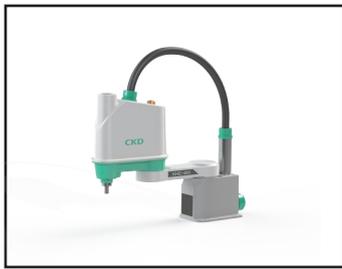




CONTENTS

产品简介	卷头
● 规格、型号表示、外形尺寸图	
· KHE-400	16
● 选择项说明	18
● 系统构成	20
<hr/>	
⚠ 使用注意事项	26



水平多关节机器人

KHE-400

●臂长：400mm (225mm+175mm)

型号表示方法

KHE - 400 N BNN - KSL3 P NN NN - N N

A 臂长
400mm

B Z轴行程
※1 N 标准

C 选择项

NNN	无
BNN	下部防尘套
CNN	上部防护罩
TNN	吊装
WSN	Z轴配线用轴
BCN	下部防尘套、上部防护罩
BCT	下部防尘套、上部防护罩、吊装
BWS	下部防尘套、Z轴配线用轴
BTN	下部防尘套、吊装
CTN	上部防护罩、吊装
TWS	Z轴配线用轴、吊装

D 外部信号极性
N N-Type (标准)
P P-Type

E 机器人控制器之间的电缆

NN	3.5m (标准)
05	5m
08	8m
10	10m
15	15m

F 网络

NN	无
CC	CC-Link
DN	DeviceNet
PB	PROFIBUS
EN	EtherNet/IP
EC	EtherCAT
PN	PROFINET

G 扩展 I/O 单元
※2

N	0台
1	1台
2	2台

H I/O 电缆
※3

N	无
1	1套
2	2套
3	3套

※1 行程160。
※2 输入28点、输出20点的单元。
※3 电缆长度6m，一套2根。
※4 还需订购KHL-TF (法兰杆)。

EAR对象品 (EAR99组装机)

