

Robot a 4 assi

Serie HM

I robot della serie DENSO HM offrono maggiori capacità di carico e una velocità superiore rispetto a quelli della serie HS e lo sbraccio è maggiore.

	CARICO (KG)	SBRACCIO (MM)	
HM-4A60*G	20	600	
HM-4A70*G	20	700	
HM-4A85*G	20	850	
HM-4AA0*G	20	1.000	

- PRECISO: da ±0,02 mm
- IL PIÙ VELOCE IN ASSOLUTO: velocità fino a 11.500 mm/s Massimo tempo di ciclo: fino a 0,29 s
- SPECIFICHE OPZIONALI: antipolvere e antispruzzo (IP65/54) e specifiche UL (per gli Stati Uniti e il Canada)

66 |

SERIE HM

HM-4A60^G
HM-4A70*G
HM-4A85*G
HM-4AA0*G





HM-4A70*G



Opzioni di montaggio

HM-4A60*G



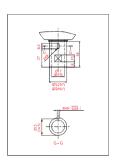
		Unità	HM-4060*G	HM-4A60*G	HM-4070*G	HM-4A70*G	HM-4085*G	HM-4A85*G	HM-40A0*G	HM-4AA0*G
Numero di assi			4	4	4	4	4	4	4	4
Massimo sbraccio (punto P: centro p		mm	600	600	700	850	850	1.000	1.000	1.000
Carico		kg	10	20	10	20	10	20	10	20
Massima	Al centro della flangia dell'asse	mm/s	8.780	8.780	9.570	9.570	11.450	11.450	11.390	11.390
velocità composita	Z		2.760	2.760	2.760	2.760	2.760	2.760	2.760	2.760
	T	grado/s	2.220	1.540	2.220	1.540	2.220	1.540	2.220	1.540
Tempi di ciclo		s	0,29 (con 2 kg di peso)	0,29 (con 2 kg di peso)	0,29 (con 2 kg di peso)	0,29 (con 2 kg di peso)	0,31 (con 2 kg di peso)			
Ripetibilità di	J1+J2	mm	±0,02	±0,02	±0,02	±0,02	±0,025	±0,025	±0,025	±0,025
posizionamento	Z	mm	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01
(1)	T	grado	±0,05	±0,05	±0,05	±0,05	±0,05	±0,05	±0,05	±0,05
Resistenza	Classe di protezione		IP40, IP65							
all'ambiente	Classe di camera bianca		÷	=	=	=	=	ē	=	=
Specifiche UL (2)			~	~	~	~	~	~	~	~
	J1		±165	±165	±165	±165	±165	±165	±165	±165
Range di movimento	J2	grado	±143 (tipo antipolvere e antispruzzo ±140)		±147 (a soffitto ±145, tipo antipolvere e antispruzzo ±146, a soffitto tipo antipolvere e antispruzzo ±142)		±147 (a soffitto ±142)		±147	
	Z	mm	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)	100, 200, 300, 400 (3)
	T	grado	±360	±360	±360	±360	±360	±360	±360	±360
Inerzia massima a	ccettabile	kgm^2	0,25 (con 10 kg)	0,45 (con 20 kg)	0,25 (con 10 kg)	0,45 (con 20 kg)	0,25 (con 10 kg)	0,45 (con 20 kg)	0,25 (con 10 kg)	0,45 (con 20 kg)
Linee di segnale Linee di segnale		24 (per sensori di prossimità, ecc.)								
l	Tubazione aria		4 sistemi (66)							
Freni					Freno per asse	Z (terzo asse)				
Configurazione di montaggio			Pavimento	Pavimento	Pavimento, soffitto	Pavimento, soffitto	Pavimento, soffitto	Pavimento, soffitto	Pavimento	Pavimento
Peso del braccio		kg			Standard: 5	3, A soffitto: 54,	antipolvere e an	tispruzzo: 56		

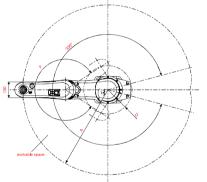
1. La ripetitibilità di posizionamento è considerata a temperatura ambiente costante, 2, Solo montaggio a pavimento, 3. Corsa asse Z 100 mm disponibile solo per HM (montato a pavimento). Per ulteriori informazioni contattare il reparto vendite,

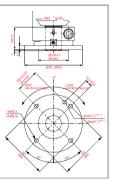
Tipo	А	В	C	D	F
HM-4060*G, HM-4A60*G	600	250	350	213	286°
HM-4070*G, HM-4A70*G	700	350	350	199	294°
HM-4085*G, HM-4A85*G	850	350	500	281	294°
HM-40A0*G, HM-4AA0*G	1.000	500	500	284	294°

Nota 1: i valori indicano dimensioni per il tipo con carico da 10 kg (HM-40**G), i valori racchiusi in () indicano dimensioni per il tipo con carico da 20 kg (HM-4A**G).

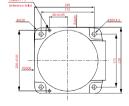
70 C	В	95	
60	-11	-1. 1	
↑ I 🛱 🛦			
1 161 161			
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			
1			
- \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \			
<u> </u>			
1	8	*	Ť
· · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
1 + +			4
		1 1	>a⊾
3 N		1 if	.) 8
1 d 1 mm			<u> </u>
 -	/ x	-	H <u>^</u>
□ workable spa	ce i		1
1111	1.1		10 I 11
1111		A	' ''
		128	190 (cabling space)
		188	 -l







Unità: mm



Ì	S	L1		L2	L3
	(corsa asse Z)	10 kg	20 kg		
Ī	100	755	749	350	250
Ĭ	150	805	799	350	200
Ī	200	855	849	350	150
Ĭ	300	955	949	350	50
Ī	400 (Nota 2)	1.055	1.049	350	-50

Nota 2: nel caso in cui l'asse Z abbia una corsa di 400 mm, l'asse Z nella quota più bassa può trovarsi al di sotto della superficie di montaggio della base.

