

爱普生机器人

- SCARA 机器人
- 六轴机器人
- 机器人控制器
- 压力传感器
- 视觉
- 软件
- 其他选件



智能灵巧 高精度自动化新黄金标准



在工业机器人设计方面保持领先地位，
在精度和可靠性方面享有盛誉。

39年来，爱普生一直引领着工业机器人技术的发展。爱普生机器人系统反映了公司数十年来在高精度微零部件装配方面积累的经验，并以其高速、准确度和易操作性而全球闻名。目前，通过开发更高精度和效率的新型“灵巧智能运动控制技术”，爱普生的生产率已达到新的水平。

您面临的各种制造难题，爱普生工业机器人都将按照高精度自动化新标准随时满足您的需求。



新一代高速、高精度
SCARA机器人GX系列 GX4/GX8
2021



新一代升级
SCARA一体机T-B系列
2021



高速 SCARA机器人
LS3-B401S-V1
2021



高速 SCARA机器人
LS6-B602S-V1
2021



新一代升级
SCARA机器人LS-B系列
2020

1982
爱普生开发并
量产装配机器人

引入多任务



1986
爱普生首款洁净型机器人

引入变速拱形运动



1994
引入 Microsoft® Windows®
操作系统支持



1997
短轴臂
SCARA 机器人



2001
壁挂 / 吊顶型
SCARA 机器人



防静电系统

2009
紧凑型高速六轴
C3 机器人



2009
360 度旋转吊顶型 RS3
SCARA 机器人



2016
新型折叠手臂
六轴机器人 N2



2017
控制器内置
SCARA 一体机 T3



2018
控制器内置
SCARA 一体机 T6



2018
新型折叠手臂
六轴机器人 N6



2018
新一代高性价比
系列 LS10-B



2019
控制器内置六轴
一体机 VT6L



2019
更高负载
六轴机器人 C12



爱普生机器人



为什么选择爱普生机器人？

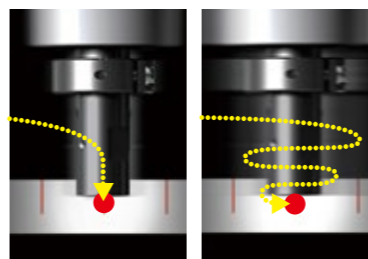
爱普生，全球机器人技术的先行者，产品优质的高性能和操作方便完美结合，高可靠性和杰出的客户支持方面享有全球美誉。爱普生机器人将高效能自动化制造业不断扩展到全球工业范围。



实现总成本的削减 提供长期可靠的生产力

高生产力

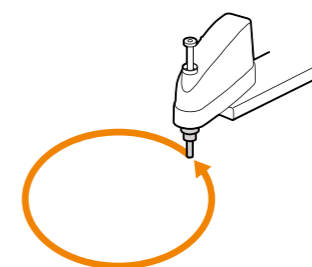
- 爱普生所拥有的降低余震的技术保证了在间隔时间中的高速度与精确性
- 细长,轻量的机身设计既降低了工作单元空间的需求,又提高生产效率



爱普生机器人 爱普生的传统机器人

高质量

- 非常准确的工具末端定位确保了高精度点胶和切割作业



- 集成的工业视觉系统提高了设置的容易度和操作工件的准确性



操作简便

- 直观的视图界面使得新用户也能得心应手的编程
- 从编程测试到生产制造,更简单化的操作模式可以降低成本和人力需求



工作单元布局和工作路径编程测试的3D模拟器

软件集成

振动抑制技术

机器人

视觉技术

传感技术

全球支持

爱普生通过全球的营销网络来支持服务每一位工业机器人客户。在这里,专业人员提供关于设备配置选项的信息,然后根据客户需求模拟多种类型的任务。我们同时与遍布世界各地的系统集成商一道,为任何潜在的自动化需求提供端到端的承包方案。

G/GX系列 高速度、高精度和低振动，适用于多种应用及行业

GX 系列在原有 G 系列基础上进一步升级，具有高速度、高精度和低振动特性。可满足任意应用需求，其中包括支持多任务、洁净车间、防静电或冲洗环境中使用的机型。

G1 → P.7 负载(公斤) 臂长(毫米) 4轴 1 175 3轴 1.5 225 Class 3 适用控制器 RC700-A	G3 → P.9 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 3 250 300 350 Class 3 适用控制器 RC700-A	GX4 → P.13 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 4 250 300 350 Class 3 适用控制器 RC700-D	G6 → P.17 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 6 450 550 650 Class 3 适用控制器 RC700-A	GX8 → P.21 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 8 450 550 650 Class 3 适用控制器 RC700-D	G10 → P.25 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 10 650 850 Class 3 适用控制器 RC700-A	G20 → P.25 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 20 850 1000 Class 3 适用控制器 RC700-A
--	--	--	---	--	--	---

LS-B系列 可靠性、多功能性、易用性升级，满足多种自动化作业需求

由于安装占用面积小、功能强大等特征，LS-B 系列是可供任意取放和装配任务选择的高性价比解决方案。LS-B 系列还是直角坐标机器人的理想代替，具有可实现简单操作的专用控制器。

LS3-B → P.29 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 3 400 Class 4 适用控制器 RC90-B	LS6-B → P.31 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 6 500 600 700 Class 4 适用控制器 RC90-B	LS10-B → P.33 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 10 600 700 800 Class 4 适用控制器 RC90-B	LS20-B → P.35 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 20 800 1000 Class 4 适用控制器 RC90-B
---	---	---	---

T-B系列/RS系列 SCARA 性能的新维度

T-B 系列是免控制器的 SCARA 一体机，速度、稳定性全面升级，有着结构紧凑、节省空间、安装方便优势。RS 系列吊顶型设计和旋转轴臂可节省空间并提高生产率。创新的旋转轴臂设计可避免工作区域的空间浪费，确保更大移动空间，且循环时间更短。

T3-B → P.37 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 3 400 适用控制器 内置控制器	T6-B → P.39 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 6 600 适用控制器 内置控制器	RS3 → P.41 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 3 350 Class 3 适用控制器 RC700-A	RS4 → P.43 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 4 550 Class 3 适用控制器 RC700-A
--	--	--	--

机器人控制器	压力传感器	其他选件
RC700-A → P.61	S250 → P.65	软件选件 → P.76
RC700-D → P.62	视觉	机器人控制器选件 → P.78
RC90-B → P.63	视觉 → P.69	机械手臂本体选件 → P.81
RC700DU-A → P.64	软件	系统选件快速参考表 → P.82
	程序开发软件 RC+ → P.71	

C系列/VT系列/N系列 狭小空间内的优异速度与性能

爱普生 C 系列和 N 系列 6 轴机器人的设计和开发旨在提高速度和运动效率。高刚性轴臂和超精度轨迹控制有助于利用 6 轴机械手来进行包括涂胶和封装等复杂应用。

爱普生 VT 系列是免控制器的 6 轴一体机，有着结构紧凑、节省空间、便于安装等优势。VT 系列，具有高性价比。

C4 → P.45 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 4 600 900 Class 3 适用控制器 RC700-A	C8 → P.47 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 8 700 900 1400 Class 3 适用控制器 RC700-A	C12 → P.51 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 12 1400 Class 4 适用控制器 RC700-A	VT6L → P.53 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 6 920 适用控制器 内置控制器	N2 → P.55 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 2.5 450 适用控制器 内置控制器	N6-A850 → P.57 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 6 860 适用控制器 RC700-A	N6-A1000 → P.59 负载(公斤) 臂长(毫米) 最大 6 1000 适用控制器 RC700-A
--	--	--	--	--	---	---

Class 3 净造型 ISO 03 (ISO14644-1:2015) (相当于 10 级洁净度) 静电抑制
Class 4 ISO 04 (ISO14644-1:2015) (相当于 100 级洁净度)
D 防护型 IP54
P 防护型 IP65
E 防静电
台面安装
侧壁安装
吊顶安装
复合安装



用于精密装配和压合应用，具备紧凑、高刚性的特征

- 本体重量仅为 8kg，爱普生最轻的 G 系列机器人
- 可选择 175mm 或 225mm 轴臂
- 3 轴规格可提高负载



型号 G1-17 1 S □ - UL

有效载荷
 □ : 1kg

轴臂长
 □ : 175mm
 □ : 225mm

第 3 关节
 □ : 100mm

UL 规格
 □ : 符合 UL
 □ : 不符合 UL

轴
 □ : 4 轴规格
 □ : 3 轴规格

环境
 □ : 标准型
 □ : 洁净型 & ESD

规格表

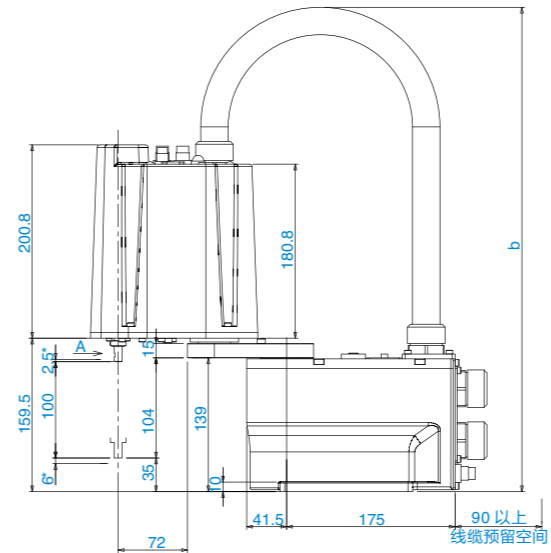
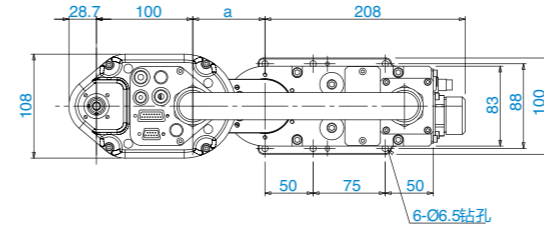
安装方式	第 1-2 轴臂	4 轴		3 轴	
		G1-171*	G1-221*	G1-171*Z	G1-221*Z
轴臂长		175 mm	225 mm	175 mm	225 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	2630 mm/s	3000 mm/s	2630 mm/s	3000 mm/s
	第 3 关节	1200 mm/s		1200 mm/s	
	第 4 关节	3000°/s		-	
本体重量 (不含线缆重)		8 kg		8 kg	
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.005 mm		±0.008 mm	
	第 3 关节	±0.01 mm		±0.01 mm	
	第 4 关节	±0.01°		-	
最大运动范围	第 1 关节	±125°		±125°	
	第 2 关节 (洁净型)	±140° (±140°)	±152° (±149°)	±135° (±123°)	±135° (±132°)
	Z 轴 (洁净型)	100 mm (80 mm)		100 mm (80 mm)	
负载	第 4 关节	±360°		-	
	额定值	0.5 kg	0.5 kg	0.5 kg	1.5 kg
	最大值	1 kg	1 kg	1.5 kg	1.5 kg
标准循环时间*1		0.29秒	0.30秒	0.29秒	0.30秒
第 4 关节容许惯性力矩*2	额定值	0.0003 kg·m ²		-	
	最大值	0.004 kg·m ²		-	
电机功耗	第 1 关节	所有关节: 50 W			
	第 2 关节				
	第 3 关节				
	第 4 关节				
第 3 关节下压力		50 N			
原点复位		无需原点复位			
用户电路		24针(D-Sub 模拟接口9+D-Sub 模拟接口15)			
用户气路		Φ4mmx1, Φ6mmx2			
安装环境		标准/洁净*3 和防静电			
适用控制器		RC700-A			
安全标准		CE, KC, UL			

*1: 负载 0.5kg 下 (水平 100mm、垂直 25mm)，往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
 *2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。
 *3: 洁净度: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1:2015) 及早期级别 10 (每 28,317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。

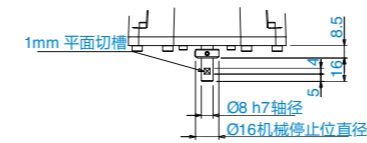
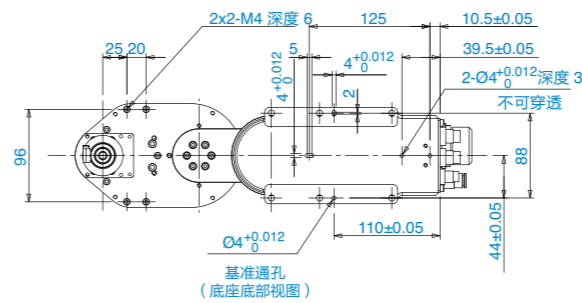
台面安装外形图

[单位: mm]

标准型



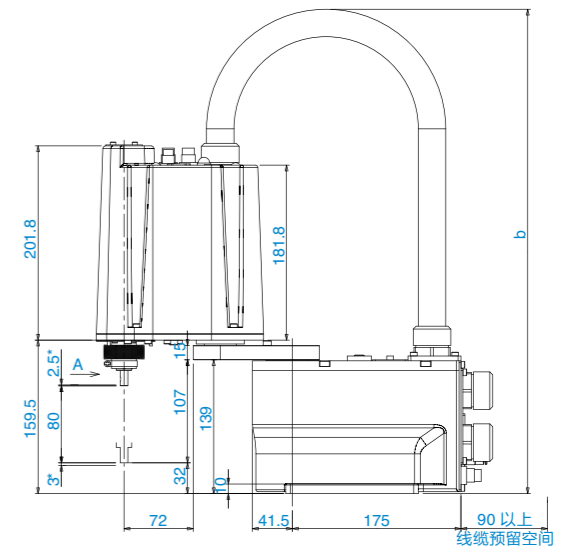
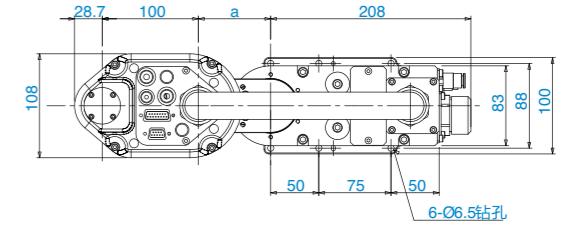
*机械停止位的冲程余量



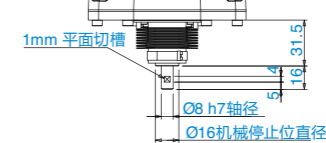
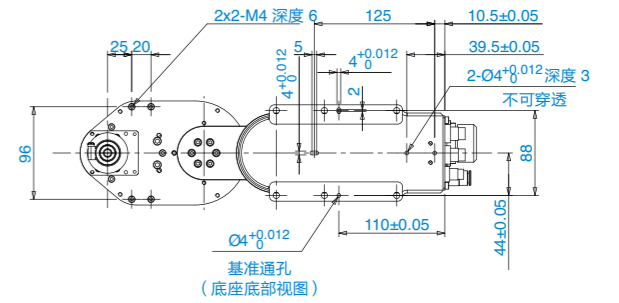
"A" 部详图 (第 3、4 关节的校准点位置)

G1 171S	G1 221S
a 75	125
b 最大值 515	最大值 545

洁净型



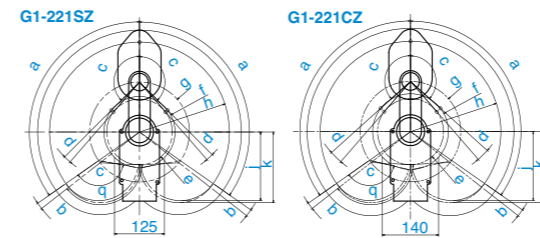
*机械停止位的冲程余量



"A" 部详图 (第 3、4 关节的校准点位置)

G1 171C	G1 221C
a 75	125
b 最大值 515	最大值 545

台面安装运动范围



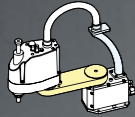
名称	4 轴			3 轴				
	G1-171S	G1-171C	G1-221S	G1-221C	G1-171SZ	G1-171CZ	G1-221SZ	G1-221CZ
g 第 1 轴臂长 (mm)	75		125		75		125	
h-g 第 2 轴臂长 (mm)	100		100		100		100	
f 运动范围	64.3	59.6	64.8	70.9	86.4	89.2	94.4	
a 第 1 关节运动范围 (°)	125		125		125		125	
c 第 2 关节运动范围 (°)	140	152	149	135	123	135	132	
e 机械停止位的区域	60.4	62.6	52.8	56.2	69.2	82.5	82.2	
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 (°)	3	4	5	1.3	3	4	7	

G3

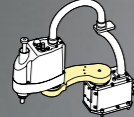
具备紧凑、高速和低振动的特征

- 最大搬运负载（大小负载）为 3kg*
- 可选择直轴臂或曲轴臂
- 占地面积小，可实现大的运动范围

轴臂形状



直轴臂



曲轴臂



型号 **G3 - 25 1 S □ - R - UL**

有效载荷
 □ 3 : 3kg

轴臂长
 □ 25 : 250mm
 □ 30 : 300mm
 □ 35 : 350mm

第 3 关节
 □ 1 : 150mm
 □ 120mm (洁净型)

