

爱普生工业机器人 选型手册

- SCARA机器人
- 轴机器人
- 机器人控制器
- 选件



Better Products for a Better Future

爱普生秉承环境保护理念，生产方式坚持可回收、高效利用能源的模式制造产品并不断创新，省能源、省空间、省资源的理念持续深入，为未来美好环境做出贡献。

●本目录描述的产品外观、规格如有变更，恕不提前通知。

●Microsoft、Windows、Windows Logo是美国微软公司的注册商标，其他公司的品名、商标名、公司标识均为各公司的注册商标。

●DeviceNet:DeviceNet的ODVA(Open DeviceNet vendor Association, Inc)注册商标。

●CC-Link CC-Link协会的注册商标。

●EtherNet/IP EtherNet/IP和ControlNet International, Ltd. 商标由ODVA授权使用。

●Visual Basic, Visual C是微软的注册商标。

●LabVIEW LabVIEW和National Instruments的注册商标。

■详情请与我们联系。

联系方式

电 话 TEL 400-810-9977-5

网 址 <http://www.epson.com.cn/robots>



FA事业部 1995年取得ISO9001体系认证。



FA事业部 于1996年4月取得ISO14001环境管理体系认证。

安全注意事项 | 使用前请仔细阅读使用说明书。

爱普生(中国)有限公司
FA营业本部

北京市东城区金宝街金宝大厦7层

核心技术：灵巧智能运动控制技术。



Smart



引领世界先进技术
具有先进性和可信赖的
工业机器人。

爱普生工业机器人起源于“高精度、高效率零部件组装生产线”的技术开发。30年来，一直引领工业机器人最新技术的发展。通过多年的积累，开发了爱普生独有的“灵巧智能运动控制技术”，并不断完善。未来工业机器人的应用需求越来越多元化，爱普生工业机器人也会强化技术革新，设计出满足不同应用需求的产品，继续为机器人产业和中国制造业的自动化转型贡献力量。

4 轴 SCARA

爱普生SCARA机器人产品系列按臂长和负载为主要参数进行型号划分,为顾客提供最适合应用的产品。

高精度的组装

高速的运动性能

工厂制作工序的自动化

最高水准的高速高精度: G系列

■拥有业界最高水准的高速、高精度、低振动、帮助客户实现高规格的应用方案。同时提供防水、防尘、洁净型的机型供客户选择。

SCARA概念的变革: RS系列

■为了满足客户省空间和提高生产效率的需要,RS系列采用了吊顶和360°旋转的设计方式。实现了占用面积的缩减并扩大了工作面积,使得高效生产同设备小型化的实现变得非常容易。

高性价比,强化基本性能: LS系列

■适用于组装、搬运、涂胶等多种应用,可替换直交机械手。通过优先的控制器及软件,可实现动作设定、管理等,操作简单方便。



6 轴机器人

使用爱普生独有的“灵活智能运动控制技术”,实现高速、高精度和精密运动轨迹的基本性能,为高效、稳定品质的自动化生产线提供保障。

斜面立体组装、包装作业

立体工件的处理作业

小空间里的翻转动作

狭小空间里自由动作,紧凑型的设备装置: C系列、S系列

■高速、高精度地实现在狭小空间里的立体动作要求。

■高精度轨迹控制在涂胶作业里威力巨大。采用高刚性的手臂设计,提高轨迹精度,实现6轴机器人的高精度追求。

■“INERTIA命令”让高负载下的精度轨迹也能得到保证。通过INERTIA设定,自动调整加减速到最适合的情况。

Smart

4轴SCARA机器人				6轴机器人		控制器	选件
G系列				LS系列	RS系列	C系列	S系列
G1	G3	G6	G10/G20	LS3/LS6	RS3/RS4	C3	S5
03 台	03 台 壁天	03 D P 台 壁天	03 D P 台 壁天	04 台	03 天	03 台 壁天	04 P 台 壁天
4轴1Kg/3轴1.5Kg	最大3Kg	最大6Kg	最大10/20Kg	最大3/6Kg	最大3/4Kg	最大3Kg	最大5Kg
P5-6	P7-10	P11-14	P15-18	P19-22	P23-26	P27-28	P29-30
03 洁净型 (洁净度10)	04 洁净型 (洁净度100)	D 防护型 IP54	P 防护型 IP65	台 吊顶安装	壁 侧壁安装	天 吊顶安装	壁天 侧壁/吊顶两用

- 控制器的选件
- 软件的选件
- 机器人的选件
- 选件一览表

S5

即使狭小空间,也能自由灵活动作
由于瘦身设计,实现高效空间利用率

- 业界最高水准的重复定位精度
- 动作空间是机械手体积87倍(S5-A901**)
- 第五关节动作范围比原来机型扩大±10°



■ S5 产品特性

负载	额定 2 kg / 最大 5 kg
标准循环时间	0.44 sec [S5-A701] 0.49 sec [S5-A901]
重复精度	±0.02 mm [S5-A701] ±0.03 mm [S5-A901]

■ 规格表

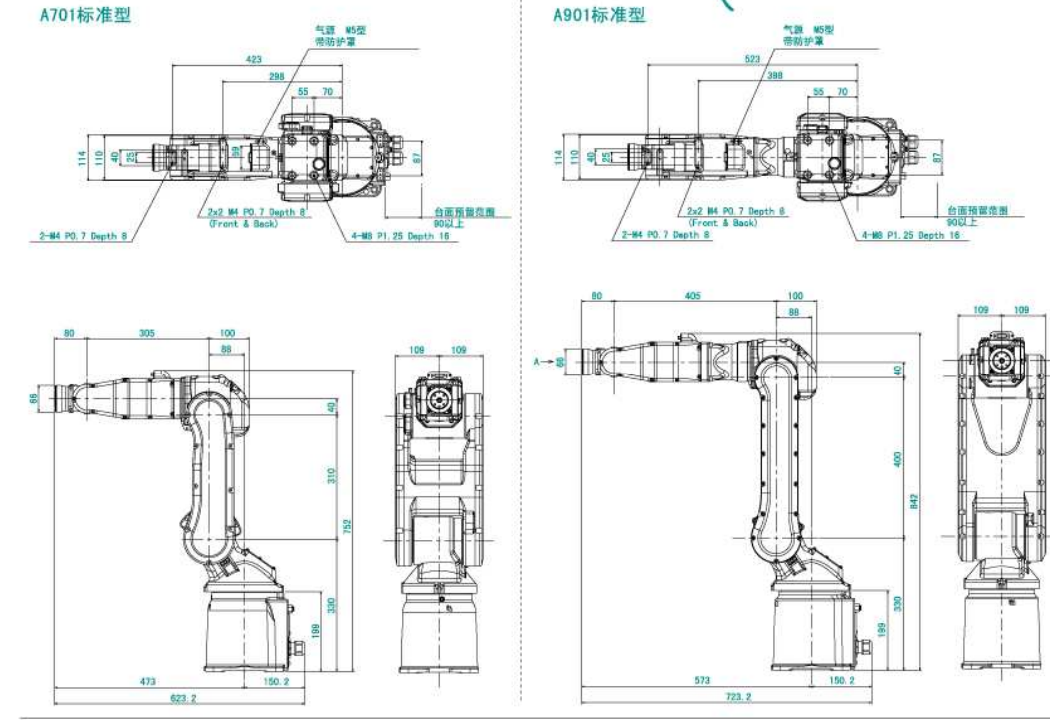
安装方式	S5-A701**		S5-A901**	
	台面安装	吊架安装	台面安装	吊架安装
运动自由度	6			
最大运动范围	P点 J4, J5, J6 中心			
手腕法兰面	706 mm	706 mm	895 mm	895 mm
最大运动速度	第1关节	376°/s	270°/s	270°/s
	第2关节	350°/s	280°/s	280°/s
	第3关节	400°/s	300°/s	300°/s
	第4关节		450°/s	450°/s
	第5关节		450°/s	450°/s
	第6关节		720°/s	720°/s
本体重量 (不含线缆重量)	38 kg		38 kg	
重复定位精度	第1~第6关节	±0.02 mm	±0.03 mm	±0.03 mm
	第1关节	±170 deg	±30 deg	±170 deg
	第2关节		±30 deg	±170 deg
	第3关节	-70 deg~+190 deg	-150 deg~+85 deg	-72 deg~+190 deg
	第4关节		±190 deg	±190 deg
	第5关节		±135 deg	±135 deg
负载	额定	2 kg	2 kg	2 kg
	最大	5 kg (向下)	5 kg (向下)	5 kg (向下)
标准循环时间*	0.44 sec		0.49 sec	
容许惯性力矩**	第4关节	0.3 kg·m²	0.3 kg·m²	0.3 kg·m²
	第5关节	0.3 kg·m²	0.3 kg·m²	0.3 kg·m²
	第6关节	0.1 kg·m²	0.1 kg·m²	0.1 kg·m²
	第3关节	0.1 kg·m²	0.1 kg·m²	0.1 kg·m²
各轴功率	第1关节	400 W	400 W	400 W
	第2关节	400 W	400 W	400 W
	第3关节	200 W	200 W	200 W
	第4关节	50 W	50 W	50 W
	第5关节	50 W	50 W	50 W
	第6关节	50 W	50 W	50 W
原点复位	无原点复位			
用户电路/气路	15Pin D-Sub			
环境适用	标准/洁净**+ESD**防护**			
选件控制器	RC180, RC620			
安全规格	CE认证, ANSI/RIA 15.06-1999			

*1: 动作时间是在水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过NERI1命令来设置偏移。
*3: 洁净度: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 28317cm³的空气中, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。
*4: 防护型 IP65

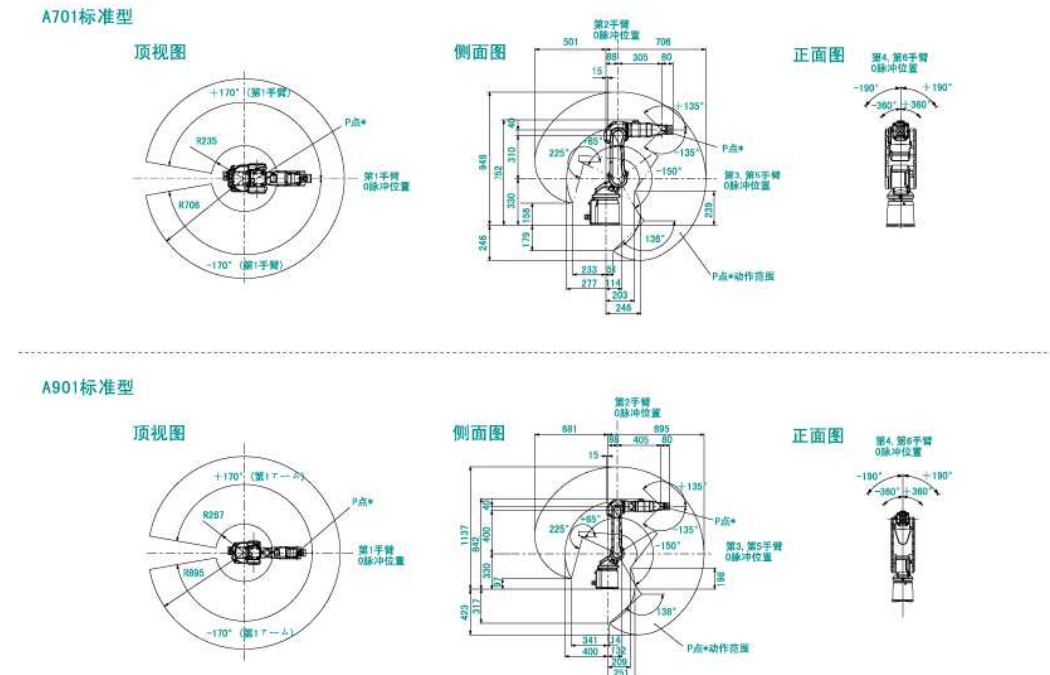
Smart

■ 外形图

[单位: mm]



