

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	
用户 / 设备通讯接口	2 x 以太网(100Base-T)	
	2 x RS232C/RS422	
	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)	
现场总线(选项)	MODBUS (Serial)	
	3Φ AC220V±10%, 50/60Hz	
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)	490mm(W)
	600mm(D)	430mm(D)
	300mm(H)	260mm(H)
环境	防护等级: IP45 外界温度: 0℃~45℃ 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信赖的维护方法
- 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

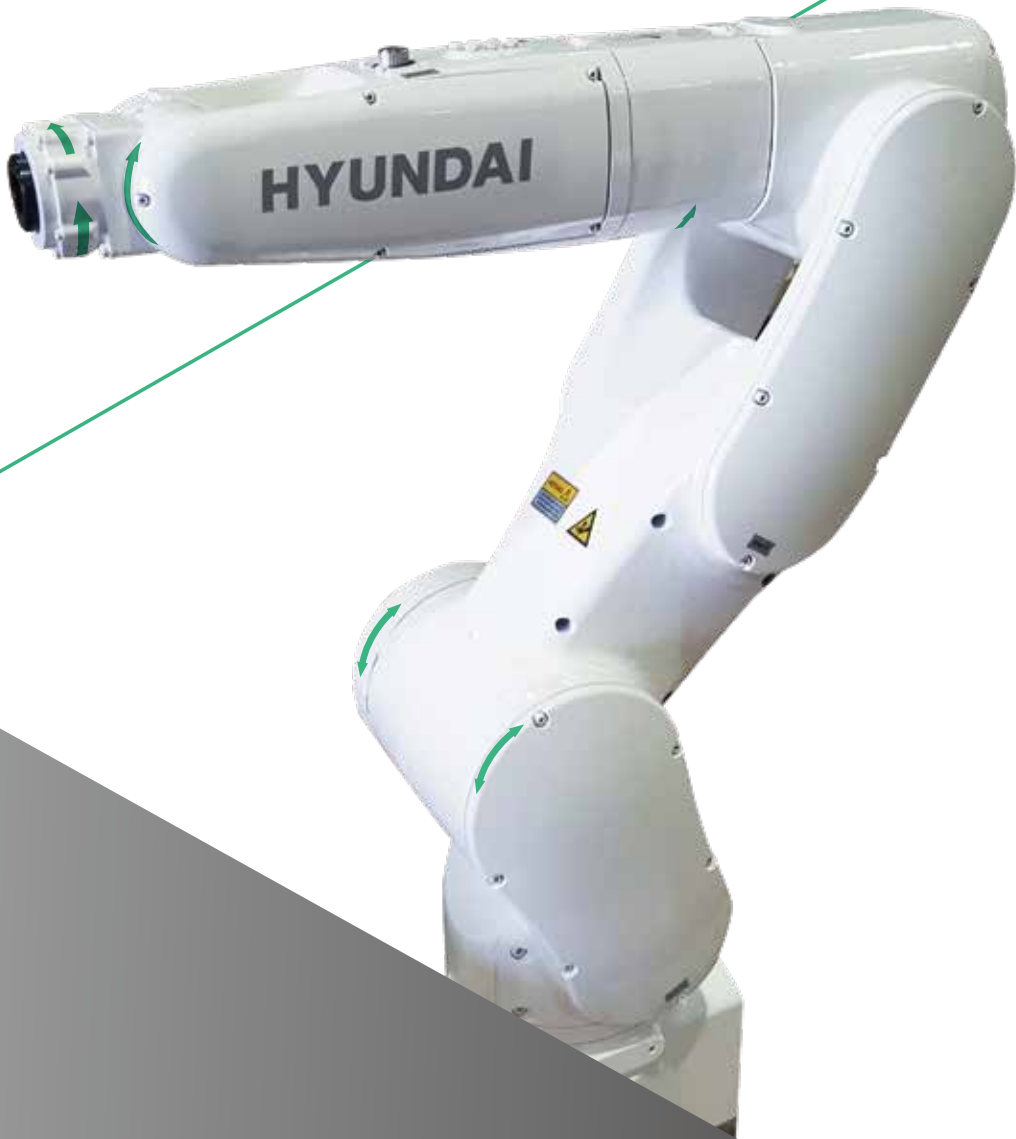


工博士网: www.gongboshi.com
官 网: www.gongboshi.org
邮 箱: service@gongboshi.com
电 话: 021-31666777