环境
 □ S : 标准型
 □ C : 洁净型 & ESD

UL 规格
 □ UL : 符合 UL
 □ : 不符合 UL

类型
 □ : 标准型
 □ R : 右曲臂型
 □ L : 左曲臂型

安装方式
 □ : 台面安装
 □ M : 多种安装方式

规格表

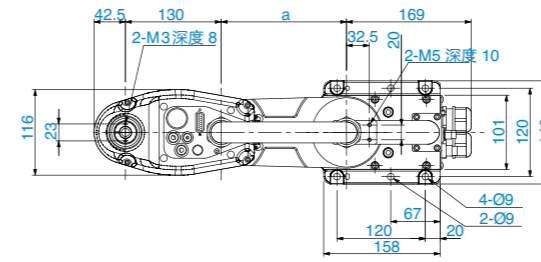
		G3-251*	G3-301***		G3-351***		
安装方式		台面安装	台面安装	复合安装**	台面安装	复合安装	
轴臂长	第 1-2 轴臂	250 mm	300 mm		350 mm		
最大运动速度	第 1-2 关节	3550 mm/s	3950 mm/s		4350 mm/s		
	第 3 关节 第 4 关节		1100 mm/s 3000°/s				
本体重量 (不含线缆重)				14 kg			
重复定位精度		第 1-2 关节 第 3 关节 第 4 关节	±0.008 mm ±0.01 mm		±0.01 mm		
最大运动范围	直轴臂	第 1 关节	±140°	±140°	±115°	±140°	
		第 2 关节 (洁净型)	±141° (±137°)	±142° (±141°)	±135° (±135°)	±142° (±142°)	±120°
	曲轴臂	第 1 关节 右抓手	-	-125~150°	-	-110~165°	-105~130°
		左抓手	-	-150~125°	-	-165~110°	-130~105°
		第 2 关节 右抓手 (洁净型)	-	-135~150° (-135~145°)	-	-120~165° (-120~160°)	-120~160° (-120~150°)
	左抓手 (洁净型)	-	-150~135° (-145~135°)	-	-165~120° (-160~120°)	-160~120° (-150~120°)	
	普通轴臂	第 3 关节 (洁净型)			150 mm (120 mm)		
第 4 关节				±360°			
负载	额定值			1 kg			
	最大值			3 kg			
标准循环时间*2		0.41 秒	0.43 秒		0.41 秒		
第 4 关节容许惯性力矩*3	额定值			0.005 kg·m ²			
	最大值			0.05 kg·m ²			
电机功耗	第 1 关节			200 W			
	第 2 关节			150 W			
	第 3 关节			150 W			
	第 4 关节			150 W			
第 3 关节顶压力				150 N			
原点复位				无需原点复位			
用户电路				15 针 (D-Sub 模拟接口)			
用户气路				Φ4mmx1, Φ6mmx2			
安装环境				标准/洁净*4 和防静电			
适用控制器				RC700-A			
安全标准				CE, KC, UL			

*1: 可采用侧壁安装或吊顶安装。
 *2: 负载 2kg 下 (水平 300mm、垂直 25mm)，往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
 *3: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。
 *4: 洁净度: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1:2015) 及早期级别 10 (每 28.317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。

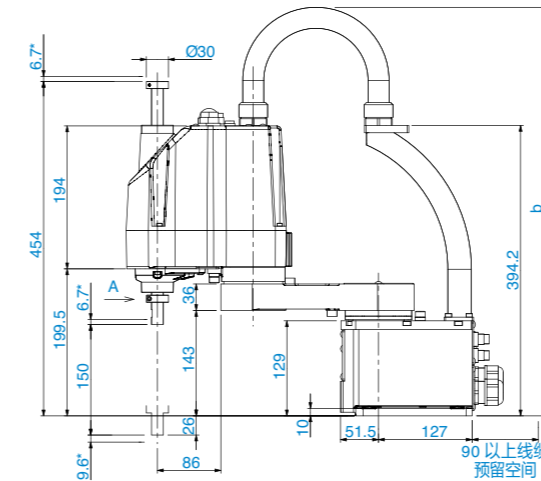
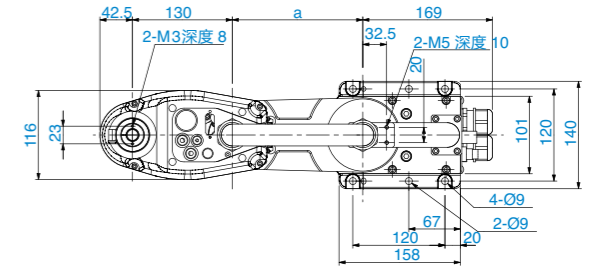
■ 台面安装外形图

[单位: mm]

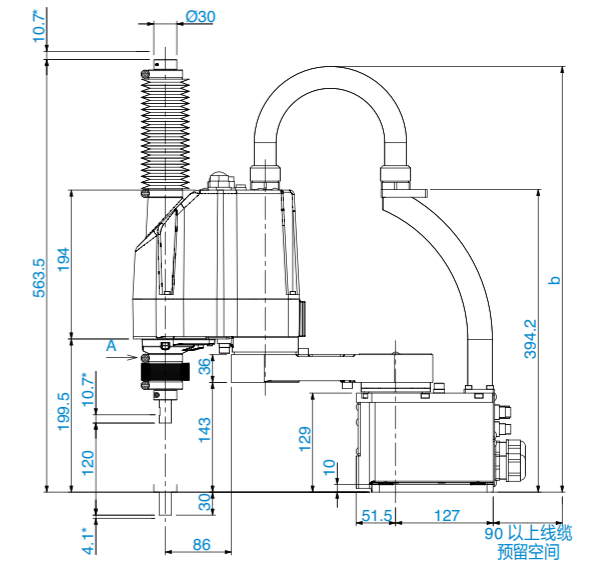
标准型



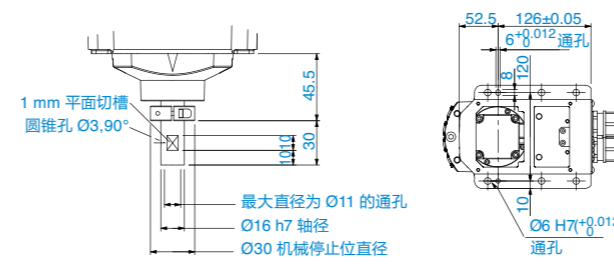
洁净型



*机械停止位的冲程余量

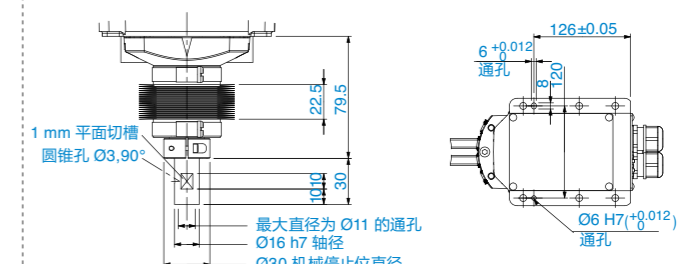


*机械停止位的冲程余量



"A" 部详图 (第 3、4 关节的校准点位置)

基准通孔 (底座底部视图)



"A" 部详图 (第 3、4 关节的校准点位置)

基准通孔 (底座底部视图)

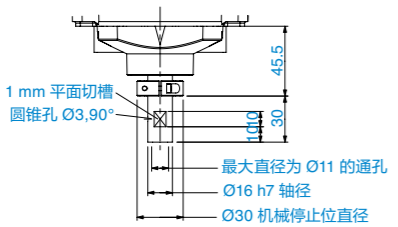
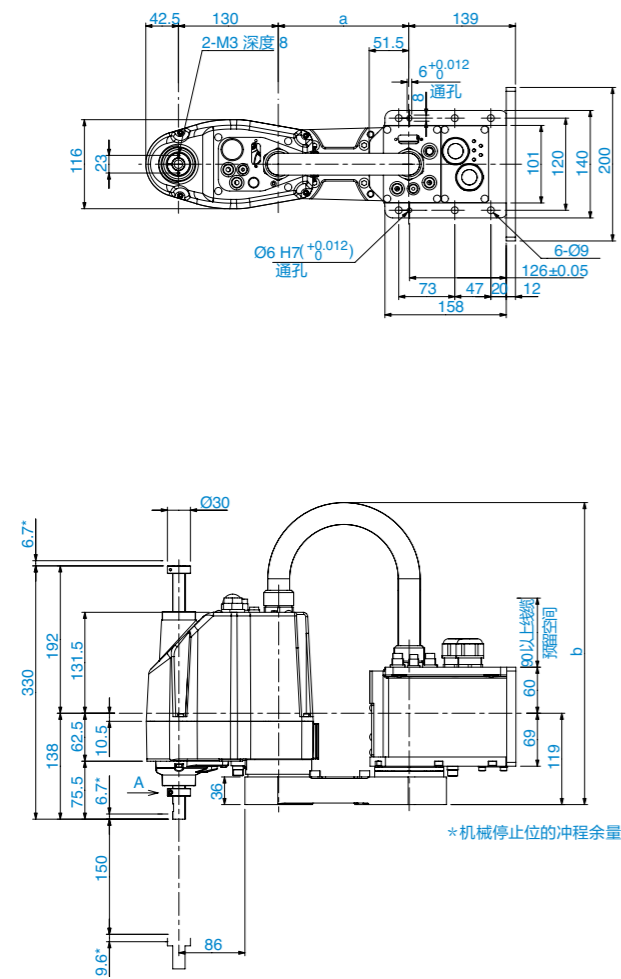
	G3_251S	G3_301S	G3_351S
a	120	170	220
b	最大值 545	最大值 575	最大值 595

	G3_251C	G3_301C	G3_351C
a	120	170	220
b	最大值 545	最大值 575	最大值 595

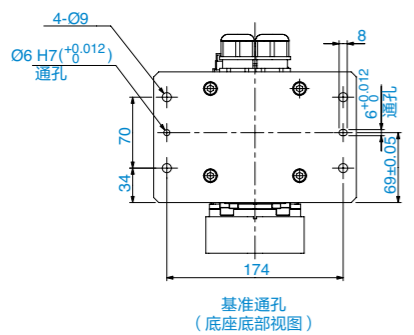
复合安装外形图

[单位: mm]

标准型

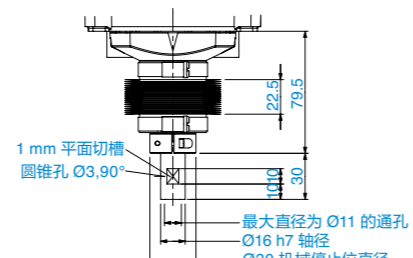
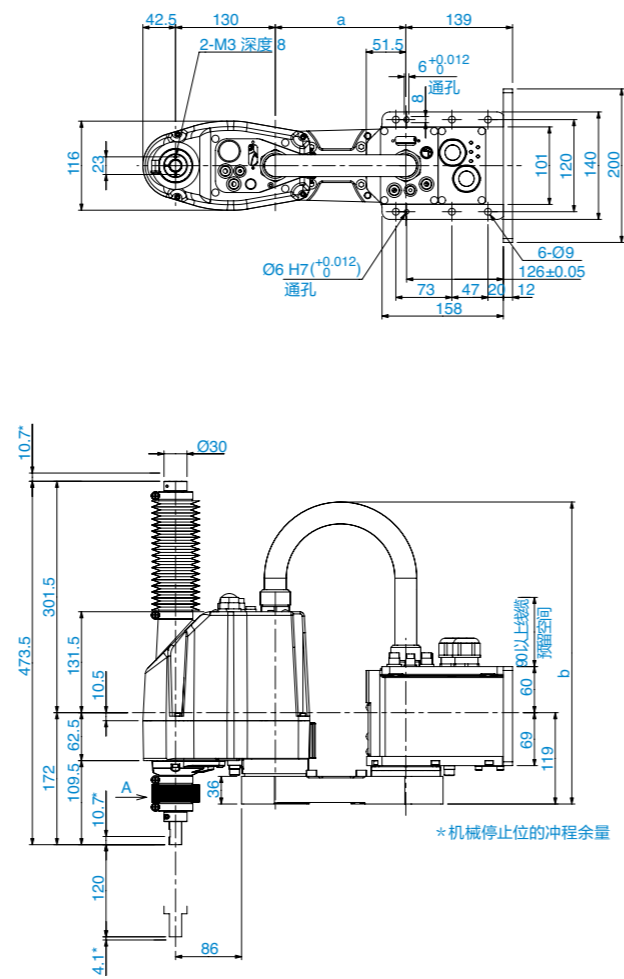


"A" 部详图 (第3、4关节的校准点位置)

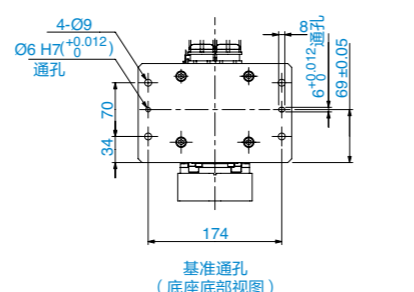


	G3_301SM	G3_351SM
a	170	220
b	最大值 410	最大值 450

洁净型



"A" 部详图 (第3、4关节的校准点位置)

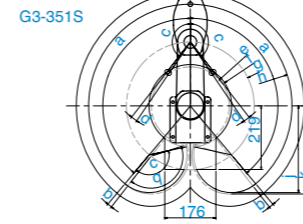


	G3_301CM	G3_351CM
a	170	220
b	最大值 410	最大值 450

台面安装运动范围

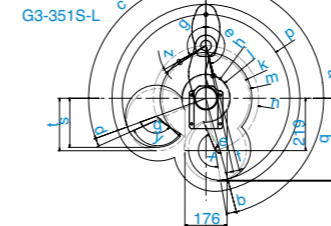
[单位: mm]

直臂



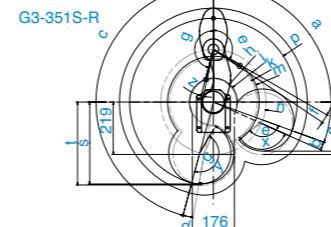
名称	直轴臂					
	G3-251S	G3-251C	G3-301S	G3-301C	G3-351S	G3-351C
g 第1轴臂长 (mm)	120		170			
h-g 第2轴臂长 (mm)	130		130			
f 运动范围	84	92	104.8	107.1	142.3	146.6
a 第1关节运动范围 (°)	140					
c 第2关节运动范围 (°)	141	137	142	141	142	
e 机械停止位的区域	79.3		96.2			134.2
b 第1关节机械停止位的角度 (°)	2					
d 第2关节机械停止位的角度 (°)	2.3	6.3	3.8	4.8	3.8	

左曲臂



名称	左曲轴臂			
	G3-301S-L	G3-301C-L	G3-351S-L	G3-351C-L
n 第1轴臂长 (mm)	170		220	
p-n 第2轴臂长 (mm)	130		130	
m,j 运动范围	120.7, 86.8		191.6, 100.3	
a,c 第1关节运动范围 (°)	150, 125		165, 110	
e,g 第2关节运动范围 (°)	150, 135	145, 135	165, 120	160, 120
h,k 机械停止位的区域	79.5, 113.2		97.0, 183.0	
b,d 第1关节机械停止位的角度 (°)	3, 6		5, 4	
f,z 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, 3.8

右曲臂

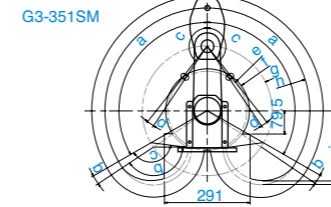


名称	右曲轴臂			
	G3-301S-R	G3-301C-R	G3-351S-R	G3-351C-R
n 第1轴臂长 (mm)	170		220	
p-n 第2轴臂长 (mm)	130		130	
m,j 运动范围	120.7, 86.8		191.6, 100.3	
a,c 第1关节运动范围 (°)	125, 150		110, 165	
e,g 第2关节运动范围 (°)	135, 150	135, 145	120, 165	120, 160
h,k 机械停止位的区域	79.5, 113.2		97.0, 183.0	
b,d 第1关节机械停止位的角度 (°)	6, 3		4, 5	
f,z 第2关节机械停止位的角度 (°)	3.3, 3.3	3.3, 8.3	3.8, 2.8	3.8, 7.8

复合安装运动范围

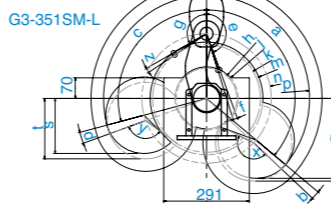
[单位: mm]

直臂



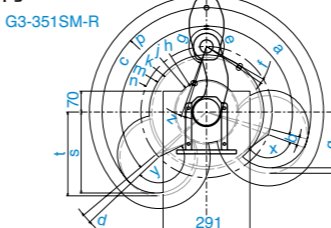
名称	直轴臂	
	G3-301SM/CM	G3-351SM/CM
g 第1轴臂长 (mm)	170	220
h-g 第2轴臂长 (mm)	130	130
f 运动范围	120.7	142.3
a 第1关节运动范围 (°)	115	120
c 第2关节运动范围 (°)	135	142
e 机械停止位的区域	112	134.2
b 第1关节机械停止位的角度 (°)	4	
d 第2关节机械停止位的角度 (°)	3.8	

左曲臂



名称	左曲轴臂	
	G3-351SM-L	G3-351CM-L
n 第1轴臂长 (mm)	220	
p-n 第2轴臂长 (mm)	130	
m,j 运动范围	191.9, 107.5	191.9, 125.6
a,c 第1关节运动范围 (°)	130, 105	
e,g 第2关节运动范围 (°)	160, 120	150, 120
h,k 机械停止位的区域	103.3, 183.0	
b,d 第1关节机械停止位的角度 (°)	3.3, 5	2, 5
f,z 第2关节机械停止位的角度 (°)	2.8, 3.8	12.8, 3.8

右曲臂



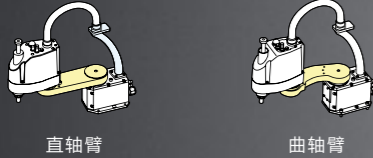
名称	右曲轴臂	
	G3-351SM-R	G3-351CM-R
n 第1轴臂长 (mm)	220	
p-n 第2轴臂长 (mm)	130	
m,j 运动范围	191.9, 107.5	191.9, 125.6
a,c 第1关节运动范围 (°)	105, 130	
e,g 第2关节运动范围 (°)	120, 160	120, 150
h,k 机械停止位的区域	103.3, 183.0	
b,d 第1关节机械停止位的角度 (°)	5, 3.3	5, 2
f,z 第2关节机械停止位的角度 (°)	3.8, 2.8	3.8, 12.8