■ 动作范围



SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选件

6轴机器人



小型精密组装达到极限的紧凑型6轴机器人

- 机器人体积仅为工作区域的1/44
- 对周围干涉变小、提高设计自由度
- 因柔和动作，可在各种角度下进行作业



■ C3产品特性

负载	额定 1 kg / 最大 3 kg
标准循环时间	0.37 sec
重复精度	±0.02 mm

■ 规格表

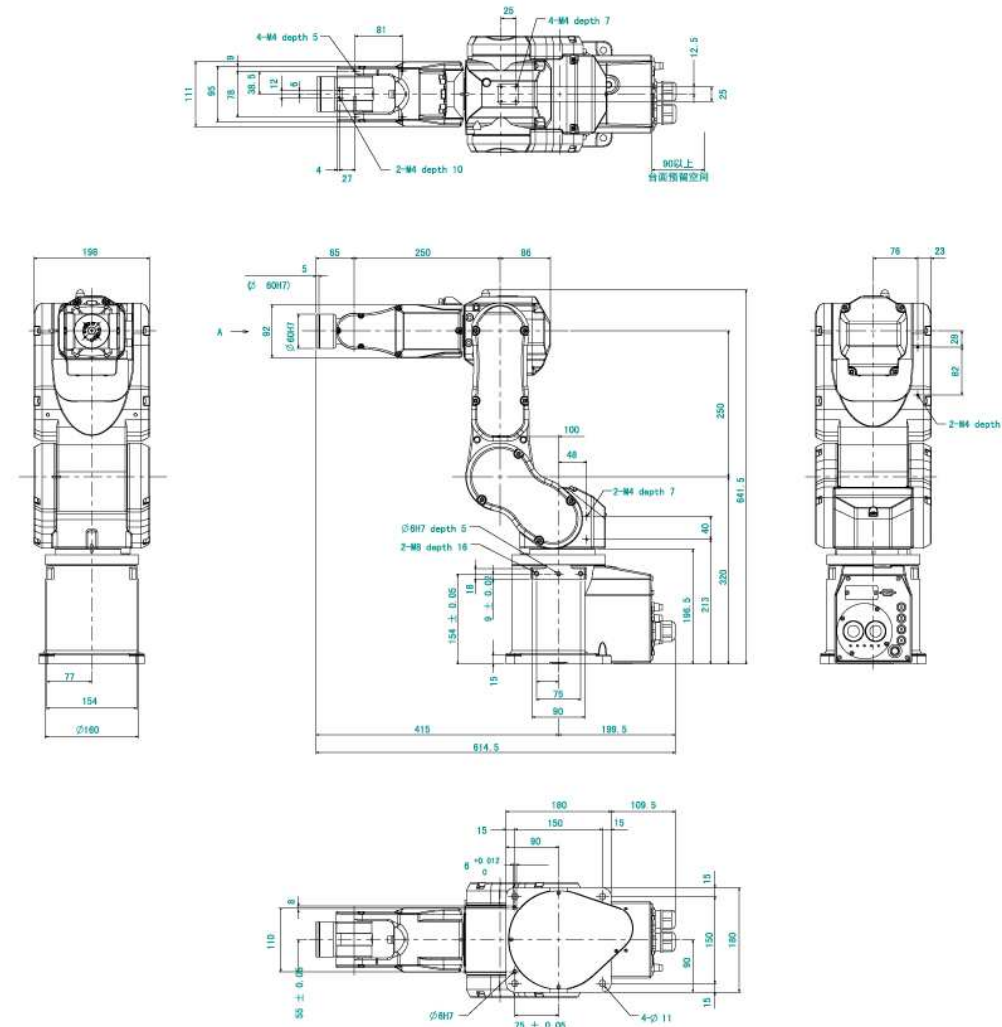
		C3			
		台座安装	吊顶安装	斜垂吊顶安装	侧壁安装
安装方式					
运动自由度			6		
最大运动范围		P点: J4, J5, J6中心	800 mm		
手腕法兰面			865 mm		
最大运动速度					
	第1关节		450°/s		
	第2关节		450°/s		
	第3关节		514°/s		
	第4关节		553°/s		
	第5关节		553°/s		
	第6关节		720°/s		
本体重量 (不含末端重量)			27 kg		
重复定位精度			±0.02 mm		
最大旋转范围			±170 deg (指下机械限位±180 deg)		±30 deg
	第1关节				
	第2关节		-180 deg ~ +85 deg		
	第3关节		-51 deg ~ +225 deg		
	第4关节		±200 deg		
	第5关节		±135 deg		
	第6关节		±360 deg		
负载					
	额定		1 kg		
	最大		3 kg (向下)		
标准循环时间*			0.37 sec		
容许惯性力矩**					
	第4关节		0.15 kg·m²		
	第5关节		0.15 kg·m²		
	第6关节		0.1 kg·m²		
各轴功率					
	第1关节		400 W		
	第2关节		400 W		
	第3关节		150 W		
	第4关节		50 W		
	第5关节		50 W		
	第6关节		50 W		
原点复位			无原点复位		
用户电路/气路		用户电路	SP1: 0-5Vdc		
		用户气路	Φ4mm×4		
环境适用			标准/洁净型*+ESD		
适用控制器			RC180, RC420		
安全规格			CE/UL/ANSI/RIA 15.06-1999		

*1: 动作时是在水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
 *2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过INERTIA命令来设置误差。
 *3: 洁净度: 洁净等级ISO 4 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 28317cm³的空气样本内, 直径0.1µm以上的颗粒数100个以下。

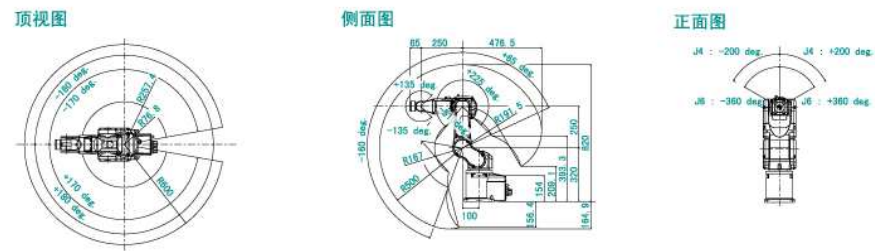
Smart

■ 外形图

[单位: mm]



■ 动作范围



SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选件

RS系列SCARA机器人

RS4

具有独自机构, 相较原有产品, 搭载了超高自由度的高性能旋回手臂。

- 实现生产最省空间
- 具有吊钩构造和旋回手臂实现全方位联接。



■ RS4产品特点

臂长	550 mm	
负载	额定 1 kg / 最大 4 kg	
标准循环时间	0.39 sec	
重复精度	(第1+第2关节)	±0.015 mm
	(第4关节)	±0.01°

■ 规格表

		RS4-001*
安装方式		吊钩安装
臂长	第1-第2关节	550 mm
最大运动速度	第1-第2关节	2400 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2800 deg/s
本体重量(不含负载重量)		19 kg
重复定位精度	第1-第2关节	±0.015 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg
	第4关节	±0.01 deg
最大运动范围	第1关节	±225 deg
	第2关节	±225 deg
	第3关节	130 mm (洁净型)
	第4关节	±720 deg
负载	额定	1 kg
	最大	4 kg
标准循环时间*		0.39 sec
第四关节容许惯性力矩*	额定	0.005 kg·m²
	最大	0.05 kg·m²
各轴功率	第1关节	400 W
	第2关节	400 W
	第3关节	150 W
	第4关节	150 W
第三关节顶压力		150 N
原点复位		无原点复位
用户电路/气路	用户电路	1SPin D-Sub
	用户气路	Φ4mm×1, Φ6mm×2
环境适用		标准/洁净型*+ESD
适用控制器		RC180, RO20
安全规格		CE认证, ANSI/RIA 15.06-1999

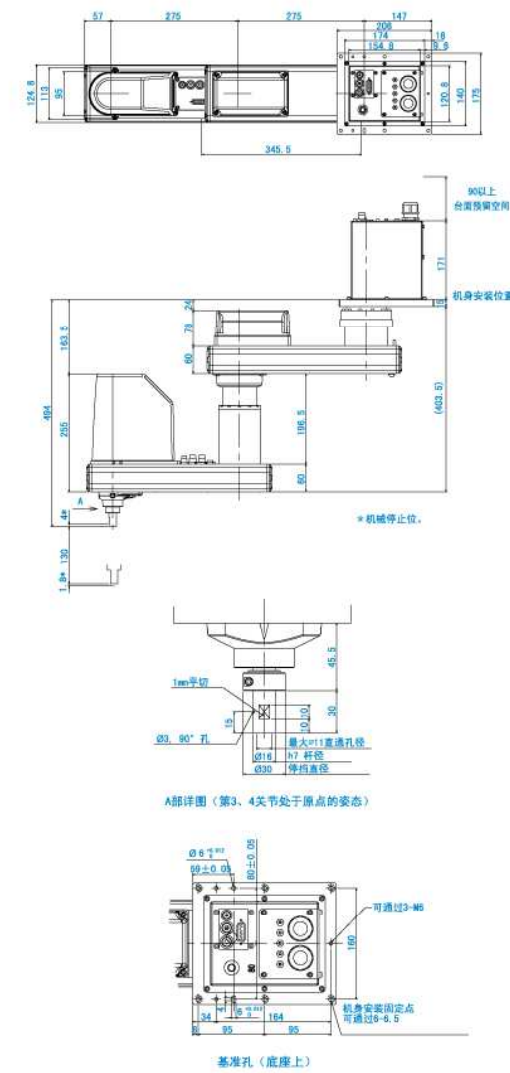
*1: 动作时间是在水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过HEX11命令来设置偏差。
*3: 洁净度: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 2837cm³的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

Smart

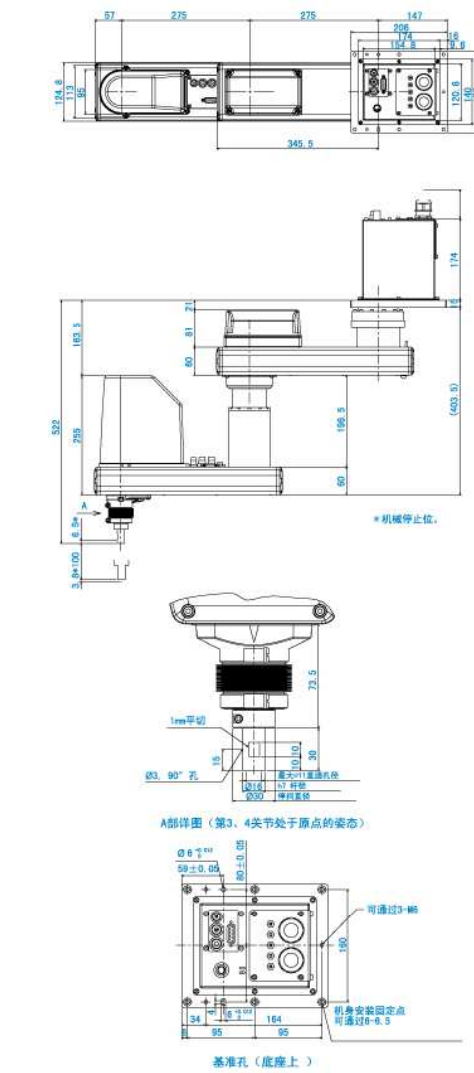
[单位: mm]

■ 吊顶安装外形图

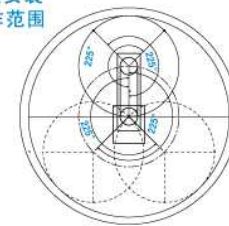
标准型



洁净型



■ 吊顶安装动作范围



名称	RS4-001*
第一轴臂长(mm)	275
第二轴臂长(mm)	275
第1关节运动角度(°)	±225
第2关节运动角度(°)	±225

SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选项

RS系列SCARA机器人

RS3

具有独自机构, 相较原有产品, 搭载了超高自由度的高性能旋回手臂。

- 实现生产最省空间
- 具有吊装构造和旋回手臂, 实现全方位联接



■ RS3产品特征

臂长	350 mm	
负载	额定 1 kg / 最大 3 kg	
标准循环时间	0.34 sec	
重复精度	(第1+第2关节)	±0.01 mm
	(第4关节)	±0.01°

■ 规格表

		RS3-351*
安装方式		吊钩安装
臂长	第1-第2关节	350 mm
最大运动速度	第1-第2关节	637 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2800 deg/s
	第4关节	2800 deg/s
本体重量(不含末端重量)		17 kg
重复定位精度	第1-第2关节	±0.01 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg
	第4关节	±0.01 deg
最大运动范围	第1关节	±225 deg
	第2关节	±225 deg
	第3关节	130 mm
	第4关节	±100 mm
负载	额定	1 kg
	最大	3 kg
标准循环时间*		0.34 sec
第四关节容许惯性力矩*	额定	0.005 kg·m²
	最大	0.05 kg·m²
各轴功率	第1关节	400 W
	第2关节	200 W
	第3关节	150 W
	第4关节	150 W
第三关节顶压力		150 N
原点复位		无需原点复位
用户电路/气路	用户电路	1SPin D-Sub
	用户气路	Φ4mmX1, Φ6mmX2
环境适用		标准/洁净型*1+ESD
适用控制器		RS180, RO20
安全规格		CE认证, ANSI/RIA 15.06-1999

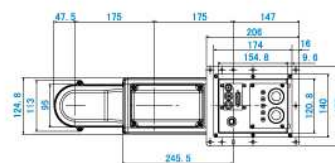
*1: 动作时间在水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过INERTIA命令设置负载。
*3: 洁净度: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 2837mm³的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

Smart

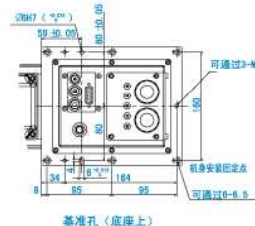
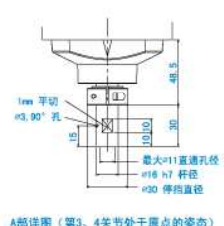
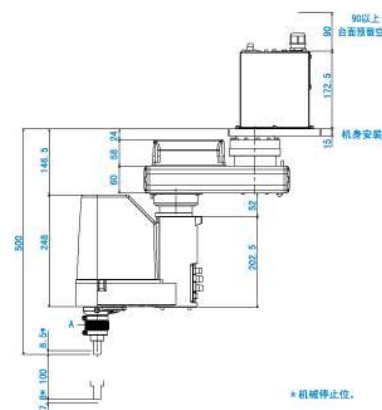
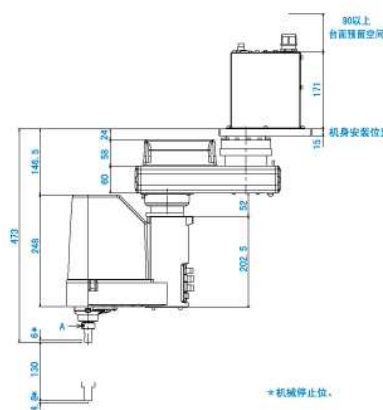
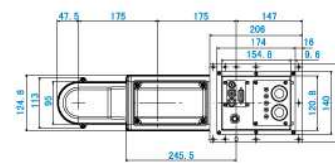
[单位: mm]

■ 吊顶安装外形图

标准型

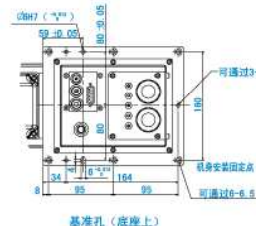
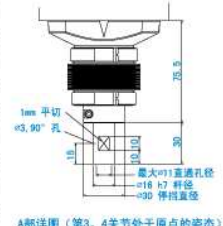


洁净型



A部详图 (第3, 4关节处于原点的姿态)

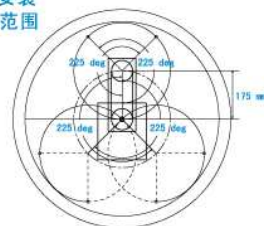
基准孔 (底座上)



A部详图 (第3, 4关节处于原点的姿态)

基准孔 (底座上)

■ 吊顶安装
动作范围



名称	RS3-351*
第一轴臂长 (mm)	175
第二轴臂长 (mm)	175
第1关节运动角度 (°)	±225
第2关节运动角度 (°)	±225

SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选件

LS系列SCARA机器人

LS6

注重基本性能的简单设计！
轻松简单实现无“手”作业

- 最大可搬取重量为6kg，根据抓手不同有多种搬运方式
- 600mm臂长



■ LS6产品特性

臂长	600 mm	
负载	额定 2kg / 最大 6 kg	
标准循环时间	0.42 sec	
重复精度	(第1+第2关节)	±0.02 mm
	(第4关节)	±0.01°

