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)	
	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

中国：上海（中国总部）
上海市闵行区紫东路12号
电话： +86 400 838 1972

中国：北京
北京市朝阳区酒仙桥中路
26号901室
电话： +86 10 8045 6677

中国：重庆
重庆市北部新区栖霞路18号
13幢1单元6-1
电话： +86 400 838 1972

中国：深圳
广东省深圳市光明区研祥
智谷高新路11号1208室
电话： +86 400 838 1972

中国：盐城
江苏省盐城市亭湖区人民南路
华邦国际东厦B区1506室
电话： +86 400 838 1972

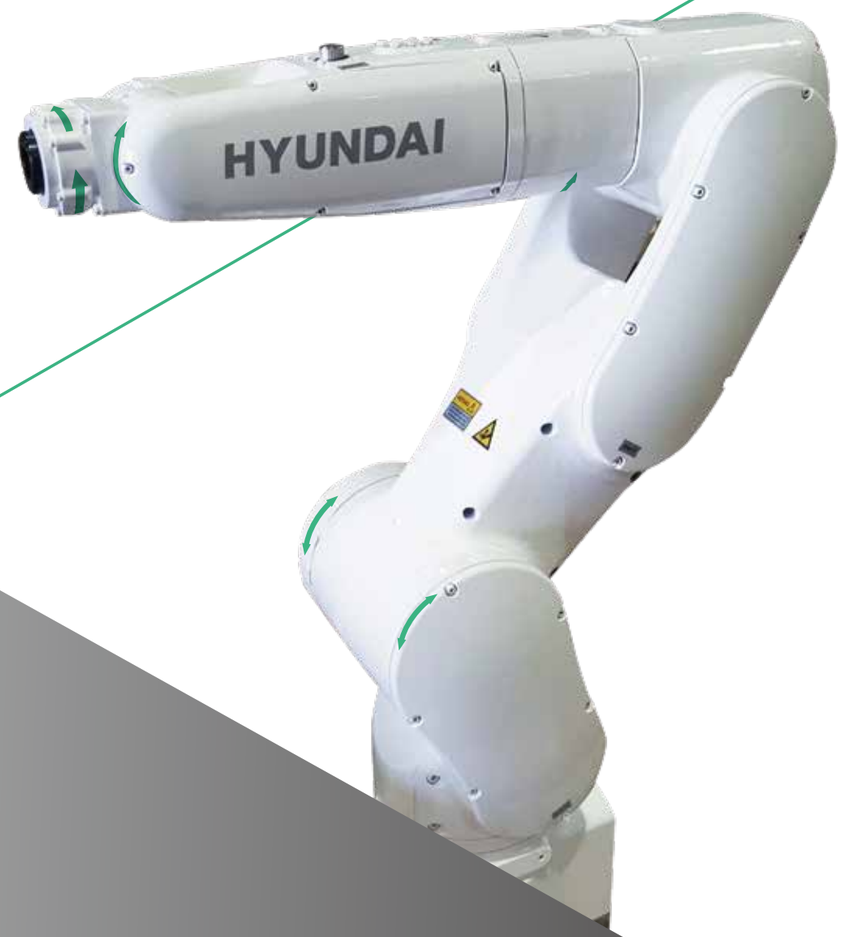
中国：福州
福建省福清市万达广场
A1座2212室
电话： +86 400 838 1972

HYUNDAI ROBOTICS

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。

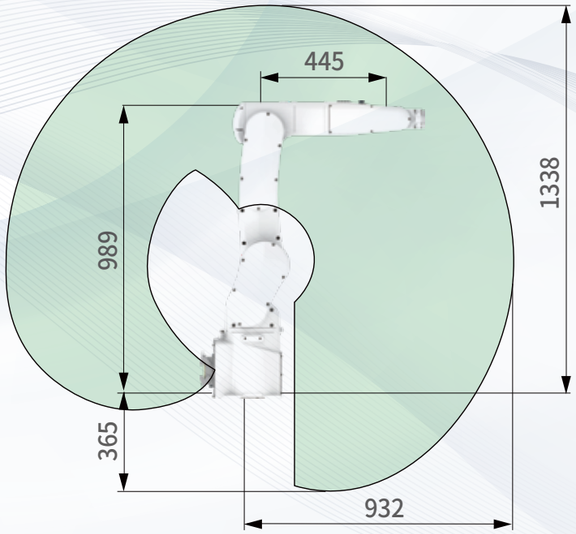
卓越性能

• 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	底座	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°)
	关节	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	底座	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)
	关节	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				0 ~ 40 °C(273 ~ 313K)
重量				42 kg
安装方式				地面/侧装/吊挂/斜装

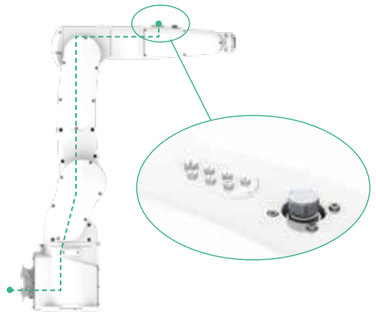
宽广的工作范围

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



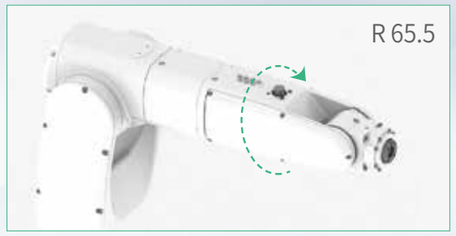
机械手臂内置导线与管线

·导线 : 18ea ·气线 : 7ea

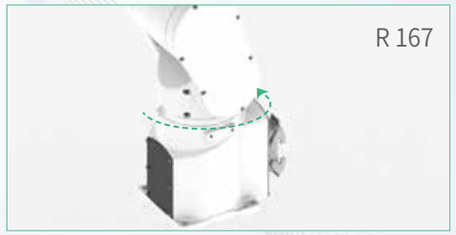
独立动力及控制线缆可减少工作时间，增加效率

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