GX4

高速度，高精度，低振动

- 高功率模式提高生产效率
- 新控制器 RC700-D 支持 OPC-UA
- 免电池马达单元, 易维护
- 曲轴臂、多种安装方式、底部线缆接口节省空间

轴臂形状



型号 GX 4 - A 25 1 S □ □ - R - UL

系列 GX4-A

有效负载 □ 4 : 4kg

A 版本 □ 25 : 250mm □ 30 : 300mm □ 35 : 350mm

臂长 □ 25 : 250mm □ 30 : 300mm □ 35 : 350mm

Z轴长度 □ 1 : 150mm

环境 □ S : 标准型 □ C : 洁净型 + 防静电 □ E : 防静电

UL 规格 □ □ : 不符合 □ □ : 符合

轴臂类型 □ □ : 直轴臂 □ L : 左曲轴臂 □ R : 右曲轴臂

安装方式 □ □ : 台面 □ M : 复合

线缆位置 □ □ : 后部 □ B : 底部

规格表

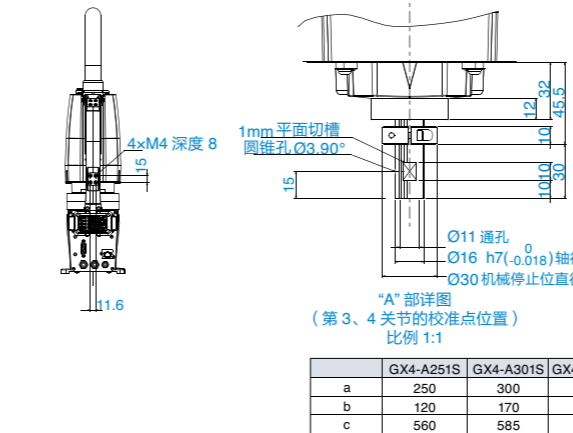
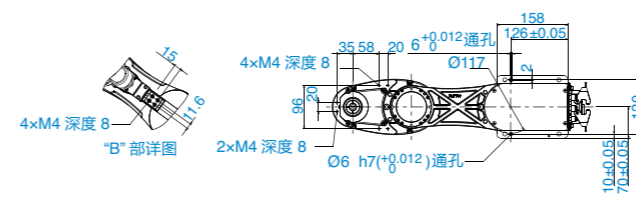
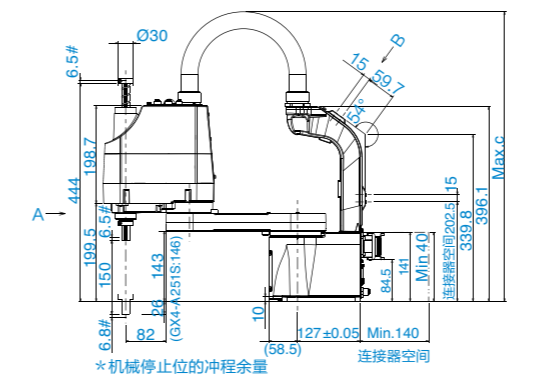
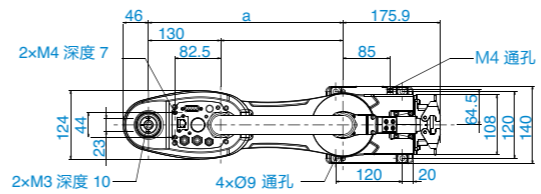
型号	GX4-A			
	GX4-A251□□-□	GX4-A301□□-□	GX4-A351□□-□-□	
臂长	第 1-2 关节 (mm)	250	300	350
臂型		直轴臂		直轴臂 / 左、右曲轴臂 *1
负载 *2	额定值 (kg)	2		
	最大值 (kg)	4		
重复定位精度	第 1-2 关节 (mm)	±0.008	±0.01	
	第 3 关节 (mm)	±0.01		
	第 4 关节 (deg)	±0.005		
标准循环时间 *3	(s)	0.33	0.34	0.35
	第 1-2 关节 (mm/s)	3550	3950	4350
最大运动速度	第 3 关节 (mm/s)	1100		
	第 4 关节 (deg/s)	3100		
第 4 关节允许惯性力矩 *4	额定值 (kg · m ²)	0.005		
	最大值 (kg · m ²)	0.05		
第 3 关节顶压力	(N)	150		
安装环境		S: 标准, C: 洁净 *5 和 防静电 *6, E: 防静电 *6		
安装方式		□: 台面安装, M: 复合安装		
线缆接口方向		□: 向后 (台式安装) / 向上 (复合安装), B: 向下 (只可台面安装)		
本体重量 (不含线缆重量)	(kg)	台面安装: 15	台面安装: 15 / 复合安装: 17	台面安装: 16 / 复合安装: 17
适配控制器		RC700-D		
用户电路		15 pin (D-Sub) x1, 8 pin (RJ45) x1		
用户气路		Ø4mm x2, Ø6mm x1 : 耐压 0.59 MPa (6 kgf/cm ²)		
电压	(V)	AC200-240 单相电		
能量功耗 *7	(kVA)	1.2		
线缆长度 *8	(m)	3 / 5 / 10 / 15 / 20		
安全标准		CE, UKCA		

*1: 曲轴臂设计只适用于350mm臂长台面安装机器人。
 *2: 不要超负载使用。
 *3: 循环时间基于额定负载高功率模式下 (水平300mm,垂直25mm),往返拱形运动的时间 (为最大速度优化的路径坐标)。
 *4: 根据负载和末端执行器状态通过Inertia命令设置参数 (参数计算方法参见使用说明书)。
 *5: 洁净度: 符合ISO Class 3 (ISO14644-1: 2015) 及 Fed-std209D Class 1 (每 28,317cm³:1cft 少于 10 个 0.1 μm 颗粒)。
 *6: 树脂盖设有电解液以防止静电, 电位差为 ±5V 以下。
 *7: 据使用环境程序设置不同而变化。
 *8: 标准线缆 (非高柔线缆)。

■ 台面安装外形图

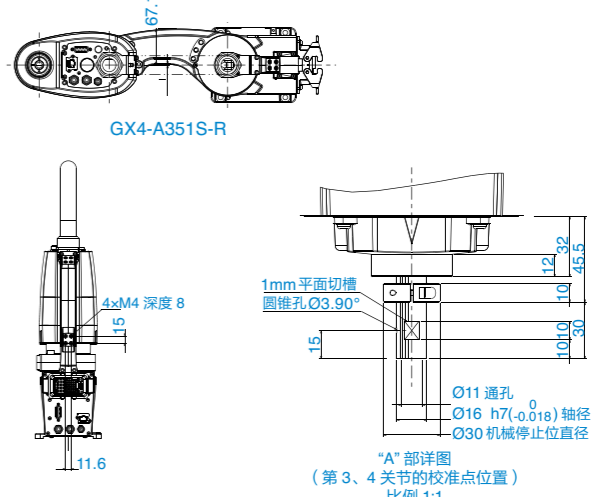
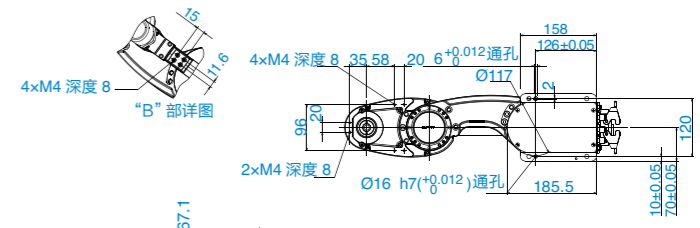
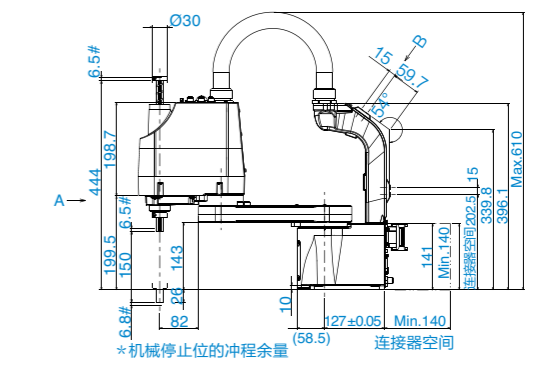
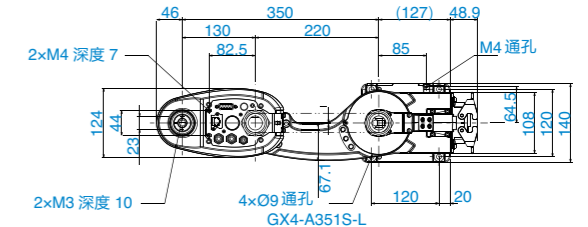
[单位: mm]

标准型 - 直轴臂



	GX4-A251S	GX4-A301S	GX4-A351S
a	250	300	350
b	120	170	220
c	560	585	610

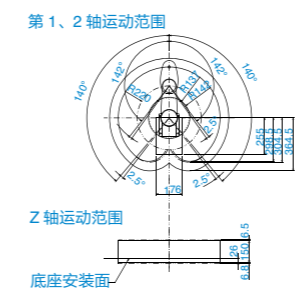
标准型 - 曲轴臂



■ 台面安装运动范围

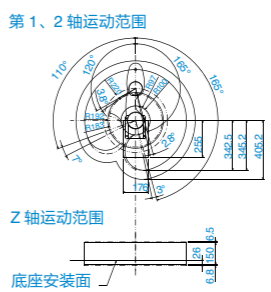
标准型 - 直轴臂

GX4-A351S



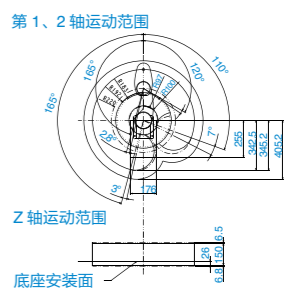
标准型 - 左曲轴臂

GX4-A351S_L



标准型 - 右曲轴臂

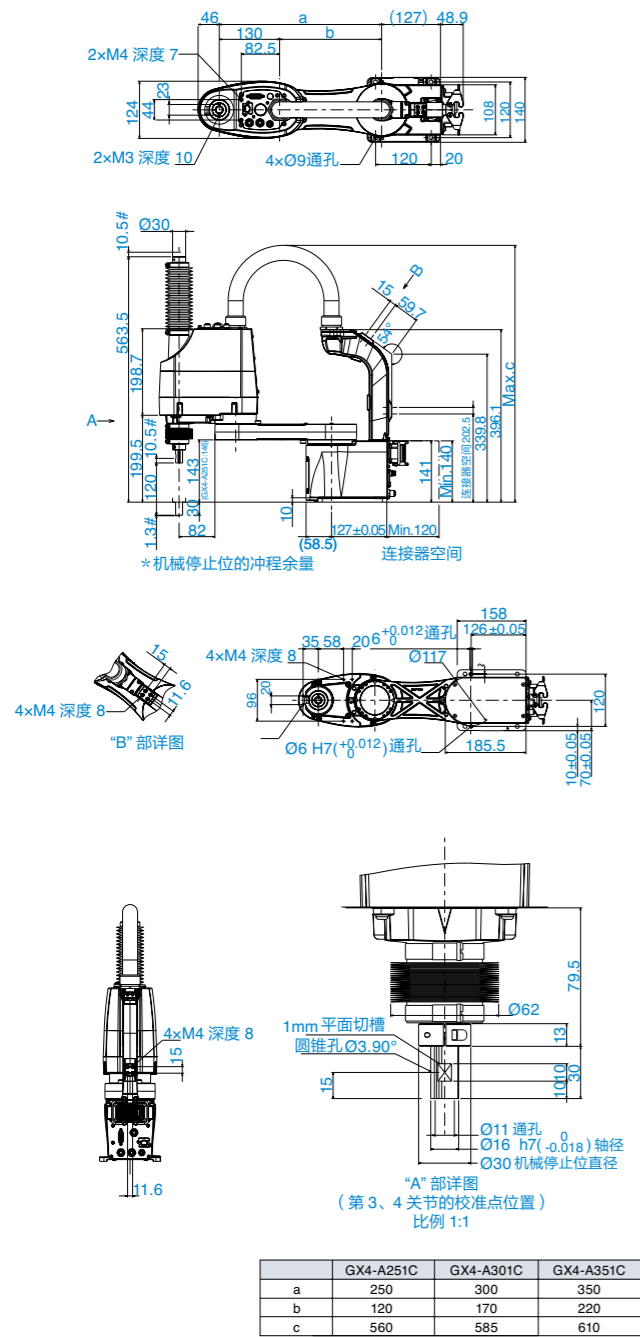
GX4-A351S_R



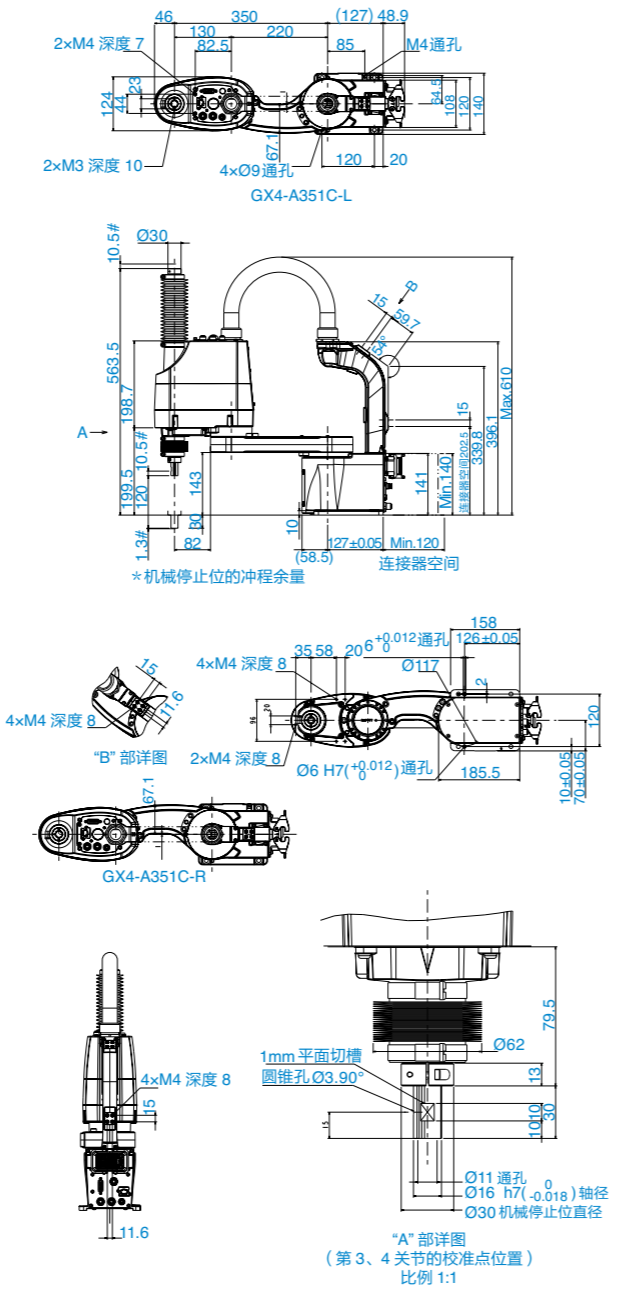
■台面安装外形图

[单位: mm]

洁净型 - 直轴臂



洁净型 - 曲轴臂

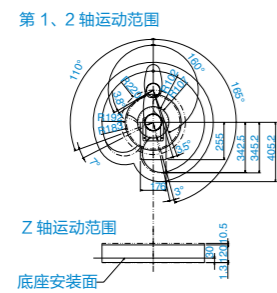


[单位: mm]

