

LARA®

速くて軽量な ロボット アシスタント

Datasheet



LARA®は、軽量化と産業用性能を低コストで実現する新しいレベルのロボットです。

速度、精度、保護性能などの面で高い産業性能を備え、優れた費用対効果を持つLARA®は、中小企業が産業用協働ロボットの世界を初めて体験するのに最適なソリューションです。独自に開発した制御システムと直感的なユーザーインターフェースにより、LARA®はどのような生産現場にもシームレスに導入することができます。

堅牢な設計と高い性能により、LARA®は他の協働ロボットでは実現不可能な用途に使用することができますが、初心者から熟練者まで誰もが簡単に使用できるロボットであるという利点もあります。

ロボット仕様	LARA 10	LARA 5
最大可搬重量	10 kg	5 kg
最大リーチ	1,000 mm	800 mm
ロボットの軸数	6 軸	6 軸
本体重量	42 kg	24 kg
ロボット実装	あらゆる方向に取り付け可能	
IP分類	IP66	IP66
使用環境温度	0°C - 50°C	0°C - 50°C
データ&電源ケーブル	インナーハーネス完備	インナーハーネス完備
ロボットベース	Ø 200 mm	Ø 156 mm
ツールコネクタタイプ	M6	M6
ステータス表示	RGB LED on TCP	RGB LED on TCP
パフォーマンスレベル (安全レベル)	Pld Cat.3/SIL3	Pld Cat.3/SIL3
繰り返し精度	± 0.02 mm / ± 0.00079 in	± 0.02 mm / ± 0.00079 in

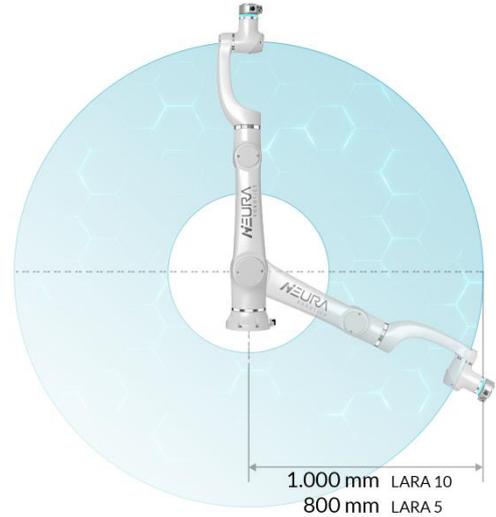
TCPコネクタフランジ

フランジ取付穴	DIN ISO 9409-1-50-5-M6
GPIO	M8 8-pin-A-M IEC 61076-2-104
I/O 入出力ポート	3x Digital In, 3x Digital Out, 2x Analog In
I/O 電源供給	24 V 600 mA
電氣的インターフェイス	EtherCAT, CAN Bus, IO Link, Modbus
制御機能	3つのプログラム可能なボタン



動作

	可動範囲		最大速度	
	LARA 10	LARA 5	LARA 10	LARA 5
A1	± 360°	± 360°	120 °/s	180 °/s
A2	± 360°	± 360°	120 °/s	180 °/s
A3	± 360°	± 360°	135 °/s	180 °/s
A4	± 360°	± 360°	135 °/s	180 °/s
A5	± 360°	± 360°	180 °/s	200 °/s
A6	± 360°	± 360°	180 °/s	200 °/s



ソフトウェアとコントローラ

モーションコントローラ	リアルタイム NR モーションマスター
ソフトウェア インターフェイス	ロボット SDKs
セーフティアーキテクチャ	セーフティマスターとFSoE通信
セーフティ機能	安全位置、速度、トルク、ゾーン、制限



プログラミング機能

スマート GUI	NRイージープログラミングインタフェース
高速プログラミング	ショートカットボタン、ダイナミックパス、フォースレコーディング
人間とロボットとの相互作用	GUI、フォースフィードバック



コントロールボックス

寸法	450 mm x 380 mm x 210 mm 17.7 in x 15 in x 8.3 in
重量	25 kg / 55.1 lbs
電源供給	100-240 VAC, 50/60 Hz, 3.2 kW
インターフェイス	EtherCAT/FSoE, TCP/IP, USB 3.0, GPIO, CAN Bus, Modbus

ティーチペンダント

寸法	285 mm x 228 mm x 95 mm 11.2 in x 9 in x 3.7 in
解像度	1280 x 800
ディスプレイ	10.1" タッチスクリーン
ケーブル長さ	5 m / 197 in



注:

当社は、事前に通知することなく、いつでも製品の技術的な変更を行う権利を有します。ご注文の際には、それぞれの合意された所有権が決定的なものとなります。NEURA robotics GmbHは、本文書の誤りや見落としについて一切の責任を負いません。

当社は、本文書および本文書に含まれるオブジェクトやイラストに関するすべての権利を留保します。本書の内容の複製、第三者への開示、または利用することを禁じます。本書の内容の一部でも複製、第三者への開示、または分解することは、NEURA robotics GmbHの書面による事前の承諾がない限り禁じられています。