

## 垂直多关节机器人

### HAR35-1830

HAR35-1830 是海康机器人自主研发的通用型六轴关节机器人，额定负载 35 kg。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。适用于装配、搬运、涂胶、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，降低因干涉导致的动作限制
- 支持落地安装、倾斜安装和倒置安装
- 整机防护等级 IP65，手腕防护等级 IP67，可应对粉尘和高湿度场景
- 双电池位设计，有效避免因电池更换导致电机编码器数据丢失

## 应用行业

汽车零部件、金属加工、3C 电子、光伏等。

## 订货型号

HAR35-1830



## 技术参数

型号		HAR35-1830
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	1830 mm
	*额定负载	35 kg
	*最大负载	53.4 kg
	重复定位精度	±0.04 mm
	防护等级	本体 IP65, 手腕 IP67
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	235 kg
	工作温度	0°C~45°C
	储存温度	-25°C~55°C
	湿度	≤95% (无凝露)
	适配控制柜型号	HRC-S
	本体到控制柜电缆长度	5 m (标配), 其他长度 (选配)
	运动范围及最大速度	J1
J2		-165°~+85°, 180°/s
J3		-79°~+226°, 200°/s
J4		-200°~+200°, 350°/s
J5		-130°~+130°, 330°/s
J6		-360°~+360°, 400°/s
内部集成	气源	2 路, 外径 8 mm
	信号源	19 路, 额定电压 AC30 V, 额定电流 2 A
允许力矩	J4	82 N*m
	J5	82 N*m
	J6	42 N*m
允许惯量	J4	4.0 kg·m <sup>2</sup>
	J5	4.0 kg·m <sup>2</sup>
	J6	1.5 kg·m <sup>2</sup>

\*注 1: 额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

\*注 2: 最大负载指机器人在 5 轴垂直向下摆动±10 度范围时可负载的最大质量。





## 最大负载曲线图

