

## 控制柜参数

项目	规格	
控制柜型号	Hi5a-S20	Hi5a-T10
运行模式	示教 & 再现	
差补类型	点对点, 线型, 圆弧	
最多可控轴数	最多同时8轴	
最大可记录步数	4MB(最大21000步)	
外部程序选择	255(二进制) / 8(十进制)	
位置检测器	串行绝对编码器	
程序备份	USB存储器	
伺服驱动系统	全数字伺服	
数字输入/输出	最大256 / 256	
模拟输入/输出	8通道 / 8通道	
输送带脉冲计数器	差分及开路集电极式	
	2 x 以太网(100Base-T)	
	2 x RS232C/RS422	
用户 / 设备通讯接口	1 x USB(备份用, 版本升级)	
	2 x CAN界面卡(1选项)	
	1 x SD卡	
现场总线(选项)	PROFINET IO-Controller / IO-Device	
	EtherNet/IP Scanner / Adapter	
	DeviceNet Master / Slave	
	PROFIBUS-DP Master / Slave	
	CC-Link Slave (V1.10, V2.0)	
	MODBUS (Serial)	
额定电源电压	3Φ AC220V±10%, 50/60Hz	
最大额定功率	4.4kVA	1.5kVA
尺寸(宽*深*高)	550mm(W) 600mm(D) 300mm(H)	490mm(W) 430mm(D) 260mm(H)
环境	防护等级: IP45 外界温度: 0°C~45°C 相对湿度: 20~95%, 无冷凝	
防护等级	IP Class: IP54	IP Class: IP20

