機器人型號				ST133CF-01	ST166CF-01	ST210CF-01
結構				關節型		
自由度				6		
驅動方式				AC 伺服方式		
最大工作範圍	臂	J1	旋轉	±2.88rad		
		J2	前後	-1.40～+1.05rad		
		J3	上下	+ 2.62 ～ - 2.40 rad		
	手腕	J4	轉動 2	±6.28rad		
		J5	彎曲	±2.36rad		±2.27rad
		J6	轉動 1	±6.28rad		
最大速度	臂	J1	旋轉	2.27rad/s	1.92rad/s	1.75rad/s
		J2	前後	2.27rad/s	1.92rad/s	1.57rad/s
		J3	上下	2.27rad/s	1.92rad/s	1.66rad/s
	手腕	J4	轉動 2	4.01rad/s	2.97rad/s	2.27rad/s
		J5	彎曲	4.01rad/s	2.97rad/s	2.27rad/s
		J6	轉動 1	5.32rad/s	4.54rad/s	3.49rad/s
最大搬運重量	腕部			133kg	166kg	210kg
	第 1 臂*1			最大 70kg		
手腕允許靜負荷扭矩	J4	轉動 2		745N・m	951N・m	1,337N・m
	J5	彎曲		745N・m	951N・m	1,337N・m
	J6	轉動 1		411N・m	490N・m	720N・m
手腕允許最大慣性力矩※2	J4	轉動 2		60.9kg・m^2	88.9kg・m^2	141.1kg・m^2
	J5	彎曲		60.9kg・m^2	88.9kg・m^2	141.1kg・m^2
	J6	轉動 1		30.2kg・m^2	45.0kg・m^2	79.0kg・m^2
位置重複精度※3				±.2mm		±.3mm
清潔度				依據 ISO 14644-1 CLASS 6		
周圍溫度				10～45°C		
設置條件				落地式		
主機重量				1,120kg		1,160kg

1 [rad] =180 /π [°] ,1 [N ・m] =1 / 9.8 [kgf ・m]

※1 隨安裝場所和手腕負荷品質變化而變化。

※2 手腕允許最大慣性力矩根據手腕負荷條件的不同而不同，敬請注意。

※3 依據 JIS B 8432。