■台面安装运动范围

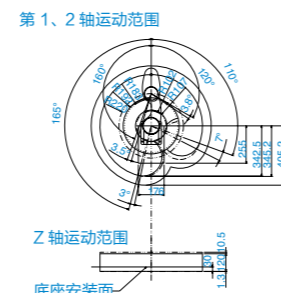
洁净型 - 左直轴臂

GX4-A351C_L



洁净型 - 右直轴臂

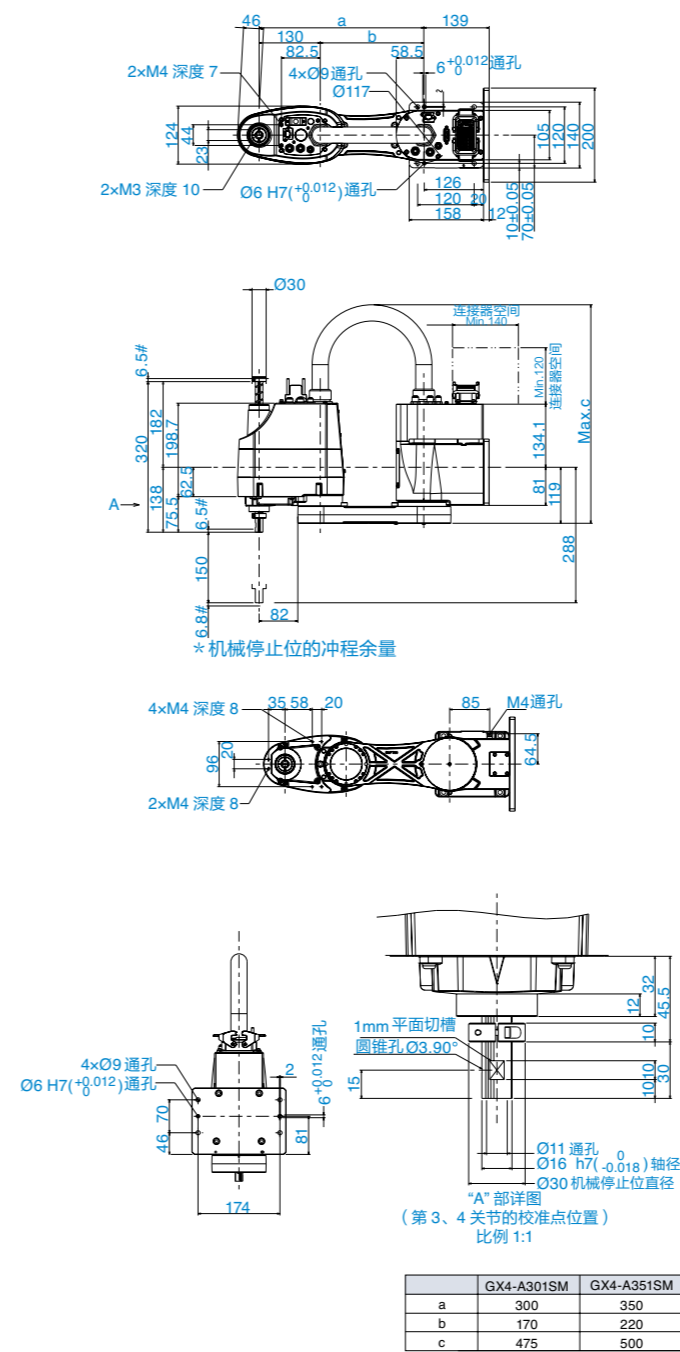
GX4-A351C_R



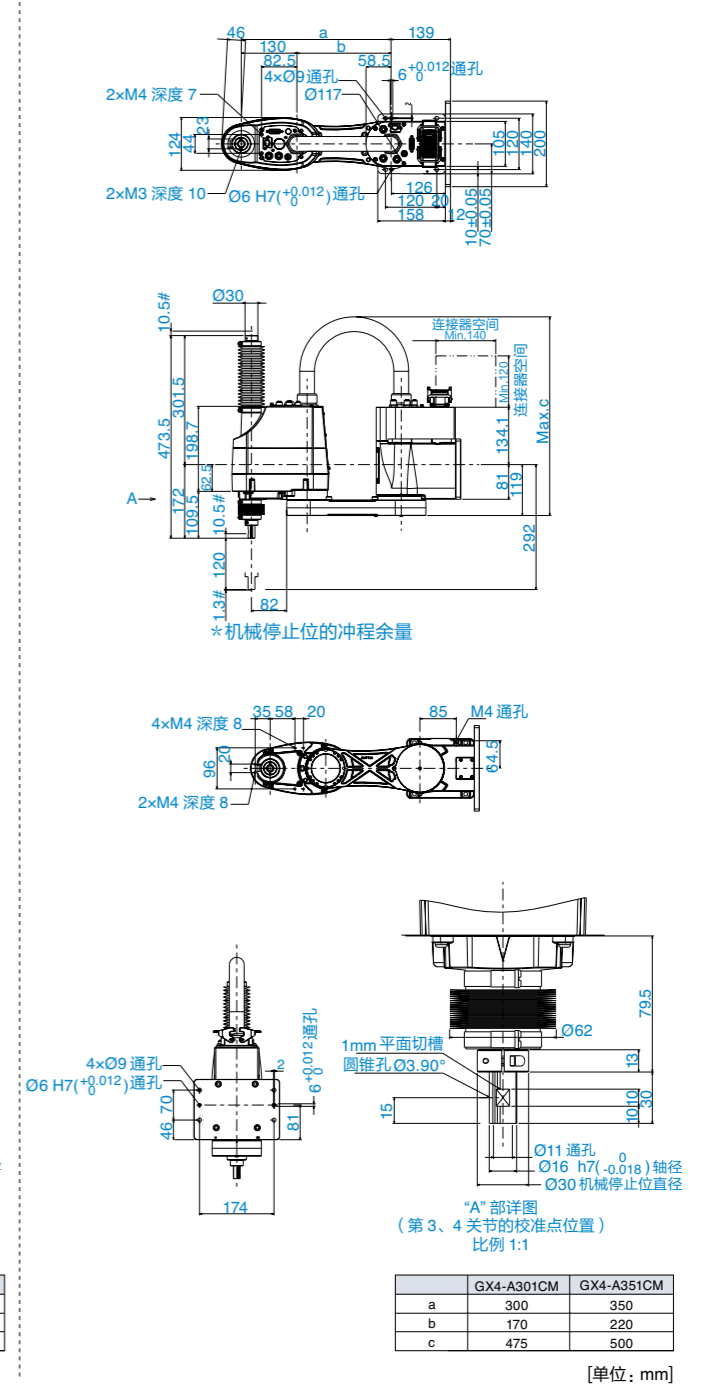
■复合安装外形图

[单位: mm]

标准型



洁净型

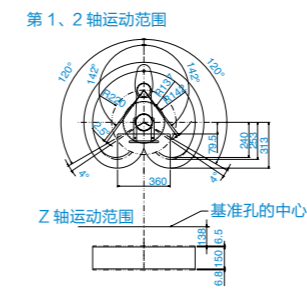


[单位: mm]

■复合安装运动范围

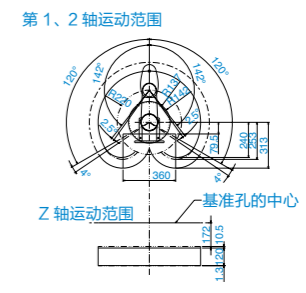
标准型 - 直轴臂

GX4-A351SM



洁净型 - 直轴臂

GX4-A351CM



G6

用于小型零部件装配，具备高速和高精度的特征

■ 最大搬运负载为 6kg*

■ 可选轴臂长：450mm、550mm 或 650mm



型号	G6 - 45 1 S □ - UL
有效载荷	6 : 6kg
轴臂长	45 : 450mm 55 : 550mm 65 : 650mm
第3关节	1 : 180mm 150mm 3 : 330mm 300mm
环境	S : 标准型 C : 洁净型 & ESD D : 防护型, IP54 (含波纹管选项) P : 防护型, IP65
UL 规格	UL : 符合UL □ : 不符合UL
类型	□ : 台面安装 W : 侧壁安装 R : 吊顶安装

规格表

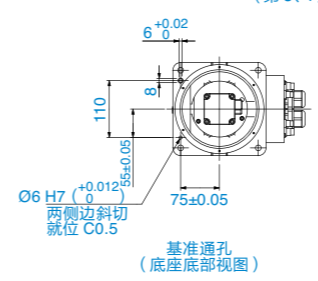
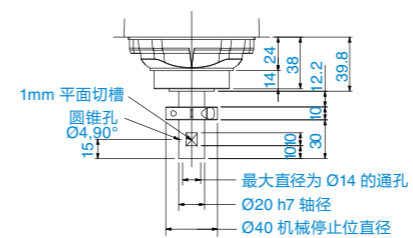
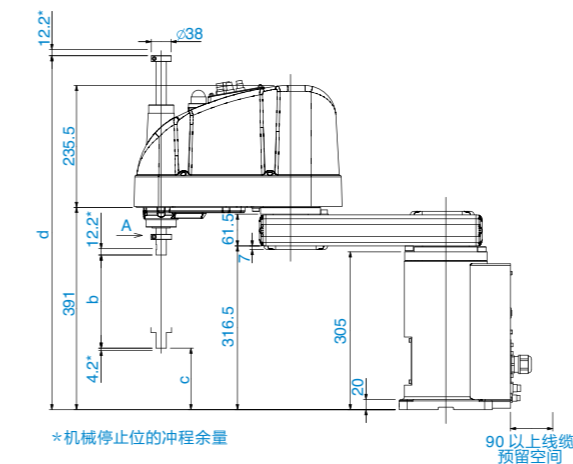
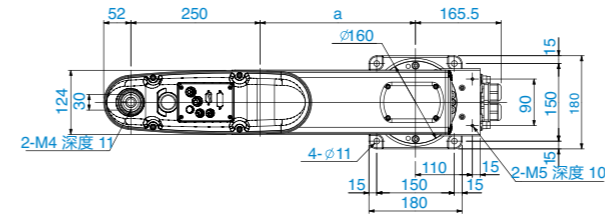
安装方式	G6-45**			G6-55***			G6-65***		
	台面安装	吊顶安装	侧壁安装	台面安装	吊顶安装	侧壁安装	台面安装	吊顶安装	侧壁安装
轴臂长	450 mm			550 mm			650 mm		
最大运动速度	6440 mm/s			7170 mm/s			7900 mm/s		
本体重量 (不含线缆重)	27 kg			29 kg			28 kg		
	29 kg			27 kg			29 kg		
	27 kg			29 kg			28 kg		
	29 kg			27 kg			29 kg		
重复定位精度	±0.015 mm			±0.01 mm			±0.005"		
最大运动范围	±152°			±120°			±105°		
	±120°			±152°			±135°		
	±105°			±152°			±135°		
	±130°			±152°			±148°		
负载	±152°			±120°			±105°		
	±130°			±152°			±135°		
标准循环时间*1	0.35 秒			0.36 秒			0.39 秒		
	0.35 秒			0.36 秒			0.39 秒		
第4关节容许惯性力矩*2	0.01 kg·m ²			0.12 kg·m ²			0.12 kg·m ²		
	0.01 kg·m ²			0.12 kg·m ²			0.12 kg·m ²		
电机功耗	400 W			400 W			400 W		
	400 W			400 W			400 W		
	200 W			200 W			200 W		
	100 W			100 W			100 W		
第3关节下压力	150 N			150 N			150 N		
原点复位	无需原点复位			无需原点复位			无需原点复位		
用户电路	24针(D-Sub)模拟接口9+D-Sub模拟接口15)			24针(D-Sub)模拟接口9+D-Sub模拟接口15)			24针(D-Sub)模拟接口9+D-Sub模拟接口15)		
用户气路	Φ4mm×2, Φ6mm×2			Φ4mm×2, Φ6mm×2			Φ4mm×2, Φ6mm×2		
安装环境	标准/洁净和防静电*/防护*			标准/洁净和防静电*/防护*			标准/洁净和防静电*/防护*		
适用控制器	RC700-A			RC700-A			RC700-A		
安全标准	CE, KC, UL			CE, KC, UL			CE, KC, UL		

*1: 负载 2kg 下 (水平 300mm、垂直 25mm)，往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。
*3: 洁净度: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1:2015) 及早期级别 10 (每 28,317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。
*4: 防护型: G6-***D* 配备波纹管 IP54; G6-***P* 符合 IP65。

台面安装外形图

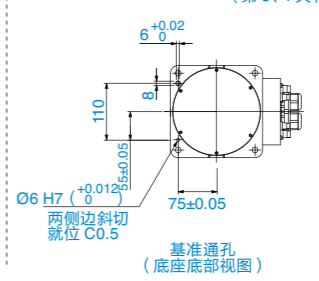
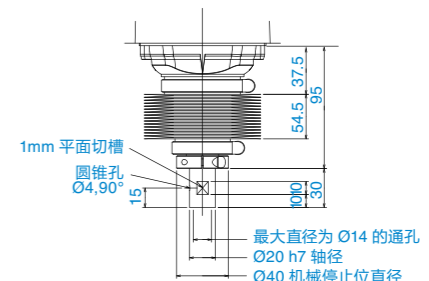
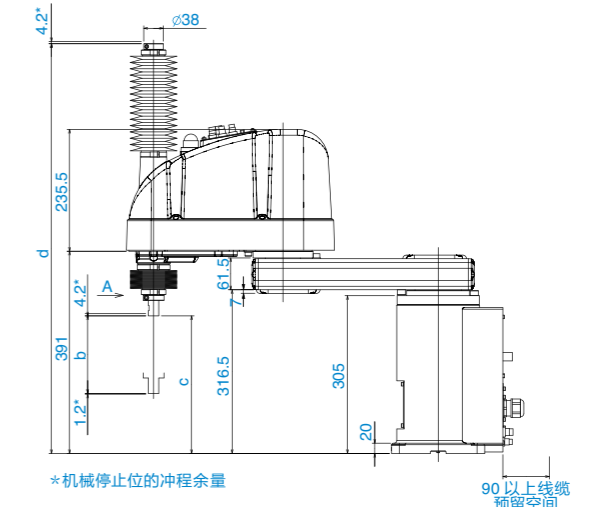
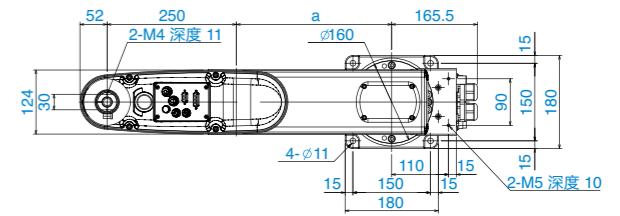
[单位: mm]

标准型



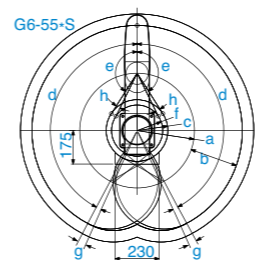
	G6-45*S	G6-55*S	G6-65*S
a	200	300	400
b	180	330	
c	119	-31	
d	684	834	

洁净型



	G6-45*C	G6-55*C	G6-65*C
a	200	300	400
b	150	300	
c	116	-34	
d	792	942	

台面安装运动范围

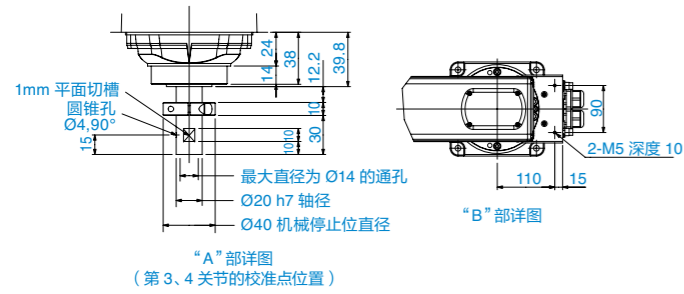
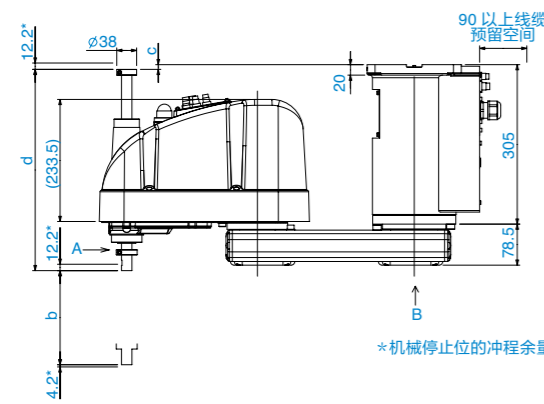
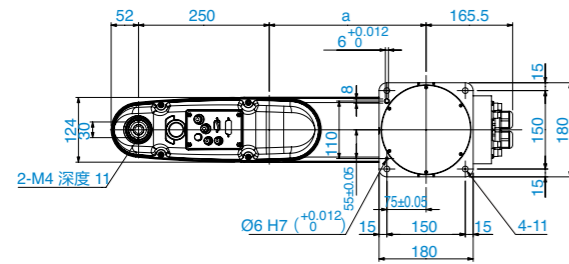


名称	台面安装			
	G6-45*S/D	G6-45*C/P/D 波纹管套	G6-55*	G6-65*
a 第1轴臂长 (mm)	200	300	300	400
b 第2轴臂长 (mm)	250			
c 运动范围	Z:0 ~ -270	134.8	Z:0 ~ -240	134.8
	Z:-270 ~ -330	143.5	Z:-240 ~ -300	153.9
d 第1关节运动范围 (°)	152			
e 第2关节运动范围 (°)	Z:0 ~ -270	147.5	Z:0 ~ -240	147.5
	Z:-270 ~ -330	145	Z:-240 ~ -300	142
f 机械停止位的区域	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	3	Z:0 ~ -240	3
	Z:-270 ~ -330	5.5	Z:-240 ~ -300	8.5

■ 吊顶安装外形图

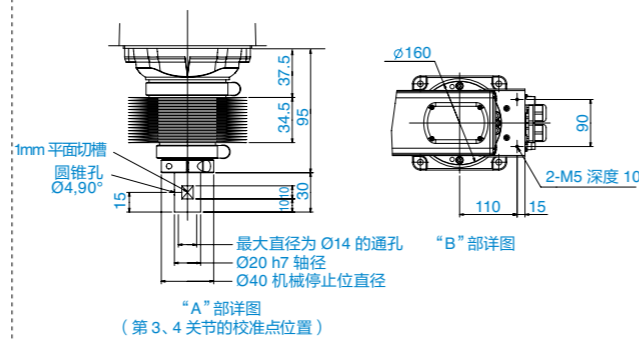
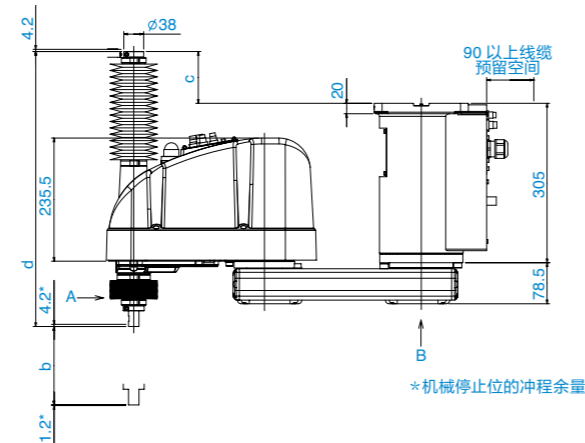
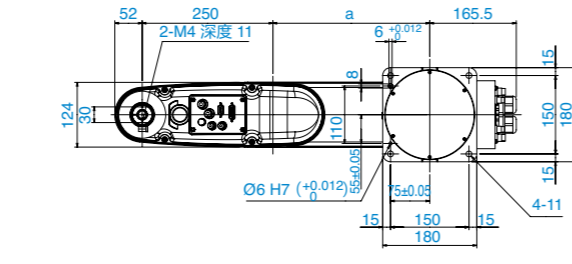
[单位: mm]

