省空间，提高生产灵活性
- 标准循环时间最快可达 0.375s
- 轻量化设计，本体重量（不含线缆）12kg
- 机身小巧，有效工作范围大

应用行业

汽车零部件、3C 电子、光伏、快消品等

订货型号

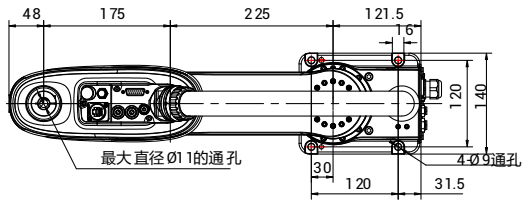
HSR3-400

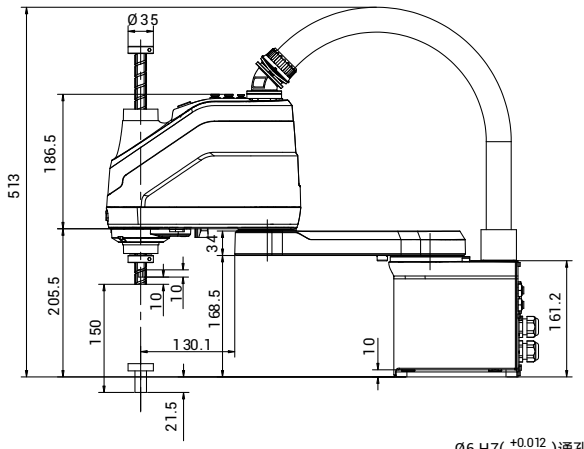
技术参数

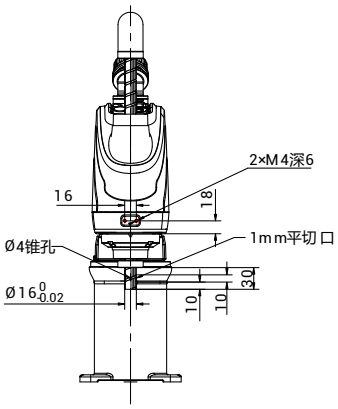
项目		HSR3-400
臂长	第 1 机械臂+第 2 机械臂	400 mm
	第 1 机械臂	225 mm
	第 2 机械臂	175 mm
负载	额定	1 kg
	最大	3 kg
最大运动速度	J1+J2	6686 mm/s
	J3	1250 mm/s
	J4	2600°/s
重复定位精度	J1+J2	±0.01 mm
	J3	±0.01 mm
	J4	±0.01°
最大运动范围	J1	±132°
	J2	±141°
	J3	150 mm
	J4	±360°
J4 允许惯量	额定	0.005 kg·m^2
	最大	0.05 kg·m^2
质量（含线缆）		13 kg
中继线线缆长度		标配 3 m
防护等级		整机 IP20
噪音水平		≤70 dB
安装方式		台面安装
J3 下压力		150 N
*节拍时间		0.375 s
环境	工作温度	5°C~40°C
	储存温度	-25°C~55°C
	湿度	10%~80%（无凝露）
内部集成	气源	2*Φ6 mm 1*Φ4 mm 0.6 MPa
	信号源	15 路 IO（15pin: D-sub） 网口 Cat 6A（RJ45）
适配控制柜型号		HRC4-RG4-IEE-A22-A1 HRC4-RG4-IEE-A22-A1-EC

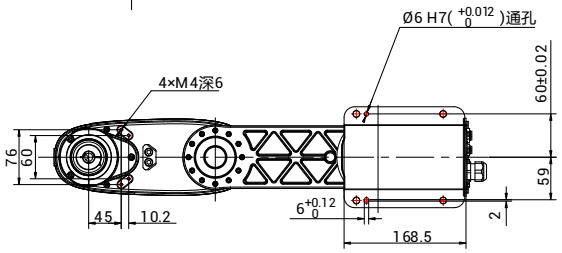
*节拍时间为负载在 1 kg 下，机器人往返拱形运动的循环时间（水平 300 mm，垂直 25 mm）。