■ 规格表

		LS6-602*
安装方式		台面安装
臂长	第1-第2关节	600 mm
最大运动速度	第1-第2关节	6000 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2000 deg/s
本体重量 (不含线缆重量)		17 kg
重复定位精度	第1-第2关节	±0.02 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg
最大运动范围	第1关节	±132 deg
	第2关节	±150 deg
	第3关节 (洁净型)	200 mm
	第4关节	±380 deg
负载	额定	2 kg
	最大	6 kg
标准循环时间*		0.42 sec
第四关节惯性力矩*	额定	0.01 kg·m ²
	最大	0.12 kg·m ²
各轴功率	第1关节	200 W
	第2关节	200 W
	第3关节 第4关节	100 W 100 W
第三关节轴压力		100 N
原点复位		无需原点复位
用户电路/气路	用户电路	1SPin D-Sub
	用户气路	Φ4mm×1, Φ6mm×2
环境适用		标准/洁净型*
适用控制器		RC90
安全规格		CE认证, ANSI/RIA 15.06-1999

*1: 动作时间是水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过HEMTA命令来设置偏移。
*3: 洁净度, 洁净等级ISO4

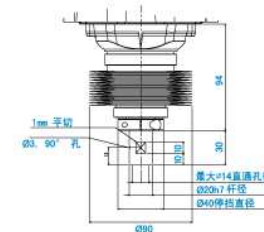
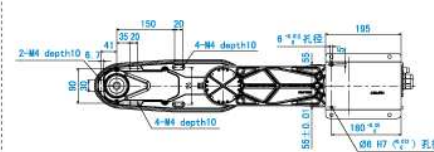
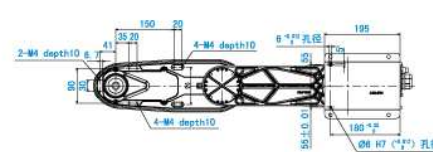
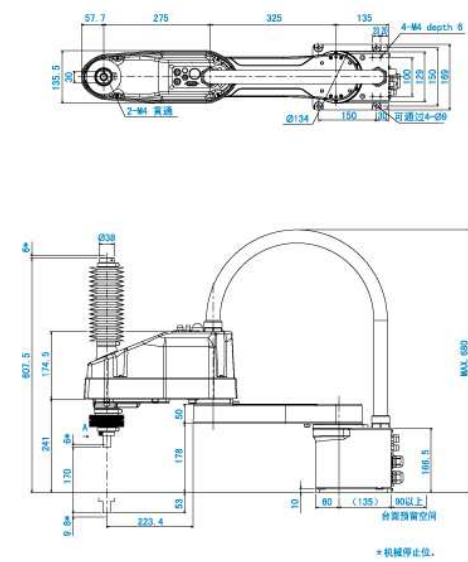
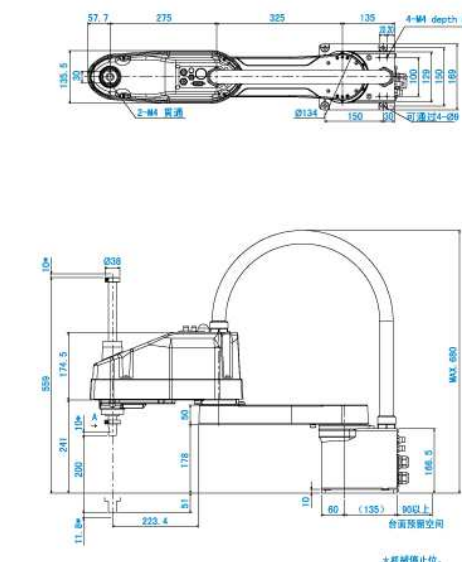
Smart

[单位: mm]

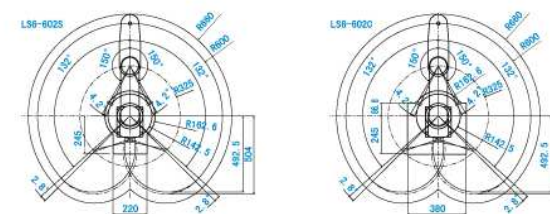
■ 台面安装外形图

标准型

洁净型



■ 台面安装动作范围



SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选件

LS系列SCARA型机器人

LS3

注重基本性能的简单设计
轻松实现“无”手作业

- 虽小但具有大的动作范围
- 400mm臂长

LS3产品特性

臂长	400 mm	
负载	额定 1 kg / 最大 3 kg	
标准循环时间	0.45 sec	
重复精度	(第1+第2关节)	±0.01 mm
	(第4关节)	±0.01°



规格表

		LS3-401*
安装方式	台面安装	台面安装
臂长	第1+第2关节	400 mm
最大运动速度	第1+第2关节	8000 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2800 deg/s
	第4关节	2800 deg/s
本体重量 (不含机械重量)		14 kg
重复定位精度	第1+第2关节	±0.01 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg
	第4关节	±0.01 deg
最大运动范围	第1关节	±132 deg
	第2关节	±141 deg
	第3关节 (洁净型)	150 mm (120 mm)
	第4关节	±380 deg
负载	额定	1 kg
	最大	3 kg
标准循环时间*		0.45 sec
第4关节惯性力矩*	额定	0.005 kg·m ²
	最大	0.05 kg·m ²
各轴功率	第1关节	200 W
	第2关节	100 W
	第3关节	无摩擦点接触
	第4关节	120 W
第三关节顶压力		Φ4mm×1.0-6mm×2
原点复位		标准/洁净型*
用户电路/气路	用户电路	RC90
	用户气路	OE认证, ANSI/RIA 15.06-1999
环境适用		
适用控制器		
安全规格		

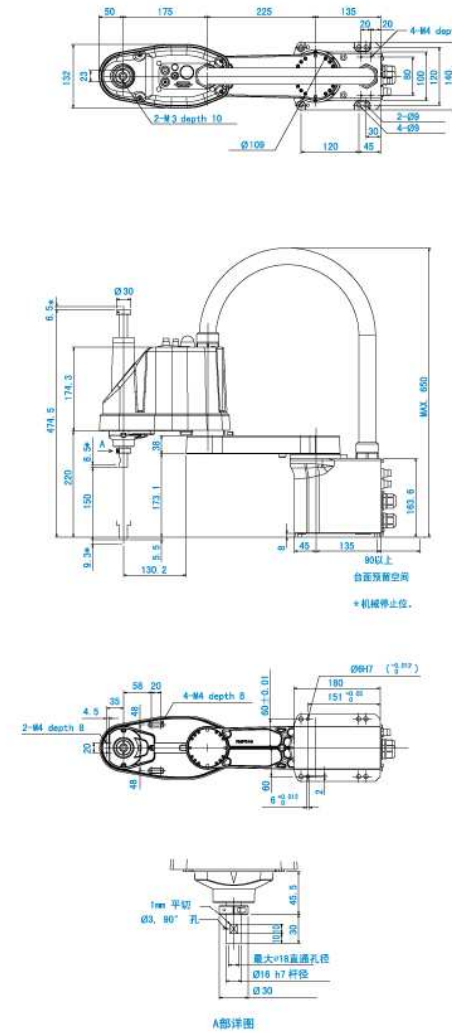
*1: 动作时间是在水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过INERTIA命令来设置偏差。
*3: 洁净度: 洁净等级1004

Smart

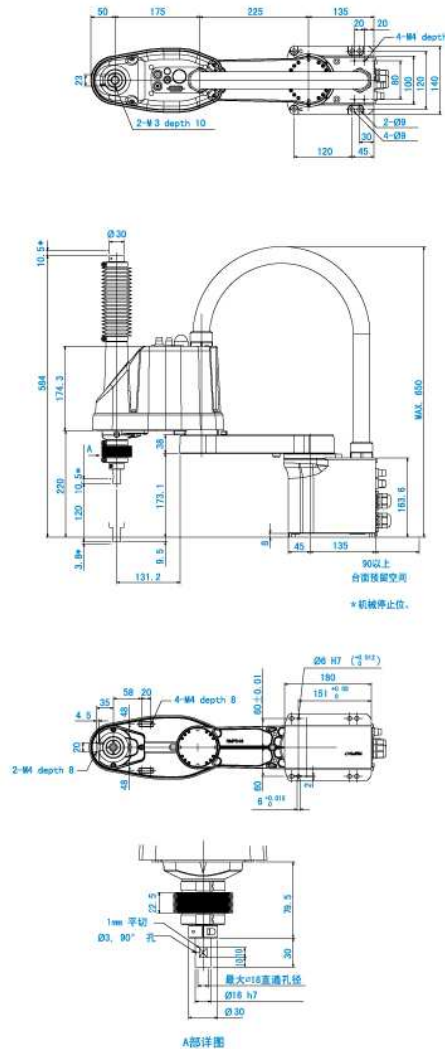
[单位: mm]

■ 台面安装外形图

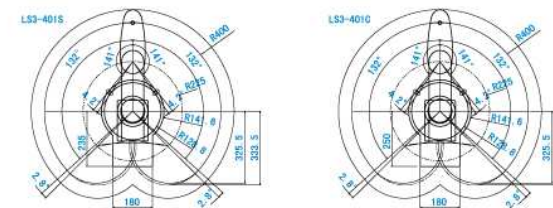
标准型



洁净型



■ 台面安装动作范围



SCARA机器人

6轴机器人

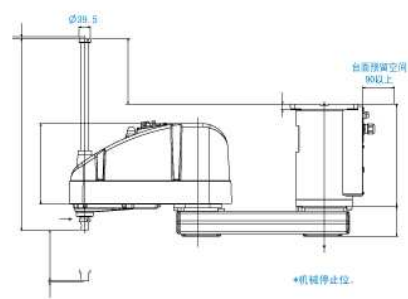
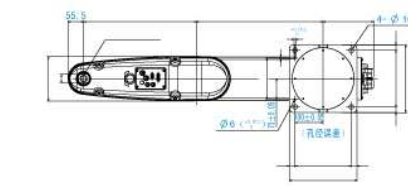
机器人控制器

选件

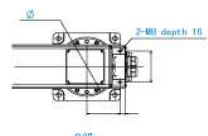
■ 吊顶安装外形图

[单位: mm]

标准型



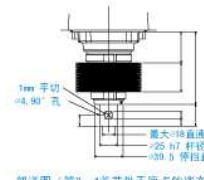
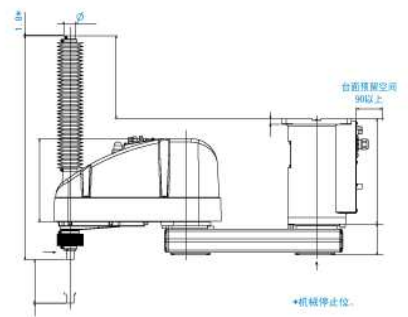
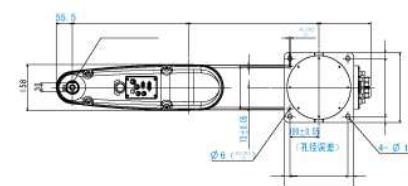
部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



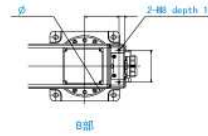
B部

	-27.5	212.5

洁净型



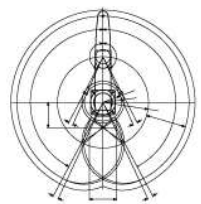
部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



B部

	29.5	288.5

■ 吊顶安装动作范围

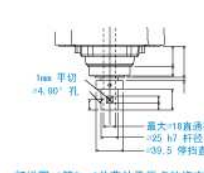
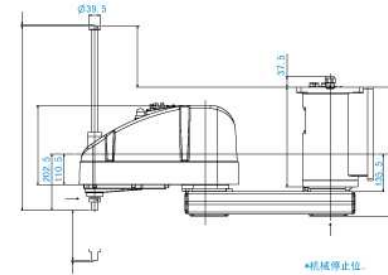
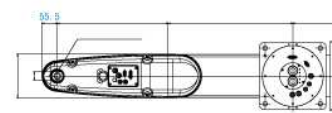


名称	吊顶安装		
	CR/PR/IR 定位臂套		
a 第一轴臂长			
b 第二轴臂长			
c 运动范围	306.5	207.8	218.3
d 第1关节运动角度(°)			
e 第2关节运动角度(°)		152.5	152.5
f 机械停止位的区域	291.2	183.3	285.4
g 第1关节机械停止位的角度(°)			
h 第2关节机械停止位的角度(°)	3.5	3.5	3.5

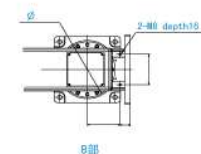
■ 侧壁安装外形图

[单位: mm]

标准型



部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



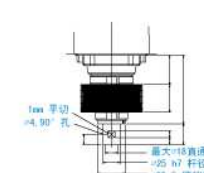
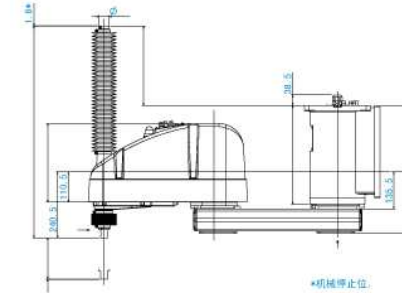
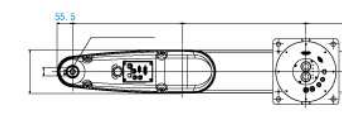
B部



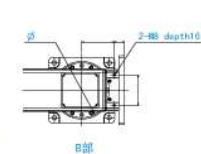
基准孔 (底座内)

	-27.5	212.5

洁净型



部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



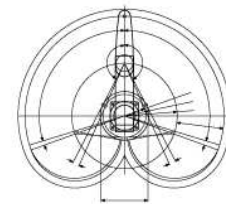
B部



基准孔 (底座内)

	29.5	288.5

■ 侧壁安装动作范围



名称	侧壁安装		
	CR/PR/IR 定位臂套		
a 第一轴臂长			
b 第二轴臂长			
c 运动范围	306.5	207.8	218.3
d 第1关节运动角度(°)			
e 第2关节运动角度(°)		152.5	152.5
f 机械停止位的区域	291.2	183.3	285.4
g 第1关节机械停止位的角度(°)			
h 第2关节机械停止位的角度(°)	3.5	3.5	3.5

