

## 垂直多关节机器人

### HAR7-910

HAR7-910 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 7 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
- 采用隐藏式线缆设计，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 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
- 机身小巧，有效工作范围大

## 应用行业

汽车零部件、金属加工、3C 电子、光伏等。

## 订货型号

HAR7-910



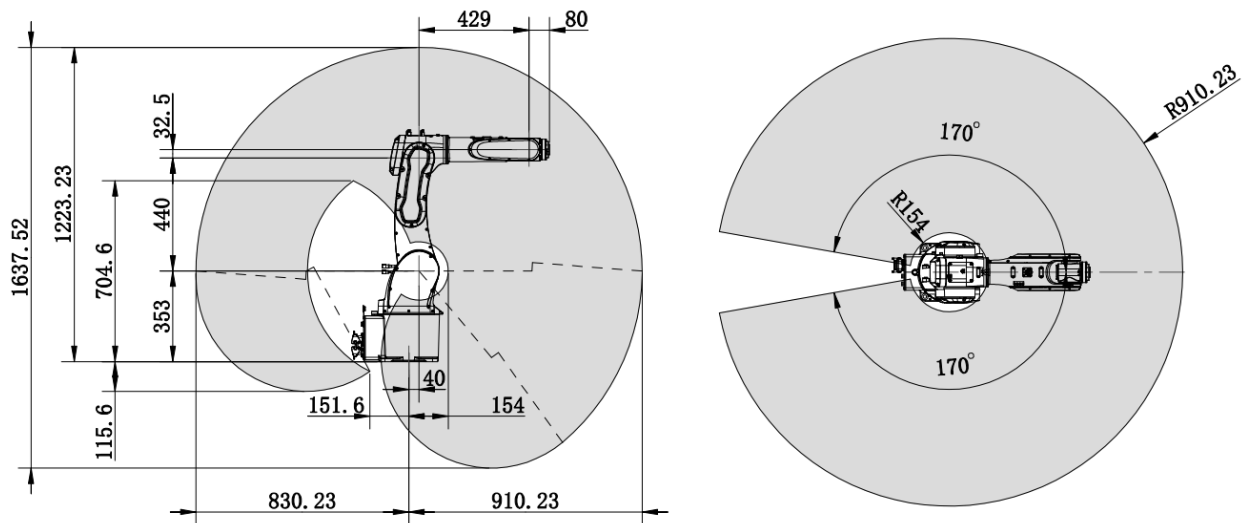
## 技术参数

型号		HAR7-910
基本参数	自由度	6
	最大工作半径	910 mm
	*额定负载	7 kg
	*最大负载	8.8 kg
	重复定位精度	±0.02 mm
	防护等级	IP67
	安装方式	落地安装、倾斜安装、倒置安装
	质量	47 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-C, 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		-137°~+92°, 265°/s
J3		-75°~+210°, 355°/s
J4		-200°~+200°, 440°/s
J5		-130°~+130°, 450°/s
J6		-360°~+360°, 700°/s
内部集成	气源	4 路, 外径 4 mm
	信号源	19 路, 额定电压 AC30 V, 额定电流 2 A
允许力矩	J4	17 N*m
	J5	17 N*m
	J6	10 N*m
允许惯量	J4	0.5 kg·m <sup>2</sup>
	J5	0.5 kg·m <sup>2</sup>
	J6	0.2 kg·m <sup>2</sup>