Hi5a-S20



Hi5a-T10



## 示教器规格

项目	规格
模块名称	TP520 (选项)
运行系统	Windows CE
显示	7寸彩色TFT液晶屏幕 / 触摸屏
操作模式	菜单操作 & 编码输入

- 简单容易的操作

- 使用与BASIC语言类似的简易编程语言

- 高级控制技术

- 路径不变动态规划
- 动态模型控制
- 高级震动抑制控制

- 容易维护

- 在线手册和远程监控系统提供可靠的维护方法

- 软件

- 强大的电脑软件工具, 减少安装时间, 提高生产力

- 兼容性和连接

- 支持各种现场总线及通讯模式
- 适应任何生产环境

- 安全

- 遵守ISO 10218-1: 2011, ANSI/RIA 15.6: 2012 安全标准

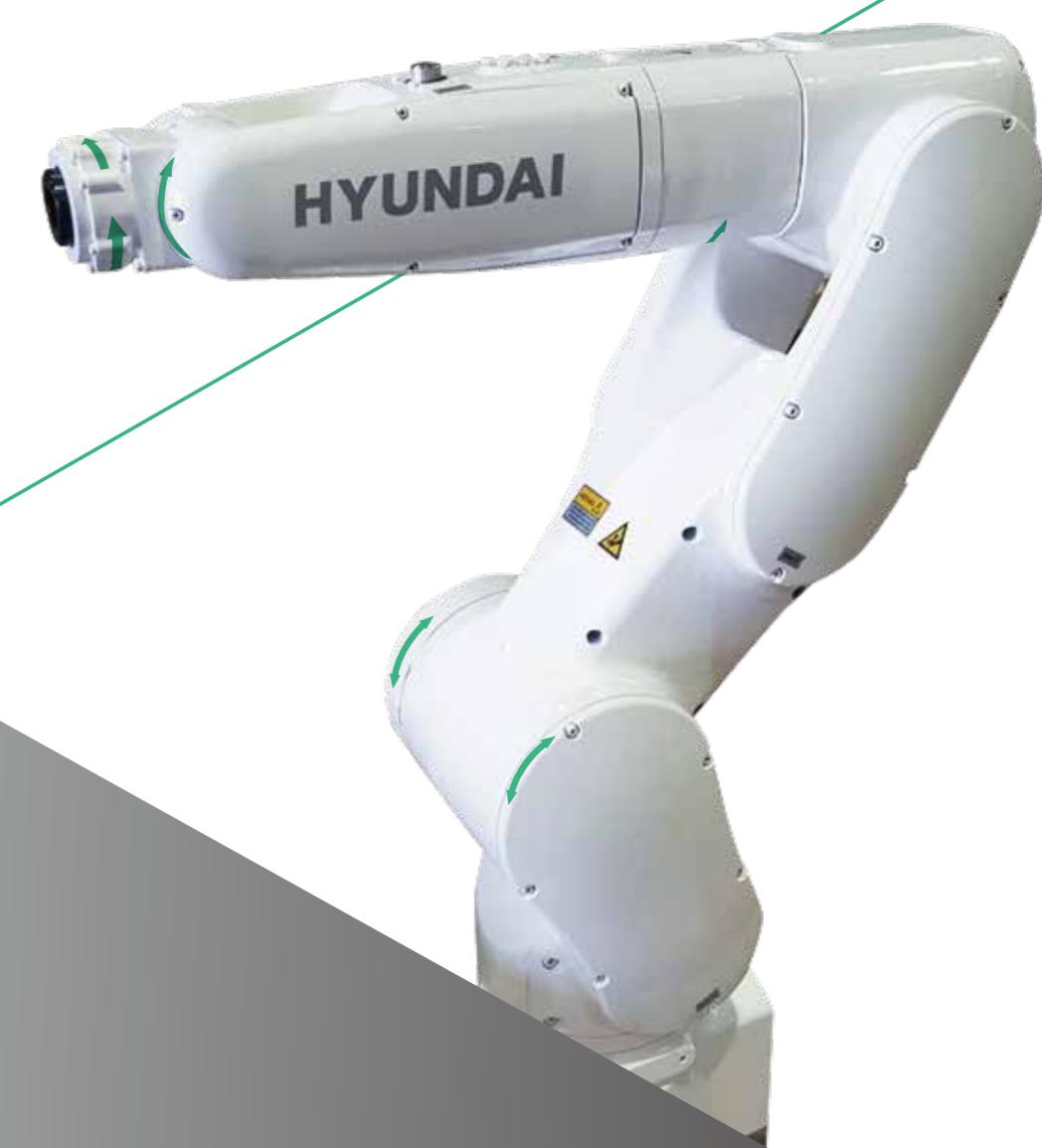


HYUNDAI ROBOTICS

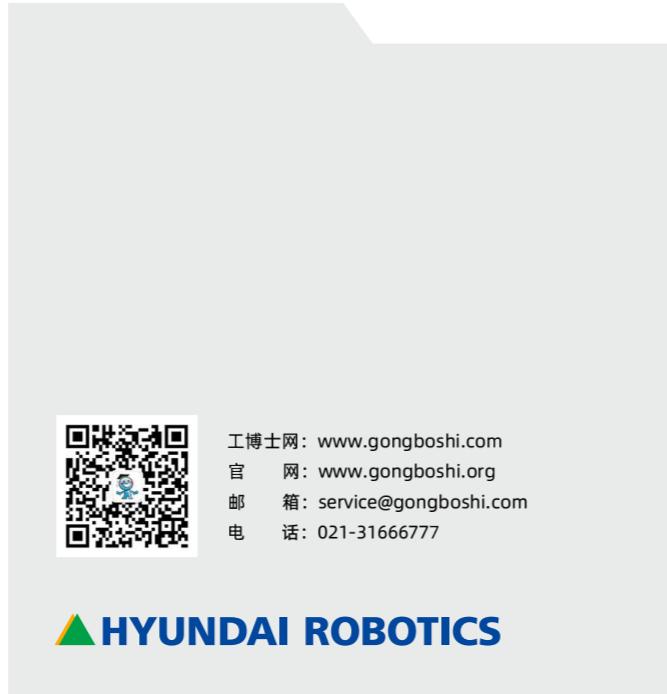
www.hyundai-robotics.com

# 高速小型 搬运机器人

# HH7



卓越性能  
专为电子及工业搬运应用设计



# 高速小型 搬运机器人 HH7

HH7是有卓越性能表现的高速搬运机器人，结合了高负载与高速度及高加速度等特性，可以为您节省循环周期。

## 主要优点

- 最高的负载、最快的速度，高允许惯性矩，最大工作范围
- 紧凑，简洁及对称的设计，最大限度的减少干涉
- 纤细的手臂设计，安装空间最小化
- 安装简易，维修方便

## 规格

- 7公斤负载
- 942mm 水平工作范围
- ±0.03mm 重复精度

## 应用

- 组装
- 物料搬运
- 包装
- 安装：地面、侧装、倒挂、斜装

### HH7 卓越特性

- 此机器人具有很高的操作性能和强大的编程灵活性。
- 此机器人在工作过程中能在高效率的工作下持续保持流畅及稳定。
- 纤细的关节设计有助于夹持各种不同零部件。
- 软管与零件/夹具之间无干涉。