G系列SCARA机器人

G10/G20

G10

适用于多爪高速装配及排列作业

■ 面向可搬取最大10kg和中等强度的重物

G20

在高精度条件下
高效进行重物搬运及成批排列装箱作业

■ 对于最大可搬20kg重物也可对应

■ G10/G20产品特性

臂长		650 mm	850 mm
负载	G10	额定 5 kg / 最大 10 kg	
	G20	额定 10 kg / 最大 20 kg	
标准循环时间		0.34 sec	0.37 sec
		0.37 sec	0.42 sec
		0.42 sec	
重复定位精度	(第1+第2关节)	±0.025 mm	
	(第4关节)	±0.005°	



规格表

安装方式	G10-65**		G10-20-85***		G20-A0***	
	台面安装	吊顶安装	台面安装	吊顶安装	台面安装	吊顶安装
臂长	650 mm		850 mm		1000 mm	
最大运动速度	8800 mm/s		11000 mm/s		11800 mm/s	
最大运动加速度	2400 deg/s		G10/20-***1100 mm/s / G10/20-***44**2350 mm/s		1700 deg	
	48 kg		51 kg		50 kg	
重复定位精度	±0.025 mm		±0.01 mm		±0.005 deg	
最大运动范围	第1关节	±152 deg	±107 deg	±152 deg	±107 deg	±152 deg
	第2关节	±152.5 deg	±130 deg	±152.5 deg(±122.5 deg)*		±151 deg(122.5 deg)*
	第3关节	G10/20-***180 mm / G10/20-***44**430 mm 标准型(第二个编号为C.P.0的)				
	第4关节	G10/20-***150 mm / G10/20-***44**390 mm 洁净型、防护型(第二个编号为C.P.0的)				
负载	额定	5 kg	G10/5 kg / G20/10kg		10 kg	
	最大	10 kg	G10/10 kg / G20/20kg		20 kg	
标准循环时间**	额定	0.34 sec	0.37 sec		0.42 sec	
	最大	0.02 kg·m²	G10/0.02 kg·m² / G20/0.05 kg·m²		0.05 kg·m²	
各轴功率	第1关节	750 W				
	第2关节	600 W				
	第3关节	400 W				
	第4关节	150 W				
第三关节回压力	250 N					
原点复位	无原点复位					
用户电路/气路	15Pin D-Sub, 9Pin D-Sub					
环境适用	标准、洁净**、防护型**					
适用控制器	RC180, RC620					
安全规格	CE认证, ANSI/RIA 15.06-1999					

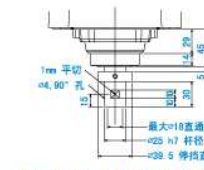
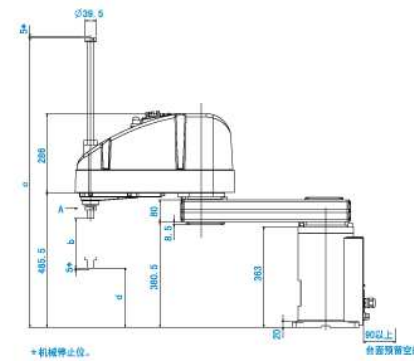
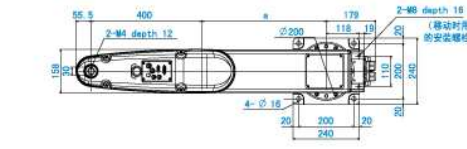
*1: 动作时间在水平300mm, 垂直25mm以内, 负载2kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过NET/TA指令来设置修正。
*3: 洁净型: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于Class 10), 动作范围 2837mm³的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。
*4: 防护型: G10-***D+ 配备波纹管 IPS4/G10-***H+ IPS6

Smart

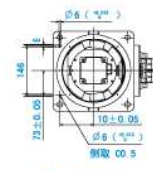
[单位: mm]

■ 台面安装外形图

标准型



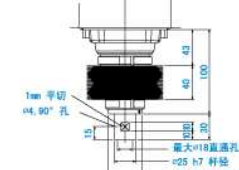
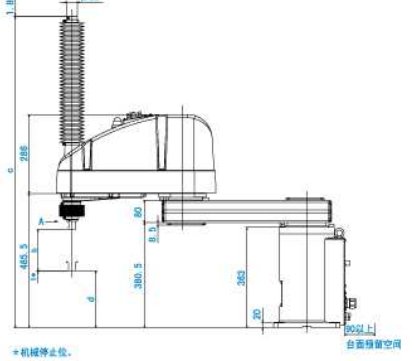
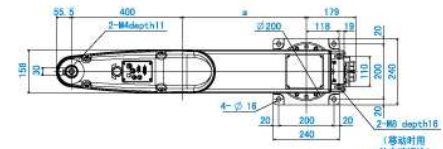
A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



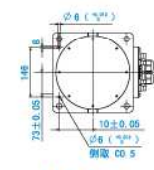
基准孔 (底座内)

	G10-65**	G10/20-85**	G20-A0**
a	250	450	600
b	180	420	
c	813.5	1053.5	
d	213.5	-26.5	

洁净型



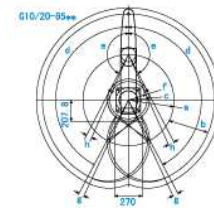
A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



基准孔 (底座内)

	G10-65**	G10/20-85**	G20-A0**
a	250	450	600
b	150	390	
c	870.5	1129.5	
d	205.5	-34.5	

■ 台面安装动作范围



名称	台面安装		
	G10-65**	G10/20-85**	G20-A0**
a 第一轴臂长	250	450	600
b 第二轴臂长	400	400	400
c 运动范围	212.4	207.8	307
d 第1关节运动角度(°)	152	152	152
e 第2关节运动角度(°)	152.5	182.5	152.5
f 机械停止位的区域	199.4	183.3	285.4
g 第1关节机械停止位的角度(°)	3	3	3
h 第2关节机械停止位的角度(°)	3.5	3.5	3.5

SCARA机器人

6轴机器人

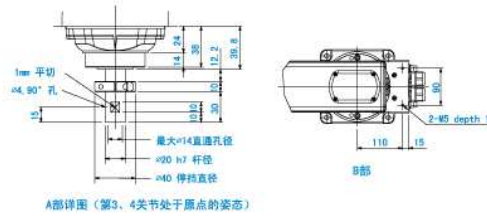
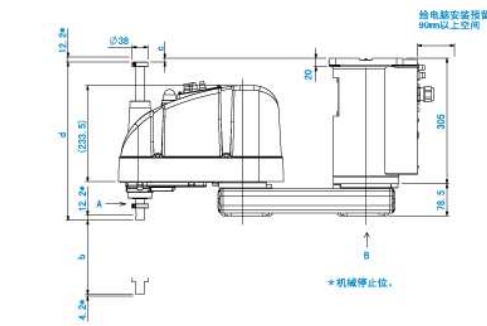
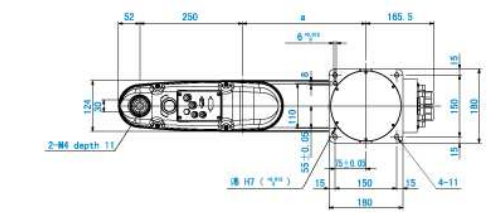
机器人控制器

选项

■ 吊顶安装外形图

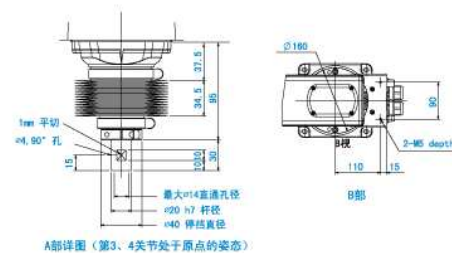
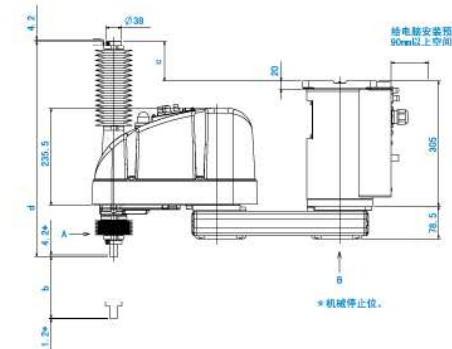
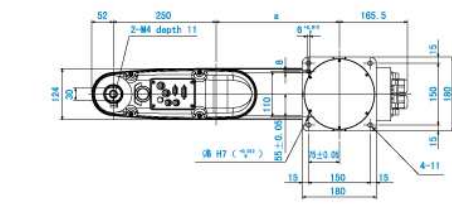
[单位: mm]

标准型



GB-45+SR GB-55+SR GB-65+SR			
a	200	300	400
b	180	330	
c	-9	141	
d	385	535	

洁净型



GB-45+CR GB-55+CR GB-65+CR			
a	200	300	400
b	150	300	
c	99	249	
d	526	676	

■ 吊顶安装动作范围

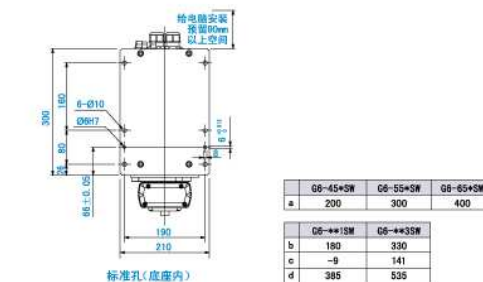
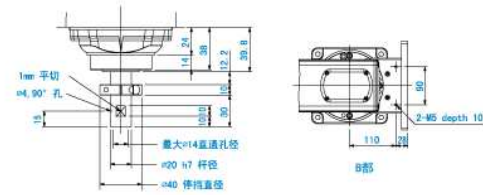
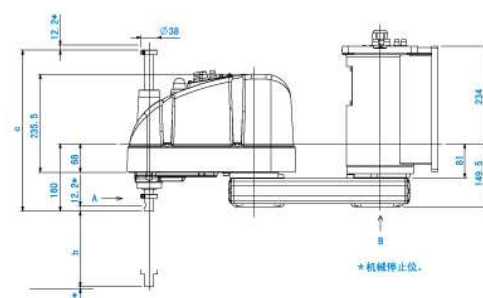
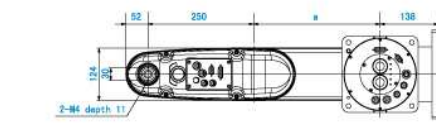


名称	吊顶安装			
	GB-45+SR	GB-55+SR/DR	GB-55+SR/DR 透明罩	GB-65+SR
a 第一轴臂长	200	300		400
b 第二轴臂长		250		
c 运动范围	185.5	161.2	172.1	232
d 第1关节运动角度(°)	120		152	
e 第2关节运动角度(°)	130	147.5	145	147.5
f 机械停止位区域	182.4	146.8		207.5
g 第1关节机械停止位的角度(°)	5.5		3.5	
h 第2关节机械停止位的角度(°)	3.8	3.3	5.8	6.3

■ 侧壁安装外形图

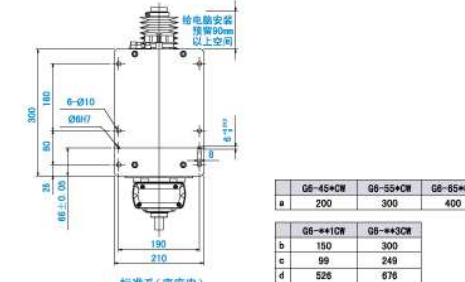
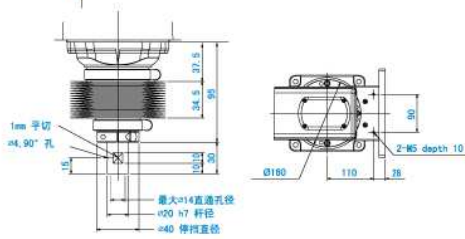
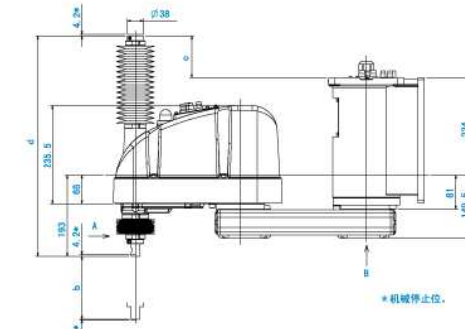
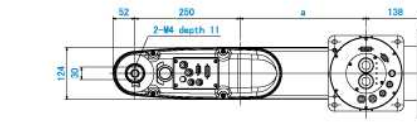
[单位: mm]

标准型



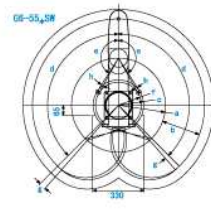
GB-45+SM GB-55+SM GB-65+SM			
a	200	300	400
b	180	330	
c	-9	141	
d	385	535	

洁净型



GB-45+CM GB-55+CM GB-65+CM			
a	200	300	400
b	150	300	
c	99	249	
d	526	676	

■ 侧壁安装动作范围



名称	侧壁安装			
	GB-45+SM	GB-55+SM/DM	GB-55+SM/DM 透明罩	GB-65+SM
a 第一轴臂长	200	300		400
b 第二轴臂长		250		
c 运动范围	185.5	161.2	172.1	232
d 第1关节运动角度(°)	105		135	
e 第2关节运动角度(°)	130	147.5	145	147.5
f 机械停止位区域	182.4	146.8		207.5
g 第1关节机械停止位的角度(°)		3.5		7.5
h 第2关节机械停止位的角度(°)	3.8	3.3	5.8	6.3

系列SCARA机器人

G6

特别适合于小型工件的高速高精度组装

- 可搬运重量最大6kg
- 可选臂长 450、550、650mm

产品特性

臂长	450 mm	550 mm	650 mm
负载	额定 3 kg / 最大 6 kg		
标准循环时间	0.35 sec	0.36 sec	0.39 sec
重复定位精度	(第1+第2关节)	±0.015 mm	
	(第4关节)	±0.005°	