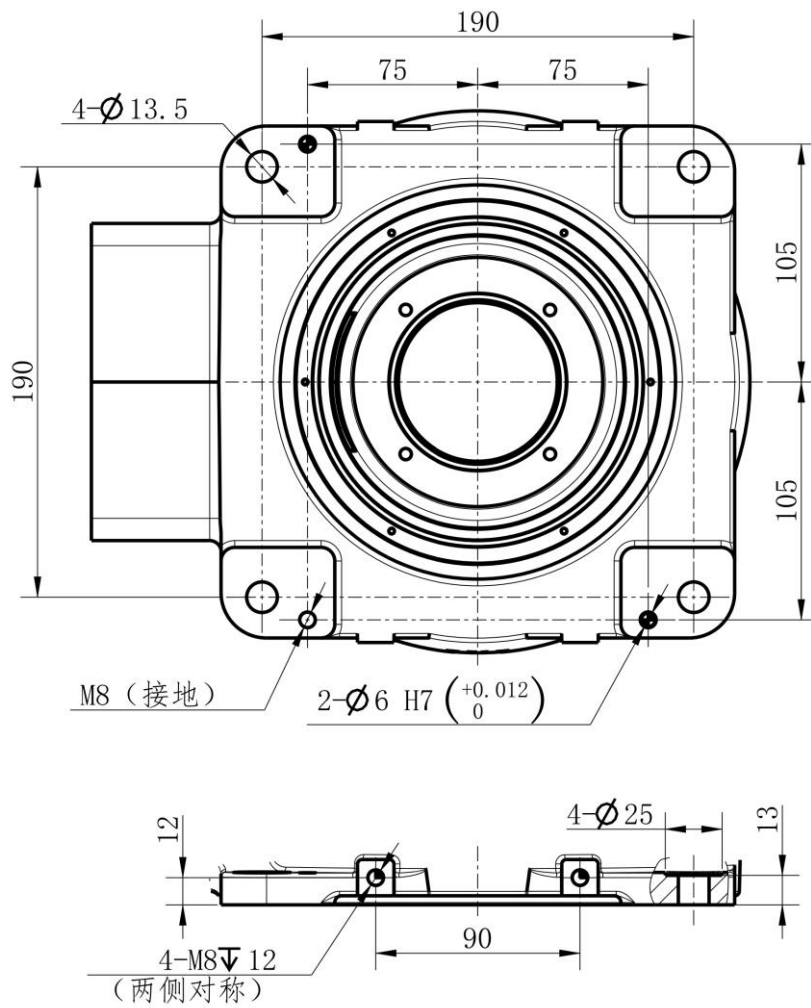
\*注 1: 额定负载指机器人在所能达到的任何位置和姿态下的负载能力。

\*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。

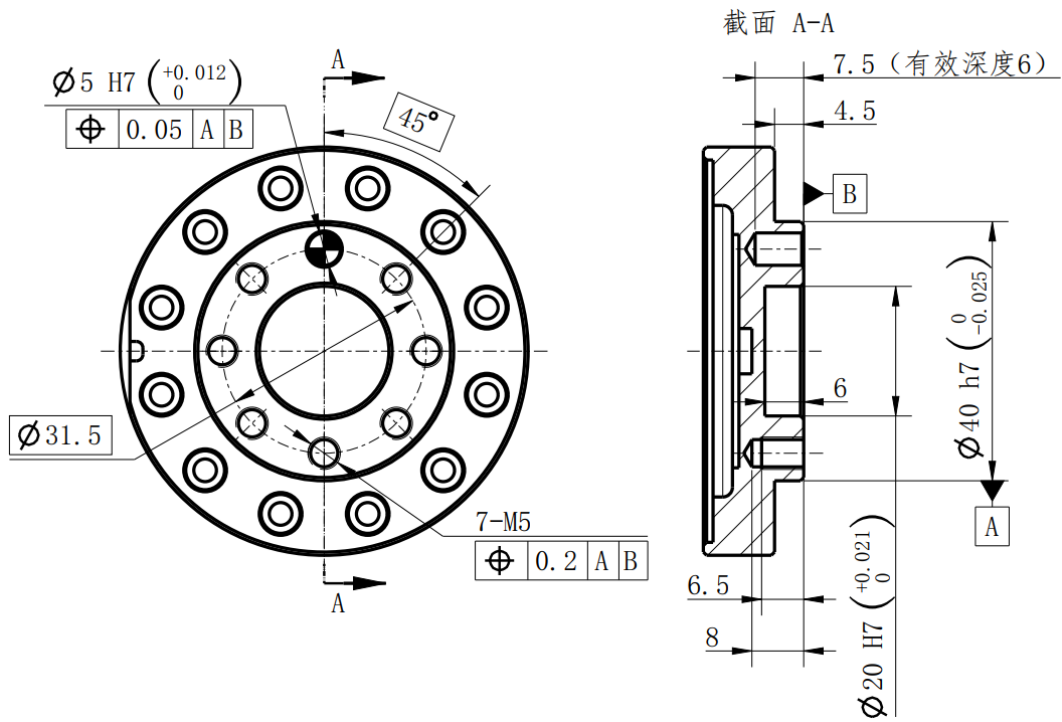
### 工作空间



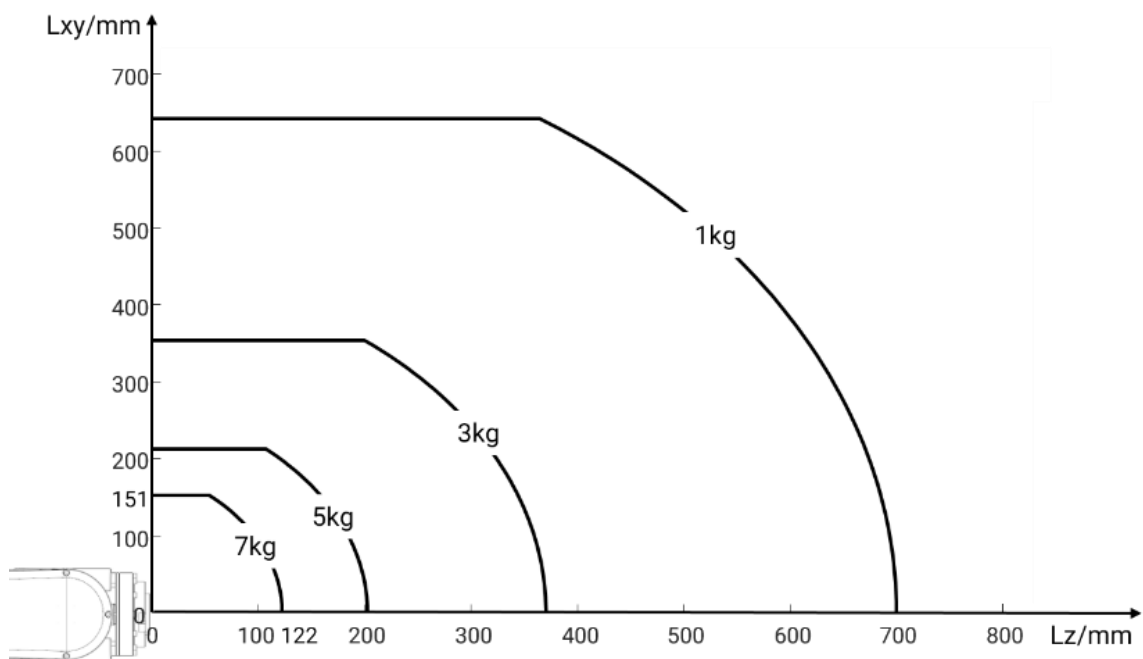
### 基座尺寸图



### 法兰尺寸图



### 额定负载曲线图



## 最大负载曲线图

