

SR-LYRA II仕様一覧

型式		SR400-LYRA II	SR650-LYRA II
動作形態		水平多関節型ロボット	
制御軸		4軸 (J1、J2、J3、J4)	
リーチ		400mm	650mm
動作範囲 (最大動作速度)	J1軸回転	±142° (720° /s) 2.48 rad (12.57 rad/s)	±148° (440° /s) 2.58 rad (7.68 rad/s)
	J2軸回転	±145° (780° /s) ±2.53 rad (13.61 rad/s)	±150° (700° /s) ±2.62 rad (12.22 rad/s)
	J3軸ストローク	200mm (1,800mm/s)	210mm (2,000mm/s)
	J4軸手首回転	±360° (3,000° /s) 6.28 rad (52.36 rad/s)	±360° (2,500° /s) 6.28 rad (43.63 rad/s)
手首部可搬質量		3kg	6kg
位置繰り返し精度	J1軸+J2軸	±0.01mm	±0.01mm
	J3軸	±0.01mm	±0.01mm
	J4軸	±0.004°	±0.004°
ロボット質量(制御部質量含まず)		19kg	30kg

※位置繰り返し精度は絶対位置を保証するものではありません。使用環境により、記載の値を超える可能性があります。