规格表

安装方式	G6-45**			G6-55***			G6-65***		
	自面安装	吊顶安装	侧壁安装	自面安装	吊顶安装	侧壁安装	自面安装	吊顶安装	侧壁安装
臂长	450 mm			550 mm			650 mm		
最大运动速度	6480 mm/s			7170 mm/s			7900 mm/s		
本体重量(不含线缆重量)	27 kg			29 kg			28 kg		
	27 kg			29 kg			28 kg		
	27 kg			29 kg			28 kg		
	27 kg			29 kg			28 kg		
重复定位精度	±0.015 mm			±0.01 mm			±0.005 deg		
最大运动范围	±152 deg			±105 deg			±152 deg		
	±120 deg			±105 deg			±148 deg		
	±130 deg			±147.5 deg			±148 deg		
	±130 deg			±147.5 deg			±148 deg		
负载	3 kg			3 kg			3 kg		
	3 kg			3 kg			3 kg		
	3 kg			3 kg			3 kg		
	3 kg			3 kg			3 kg		
标准循环时间*	0.35 sec			0.36 sec			0.39 sec		
第四关节每秒钟性能力矩*	0.01 kg·m			0.01 kg·m			0.01 kg·m		
各轴功率	400 W			400 W			400 W		
	400 W			400 W			400 W		
	400 W			400 W			400 W		
	400 W			400 W			400 W		
第三关节顶压力	150 N			150 N			150 N		
原点复位	无源触点复位			无源触点复位			无源触点复位		
用户电路/气路	用户电路			15Pin D-Sub, 9Pin D-sub			15Pin D-Sub, 9Pin D-sub		
环境适用	标准、洁净、防护型*			标准、洁净、防护型*			标准、洁净、防护型*		
适用控制器	RC180、RC220			RC180、RC220			RC180、RC220		
安全规格	CE认证、ANSI/RIA 15.06-1999			CE认证、ANSI/RIA 15.06-1999			CE认证、ANSI/RIA 15.06-1999		

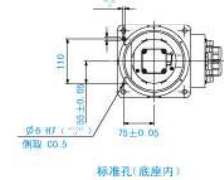
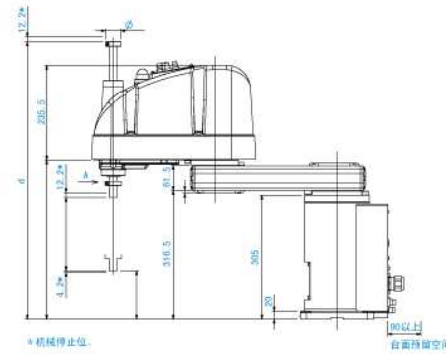
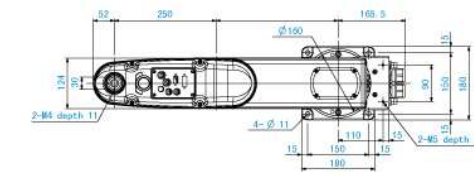
*1: 动作时间是在水平300mm, 垂直25mm位置, 负载2kg下的最快时间。
 *2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过IKM1A命令设置需调整。
 *3: 洁净型: 洁净等级ISO 3 (ISO4644-1) 相当于0.5μm (0.1), 动作范围 2031mm 的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。
 *4: G6-45** 对应选项为IP54 G6-55*** 对应选项为IP65

Smart

台面安装外形图

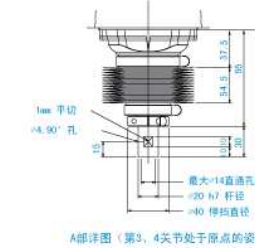
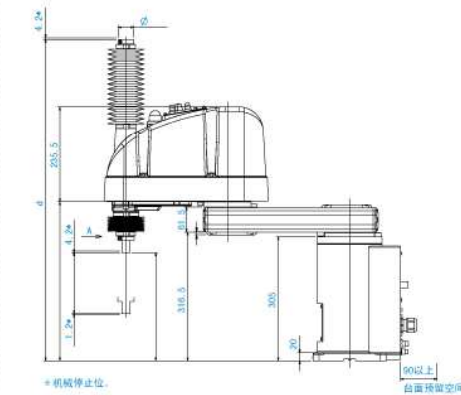
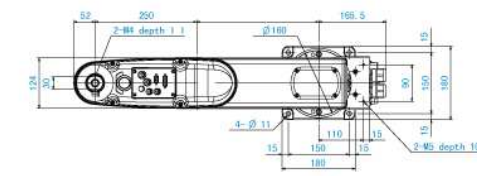
[单位: mm]

标准型



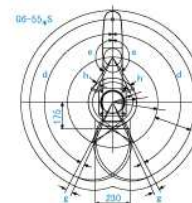
G6-45*S	G6-55*S	G6-65*S
200	300	400
G6-45**S	G6-55**S	G6-65**S
180	330	-34
d	684	834

洁净型



G6-45*C	G6-55*C	G6-65*C
200	300	400
G6-45**C	G6-55**C	G6-65**C
150	330	-34
d	684	834

台面安装运动范围



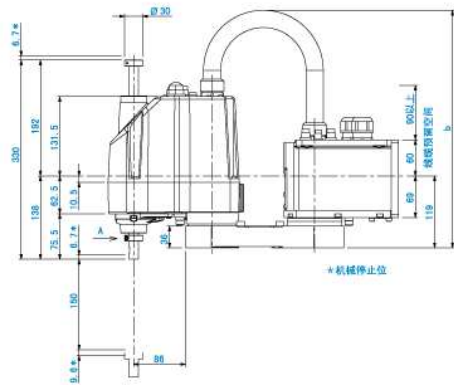
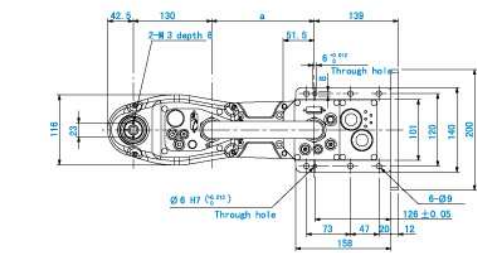
名称	台面安装			
	G6-45*/0	G6-45*/C/D选项省略	G6-55**	G6-65**
a 第一轴臂长	200			
b 第二轴臂长	250			
c 运动范围	Z:0~270	134.8	Z:0~240	134.8
	Z:170~330	143.9	Z:160~330	153.9
d 第1关节运动角度(°)	152			
e 第2关节运动角度(°)	Z:0~270	147.5	Z:0~240	147.5
	Z:170~330	145	Z:160~330	142
f 机械停止位置区域	124.4		133.8	207.5
g 第1关节机械停止位的角度(°)	3.5			
h 第2关节机械停止位的角度(°)	Z:0~270	2.0~240	6.3	
	Z:170~330	5.5	Z:160~330	8.5

SCARA机器人
 机器人控制器
 选项

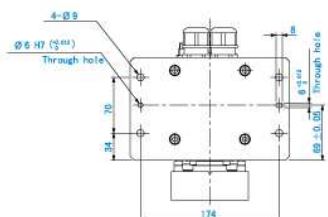
■复合安装运动范围

[单位: mm]

标准型



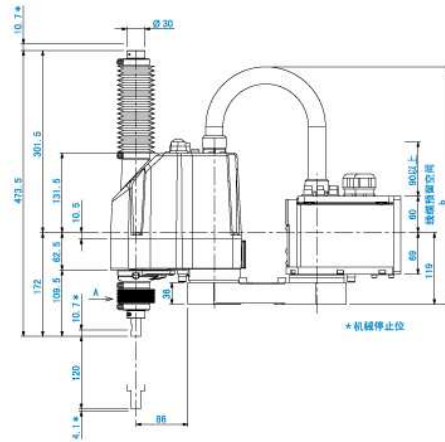
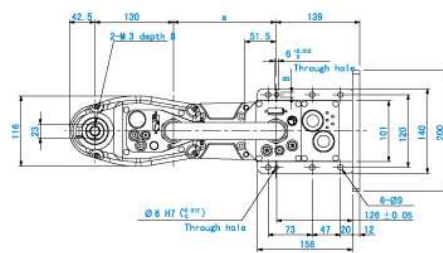
A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



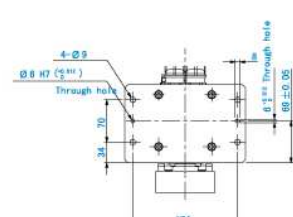
标准孔 (底座内)

	G3-3015M	G3-3515M
a	170	220
b	Max.410	Max.450

洁净型



A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)



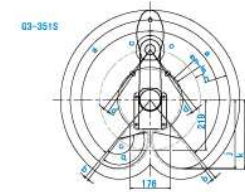
标准孔 (底座内)

	G3-3015M	G3-3515M
a	170	220
b	Max.410	Max.450

■台面安装运动范围

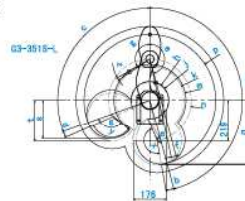
[单位: mm]

直臂



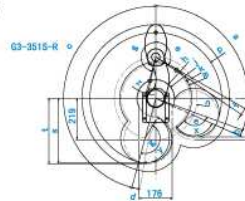
名称	直臂				
	G3-2515	G3-251C	G3-3015	G3-301C	G3-3515
a 第一轴臂长	120		170		220
h-g 第二轴臂长	130		130		130
f 运动范围	84	92	104.6	107.1	142.3
a 第1关节运动角度(°)	140				
c 第2关节运动角度(°)	141	137	142	141	142
e 机械停止位区域	79.3		96.2		134.2
b 第1关节机械停止位的角度(°)	2				
d 第2关节机械停止位的角度(°)	2.3	6.3	3.8	4.8	3.8

左曲臂



名称	左曲臂			
	G3-3015-L	G3-301C-L	G3-3515-L	G3-351C-L
a 第一轴臂长	170		220	
h-g 第二轴臂长	130		130	
f 运动范围	120.7, 86.8		191.6, 100.3	191.6, 107.5
a 第1关节运动角度(°)	150, 125		165, 110	
c 第2关节运动角度(°)	190, 135	146, 125	166, 120	160, 120
e 机械停止位区域	79.5, 113.2		97.0, 183.0	
b 第1关节机械停止位的角度(°)	3, 6		5, 4	
d 第2关节机械停止位的角度(°)	3.3, -	8.3, 3.8	2.8, 3.8	7.8, 3.8

右曲臂



名称	右曲臂			
	G3-3015-R	G3-301C-R	G3-3515-R	G3-351C-R
a 第一轴臂长	170		220	
h-g 第二轴臂长	130		130	
f 运动范围	120.7, 86.8		191.6, 100.3	191.6, 107.5
a 第1关节运动角度(°)	125, 150		110, 165	
c 第2关节运动角度(°)	135, 150	135, 145	120, 165	120, 160
e 机械停止位区域	79.5, 113.2		97.0, 183.0	
b 第1关节机械停止位的角度(°)	6, 3		4, 5	
d 第2关节机械停止位的角度(°)	3.3, -	3.3, 8.3	3.8, 2.8	3.8, 7.8

■复合安装运动范围

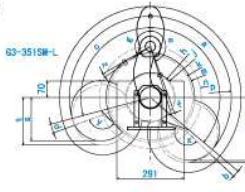
[单位: mm]

直臂



名称	直臂	
	G3-3015M/CW	G3-3515M/CW
a 第一轴臂长	170	220
h-g 第二轴臂长	130	130
f 运动范围	120.7	142.3
a 第1关节运动角度(°)	115	120
c 第2关节运动角度(°)	135	142
e 机械停止位区域	112	134.2
b 第1关节机械停止位的角度(°)	4	
d 第2关节机械停止位的角度(°)	3.8	

左曲臂



名称	左曲臂	
	G3-3015M-L	G3-3515M-L
a 第一轴臂长	220	
h-g 第二轴臂长	130	
f 运动范围	191.9, 107.5	191.9, 125.6
a 第1关节运动角度(°)	130, 105	
c 第2关节运动角度(°)	180, 120	150, 120
e 机械停止位区域	103.3, 183.0	
b 第1关节机械停止位的角度(°)	3.3, 5	2, 5
d 第2关节机械停止位的角度(°)	2.8, 3.8	12.8, 3.8

右曲臂



名称	右曲臂	
	G3-3015M-R	G3-3515M-R
a 第一轴臂长	220	
h-g 第二轴臂长	130	
f 运动范围	191.9, 107.5	191.9, 125.6
a 第1关节运动角度(°)	105, 130	
c 第2关节运动角度(°)	120, 160	120, 150
e 机械停止位区域	103.3, 183.0	
b 第1关节机械停止位的角度(°)	5, 3.3	5, 2
d 第2关节机械停止位的角度(°)	3.8, 2.8	3.8, 12.8

G3系列SCARA机器人

G3

紧凑型设计
同时兼顾高速、低振动的特性

- 可搬运重量3kg
- 曲臂型手臂可扩展运动范围
- 小型机械手实现大的运动范围

■ G3产品特性

臂长	250 mm	300 mm	350 mm
负载	额定 1 kg / 最大 3 kg		
标准循环时间	0.41 sec	0.43 sec	0.41 sec
重复定位精度	(第1+第2关节)	±0.008 mm	±0.01 mm
	(第4关节)	±0.005°	
手臂形状	直臂 曲臂(右)/曲臂(左)		



■ 规格表

安装方式	G3-251*		G3-301**		G3-351**		
	台面安装	台面安装	复合安装*	台面安装	复合安装	复合安装	
臂长	250 mm		300 mm		350 mm		
最大运动速度	3050 mm/s		3850 mm/s		4350 mm/s		
本体重量 (不含线缆重量)	14 kg		14 kg		14 kg		
	±0.008 mm		±0.01 mm		±0.01 mm		
	±0.008 mm		±0.01 mm		±0.01 mm		
最大运动范围	直臂	第1关节	±140 deg	±140 deg	±140 deg	±120 deg	
		第2关节	±141 deg	±142 deg	±135 deg	±142 deg	
		第3关节	(±127 deg)	(±141 deg)	(±135 deg)	(±142 deg)	
		第4关节	—	—	—	—	
	曲臂	左手	第1关节	—	—	—	—
			第2关节	—	—	—	—
		右手	第1关节	—	—	—	—
			第2关节	—	—	—	—
		共同	第3关节	—	—	—	—
			第4关节	—	—	—	—
负载	额定	1 kg		3 kg			
	最大	3 kg		3 kg			
标准循环时间*	0.41 sec		0.43 sec		0.41 sec		
第四关节容许惯性矩*	0.005 kg·m²		0.05 kg·m²		0.05 kg·m²		
各轴功率	第1关节	200 W		200 W			
	第2关节	150 W		150 W			
	第3关节	150 W		150 W			
	第4关节	150 W		150 W			
第三关节顶压力	150 N		150 N		150 N		
原点复位	—		—		—		
用户电路/气路	—		—		—		
环境适用	—		—		—		
安全规格	—		—		—		

