

标 准 规 格 书

CP500LEE03

发行 2014年7月28日

书籍编号：90101-2256DCA

1. 机器人规格

| (1) 本体部规格 | | | |
|--|----------------------------------|----------------------|-----------------------|
| 1. 机械型式 | CP500L-A | | |
| 2. 手臂形式 | 多关节型 | | |
| 3. 动作自由度 | 4轴 | | |
| 4. 构成轴规格 | 动作轴 | 最大动作范围 | 最高速度 |
| | 手臂旋转 (JT1) | +160 ° ~ -160 ° | 85 °/s |
| | 手臂前后 (JT2) | + 95 ° ~ - 46 ° | 80 °/s |
| | 手臂上下 (JT3) | + 15 ° ~ -110 ° | 80 °/s |
| | 手腕旋转 (JT4) | +360 ° ~ -360 ° | 180 °/s |
| 5. 处理能力 | 1000次/h | | |
| | 条件 | 上下 400 mm、水平 2000 mm | |
| 6. 重复定位精度 | ±0.5 mm (手腕法兰面) | | |
| 7. 最大可搬重量 | 500 kg | | |
| 8. 手腕轴容许负荷 | | 最大负荷扭矩 | 负荷惯性力矩* |
| | JT4 | — | 250 kg·m ² |
| 注* 本表中的值、手腕各轴负荷到容许的最大扭矩时，会显示容许负荷惯性力矩。 关于其他的详细情况，请您到本公司另行咨询。 | | | |
| 9. 驱动电动机 | 同期型无刷电机 (正弦波驱动方式) | | |
| 10. 位置检测器 | 绝对编码器 | | |
| 11. 作业范围 | 参照添付图纸 | | |
| 12. 机械重量 | 1650 kg (可选配件除外) | | |
| 13. 涂装色 | Munsell 10GY9/1 等效 | | |
| 14. 设置方法 | 地面式 | | |
| 15. 设置环境 | 环境温度 0~45 °C、相对湿度 35~85% (无结露现象) | | |
| 16. 内藏功能 | 抓手用空气管 (φ12×2根) | | |
| | 抓手用电磁阀驱动线 (DC24 V×8系统) | | |
| | 抓手用传感器电缆 (12系统) | | |
| 17. 可选件 | 机械制动器JT1 | | |
| | 电磁阀线缆(8点) | | |
| | 传感器电缆(12点) | | |
| | 涂装色 (Munsell) | | |
| | 空气3点联件 | | |
| 18. 其他 | 关于保修零件、备用件请另行商讨。 | | |

| [2] 控制部规格 | | |
|------------|---|---------------------------------|
| 1. 控制型式 | E03 | |
| 2. 构造 | 全闭型间接冷却方式 | |
| 3. 构成以及尺寸 | 参照添付图 | |
| 4. 控制轴数 | 最大6轴(双轴含标准5轴、选配1轴) | |
| 5. 驱动方式 | 全数字伺服方式 | |
| 6. 动作方式 | 手动动作模式 | 各轴独立、基础坐标系、工具坐标系 固定工具坐标系(选配) |
| | 循环动作模式 | 各轴插补、直线插补、圆弧插补(选配) |
| 7. 示教方式 | 简单示教方式或AS语言方式 | |
| 8. 记忆容量 | 8 MB | |
| 9. 外部操作信号 | 外部紧急停止、外部保持信号等 | |
| 10. IO 插槽数 | 3插槽 | |
| 11. 操作面板 | 示教/循环转换开关、紧急停止开关、电源灯 | |
| 12. 接口 | 以太网(100BASE-TX)、USB、RS-232C 各2端口(操作面板1端口、控制盘内部1端口) | |
| 13. 重量 | 参照添付图 | |
| 14. 所需电源 | AC200 - AC220 V±10%, 50/60 Hz, 3相 最大12 kVA | |
| 15. 接地 | D种接地(机器人专用接地)、漏电电流最大100 mA | |
| 16. 环境温度 | 0~45 °C | |
| 17. 相对湿度 | 35~85%(无结露现象) | |
| 18. 涂装色 | Munsell 10GY9/1 等效 | |
| 19. 示教器 | 配有5.7英寸TFT彩色液晶触摸屏 紧急停止开关、示教锁定开关、启动开关 | |
| 20. 安全回路 | PL e、类别4 (EN ISO13849-1) 注 ¹ | |
| 21. 标准选装件 | | |
| 通用IO板卡 | 输入32点/输出32点 NPN(sink)型或PNP(source)型 | |
| 快速检查模式 | 快速检查模式开关 | |
| TP语言 | 可选择日文、英文、中文 | |
| 输入输出信号用连接器 | D-SUB 37针(公/母) 付保护罩 | |
| 分离线缆 | 5 m、10 m、15 m | |
| 示教器线缆 | 5 m、10 m、15 m | |
| 变压器单元 | AC400V/460V(样式切换) | |
| 22. 其他选装件 | | |
| 通用IO追加 | 输入64点/96点、输出64点/96点 NPN(sink)型或PNP(source)型 | |
| 电机制动解除装置 | 手动制动解除开关 | |
| RS-232C电缆 | 1.5 m、3 m | |
| 外部轴控制 | 追加外部轴放大器以及电缆 | |
| 安全功能扩展 | Cubic-S(空间监视功能、轴监视功能、速度监视功能等) | |
| 示教器选装件 | 短路连接器 | |
| 其他 | Fieldbus、softwarePLC、模拟输入输出、传送带同期 | |
| 23. 其他 | 关于保修零件、备用件请另行商讨。 | |

注1 性能水平(PL)以及类别根据安全系统全体构成决定。
本控制柜的安全回路可以最大适用到PL e、类别4的系统。

2. 保修期与保修内容

(1) 保修期

- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

- 1) 保修期内，凡属于本机正品部件发生的故障，经本公司认定后，无偿对本机进行修理
另外，上述保修的适用范围只限于本公司出售的产品，不包括其它一切产品。
- 2) 在保修期间内，如遇以下情况，不属于无偿保修范围。
 - ① 由于没有遵照[说明书]所述注意事项而引起的故障。
 - ② 由于贵公司自行修理，改造，移动或是使用者操作上的问题所引起的故障。
 - ③ 没有按照[说明书]的规定进行检查，调整，维护而引起的故障。
 - ④ 没有使用本公司指定的产品，润滑油而引起的故障。
 - ⑤ 说明书上标明的消耗品的消耗，由于消耗所引起的故障以及更换费用。
 - ⑥ 火灾，地震，水灾，雷击等其他自然灾害或不正当使用以及由第三者原因所造成认为
 - ⑦ 因本公司实施范围外的运送以及施工等所引起的故障。
 - ⑧ 不属于性能上的问题的响声，震动，漏油，喷涂面褪色，铁锈以及外观上的轻微损伤。
(根据规格的内容，另行协商)
- 3) 此保修仅限于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，租借以及转移到国外的情况下，另行协商。