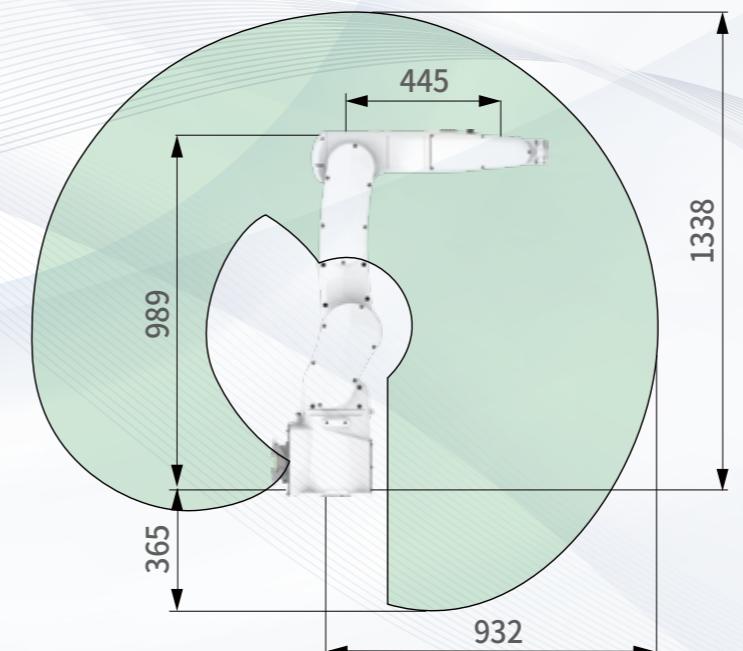
## 卓越性能

- 机器人基础参数

项目	规格		
型号	HH7		
最大负载	7 kg		
轴数	6		
驱动系统	AC伺服电机		
工作范围	S	回旋	±2.967 rad (±170°)
	H	前后	+3.14 ~ -0.96 rad (+180° ~ -55°)
	V	上下	+3.71 ~ -1.22 rad (+213° ~ -70°)
	R2	旋转2	±3.31 rad (±190°)
	B	弯曲	±2.36 rad (±135°)
	R1	旋转1	±6.28 rad (±360°)
最大速度	S	回旋	6.54 rad/s (375°/s)
	H	前后	5.50 rad/s (315°/s)
	V	上下	7.16 rad/s (410°/s)
	R2	旋转2	9.60 rad/s (550°/s)
	B	弯曲	9.60 rad/s (550°/s)
	R1	旋转1	17.45 rad/s (1000°/s)
允许力矩	R2	旋转2	17 N.m (1.73 kgf.m)
	B	弯曲	17 N.m (1.73 kgf.m)
	R1	旋转1	10 N.m (1.02 kgf.m)
	重复定位精度		
	±0.03 mm		
	工作环境		
重量	0 ~ 40 °C (273 ~ 313K)		
	42 kg		
安装方式		地面/侧装/吊挂/斜装	

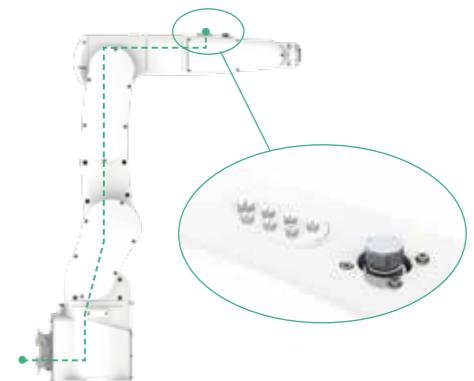
## 宽广的工作范围

工作范围比其他机型更大



## 友好的使用者界面

- 生产力提高与应用范围



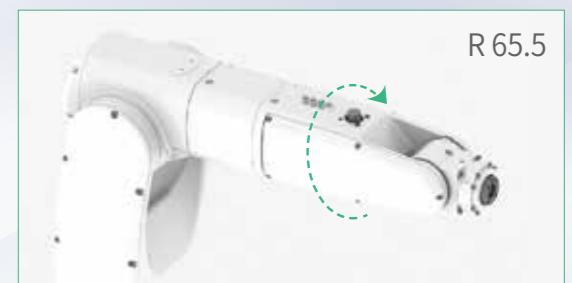
机械手臂内置导线与管线

· 导线: 18ea · 气线: 7ea

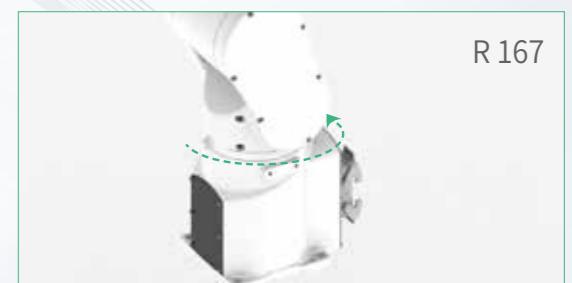
独立动力及控制线缆可减少工作时间，增加效率

## 紧凑型本体设计

- 最小化干涉，可应用于多种应用



在关节旋转下，干涉半径已达到最小



在下框架旋转下，干涉半径已达到最小