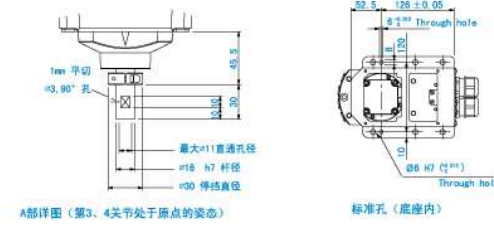
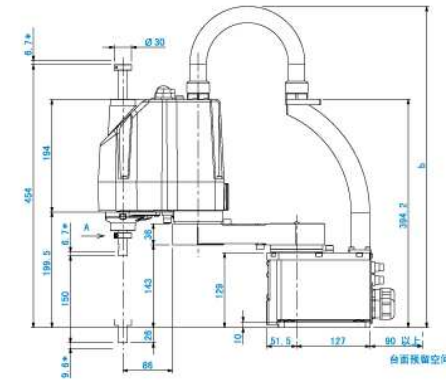
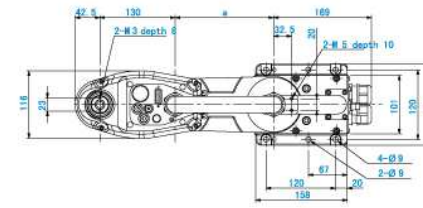
*1 臂长与台面安装均可的机型。
*2 动作时向是在水平300mm, 垂直25mm往返, 负载2kg下的最快时间。
*3 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过NERI命令设置位置。
*4 洁净度: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 2937cm³的空气空间内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

Smart

[单位: mm]

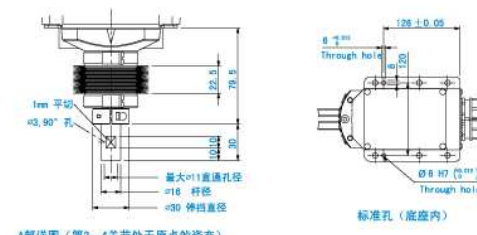
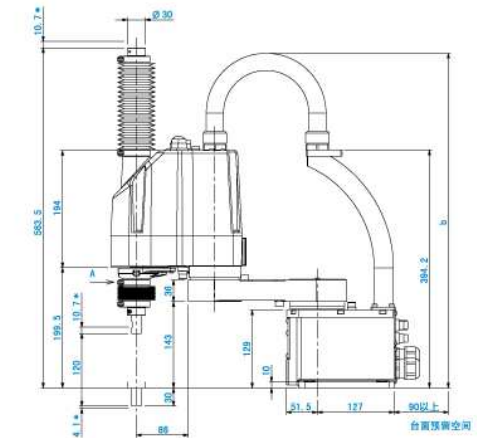
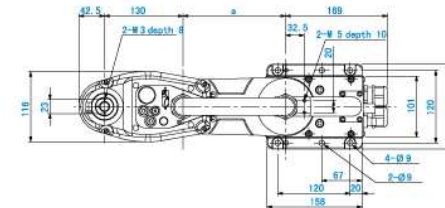
■ 台面安装外形图

标准型



	G3_251C	G3_301C	G3_351C
a	120	170	220
b	Max.545	Max.575	Max.595

洁净型



	G3_251C	G3_301C	G3_351C
a	120	170	220
b	Max.545	Max.575	Max.595

SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选件

G系列SCARA机器人

G1

高刚性手臂将小型工件的精密组装、压覆作业
以高性能表现

- 本体重量仅为8kg, 最轻的机器人手臂
- 可选臂长175mm、225mm
- “3轴规格”产品可提高负载



■ G1产品特性

臂长	175 mm	225 mm
负载	额定 0.5 kg / 最大4轴 1 kg·3轴 1.5 kg	
标准循环时间	0.29 sec	0.30 sec
重复定位精度	(第1+第2关节)	±0.005 mm
	(第4关节)	±0.008 mm

■ 规格表

	4轴		3轴	
	G1-171*	G1-221*	G1-171Z	G1-221Z
安装方法	台面安装		台面安装	
臂长	175 mm	225 mm	175 mm	225 mm
最大运动速度	2630 mm/s	3000 mm/s	2630 mm/s	3000 mm/s
最大运动范围	第1+第2关节	1200 mm/s	1200 mm/s	1200 mm/s
	第3关节	3000 deg/s	-	-
	第4关节	-	-	-
本体重量 (不含线缆重量)	8 kg		8 kg	
重复定位精度	第1+第2关节	±0.005 mm	±0.008 mm	±0.008 mm
	第3关节	±0.01 mm	±0.01 mm	-
	第4关节	±0.01 deg	-	-
	第1+第2+3+4关节	±0.01 mm	-	-
最大运动范围	第1关节	±125 deg	±125 deg	±125 deg
	第2关节	±140 deg	±152 deg	±135 deg
	第3关节 (洁净型)	(±140 deg)	(±149 deg)	(±132 deg)
	第4关节	100 mm (90 mm)	100 mm (90 mm)	-
负载	额定	0.5 kg	0.5 kg	1.5 kg
	最大	1 kg	-	-
标准循环时间*	0.29 sec	0.30 sec	0.29 sec	0.30 sec
第四关节容许惯量*	额定	0.0003 kg·m²	-	-
	最大	0.004 kg·m²	-	-
各轴功率	第1关节	50 W (全轴)		
	第2关节	50 W (全轴)		
	第3关节	50 W (全轴)		
	第4关节	50 W (全轴)		
第三关节压力	50 N			
原点复位	无原点复位			
用户电路、气路	用户电路	24Pin (D-Sub 9)·0-sub 15)		
	用户气路	Φ4mm×1, Φ6mm×2		
环境适用	标准/洁净*+ESD			
适用控制器	RC180、RC820			
安全规格	CE认证、ANSI/RIA 15.06-1999			

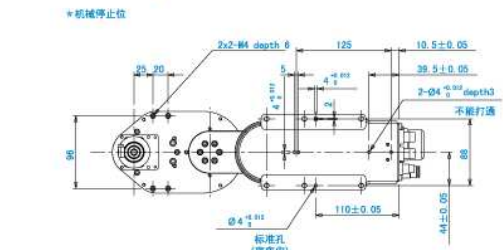
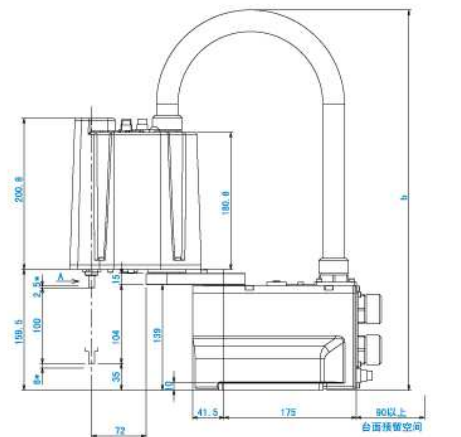
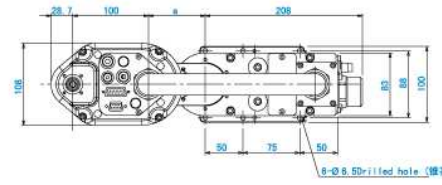
*1: 动作时间是在水平100mm, 重量25mm柱状, 负载0.5kg下的最快时间。
*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过INERTIA命令设置位置。
*3: 洁净度: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 28317cm³的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

Smart

[单位: mm]

■ 台面安装外形图

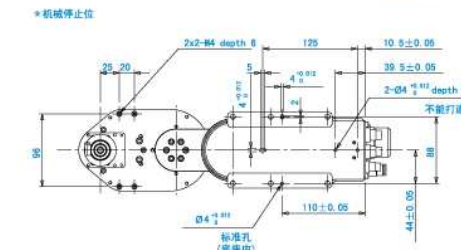
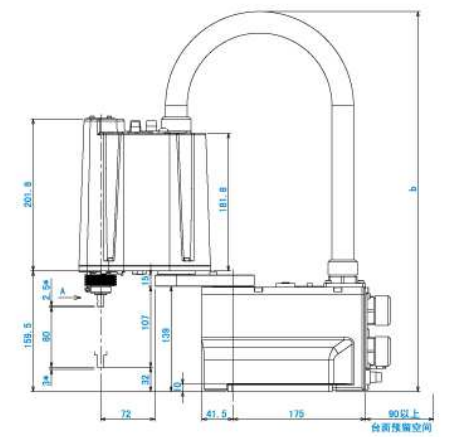
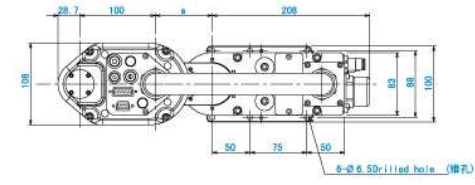
标准型



A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)

G1-171S	G1-221S
a 75	125
b Max. 515	Max. 545

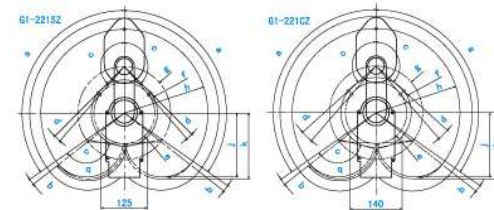
洁净型



A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)

G1-171GS	G1-221GS
a 75	125
b Max. 515	Max. 545

■ 台面安装运动范围



名称	4轴规格				3轴规格	
	G1-171S	G1-171G	G1-221S	G1-221G	G1-171Z	G1-221Z
a 第一轴臂长	75	125	75	125	-	-
b×c 第二轴臂长	100	100	100	100	-	-
f 运动范围	64.3	59.8	64.8	70.9	68.4	64.4
a 第1关节运动角度(°)	125	125	125	125	-	-
c 第2关节运动角度(°)	140	132	148	135	123	132
e 机械停止位区域	60.4	62.6	52.8	56.2	62.5	62.2
b 第1关节机械停止位的角度(°)	3	3	3	3	-	-
d 第2关节机械停止位的角度(°)	2	4	3	1.3	3	4

SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选项

多任务机械手语言

多任务机械手语言是一种容易理解、操作简单的机器人语言。有了丰富的命令和简单的程序，当然就能够设计出满意的程序。

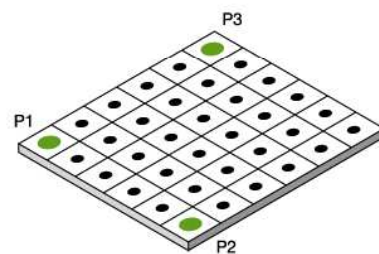
程序例

```
Function main
Motor On      ' 马达电源 On
Power High   ' 功率模式 High
Speed 100    ' 速度 100%
Accel 100, 100 ' 加减速速度 100%

If Sw(0) = On Then ' I/O (输入位 0) 是否为 On ?
    Jump P0      ' 将机械手向点 0 的位置移动
Else
    Jump P1      ' 将机械手向点 1 的位置移动
EndIf
Fend
```

向托盘排列

零件在正方形的范围内有一定间隔时（例如零件整齐排列在托盘上），利用托盘命令，就可高效、正确地进行零件的排列作业等。



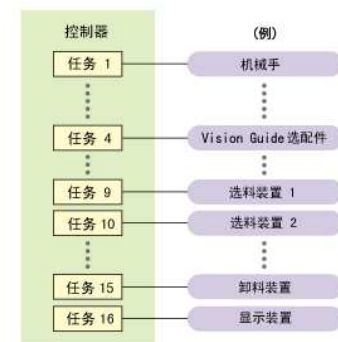
● 只要定位了 P1-P3 三个点，剩余的点即可自动定位。

可搬运重量和抓手的偏心设定

通过设定正确的抓手重量及工件重量、重量分配、抓手偏心量，可自动修正加减速速度，抑制振动，从而正确地进行精密作业。

多任务功能

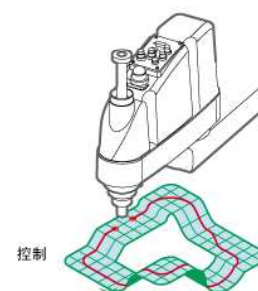
可以最多用 16 个命令，同时高效地将控制机械手和周边设备的多个程序进行分散控制。即使在执行 16 个命令程序时，机械手动作不会停滞，也没有命令限制，它是真正的多任务处理。I/O 可扩展到 IN152 点、OUT144 点。备有 Vision Guide 等丰富的选配件，可构建最大限度地利用多任务功能的系统。



三维高速、高精度轨迹控制

涂布或密封等工序上发挥威力。已装有直线插补、圆弧插补及自由曲线的三维高速、高精度轨迹控制 (CP 控制)。还可以利用丰富多变的 Pass 动作，对动作范围内的障碍物进行回避。

而且，还可对应固定工具中心点动作、外部控制点动作。

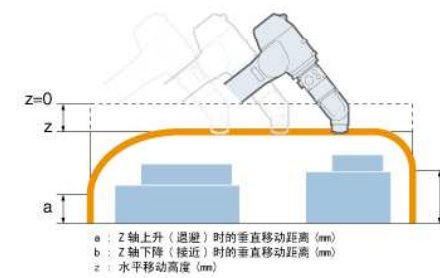


自由设定定位结束时间

设定动作位置确认的完成值后，在目标位置前执行下一个命令。可以自由设定确定位置的完成时间，这样可以缩短任务时间。通过对满足精度优先、任务优先等业务内容的设定，可以最大限度地发挥系统效率。

Jump3命令和拱形动作高微小动作性能

SCARA是毫无疑问的，就连ProSix也可以在三维空间里进行JUMP移动，而且共性动作的形状可以与作业环境相结合，进行任意设计。此外，在JUMP移动过程中还可子啊不停上升（回避）、下降（接近）时的速度及加减速度的情况下进行变更。另外，通过进一步提高微小动作性能，可以在敏捷的动作、循环时间的缩短、品质的稳定上发挥作用。



