

研究支援DDロボット DDR-R3

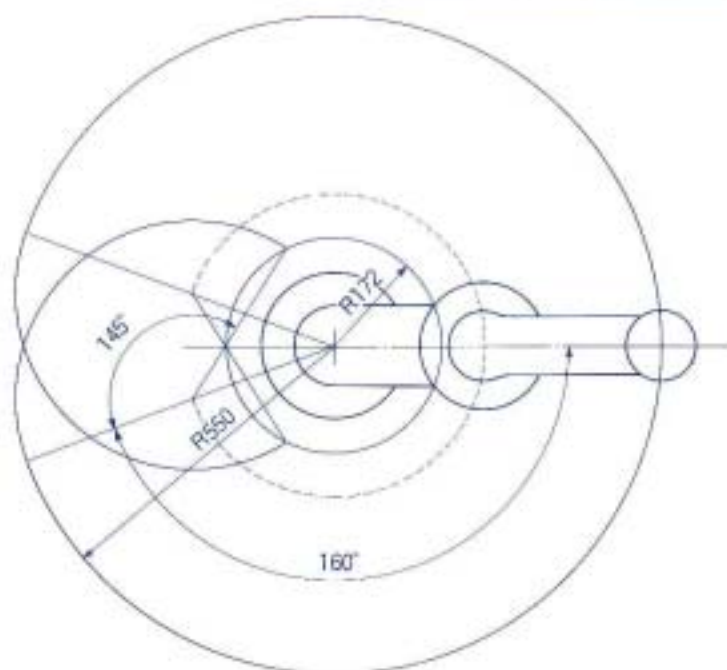
■リバーシブル■

- 高精度・滑らかなDDモータを採用した研究用ロボット
- トルクの制御性に優れるので、本格的な力制御にも最適
- 各ジョイントをリバーシブルに組み付けられるので、目的に応じたアームの構成が可能

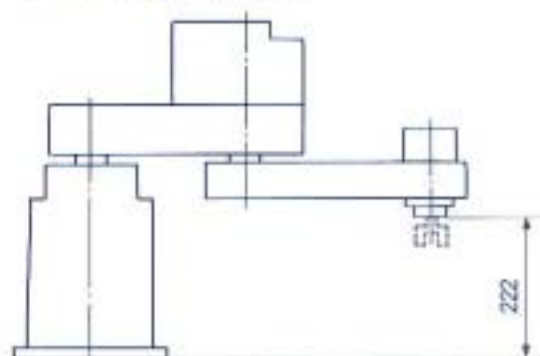
■ 本体寸法および動作範囲(mm)

■ ロボット本体標準仕様

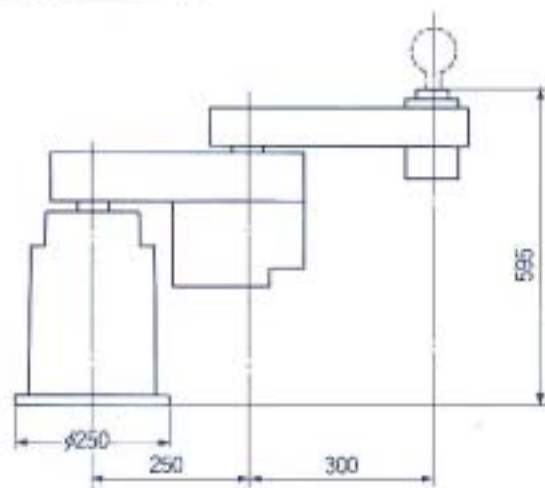
形式	DDR-R3	
自由度	3	
アーム長	リンク1	250mm
	リンク2	300mm
作動角	1軸	±160°
	2軸	±145°
	3軸	制限なし
分解能	1軸	2.7arc sec
	2軸	2.7arc sec
	3軸	64.8arc sec
先端最大速度	9m/sec	
最大可搬重量	2kg	



スレーブ(作業用)ロボット



リバーシブルを利用して右図マスターロボットと異なる構成に組み付けたスレーブロボット。



駆動系の仕様

■ モータ仕様

	1 軸	2 軸	3 軸
モータ形式	B18-64	B18-38	B09-25
瞬時最大トルク (Nm)	109	62	5.3
定格トルク (Nm)	36	21	1.9
トルクリップル *1 (%)	0.3	0.3	0.3
最大回転数 (rpm)	120	120	500
ロータイナリーシャ*2 (kgm ²)	2.5×10^{-3}	1.5×10^{-3}	7.8×10^{-3}
重量 *2 (kgw)	8.3	5.4	1.0

*1 コキングトルクのリップル値

*2 フレームレスでの値



ビルトイン DDモータ

当社製ビルトインDDモータは、CPタイプコントローラと組み合わせて、ロボット以外の分野でも幅広く、高い性能を発揮しています。

— 応用例 —

- ディスク・スピンドル
 - 精密加工用スピンドル
 - ボールネジ組込モータ
 - 高速スピンドルモータ
- 他



ボールネジ組込モータ