标准型



	G6-45*SR	G6-55*SR	G6-65*SR
a	200	300	400
b	180	330	
c	-9	141	
d	385	535	

洁净型

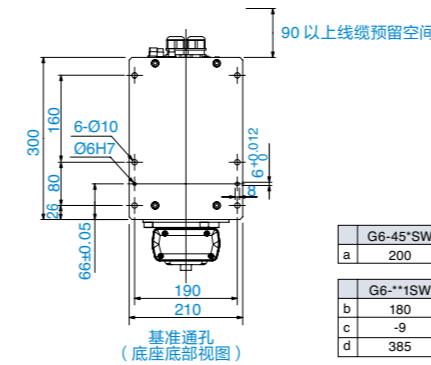
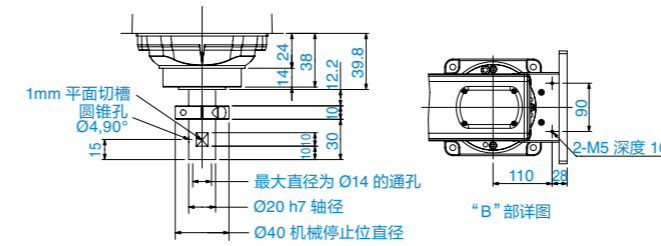
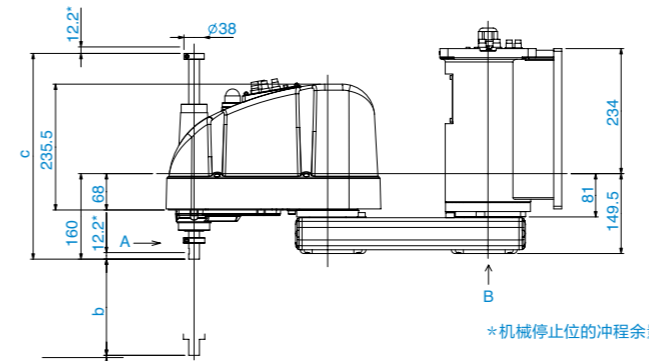
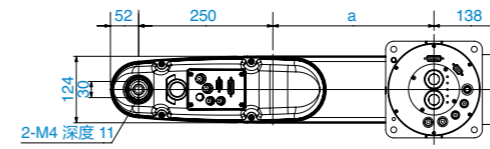


	G6-45*CR	G6-55*CR	G6-65*CR
a	200	300	400
b	150	300	
c	99	249	
d	526	676	

■ 侧壁安装外形图

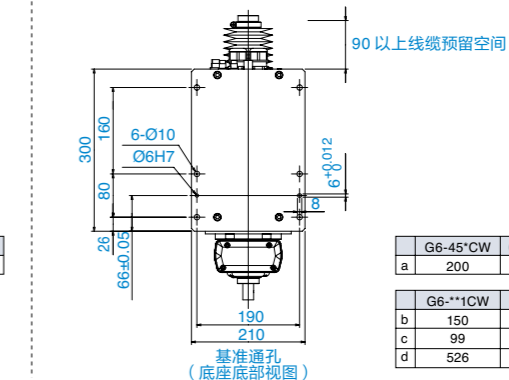
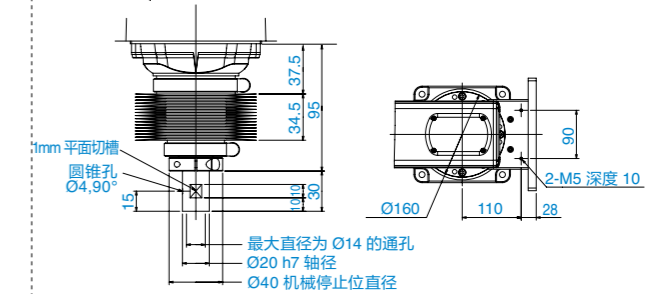
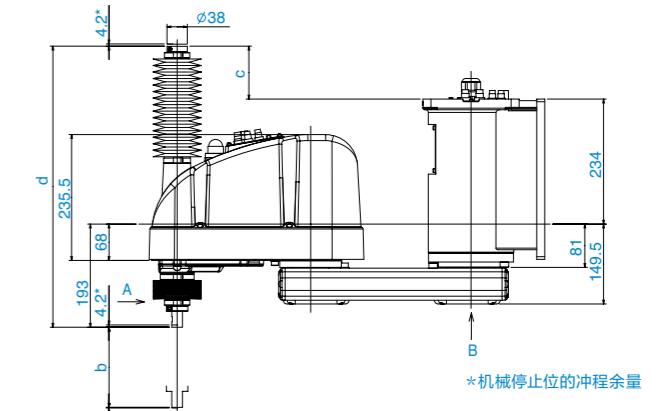
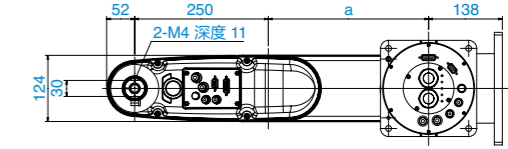
[单位: mm]

标准型



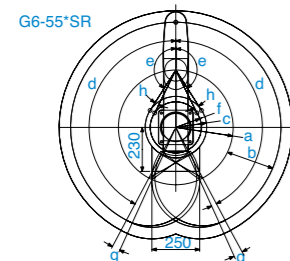
	G6-45*SW	G6-55*SW	G6-65*SW
a	200	300	400
b	180	330	
c	-9	141	
d	385	535	

洁净型



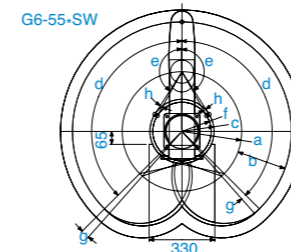
	G6-45*CW	G6-55*CW	G6-65*CW
a	200	300	400
b	150	300	
c	99	249	
d	526	676	

■ 吊顶安装运动范围



名称	吊顶安装			
	G6-45**R	G6-55*SR/DR	G6-55*CR/PR/DR 波纹管套	G6-65**R
a 第1轴臂长 (mm)	200	300	300	400
b 第2轴臂长 (mm)		250	250	
c 运动范围	195.5	161.21	172.1	232
d 第1关节运动范围 (°)	120		152	
e 第2关节运动范围 (°)	130	147.5	145	147.5
f 机械停止位的区域	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	3.35	5.8	6.3

■ 侧壁安装运动范围

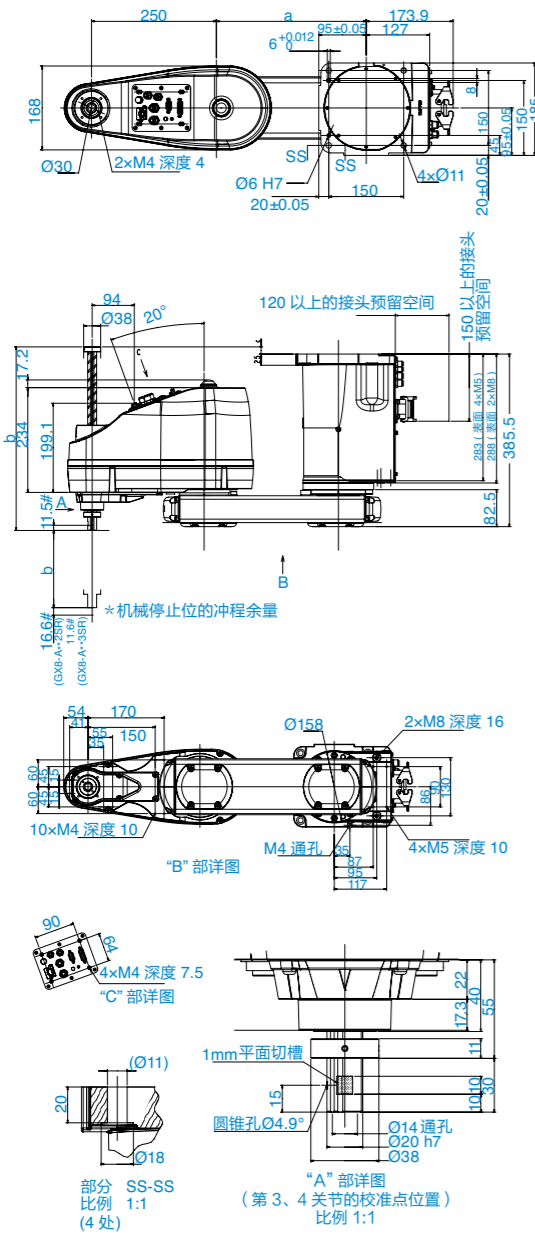


名称	侧壁安装			
	G6-45**W	G6-55*SW/DW	G6-55*CW/PW/DW 波纹管套	G6-65**W
a 第1轴臂长 (mm)	200	300	300	400
b 第2轴臂长 (mm)		250	250	
c 运动范围	195.5	161.2	172.1	232
d 第1关节运动范围 (°)	105		135	148
e 第2关节运动范围 (°)	130	147.5	145	147.5
f 机械停止位的区域	182.4		146.8	207.5
g 第1关节机械停止位的角度 (°)			3.5	7.5
h 第2关节机械停止位的角度 (°)	3.8	3.3	5.8	6.3

■ 吊顶安装外形图

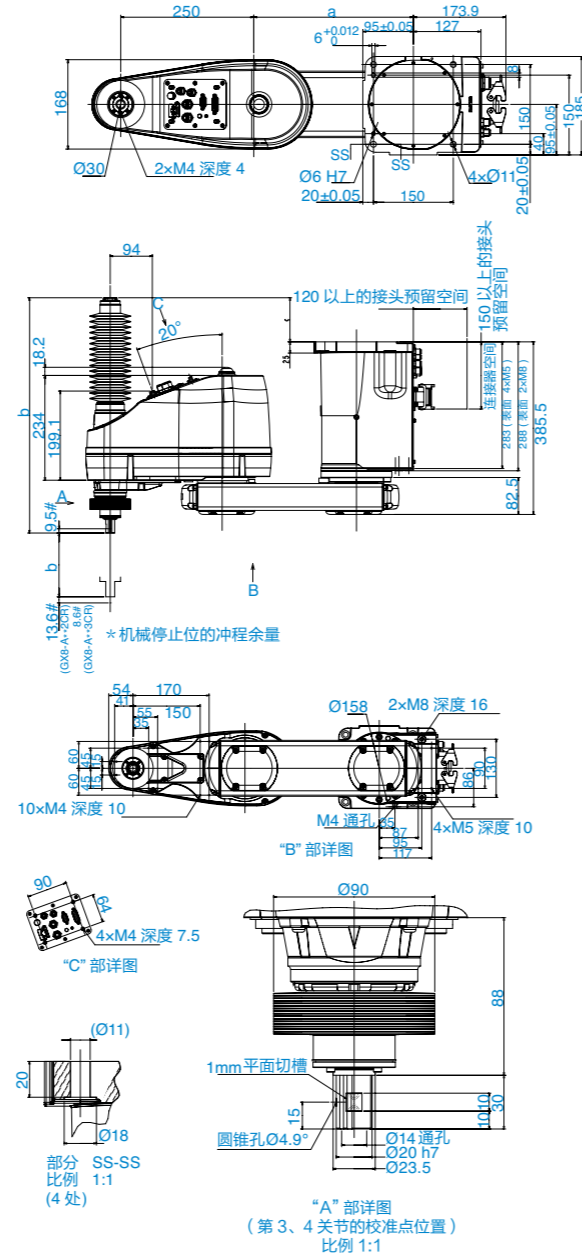
[单位: mm]

标准型



	GX8-A452SR	GX8-A453SR	GX8-A552SR	GX8-A553SR	GX8-A652SR	GX8-A653SR
a	200	200	300	300	400	400
b	200	330	200	330	200	330
c	16	141	16	141	16	141
d	410	535	410	535	410	535

洁净型

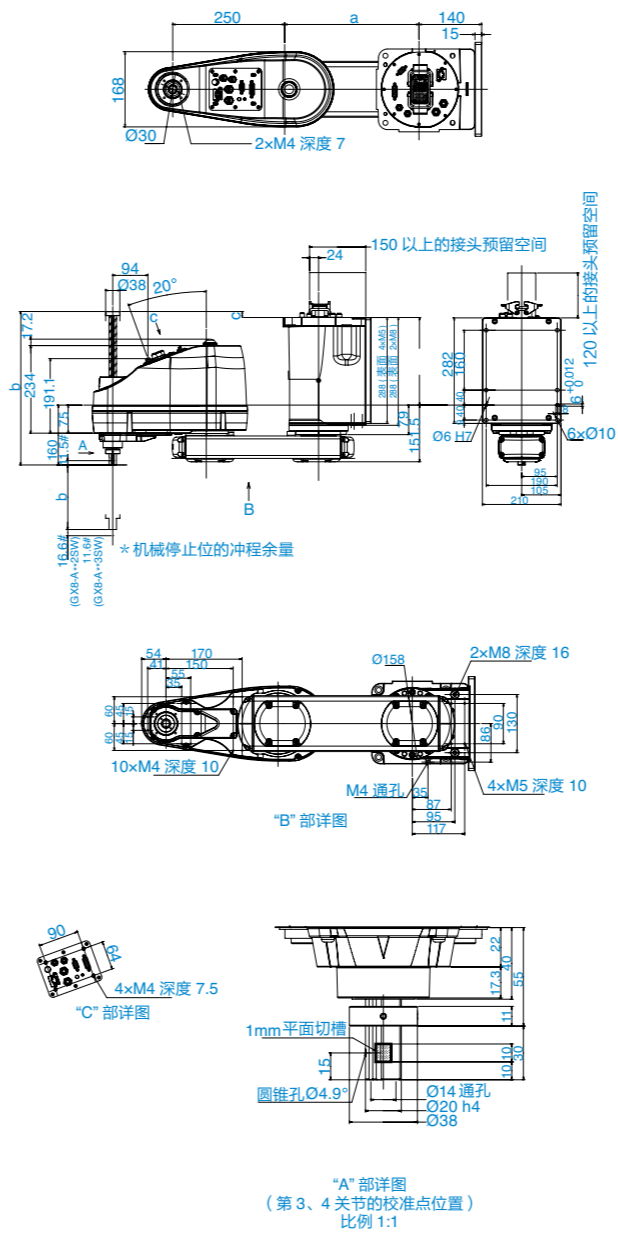


	GX8-A452CR	GX8-A453CR	GX8-A552CR	GX8-A553CR	GX8-A652CR	GX8-A653CR
a	200	200	300	300	400	400
b	170	300	170	300	170	300
c	98.5	223.5	98.5	223.5	98.5	223.5
d	525.5	650.5	525.5	650.5	525.5	650.5

■ 侧壁安装外形图

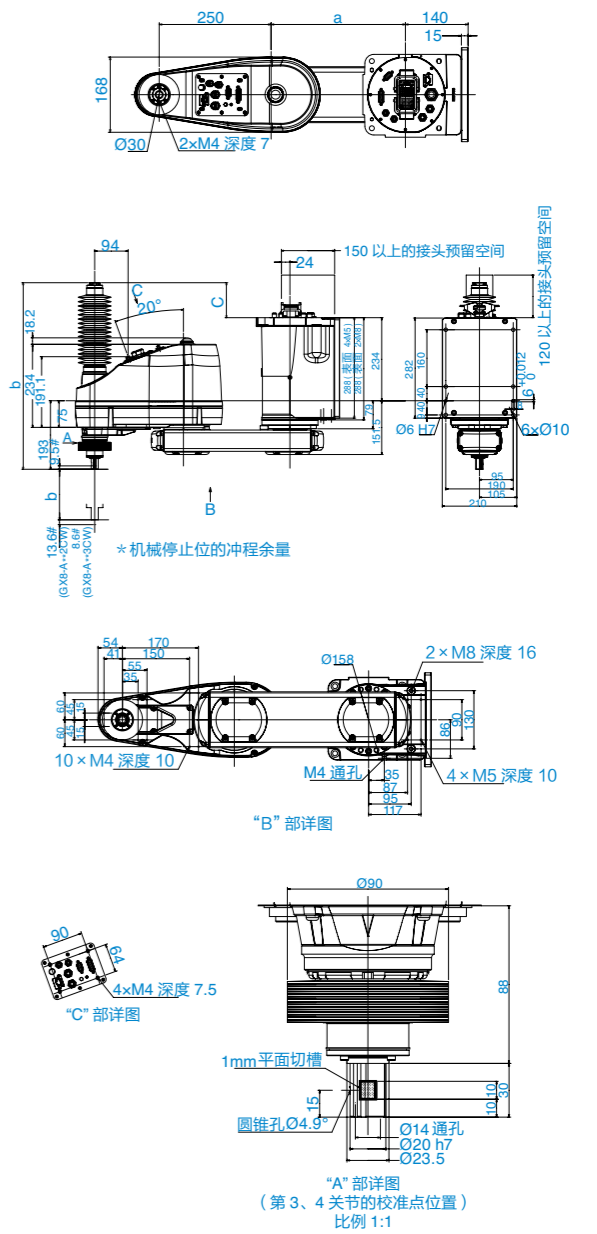
[单位: mm]

标准型



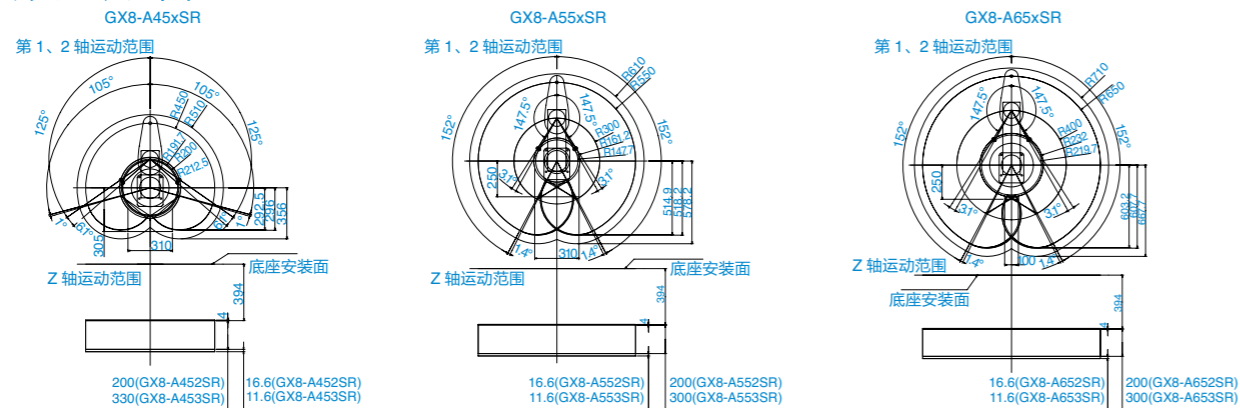
	GX8-A452SW	GX8-A453SW	GX8-A552SW	GX8-A553SW	GX8-A652SW	GX8-A653SW
a	200	200	300	300	400	400
b	200	330	200	330	200	330
c	16	141	16	141	16	141
d	410	535	410	535	410	535