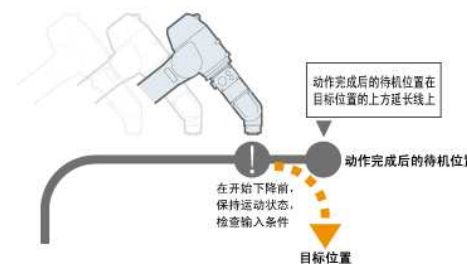
并行处理

在机械手臂的动作中，也可以利用并行处理，在任意时间进行 I/O 或 RS-232C 等的输入输出。因此，可以缩短时间，并设立高效系统。



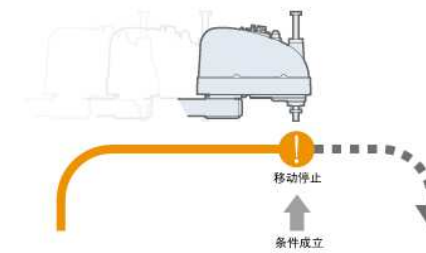
运动时的停止条件 (其1)

在手臂运动时，机械手保持运动状态，在开始下降（接近）时检查由 Sense 命令设定的输入条件，一旦满足输入条件，便在目标位置上方（接近开始坐标上）停止。



运动时的停止条件 (其2)

在手臂运动时，一旦满足由 Till 命令设定的输入条件，立即减速停止。因为一边测知一边运动，所以在缩短任务时间上起到了很大的作用。



动作速度和加减速度的设定

PTP动作 可以在100个级别上任意设定手臂的动作速度及加减速速度。

动作 用百分比对最高速度、最高加速度进行设定。也可以设定上升、下降时的速度。

CP动作设定机械臂前端的速度和加减速速度。

教导方法

● 示教器引导

采用了教导单元的按键控制，使机械手臂移动至目标位置的教导方法。因为用按钮传送的移动量，可以以微小单位设定各轴的分辨率，所以在要求高精度的情况下较适用此种方法。

● 直接教导

将各轴设定在发动机停止的状态下，用手直接将机械手臂放至目标位置的教导方法。（ProSix垂直6轴机器人不能进行此教导方法。）

● MDI教导

在预先知道坐标系的情况下，不移动机械手臂，通过输入坐标系数值进行教导的方法。

在机器人手臂上增强功能。

外部配线单元

适用的机器人型号: G1, G3, G6, G10, G20, LS3, LS6, RS3, RS4, C3, S5

可以在机器人手臂外部简单的安装排线和线缆。

- 客户可以在手臂外部简单安装。
- 使用外部配线单元可以安装相机(Vision Guide)的电缆。



夹爪安装适配器

适用的机器人型号: G1, G3, G6, G10, G20, LS3, LS6, RS3, RS4, C3, S5

夹爪安装托架使安装夹爪非常容易。

刹车释放单元

适用的机器人型号: G1, G3, G6, G10, G20, LS3, LS6, RS3, RS4, C3, S5

脱离控制器也可以解除各轴的刹车。在停电或电源开关OFF时或者脱离控制器控制的情况下,可以用该选件解除各轴刹车,并移动机器人手臂。

电源和信号线

适用的机器人型号: G1, G3, G6, G10, G20, LS3, LS6, RS3, RS4, C3, S5

连接机器人和控制器的电源和信号线缆,当机器人和控制器远离时使用。标准线3M、5M或10M线为选件。

相机固定托架

适用的机器人型号: G1, G3, G6, G10, G20, LS3, LS6, RS3, RS4, C3, S5

相机安装到机器人手臂上时使用的托架。



*此选件根据机器人型号不同而不同,下订单时请指定机器人型号。

RC620DU(Drive Unit)

适用的机器人型号: G1, G3, G6, G10, G20, LS3, LS6, RS3, RS4, C3, S5

多手臂驱动单元。使RC620控制器可以增加对多机器人手臂的控制。



控制器选件	RC620	RC180	RC90
选件盒	-	●	-
操作员面板(OP1)	-	●	-
示教器(TP1)	●	●	-
示教器(TP2)	-	-	●
图像视觉(VisionGuide5.0)	-	●	●
图像视觉(VisionGuide6.0)	●	-	-
RS-232C板	●	●	●
扩展I/O板	●	●	●
FIBUS I/O 主机面板	●	●	●
FIBUS I/O 主机面板	●	-	-
PG板	●	-	-
传送带跟踪	●	-	-
DVD驱动	●	-	-
RAID选件	●	-	-
CPU选择	●	-	-
扩展内存	●	-	-

软件的选件	RC620	RC180	RC90
VB Guide Lite 5.0	-	●	●
VB Guide 6.0	●	-	-
ECP	●	●	●
GUI Builder	●	-	-
Security	●	-	-
压力感知	●	-	-
OCR	●	-	-

机器人本体的选件	G1	G3	G6	G10/G20	LS3	LS6	RS3/4	C3	S5
外部配线单元	-	-	●	●	-	-	-	-	-
夹爪安装适配器	-	●	●	●	●	●	●	-	-
刹车释放单元	-	-	-	-	-	-	-	●	●
电源和信号线	●	●	●	●	●	●	●	●	●
相机固定托架	-	●	●	●	●	●	●	●	●
RC620DU(Drive Unit)	●	●	●	●	-	-	●	●	●

SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制器

选件

在长期的研发中, 爱普生机器人不断积累, 培育出丰富便捷的机器人控制技术及相关软件。

VB Guide 6.0

实现在Windows下使用VB(Visual Basic)和Net等第三方语言开发机器人应用程序。

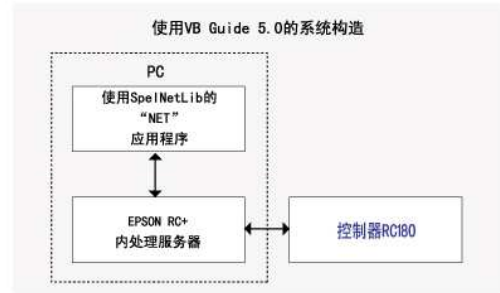
- 可实现用Visual Basic、Visual C、LabVIEW等外部语言开发程序。
- 除机器人操控之外, 还可获得机器人状态及变量值。
- 可使用已有的Visual Basic创建的用户界面和数据库产品等。
- 可以在Visual Basic中使用以下EPSON RC+软件中的窗口和对话框。
 - 机器人管理器
 - I/O监视器
 - 任务管理器
 - 维护对话框



VB Guide Lite 5.0

实现在VB语言中使用机器人语言窗口和对话框。

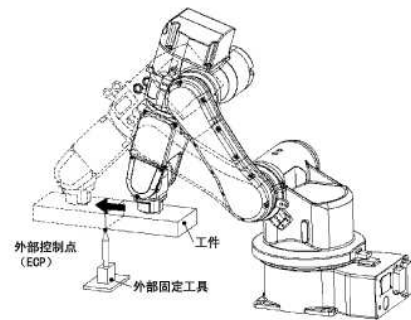
- 实现使用Visual Basic、Visual C、LabVIEW等第三方语言来控制机器人。
- 通过SpeiNetLib60.dll动态链接库实现在Visual Basic中使用EPSONRC+的窗口和对话框。



ECP

无需在控制器中进行复杂的运算, 就可以实现机器人外部控制点的动作。

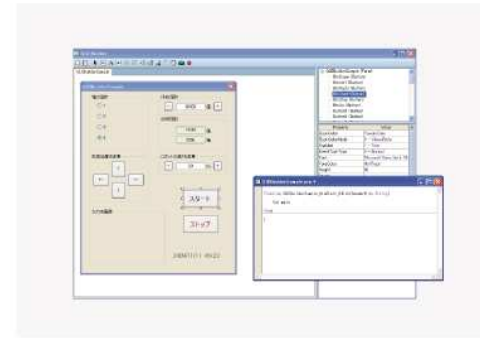
- 实现机器人把持工件, 并以工件外形轮廓为轨迹绕外部固定点运动。
- 外部控制点可最大设置15个。



GUI Builder

可以在机器人软件上创建GUI

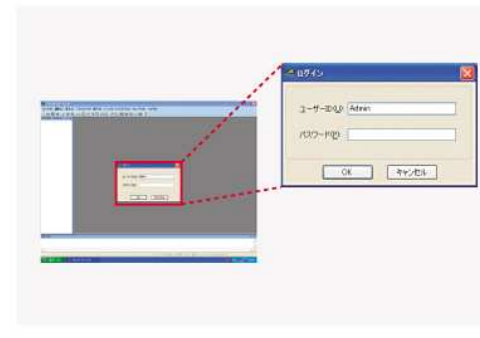
- 不用专业显示器和PLC, 也可简单地创建用户自定义人机界面。
- 方便易懂的设计工具。
- 不需使用Visual Studio等第三方产品, 也可以创建简约的GUI。
- 没有GUI设计经验的开发者也可快速地创建简约的用户人机界面。



Security

可以限制机器人控制软件的用户权限。

- 可以限制RC+的使用。
- 可以防范多人使用RC+软件时的程序泄密和改变。



压力感知

使用压力感知指令检测来自传感器的压力值。

- 可以把压力感知合并到用户应用程序中。
- 使用此选项可以实现以下功能。
 1. 可实现单轴向或六轴向的压力扭矩数值获取。
 2. 可设置为动作指令的停止触发。
 3. 在多个应用程序中可使用多个压力传感器(最多2个)

*ATI公司的连接板和传感器请用户自备



OCR

文字识别工具。

- 与VisionGuide配套使用。
- 适用于单行字符串和指定大小及字体的识别。

■OCR支持从ASCII文件中导入特定字体。

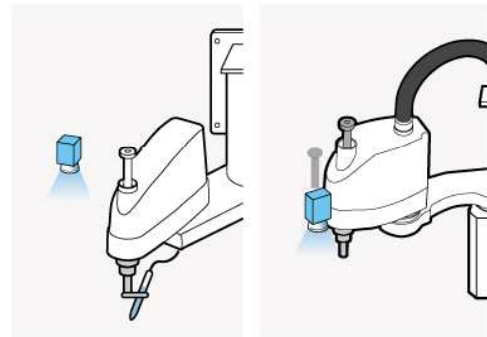
爱普生机器人控制器的特点是使用简单,同时具有丰富选项实现附加功能。
通过多功能选项,实现更高的性能和更广泛的应用。

图像处理(VisionGuide)

适用控制器
RC620 RC180 RC90

与相机联动的简单方便的图像处理系统。
利用直观的图形界面导向,使得图像处理程序仅通过鼠标操作即可完成。

- 内置图像处理引擎,用户无需进行坐标转换。
- 仅将相机连接到控制器,即可使用。
- 仅通过图形向导,点击鼠标,就可进行模型示教和图像匹配。



示教器(TP1)

适用控制器
RC620 RC180 RC90

通过少量的按键,即可实现丰富的操作。

- 可在粉尘、油污等恶劣环境下使用(IP65)。
- 耐冲击性,落地也不易损坏。
- 左右手兼顾的通用设计。
- 具有连接操作员面板的接口。(RC180/RC620配置支持)
- 日语、英语、德语、法语多语种支持。

主要功能
●点数据的编辑、保存、读出功能 ●程序编辑功能 ●字符串检查、行跳跃功能、程序行输入功能 ●I/O、任务监视功能 ●项目及系统的备份和恢复功能 ●动作速度的临时更改功能



示教器(TP2)

适用控制器
RC620 RC180 RC90

经过优化的简洁示教功能。

- 左右手兼顾的通用设计。
- 具有连接操作员面板的接口。



PG运动系统

适用控制器
RC620 RC180 RC90

可以控制其他厂家马达和涡轮器制作的脉冲型机器人。

- PG板卡(脉冲发生板卡)与EPSON RC+软件可以控制其他厂家马达和涡轮器制作的脉冲型机器人。
- PG型机器人与EPSON RC+标准机器人的操作方式及动作统一。

- PG机器人可以在直角坐标、滑台、回转轴等辅助装置的控制。
- 一个PG板卡可控制四个轴。根据PG机器人的轴数,一个PG板可控制1-4台机器人。

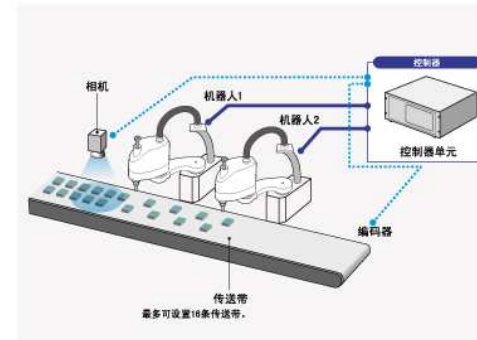
*PG运动系统与EPSON RC+软件组件有一样,统一为PG板卡,仅为RC620控制器适用。马达及驱动装置需客户自配。

传送带跟踪

适用控制器
RC620 RC180 RC90

实现了机器人对工件的追踪动作。

- 对高速流动的工件或产品进行高速的取放。
- 通过视觉系统或传感器进行工件或产品的识别和定位。
- 适用场合:传统流水线上人工操作及与其他工序配合并要求不停止传送带的场合。另外,也适用于在传送带上进行工件的组装。
- 可实现程序运行和停止而不用停传送带。



*与VisionGuide配合使用。

DVD驱动器

适用控制器
RC620 RC180 RC90

可配置多驱DVD

- 在RC620的工控机配置下,装配DVD设备可以实现软件的安装和大量数据的传输。

*出厂时选配。

CPU选项

适用控制器
RC620 RC180 RC90

可选标准CPU或高速CPU。

- WindowsCPU可选标准CPU或高速CPU。

*使用Visual Basic等高负荷软件请选择高速CPU。

选项盒

适用控制器
RC620 RC180 RC90

使用选项时的安装盒。

- 一个选项盒可装载2个选项板卡(最多可安装2个选项盒,4张板卡)

*RC90不需选项盒可装载2个板卡。

RAID选项

适用控制器
RC620 RC180 RC90

使用两个HDD组成RAID。

- 以防数据损坏、丢失。

*RAID仅限于高速CPU控制器。

扩展内存

适用控制器
RC620 RC180 RC90

可增加内存。

- 标准CPU(512MB、1GB)、高速CPU(1GB)

操作员面板(OP1)