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。

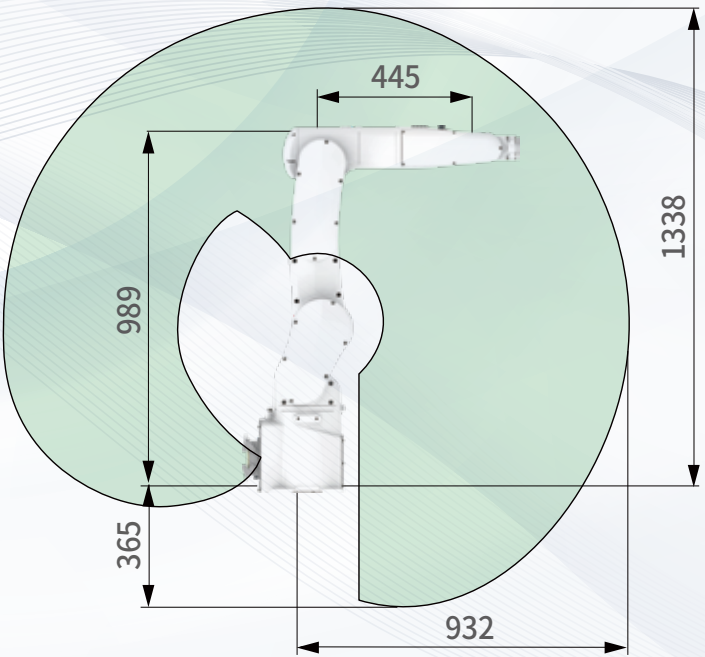
卓越性能

• 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	底座	S 回旋 $\pm 2.967 \text{ rad } (\pm 170^\circ)$
		H 前后 $+3.14 \sim -0.96 \text{ rad } (+180^\circ \sim -55^\circ)$
		V 上下 $+3.71 \sim -1.22 \text{ rad } (+213^\circ \sim -70^\circ)$
	关节	R2 旋转2 $\pm 3.31 \text{ rad } (\pm 190^\circ)$
		B 弯曲 $\pm 2.36 \text{ rad } (\pm 135^\circ)$
		R1 旋转1 $\pm 6.28 \text{ rad } (\pm 360^\circ)$
最大速度	底座	S 回旋 $6.54 \text{ rad/s } (375^\circ/\text{s})$
		H 前后 $5.50 \text{ rad/s } (315^\circ/\text{s})$
		V 上下 $7.16 \text{ rad/s } (410^\circ/\text{s})$
	关节	R2 旋转2 $9.60 \text{ rad/s } (550^\circ/\text{s})$
		B 弯曲 $9.60 \text{ rad/s } (550^\circ/\text{s})$
		R1 旋转1 $17.45 \text{ rad/s } (1000^\circ/\text{s})$
允许力矩	R2 旋转2	$17 \text{ N.m } (1.73 \text{ kgf.m})$
	B 弯曲	$17 \text{ N.m } (1.73 \text{ kgf.m})$
	R1 旋转1	$10 \text{ N.m } (1.02 \text{ kgf.m})$
重复定位精度		$\pm 0.03 \text{ mm}$
工作环境		$0 \sim 40^\circ\text{C} (273 \sim 313\text{K})$
重量		42 kg
安装方式		地面/侧装/吊挂/斜装

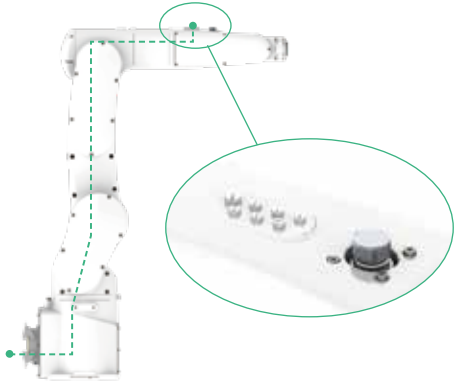
宽广的工作范围

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

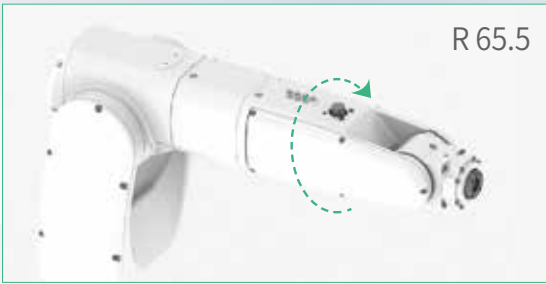


机械手臂内置导线与管线
· 导线: 18ea · 气线: 7ea

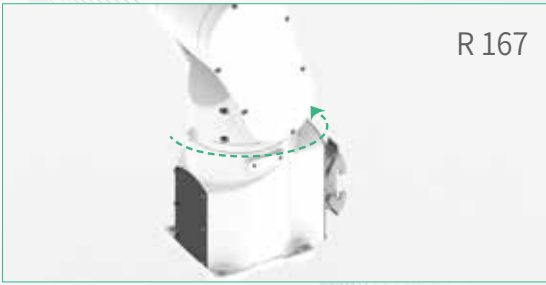
独立动力及控制线缆可减少工作时间, 增加效率

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