洁净型

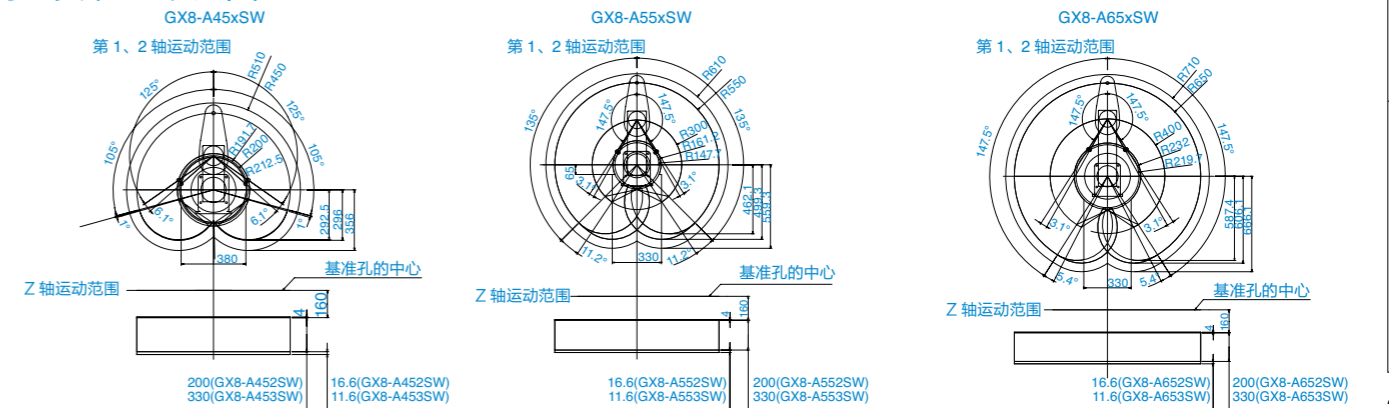


	GX8-A452CW	GX8-A453CW	GX8-A552CW	GX8-A553CW	GX8-A652CW	GX8-A653CW
a	200	200	300	300	400	400
b	170	300	170	300	170	300
c	98.5	223.5	98.5	223.5	98.5	223.5
d	525.5	650.5	525.5	650.5	525.5	650.5

■ 吊顶安装运动范围



■ 侧壁安装运动范围



G10/G20

G10

适用于多夹具高速装配及配套装箱作业

- 适于搬运最大 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装箱作业

- 可搬运最大 20kg 的重物



型号 G10 - 85 4 S □ - UL

- 有效载荷**
- 10 : 10kg
 - 20 : 20kg
- 轴臂长**
- 65 : 650mm (G10 series only)
 - 85 : 850mm
 - A0 : 1000mm (G20 series only)
- 第 3 关节**
- 1 : 180mm
 - 150mm
 - 4 : 420mm
 - 390mm
- UL 规格**
- UL : 符合 UL
 - : 不符合 UL
- 环境**
- S : 标准型
 - C : 洁净型 & ESD
 - D : 防护型: IP54 (含波纹管选项)
 - P : 防护型: IP65
- 类型**
- : 台面安装
 - W : 侧壁安装
 - R : 吊顶安装

规格表

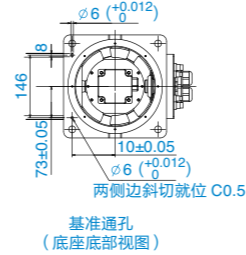
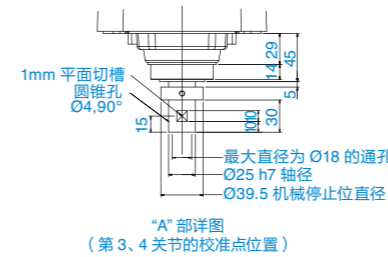
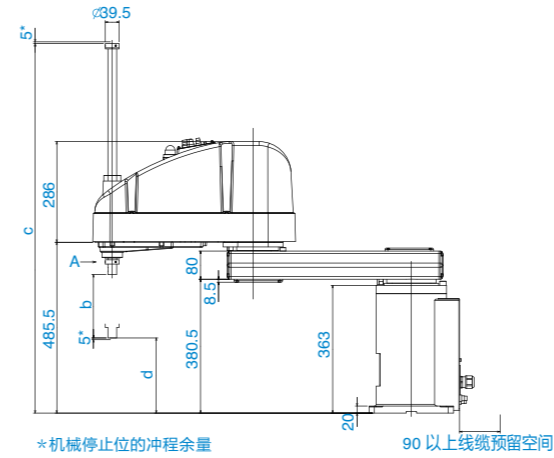
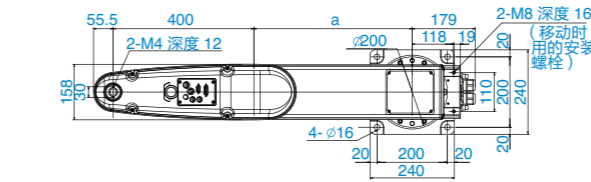
安装方式	G10-65**			G10/20-85***			G20-A0***		
	台面安装	吊顶安装	侧壁安装	台面安装	吊顶安装	侧壁安装	台面安装	吊顶安装	侧壁安装
轴臂长	650 mm			850 mm			1000 mm		
最大运动速度	8800 mm/s			11000 mm/s			11500 mm/s		
	2400°/s			G10/20-***1**=1100 mm/s / G10/20-***4**=2350 mm/s			1700 deg		
本体重量 (不含线缆重)	46 kg			51 kg			50 kg		
	51 kg			48 kg			53 kg		
重复定位精度	±0.025 mm			±0.01 mm			±0.005°		
	±0.01 mm			±0.005°			±0.005°		
最大运动范围	±152°			±107°			±152°		
	±107°			±152°			±107°		
	±152.5°			±130°			±152.5°(±122.5 deg)** 波纹管 Z:-360~-390 G10/20-***1** / G10/20-***4**=±151 deg(122.5°)* (环境规格为洁净型或防护型)		
	±107°			±152°			±107°		
负载	5 kg			G10=5 kg / G20=10kg			10 kg		
	10 kg			G10=10 kg / G20=20kg			20 kg		
标准循环时间*1	0.34 秒			0.37 秒			0.42 秒		
	0.02 kg·m ²			G10=0.02 kg·m ² / G20=0.05 kg·m ²			0.05 kg·m ²		
第 4 关节容许惯性力矩*2	0.25 kg·m ²			G10=0.25 kg·m ² / G20=0.45 kg·m ²			0.45 kg·m ²		
	0.25 kg·m ²			G10=0.25 kg·m ² / G20=0.45 kg·m ²			0.45 kg·m ²		
电机功耗	750 W			600 W			400 W		
	150 W			250 N			250 N		
第 3 关节下压力	250 N			250 N			250 N		
原点复位	无需原点复位			无需原点复位			无需原点复位		
用户电路	24针(D-Sub 模拟接口9+D-Sub 模拟接口15)			24针(D-Sub 模拟接口9+D-Sub 模拟接口15)			24针(D-Sub 模拟接口9+D-Sub 模拟接口15)		
用户气路	Φ6mmX2, Φ4mmX2, 0.59MPa (6kgf/cm ²)			Φ6mmX2, Φ4mmX2, 0.59MPa (6kgf/cm ²)			Φ6mmX2, Φ4mmX2, 0.59MPa (6kgf/cm ²)		
安装环境	标准型/洁净和防静电*/防护型*			标准型/洁净和防静电*/防护型*			标准型/洁净和防静电*/防护型*		
适用控制器	RC700-A			RC700-A			RC700-A		
安全标准	CE, KC, UL			CE, KC, UL			CE, KC, UL		

*1: 负载 2kg 下 (水平 300mm, 垂直 25mm), 往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。
*3: 洁净度: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1:2015) 及早期级别 10 (每 28,317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。
*4: 防护型: G10-***D* 配装波纹管 IP54; G10-***P* 符合 IP65。

■ 台面安装外形图

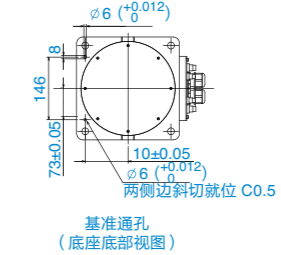
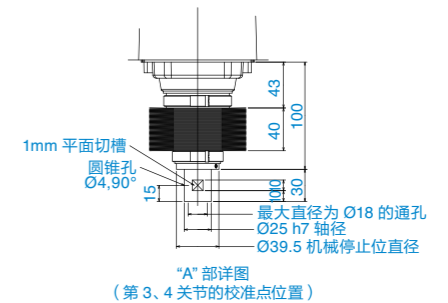
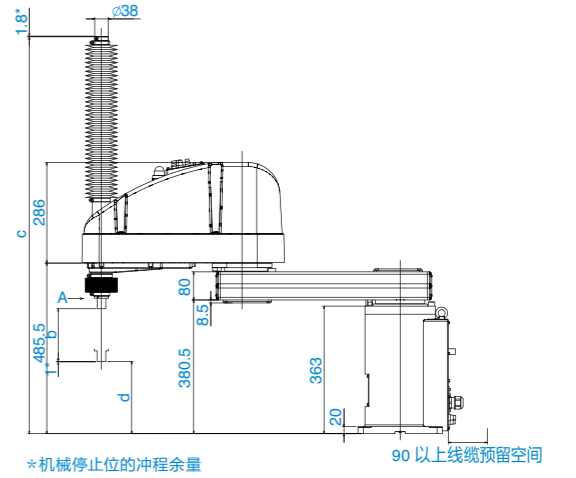
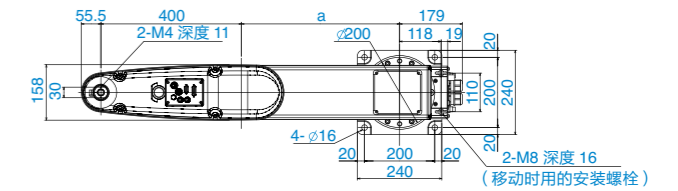
[单位: mm]

标准型



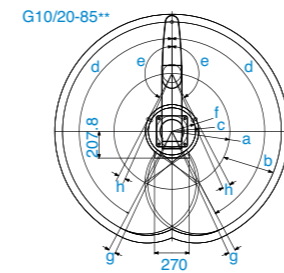
	G10-85'S	G10/20-85'S	G20-A0'S
a	250	450	600
b	180	420	
c	813.5	1053.5	
d	213.5	-26.5	

洁净型



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

■ 台面安装运动范围

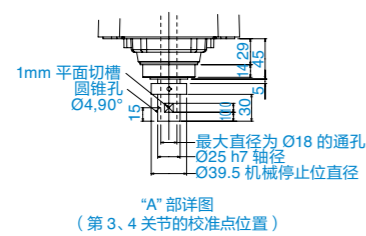
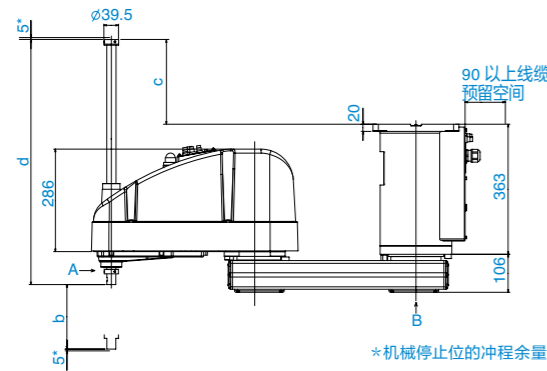
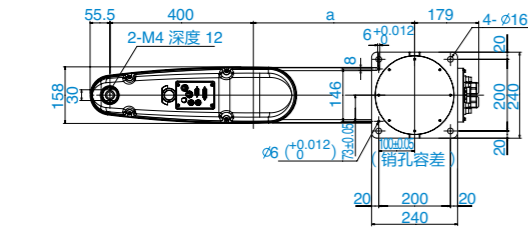


名称	G10-65**	台面安装		G20-A0
		G10/20-85*	G10/20-85*	
a 第 1 轴臂长 (mm)	250	450		600
b 第 2 轴臂长 (mm)	400	400		400
c 运动范围	212.4	207.8	Z:0 ~ -360	207.8
			Z:-360 ~ -390	218.3
d 第 1 关节运动范围 (°)	152	152		152
e 第 2 关节运动范围 (°)	152.5	152.5	Z:0 ~ -360	152.5
			Z:-360 ~ -390	151
f 机械停止位的区域	199.4	183.3		285.4
g 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	3	3	Z:0 ~ -360	3.5
			Z:-360 ~ -390	5
h 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	3.5	3.5	Z:0 ~ -360	3.5
			Z:-360 ~ -390	5

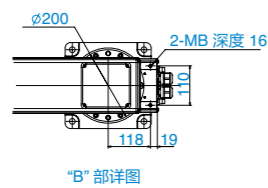
■ 吊顶安装外形图

[单位: mm]

标准型



"A" 部详图
(第 3、4 关节的校准点位置)

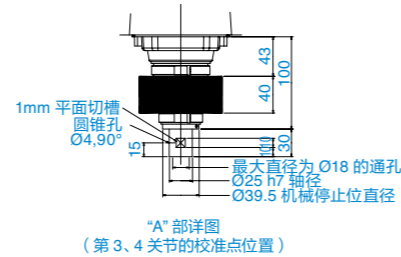
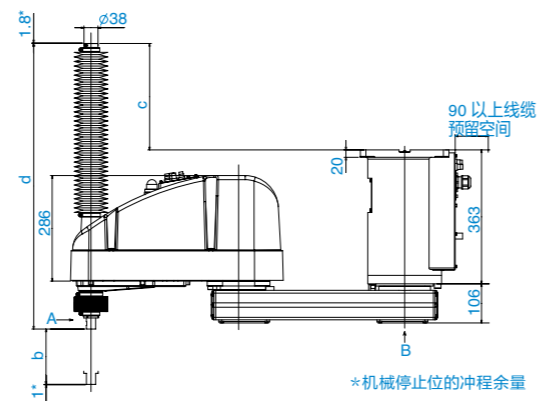
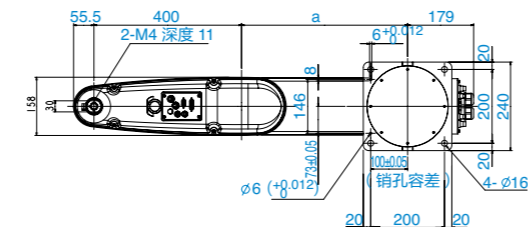


"B" 部详图

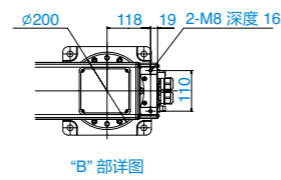
	G10-65*SR	G10/G20-85*SR	G20-A0*SR
a	250	450	600

	G10/G20-1*SR	G10/G20-4*SR
b	180	420
c	-27.5	212.5
d	420	660

洁净型



"A" 部详图
(第 3、4 关节的校准点位置)



"B" 部详图

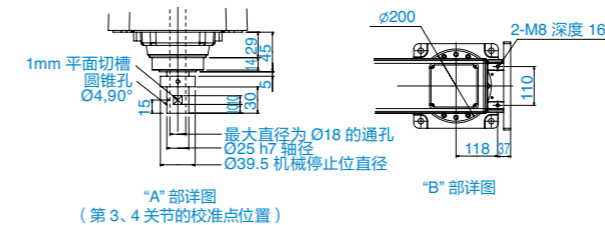
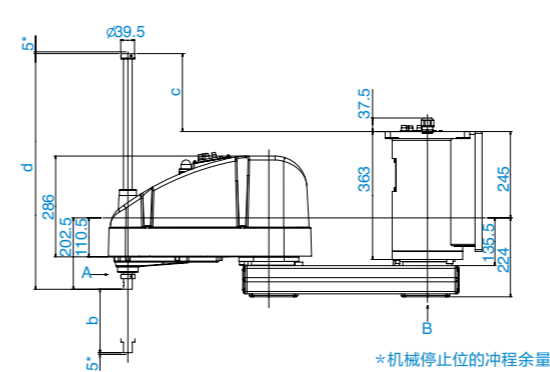
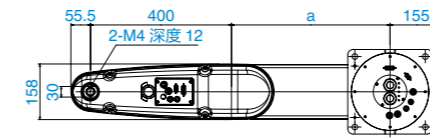
	G10-65*CR	G10/G20-85*CR	G20-A0*CR
a	250	450	600

	G10/G20-1*CR	G10/G20-4*CR
b	150	390
c	29.5	288.5
d	515	774

■ 侧壁安装外形图

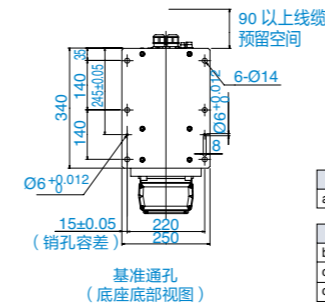
[单位: mm]

标准型



"A" 部详图
(第 3、4 关节的校准点位置)

"B" 部详图

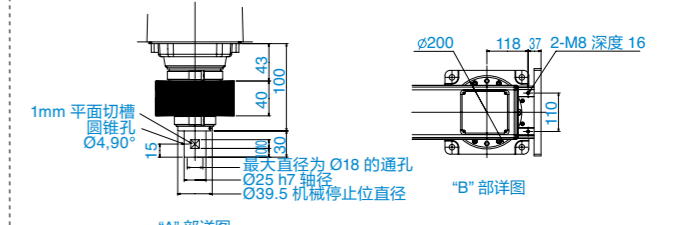
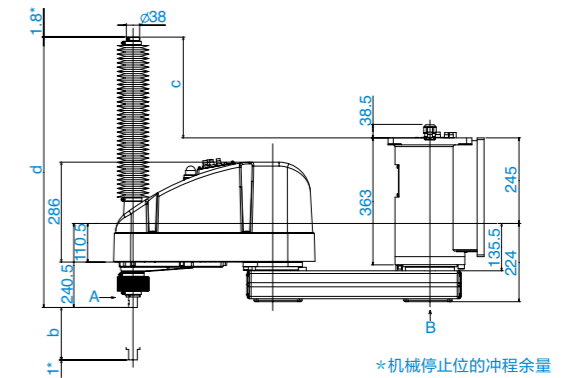
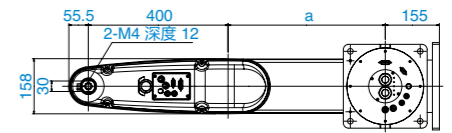