适用控制器
RC620 RC180 RC90

安装简单,可触摸操作。

- 可方便查看控制器状态。
- 可在油污及粉尘等环境下使用。
- 可控制程序的运行、停止。



RS-232C板卡

适用控制器
RC620 RC180 RC90

扩充外部通信接口。

- 一个板卡可扩充4个端口(RC180、RC620)、2个端口(RC90)可追加扩展接口。



扩展I/O板卡

适用控制器
RC620 RC180 RC90

扩展输入输出点。

- 一张板可扩展输入输出各32个点(RC180、RC620),对于RC90是24个输入,16个输出。



现场总线I/O板

适用控制器
RC620 RC180 RC90

实现与外围设备的高速通信。

- DeviceNet、Profibus、CC-Link、EtherNet/IP(输入输出各256点)

*RC90不支持PROFINET、EtherNet/IP

现场总线主端I/O板

适用控制器
RC620 RC180 RC90

实现与外围设备的高速通信。

- DeviceNet、Profibus、EtherNet/IP(输入输出各1024点)

RC620/RC180/RC90

Smart



RC620

RC180/RC90

PC工作单元式控制器

- PC式控制器
- 可接多类型手臂
- 可控制全体装置
- 高速传送带跟踪

小型化控制器 (RC180) LS系列专用控制器 (RC90)

- PLC为主的装置
- USB, Ethernet 联接, 不需要IP地址
- RC180: 在控制箱内占用小的空间
- RC90: LS系列专用

系统构成图

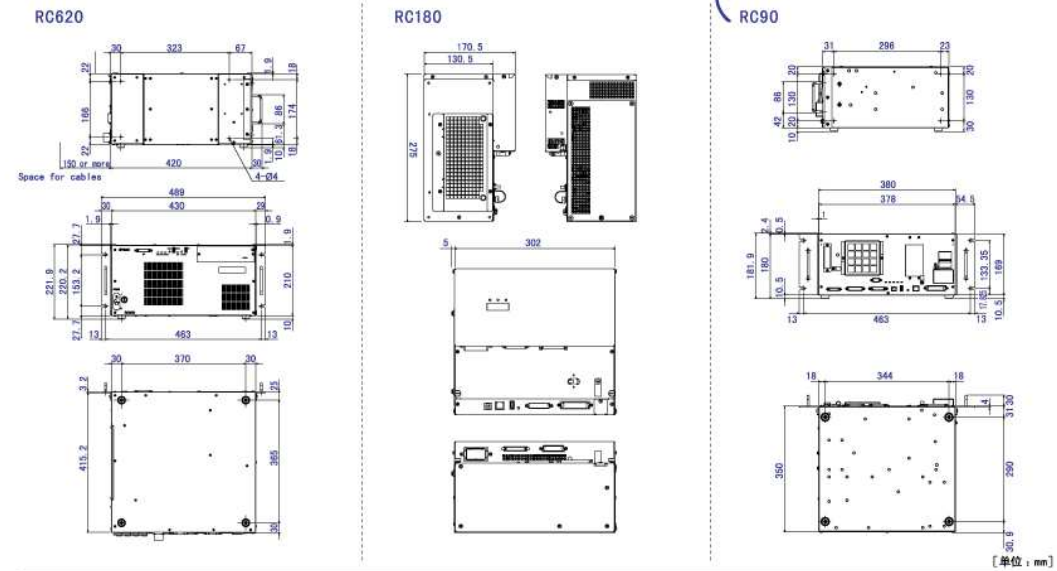


简便的通用功能

- 单键备份
- 用USB盘可方便获取错误履历清单和设定信息。



外形图



规格表

名称	RC620 (LS系列 RC620-LS)	RC180 (LS系列 RC180-LS)	RC90																																																																																																																																																																																				
可控制轴的数量	AC最大可接8轴伺服马达 (根据马达输出会有一定限制)	AC最大可接4轴伺服马达 (根据马达输出会有一定限制)	AC最大可接4轴伺服马达																																																																																																																																																																																				
机器人手臂控制	<table border="1"> <tr> <td>编程语言</td> <td>EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后</td> </tr> <tr> <td>可控制软件</td> <td>EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后</td> </tr> <tr> <td>关节控制</td> <td>同时最大8轴 软件AC伺服控制</td> <td>同时最大8轴 软件AC伺服控制</td> <td>同时最大4轴 软件AC伺服控制</td> </tr> <tr> <td>速度控制</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> </tr> <tr> <td>加速度控制</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> </tr> <tr> <td>机器人最大数</td> <td>18台 (20轴以下)</td> <td>18台 (20轴以下)</td> <td>18台 (20轴以下)</td> </tr> </table>	编程语言	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后	可控制软件	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后	关节控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大4轴 软件AC伺服控制	速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	加速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	机器人最大数	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	<table border="1"> <tr> <td>编程语言</td> <td>EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后</td> </tr> <tr> <td>可控制软件</td> <td>EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后</td> </tr> <tr> <td>关节控制</td> <td>同时最大8轴 软件AC伺服控制</td> <td>同时最大8轴 软件AC伺服控制</td> <td>同时最大4轴 软件AC伺服控制</td> </tr> <tr> <td>速度控制</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> </tr> <tr> <td>加速度控制</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> </tr> <tr> <td>机器人最大数</td> <td>18台 (20轴以下)</td> <td>18台 (20轴以下)</td> <td>18台 (20轴以下)</td> </tr> </table>	编程语言	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后	可控制软件	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后	关节控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大4轴 软件AC伺服控制	速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	加速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	机器人最大数	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	<table border="1"> <tr> <td>编程语言</td> <td>EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后</td> </tr> <tr> <td>可控制软件</td> <td>EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)</td> <td>EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后</td> </tr> <tr> <td>关节控制</td> <td>同时最大8轴 软件AC伺服控制</td> <td>同时最大8轴 软件AC伺服控制</td> <td>同时最大4轴 软件AC伺服控制</td> </tr> <tr> <td>速度控制</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速</td> </tr> <tr> <td>加速度控制</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> <td>PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速</td> </tr> <tr> <td>机器人最大数</td> <td>18台 (20轴以下)</td> <td>18台 (20轴以下)</td> <td>18台 (20轴以下)</td> </tr> </table>	编程语言	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后	可控制软件	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后	关节控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大4轴 软件AC伺服控制	速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	加速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	机器人最大数	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)																																																																																																												
编程语言	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后																																																																																																																																																																																				
可控制软件	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后																																																																																																																																																																																				
关节控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大4轴 软件AC伺服控制																																																																																																																																																																																				
速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速																																																																																																																																																																																				
加速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速																																																																																																																																																																																				
机器人最大数	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)																																																																																																																																																																																				
编程语言	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后																																																																																																																																																																																				
可控制软件	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后																																																																																																																																																																																				
关节控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大4轴 软件AC伺服控制																																																																																																																																																																																				
速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速																																																																																																																																																																																				
加速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速																																																																																																																																																																																				
机器人最大数	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)																																																																																																																																																																																				
编程语言	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后																																																																																																																																																																																				
可控制软件	EPSON RC+ 6.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言)	EPSON RC+ 5.0 (多任务机器人语言) 推荐Ver.5.4.1以后																																																																																																																																																																																				
关节控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大8轴 软件AC伺服控制	同时最大4轴 软件AC伺服控制																																																																																																																																																																																				
速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 CP控制时: 可自由设定加速																																																																																																																																																																																				
加速度控制	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速	PTP控制时: 1~100%可编程 以及自动输入 CP控制时: 可自由设定加速																																																																																																																																																																																				
机器人最大数	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)	18台 (20轴以下)																																																																																																																																																																																				
动作方式	PTP(Point-To-Point)方式 CP(Continuous Path)方式																																																																																																																																																																																						
记忆容量	最大对象大小: 8轴 点数容量: 1000点/库文件 备份容量: 最大400KB (含管理表区) 约1,000个可使用的 但随机配置变量大小而产生变化	最大对象大小: 4轴 点数容量: 1000点/库文件 备份容量: 最大100KB (含管理表区) 约1,000个可使用的 但随机配置变量大小而产生变化	最大对象大小: 4轴 点数容量: 1000点/库文件 备份容量: 最大100KB (含管理表区) 约1,000个可使用的 但随机配置变量大小而产生变化																																																																																																																																																																																				
外部输入输出信号(标准)	标准 I/O 输入: 24点 输出: 16点 如左所记, 输入8点/输出8点可 分配为远程控制用	标准 I/O 输入: 24点 输出: 16点 如左所记, 输入8点/输出8点可 分配为远程控制用	标准 I/O 输入: 24点 输出: 16点 如左所记, 输入8点/输出8点可 分配为远程控制用																																																																																																																																																																																				
通信接口 (标准)	RS-232C 1端口 由CPU板决定	RS-232C 1端口 由CPU板决定	RS-232C 1端口 由CPU板决定																																																																																																																																																																																				
专用外部接口 (RC180/RC90) 最大4插槽 RC90: 最大2插槽	I/O 输入: 32点/每块板 输出: 32点/每块板 可增加4块 4端口/每块板 可增加2块	I/O 输入: 32点/每块板 输出: 32点/每块板 可增加4块 4端口/每块板 可增加2块	I/O 输入: 24点/每块板 输出: 16点/每块板 可增加2块 2端口/每块板 可增加2块																																																																																																																																																																																				
FIBUS I/O 插槽	PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link EtherNet/IP PROFINET 可增加1块	PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link EtherNet/IP PROFINET 可增加1块	PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link 可增加1块																																																																																																																																																																																				
脉冲输出	可接4轴/4轴/端口 可增加4块	可接4轴/4轴/端口 可增加4块	可接4轴/4轴/端口 可增加4块																																																																																																																																																																																				
通用外部插槽 (最大8插槽)	图像采集卡 可增加2块	图像采集卡 可增加2块	图像采集卡 可增加2块																																																																																																																																																																																				
FIBUS I/O 主机	1端口/每块板 DeviceNet EtherNet/IP 可增加1块	1端口/每块板 DeviceNet EtherNet/IP 可增加1块	1端口/每块板 DeviceNet EtherNet/IP 可增加1块																																																																																																																																																																																				
安全功能	<table border="1"> <tr> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> </tr> <tr> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> </tr> <tr> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> </tr> <tr> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> </tr> <tr> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> </tr> <tr> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> </tr> <tr> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> </tr> <tr> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> </tr> <tr> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> </tr> <tr> <td>AC电压检测</td> <td></td> <td>AC电压检测</td> <td></td> <td>AC电压检测</td> <td></td> </tr> </table>	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	AC电压检测		AC电压检测		AC电压检测		<table border="1"> <tr> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> </tr> <tr> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> </tr> <tr> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> </tr> <tr> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> </tr> <tr> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> </tr> <tr> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> </tr> <tr> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> </tr> <tr> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> </tr> <tr> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> </tr> <tr> <td>AC电压检测</td> <td></td> <td>AC电压检测</td> <td></td> <td>AC电压检测</td> <td></td> </tr> </table>	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	AC电压检测		AC电压检测		AC电压检测		<table border="1"> <tr> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> <td>紧急停止开关</td> <td>安全门信号输入机器停止</td> </tr> <tr> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> <td>低电量模式</td> <td>动力制动</td> </tr> <tr> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> <td>编码器数据异常检测</td> <td>过载检测</td> </tr> <tr> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>扭矩异常检测</td> <td>温度异常检测</td> </tr> <tr> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> <td>位置误差异常检测</td> <td>CPU异常检测</td> </tr> <tr> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> <td>速度误差异常检测</td> <td>过热检测</td> </tr> <tr> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> <td>冷却风扇异常检测</td> </tr> <tr> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> <td>内网异常检测</td> <td>过电压检测</td> </tr> <tr> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> <td>接地异常检测</td> <td>温度异常检测</td> </tr> <tr> <td>AC电压检测</td> <td></td> <td>AC电压检测</td> <td></td> <td>AC电压检测</td> <td></td> </tr> </table>	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	AC电压检测		AC电压检测		AC电压检测	
紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止																																																																																																																																																																																		
低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动																																																																																																																																																																																		
编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测																																																																																																																																																																																		
扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测																																																																																																																																																																																		
位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测																																																																																																																																																																																		
速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测																																																																																																																																																																																		
冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测																																																																																																																																																																																		
内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测																																																																																																																																																																																		
接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测																																																																																																																																																																																		
AC电压检测		AC电压检测		AC电压检测																																																																																																																																																																																			
紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止																																																																																																																																																																																		
低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动																																																																																																																																																																																		
编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测																																																																																																																																																																																		
扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测																																																																																																																																																																																		
位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测																																																																																																																																																																																		
速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测																																																																																																																																																																																		
冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测																																																																																																																																																																																		
内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测																																																																																																																																																																																		
接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测																																																																																																																																																																																		
AC电压检测		AC电压检测		AC电压检测																																																																																																																																																																																			
紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止	紧急停止开关	安全门信号输入机器停止																																																																																																																																																																																		
低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动	低电量模式	动力制动																																																																																																																																																																																		
编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测	编码器数据异常检测	过载检测																																																																																																																																																																																		
扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测	扭矩异常检测	温度异常检测																																																																																																																																																																																		
位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测	位置误差异常检测	CPU异常检测																																																																																																																																																																																		
速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测	速度误差异常检测	过热检测																																																																																																																																																																																		
冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测	冷却风扇异常检测																																																																																																																																																																																		
内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测	内网异常检测	过电压检测																																																																																																																																																																																		
接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测	接地异常检测	温度异常检测																																																																																																																																																																																		
AC电压检测		AC电压检测		AC电压检测																																																																																																																																																																																			
电源	AC200V~240V 阻抗 50/60Hz	AC200V~240V 阻抗 50/60Hz	AC200V~240V 阻抗 50/60Hz																																																																																																																																																																																				
重量(最大)*	4轴: 22.5 kg 6轴: 24.5 kg 8轴: 25.5 kg	SCARA: 7.5kg (基本规格不含附件) 4轴/10.8kg (基本规格, 4轴版本单元) 附件: 1.0kg (包含再读软件时)	7.5 kg																																																																																																																																																																																				

*1: 在控制箱上标示了重量, 在搬运时请确认重量, 在拿取时请注意不要扭伤, 还有, 在放下时不要造成手部和脚部(轴位手和脚)。
*2: 含8轴系列

SCARA机器人

6轴机器人

机器人控制柜

选项