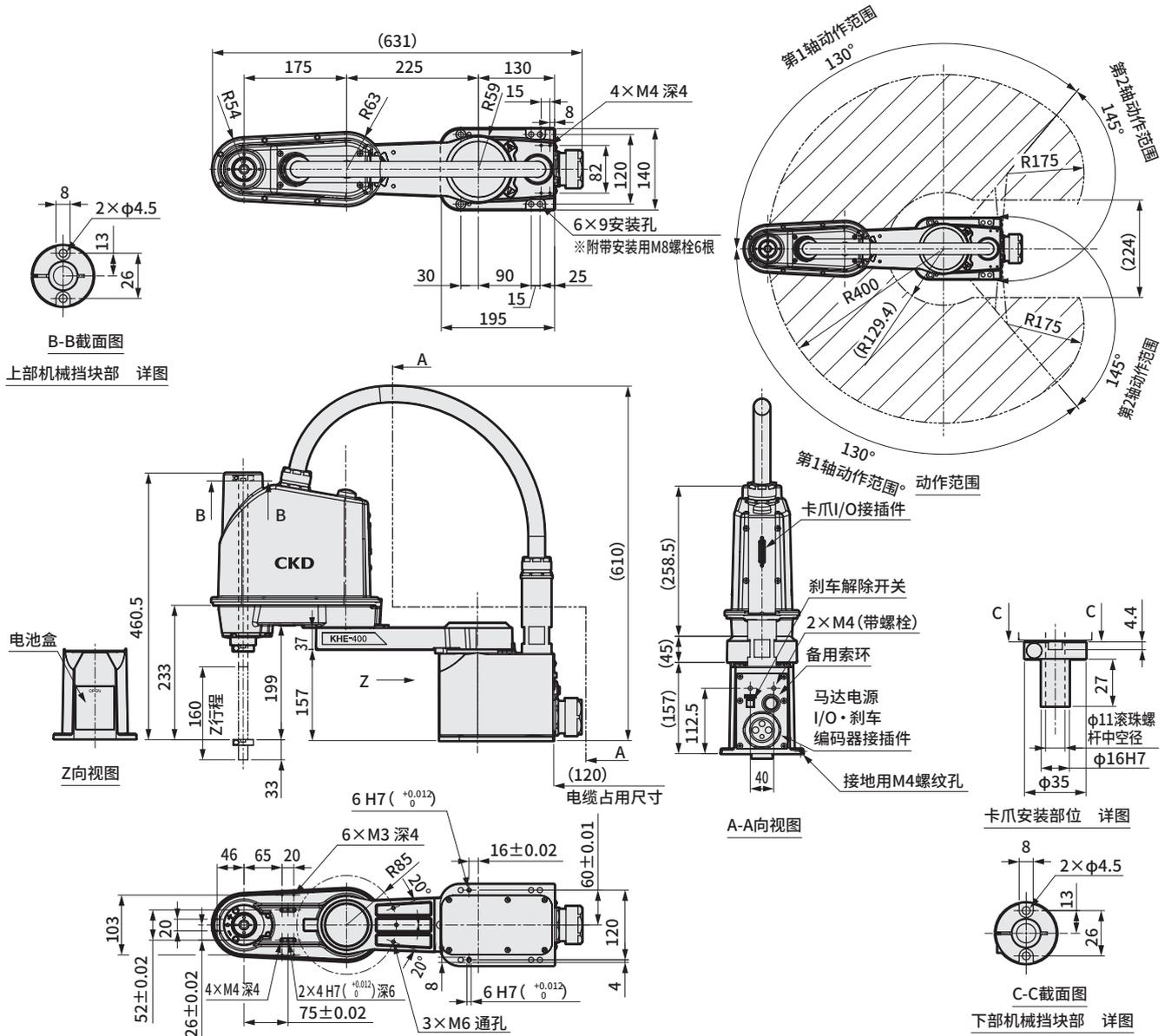
规格

型号	KHE-400	
类型	水平多关节	
轴数	4	
臂长	mm	400 (225+175)
动作范围	1轴	deg ±130
	2轴	deg ±145
	3轴 (Z轴)	mm 0~160
	4轴 (Z轴旋转)	deg ±360
最快速度	1轴	deg/s 672
	2轴	deg/s 780
	3轴 (Z轴)	mm/s 1120
	4轴 (Z轴旋转)	deg/s 1800
	※1 合成	m/s 7.0
循环时间 (2kg负载) ※2	s	0.39
最大可搬送重量	kg	5 (额定1)
允许惯性力矩	kg·m ²	0.06
重复定位精度 ※3	X-Y	mm ±0.01
	Z (3轴)	mm ±0.01
	4轴 (Z轴旋转)	deg ±0.007
卡爪用配线	输入8点/输出8点	
卡爪用接头	客户自备	
位置检测方式	绝对方式	
机器人控制器之间的电缆	m	3.5
电源容量	kVA	2.6
本体重量	kg	15

- ※1 速度、加速度因动作模式、负载重量、偏移量而受限。
※2 水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位时。无法实现超过有效负载率的连续运行。
※3 环境温度、机体温度一定时的单向重复定位精度。并非绝对定位精度。X-Y及C为Z上限时的值。无法保证轨迹精度。

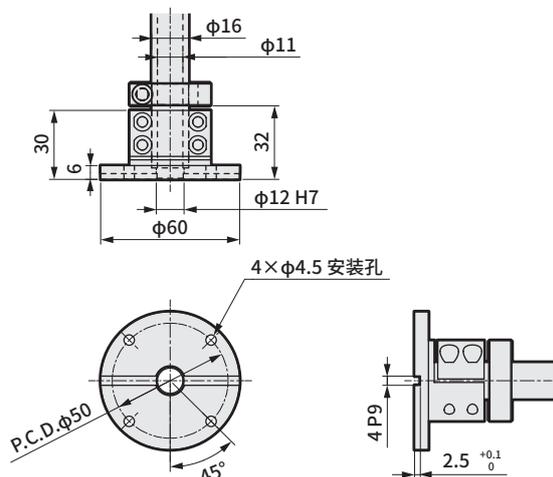
外形尺寸图

● KHE-400

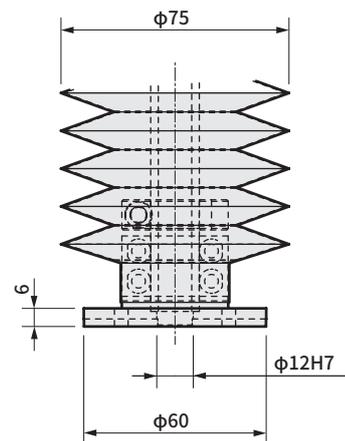


选择项外形尺寸图

● 法兰杆 型号KHL-TF3



● 防尘套



※ 同时订购水平多关节机器人本体和法兰杆时，法兰杆为“安装后发货”。