基准通孔
(底座底部视图)

	G10-65*SW	G10/G20-85*SW	G20-A0*SW
a	250	450	600

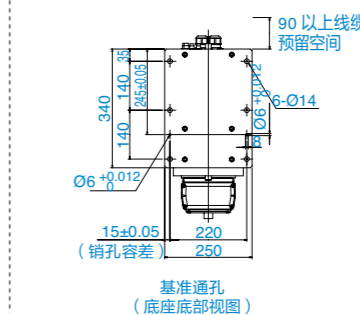
	G10/G20-1*SW	G10/G20-4*SW
b	180	420
c	-27.5	212.5
d	420	660

洁净型



"A" 部详图
(第 3、4 关节的校准点位置)

"B" 部详图



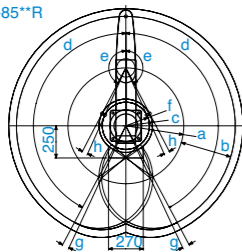
基准通孔
(底座底部视图)

	G10-65*CW	G10/G20-85*CW	G20-A0*CW
a	250	450	600

	G10/G20-1*CW	G10/G20-4*CW
b	150	390
c	29.5	288.5
d	515	774

■ 吊顶安装运动范围

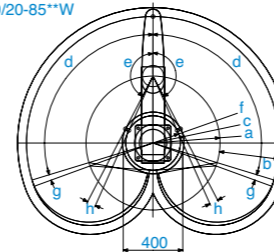
G10/20-85**R



名称	吊顶安装 G10/20-85*			
	G10-65**R	SR/DR	CR/PR/DR 波纹管套	G20-A0**W
a 第 1 轴臂长 (mm)	250	450		600
b 第 2 轴臂长 (mm)	400	400		400
c 运动范围	306.5	207.8	218.3	307
d 第 1 关节运动范围 (°)	107	152		152
e 第 2 关节运动范围 (°)	130	152.5	151	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 (°)	3	3		3
h 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	3.5	3.5	5	3.5

■ 侧壁安装运动范围

G10/20-85**W



名称	侧壁安装 G10/20-85*			
	G10-65**W	SW/DW	CW/PW/DW 波纹管套	G20-A0**W
a 第 1 轴臂长 (mm)	250	450		600
b 第 2 轴臂长 (mm)	400	400		400
c 运动范围	306.5	207.8	218.3	307
d 第 1 关节运动范围 (°)	107	107		107
e 第 2 关节运动范围 (°)	130	152.5	151	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 (°)	3	3		3
h 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	3.5	3.5	5	3.5

LS3-B

可靠性, 多功能性, 易用性升级
满足多种自动化作业需求

- 手臂上内置以太网口, 易于相机连接
- 免电池马达单元, 易于维护
- 斜向线管, 更紧凑的外形, 更小的安装空间需求
- 通用的 I/O 接口, 更具适用性的控制器



型号 LS3 - B40 1 S

有效载荷
3 : 3kg

环境
S : 标准型
C : 洁净型

第 3 关节
1 : 150mm: 标准型
1 : 120mm: 洁净型 (含波纹管)

轴臂长
40 : 400mm

规格表

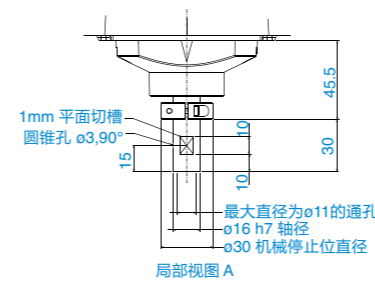
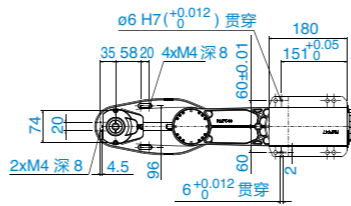
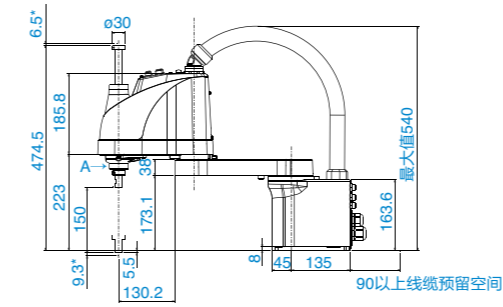
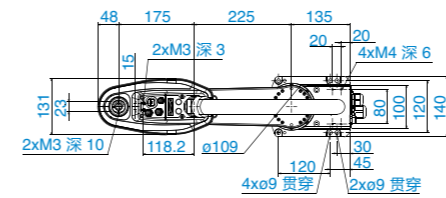
产品型号	LS3-B401S/C	LS3-B401S-V1
臂长	第1-2轴臂	400 mm
负载*1	额定值	1 kg
	最大值	3 kg
重复定位精度	第1-2关节	± 0.01 mm
	第3关节	± 0.01 mm
	第4关节	± 0.01*
标准循环时间*2	0.42 s	0.39 s
最大运动速度	第1-2关节	7200 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2600*/s
第4关节容许惯性力矩*3	额定值	0.005 kg · m²
	最大值	0.05 kg · m²
第三关节顶压力	100 N	
安装环境	标准型/洁净型(ISO4)	标准型 (IP20)
安装方式	台面安装	
本机重量 (不含线缆重)	14 kg	
适用控制器	RC90-B	
用户线路接口	D-sub 15 pin x1, RJ45 8 pin (CAT 5e) x1	
用户气路接口	φ6 mm x 2, φ4 mm x 1 : 0.59Mpa(6kgf/cm²)	
电源规格	AC200-240 (V)	
功耗 *4	1.0 kVA	
电缆长度	3m / 5m / 10m	
安全标准	CE, KC	CE

*1: 请勿超过最大负载使用。
*2: 负载2kg下(水平300mm,垂直25mm),往返拱形运动的循环时间(在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
*3: 该值是当负载的中心和第4关节中心位置一致时的值。如果重心位置与第4关节中心位置不一致,请使用Inertia命令设置参数。
*4: 实际功耗将受操作环境、操作程序、用户使用习惯等因素影响会有差别。

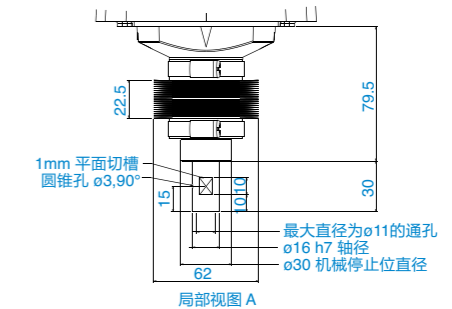
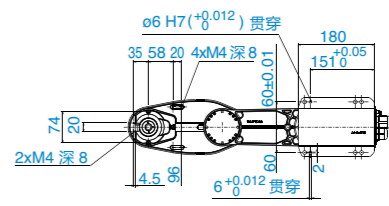
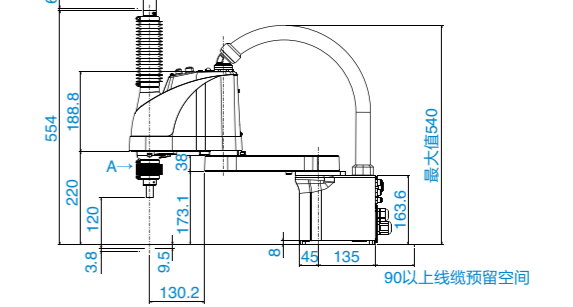
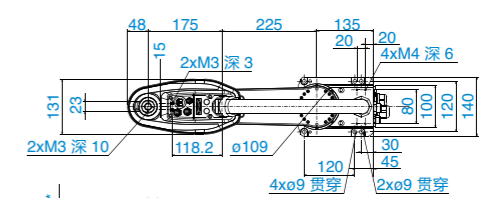
■ 台面安装外形图

[单位: mm]

标准型



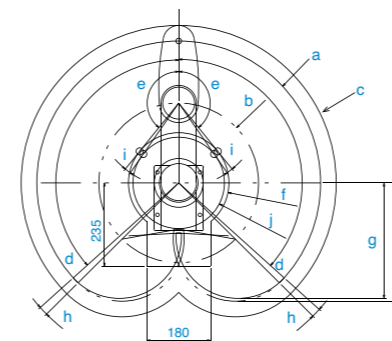
洁净型



■ 台面安装运动范围

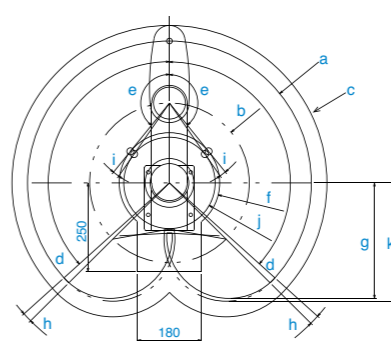
标准型

LS3-B401S



洁净型

LS3-B401C



型号	LS3-B401 □	
	标准型	洁净型
a 第 1 轴臂长 + 第 2 轴臂长 (mm)	400	
b 第 1 轴臂长 (mm)	175	
c 最大运动范围 (mm)	449	
d 第 1 关节运动范围 (°)	132	
e 第 2 关节运动范围 (°)	141	
f 运动范围 (mm)	141.6	
g 后方运动范围 (mm)	325.5	
h 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	2.8	
i 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	4.2	
j 机械停止位的范围 (mm)	128.8	
k 后方机械停止位的范围 (mm)	333.5	

LS6-B

推出新品高速 SCARA，易用性升级
满足多种自动化作业需求

- 手臂上内置以太网口，易于相机连接
- 免电池马达单元，易于维护
- 第二轴臂斜向外线，外形更紧凑，减少安装空间
- 通用的 I/O 接口，更具适用性的控制器



型号 **LS6 - B60 2 S - V1**

- 有效载荷
[6] : 6kg
- 环境
[S] : 标准型
[C] : 洁净型
- 高速机型
- 第 3 关节
[2] : 200mm: 标准型
[2] : 170mm: 洁净型 (含波纹管)
- 轴臂长
[50] : 500mm
[60] : 600mm
[70] : 700mm

规格表

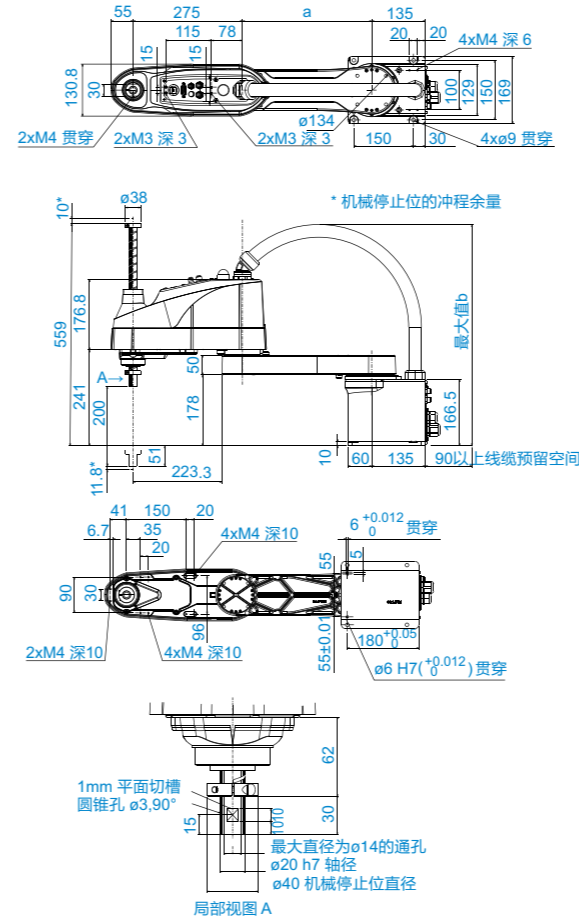
产品型号	LS6-B502*	LS6-B602*	LS6-B602S-V1**	LS6-B702*
安装方式	台面安装			
臂长	500 mm	600 mm	600 mm	700 mm
最大运动速度	第 1-2 轴臂	7120 mm/s	7850 mm/s	8590 mm/s
	第 3 关节	1100 mm/s		
本体重量 (不含电缆)	第 1-2 关节	17 kg	17 kg	18 kg
	第 3 关节	2000*/s		
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.02 mm		
	第 3 关节	±0.01 mm		
	第 4 关节	±0.01°		
	第 1 关节	±132°		
最大运动范围	第 2 关节	±150°		
	第 3 关节 (洁净型)	200 mm (170 mm)		
	第 4 关节	±360°		
负载 *2	额定值	2 kg		
	最大值	6 kg		
标准循环时间 *3	0.39 秒	0.40 秒	0.35 秒	0.42 秒
第 4 关节容许惯性力矩 *4	额定值	0.01 kg·m²		
	最大值	0.12 kg·m²		
电机功耗	第 1 关节	200 W	520 W	200 W
	第 2 关节	200 W	200 W	200 W
	第 3 关节	100 W	150 W	100 W
	第 4 关节	100 W	100 W	100 W
第 3 关节顶压力	100 N			
原点复位	无需原点复位			
用户电路	15 针 (D-SUB 接口)、RJ45 8 针 (CAT 5e)			
用户气路	Φ4mm × 1, Φ6mm × 2 耐压: 0.59 MPa (6 kgf/cm²) (86 psi)			
安装环境	标准型 / 洁净型 *5		标准型	标准型 / 洁净型 *5
适用控制器	RC90-B			
安全标准	CE, KC			

*1: 高速机型仅限于600臂长的标准型规格。
*2: 不要超过规定的最大负载使用。
*3: 负载 2 kg 下 (水平300mm、垂直25mm)，往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
*4: 负载重心与第4关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。
*5: 符合 ISO 4 (ISO14644-1:2015) 级洁净度标准。

台面安装外形图

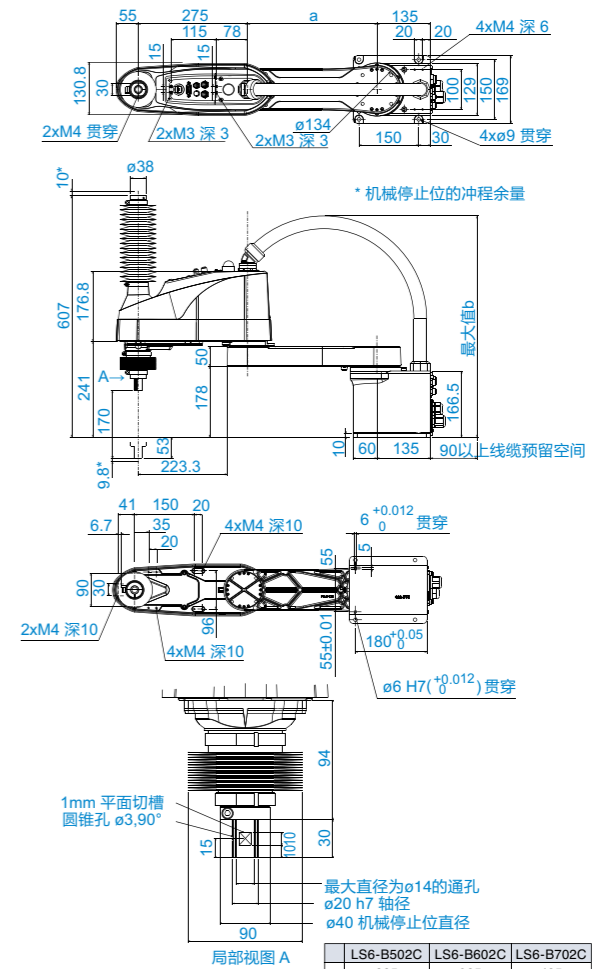
[单位: mm]

标准型



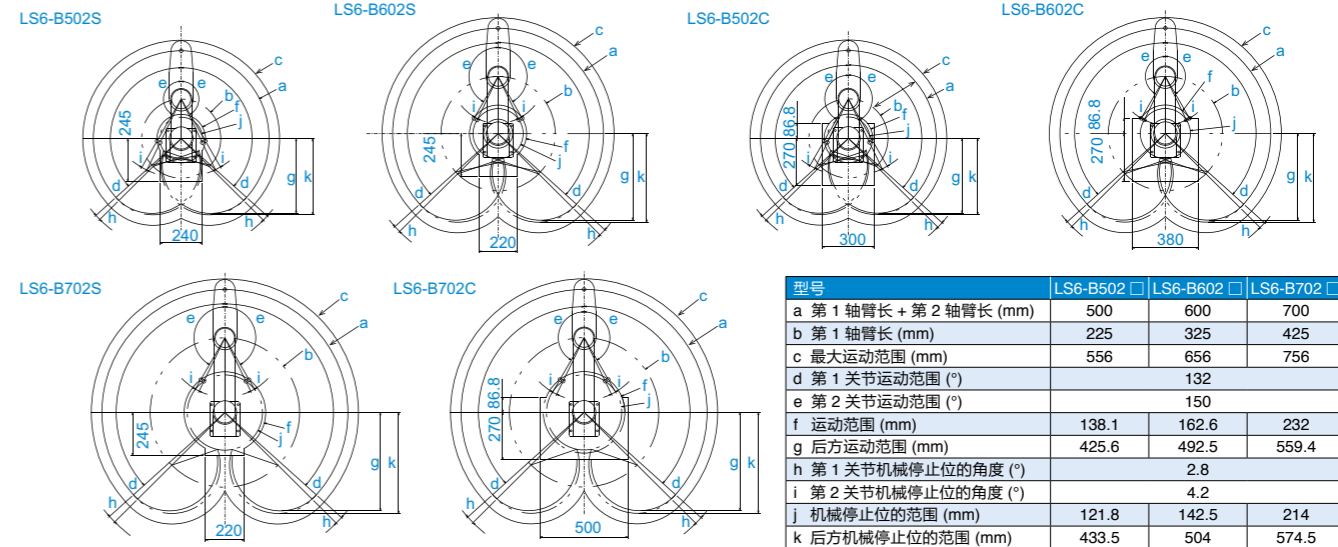
	LS6-B502S	LS6-B602S	LS6-B602S-V1	LS6-B702S
a	225	325	325	425
b	529	559	559	589