外形尺寸

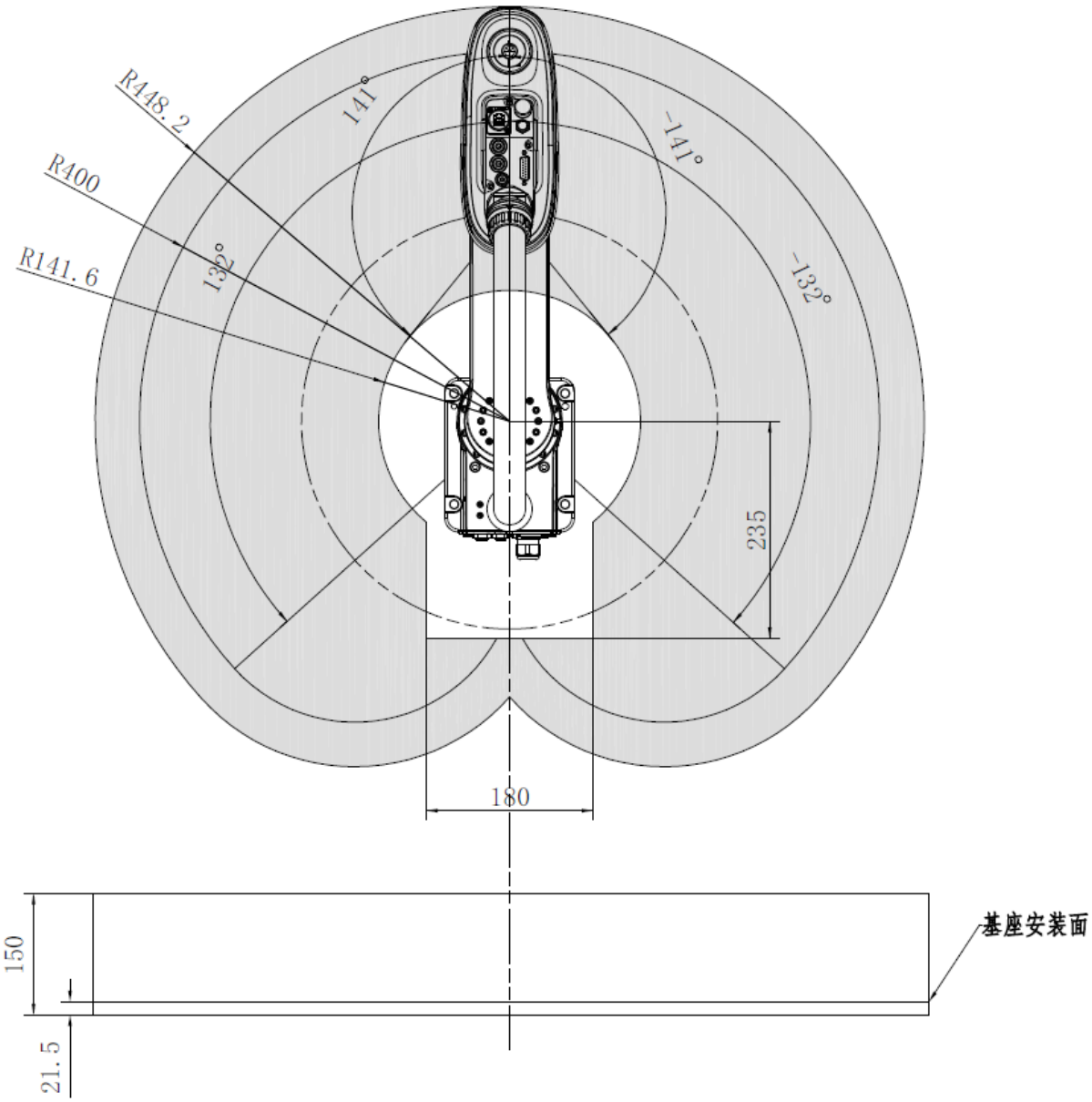

48
175
225
121.5
16
120
140
最大直径Ø11的通孔
4-Ø9通孔
30
120
31.5


Ø35
513
186.5
205.5
150
10
10
168.5
130.1
3
10
161.2
21.5


2×M4深6
16
18
Ø4锥孔
1mm平切口
Ø16 0 -0.02
30
10
10


Ø6 H7(+0.012 0)通孔
4×M4深6
60±0.02
7.6
60
59
45
10.2
6 +0.12 0
2
168.5

运动范围



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。