

## Technical Details

### HM06 ARM

#### 基础参数

关节数	6 个旋转关节
有效负载	6Kg
工作半径	900mm
编程方式	无线信息终端图元化控件编程
重复精度	±0.03mm, 带有效负载, 符合 ISO9283 标准
MTBF	30,000h

#### 工作范围

关节	工作范围	最大速度
J1	±180°	180° /Sec.
J2	±180°	180° /Sec.
J3	±165°	180° /Sec.
J4	±180°	200° /Sec.
J5	±180°	200° /Sec.
J6	±180°	200° /Sec.
TCP 速度	2.5m/Sec.	
本体自重	22Kg	
IP 等级	IP54	
噪声等级	低于 50DB	
安装方式	任意角度	
占地面积	Φ156mm	
工具端 I/O	RS-485 EtherCAT(选配) 数字量输入 2 路; 数字量输出 2 路(24V) 模拟量输入 2 路 电源 24V@600mA	



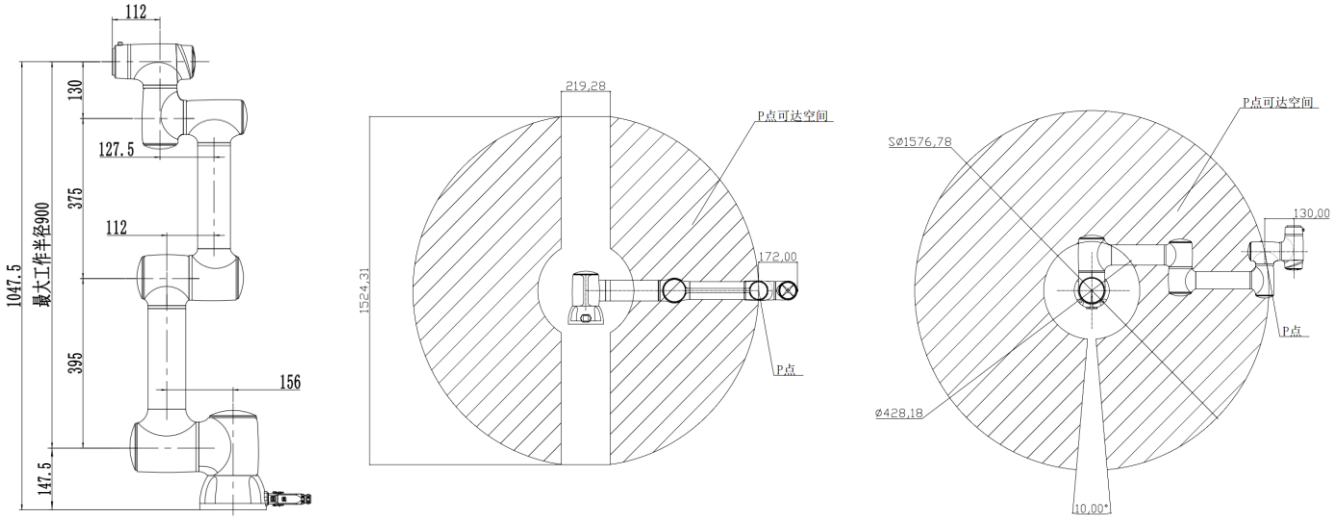
#### 控制器参数

输入端口	数字输入 12 路; 模拟输入 4 路
输出端口	数字输出 12 路; 模拟输出 4 路
安全信号	控制箱急停按钮; 急停 I/O 1 路
I/O 电源	24V@2A
通信端口	EtherNET TCP/IP; RS-485; USB2.0; WIFI
电源规范	90~264VAC/47~63Hz
相对湿度	90%RH 无冷凝
外形尺寸	420mm × 245mm × 310mm
机箱重量	11.5Kg
电缆长度	5m

#### 性能参数

认证标准	符合 EN ISO 13849-1, CAT3, PLd; EN ISO 10218-1
整机能耗	典型值 250 瓦
材 质	铝合金, ABS 塑料, PP 塑料

HM06 工作范围示意图:



HM06 产品包装清单:

物料编号	物品名称	包装数量
HM06-900	HM06 机器人本体	1PCS
HMCB2-06	HM06 机器人控制器	1PCS
HMCOCB	5 米机器人通讯电缆	1PCS
LP-24-J03PE	220V 电源专用接插件	1PCS
LP-12-C08PE	扩展 IO 通信专用接插件	1PCS
	M8*30 螺栓	4PCS
*包装不含示教器, 可选配		