洁净型



	LS6-B502C	LS6-B602C	LS6-B702C
a	225	325	425
b	529	559	589

台面安装运动范围



LS10-B

高速度，易用性
满足多种自动化作业需求

- 本产品最大负载 10kg*，适用于多夹具，多工件
- 更短的循环时间，满足高速作业需求
- 免电池的马达单元，易于维护
- 可拆卸的机体 - 控制器线缆，方便搬运及组装



型号 LS10-B602S	
有效载荷	环境
10 : 10kg	S : 标准型
	C : 洁净型
轴臂长	第3关节
60 : 600mm	2 : 200mm: 标准型
70 : 700mm	2 : 170mm: 洁净型 (含波纹管)
80 : 800mm	3 : 300mm: 标准型
	3 : 270mm: 洁净型 (含波纹管)

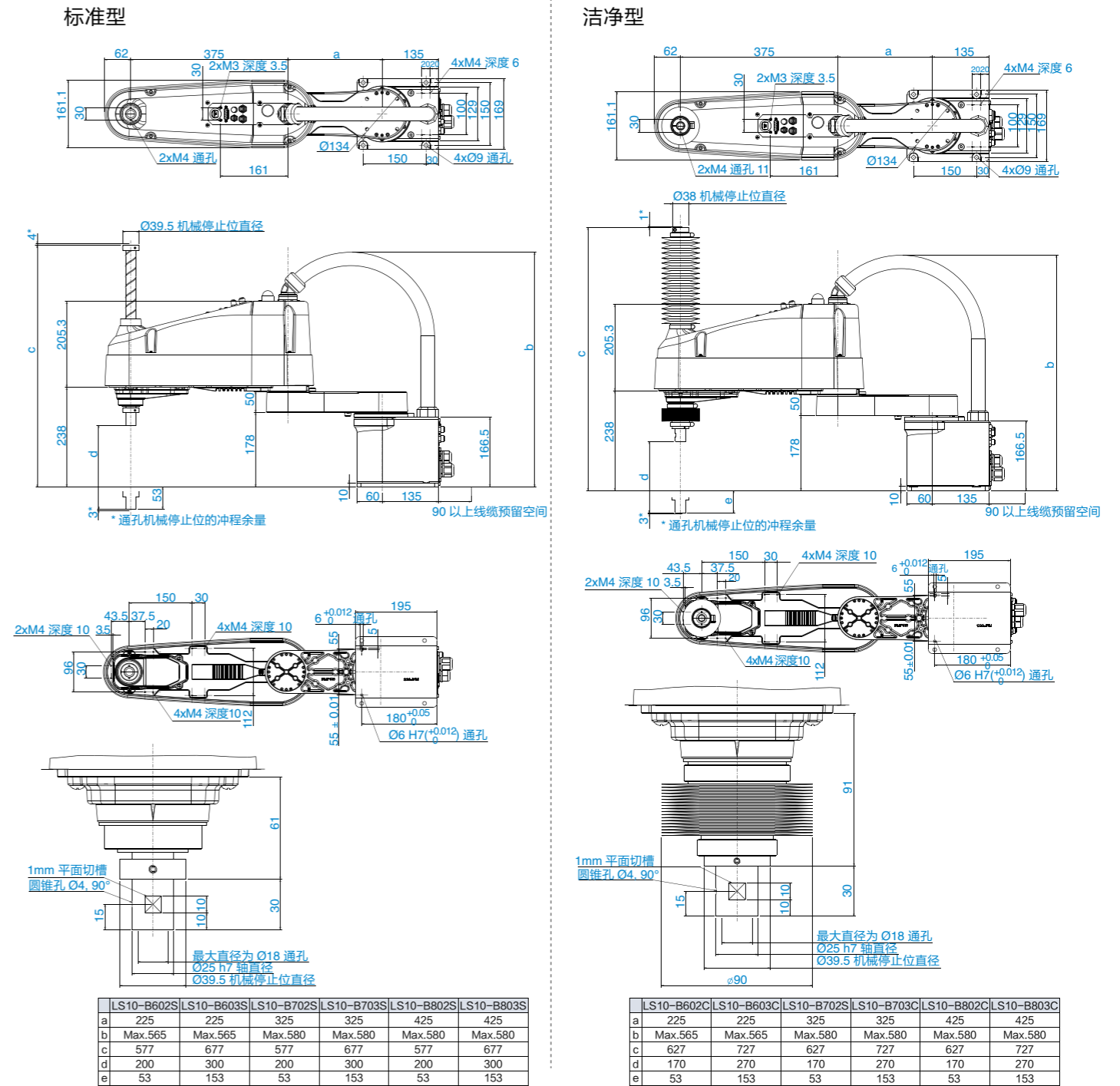
规格表

		LS10-B60*S/C	LS10-B70*S/C	LS10-B80*S/C
安装方式		台面安装		
臂长	第1-2轴臂	600 mm	700 mm	800 mm
最大运动速度	第1-2关节	9100 mm/s	9800 mm/s	10500 mm/s
	第3关节		1100 mm/s	
	第4关节		2700°/s	
	第4关节			
本体重量(不含线缆重)		22 kg	22 kg	23 kg
重复定位精度	第1-2关节	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.025mm
	第3关节		±0.01 mm	
	第4关节		±0.01°	
	第1关节		±132°	
最大运动范围	第2关节		±150°	
	第3关节		200 mm 或 300 mm	
	第3关节 (洁净型)		(170 mm 或 270 mm)	
	第4关节		±360°	
负载 ^{*1}	额定值	5 kg	10 kg	
	最大值			
标准循环时间 ^{*2}		0.389 秒	0.409 秒	0.449 秒
第4关节容许惯性力矩 ^{*3}			0.02 kg·m ²	0.3 kg·m ²
电机功耗	额定值		520W	
	第1关节		520W	
	第2关节		200W	
	第3关节		150W	
第3关节顶压力			200 N	
原点复位			无需原点复位	
用户电路			15 针(D-sub接口), RJ45 8针(CAT 5e)	
用户气路			ø4mmx1, ø6mmx2	
安装环境			标准型 / 洁净型 ^{*4}	
适用控制器			RC90-B	
线缆长度			3m, 5m, 10m	
安全标准			CE, KC	

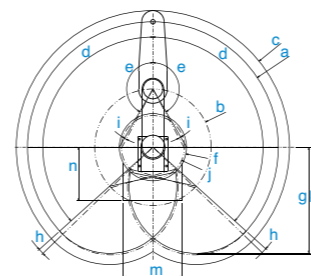
*1: 请不要超过最大负载使用。
*2: 负载2kg下(水平300mm,垂直25mm), 往返拱形运动的循环时间(在最大速度及最优路径条件下)。
*3: 负载重心与第4关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。
*4: 符合ISO 4 (ISO14644-1:2015) 级洁净型标准。

■ 台面安装外形图

[单位: mm]



■ 台面安装运动范围



名称	标准型			洁净型		
	LS10-B602S/B603S	LS10-B702S/B703S	LS10-B802S/B803S	LS10-B602C/B603C	LS10-B702C/B703C	LS10-B802C/B803C
a 第1轴臂长+第2轴臂长(mm)	600	700	800	600	700	800
b 第1轴臂长(mm)	225	325	425	225	325	425
c 第2轴臂长(mm)	663	763	863	663	763	863
d 第1关节运动范围(°)	132			132		
e 第2关节运动范围(°)	150			150		
f 运动范围	212	188	213	212	188	213
g 后方运动范围	526	592	659	526	592	659
h 第1关节机械停止位的角度(°)	2			2		
i 第2关节机械停止位的角度(°)	2			2		
j 机械停止位的范围	206	176	200	206	176	200
k 后方机械停止位的范围	531	601	670	531	601	670
m 运动范围	420	330	320	420	400	480
n 运动范围	300			320		

LS20-B

可靠性, 多功能性, 易用性升级
满足多种自动化作业需求

- 更大容许惯性力矩, 更强性能, 适合大型末端执行机构进行多工件搬运
- 手臂上内置以太网口, 易于相机连接
- 免电池马达单元, 易于维护
- 改进线管设计, 减小工作时振动, 易于线缆安装



型号 **LS20-B80 4 S**

有效载荷
[20]: 20kg
环境
S: 标准型
C: 洁净型

轴臂长
[80]: 800mm
[A0]: 1000mm
第3关节
4: 420mm: 标准型
390mm: 洁净型(含波纹管)

规格表

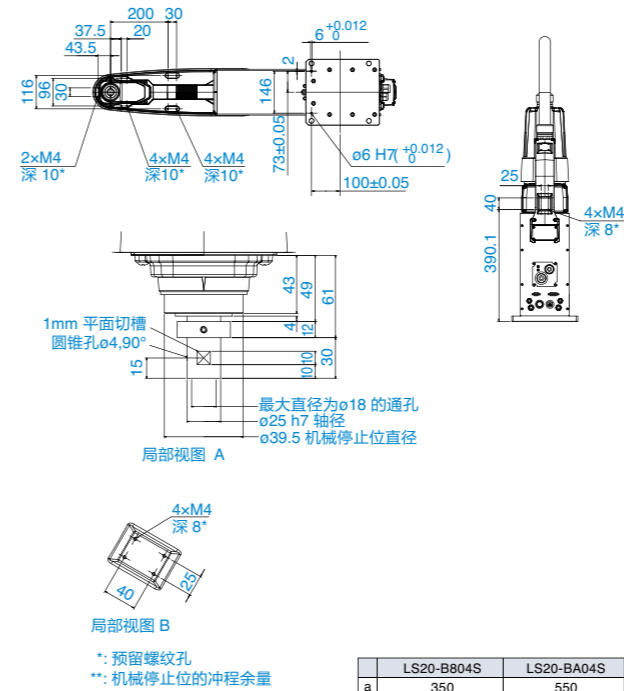
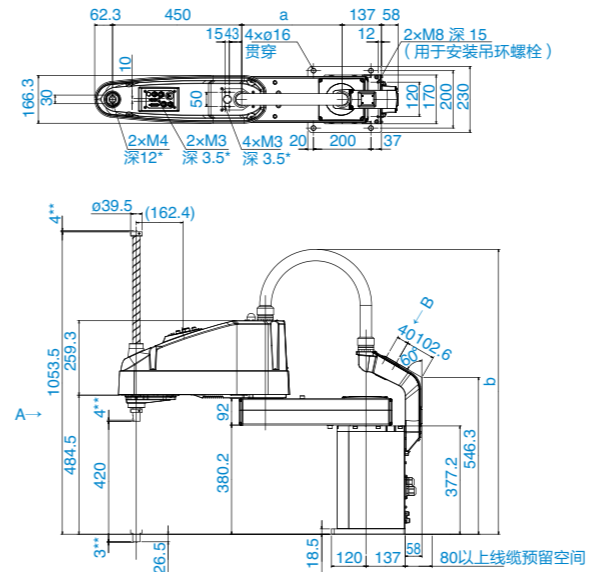
		LS20-B804*	LS20-BA04*
安装方式		台面安装	
臂长	第1-2轴臂	800 mm	1000 mm
最大运动速度	第1-2关节	9940 mm/s	11250 mm/s
	第3-4关节	2300 mm/s	1400°/s
本体重量(不含线重量)		48 kg	51 kg
重复定位精度	第1-2关节	±0.025 mm	±0.01 mm
	第3-4关节	±0.01 mm	±0.01 mm
	第1-2关节	±0.01°	±0.01°
	第3-4关节	±0.01°	±0.01°
最大运动范围	第1-2关节	±132°	±152°
	第3-4关节(洁净型)	420 mm(390 mm)	420 mm(390 mm)
	第1-2关节	±360°	±360°
	第3-4关节	±360°	±360°
负载*1	额定值	10 kg	20 kg
	最大值	10 kg	20 kg
标准循环时间*2		0.39 秒	0.43 秒
第4关节容许惯性力矩*3	额定值	0.05 kg·m ²	0.05 kg·m ²
	最大值	1.00 kg·m ²	1.00 kg·m ²
电机功耗	第1-2关节	750 W	520 W
	第2-3关节	520 W	520 W
	第3-4关节	520 W	150 W
	第4-5关节	150 W	250 W
第3-4关节顶压力		250 N	250 N
原点复位		无需原点复位	
用户电路		D-Sub 模拟接口 15 针, D-Sub 模拟接口 9 针, RJ45 8 针 (CAT 5e)	
用户气路		Φ6mm × 2, Φ8mm × 2 耐压: 0.59 MPa(6 kgf/cm ²)(86 psi)	
安装环境		标准型 / 洁净型**	
适用控制器		RC90-B	
安全标准		CE, KC	

*1: 不要超过规定的最大负载使用。
*2: 负载 2kg 下 (水平 300mm、垂直 25mm), 往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
*3: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置惯量参数。
*4: 符合 ISO 4 (ISO14644-1:2015) 级洁净型标准。

台面安装外形图

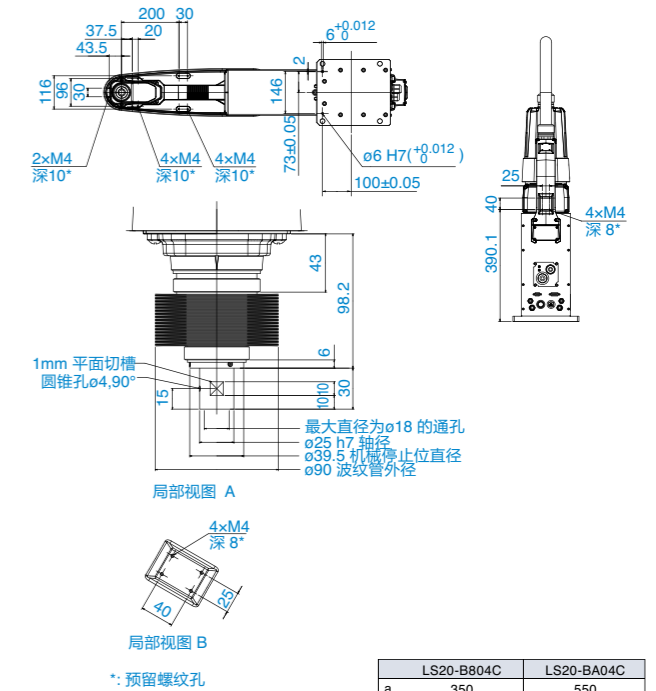
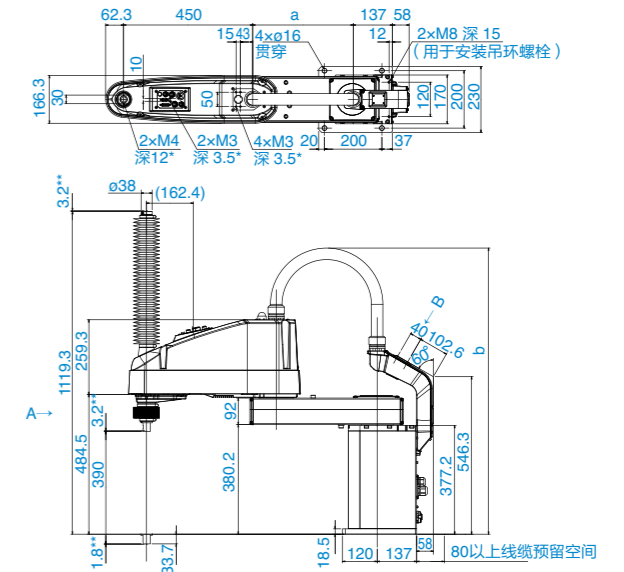
[单位: mm]

标准型



	LS20-B804S	LS20-BA04S
a	350	550
b	最大值1000	最大值1100

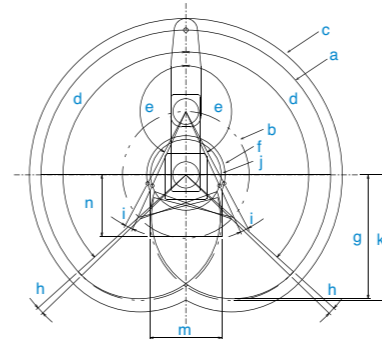
洁净型



	LS20-B804C	LS20-BA04C
a	350	550
b	最大值1000	最大值1100

台面安装运动范围

标准型 / 洁净型



名称	标准型		洁净型	
	LS20-B804S	LS20-BA04S	LS20-B804C	LS20-BA04C
a 第1轴臂长 + 第2轴臂长 (mm)	800	1000	800	1000
b 第1轴臂长 (mm)	350	550	350	550
c 第2轴臂长 (mm)	864	1064	864	1064
d 第1关节运动范围 (°)	132			
e 第2关节运动范围 (°)	152			
f 运动范围 (mm)	216.5	260.7	216.5	260.7
g 后方运动范围 (mm)	684.2	818	684.2	818
h 第1关节机械停止位的角度 (°)	2			
i 第2关节机械停止位的角度 (°)	3.6			
j 机械停止位的范围 (mm)	195.3	232.8	195.3	232.8
k 后方机械停止位的范围 (mm)	693.1	832.1	693.1	832.1
m 运动范围 (mm)	400	290	400	330
n 运动范围 (mm)	340	265	340	265

T3-B

速度，稳定性，全面升级

- 控制器内置，节省空间，便于安装
- 手部 I/O，短导线管，方便布线
- 免电池马达单元，维护方便
- 宽电压支持范围，AC100V-240V



型号 T3 - B40 1 S

有效载荷 [3]: 3kg 环境 [S]: 标准型

轴臂长 [40]: 400mm 第3关节行程 [1]: 150mm

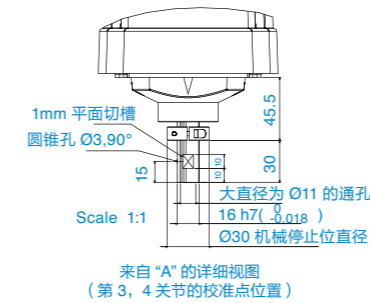
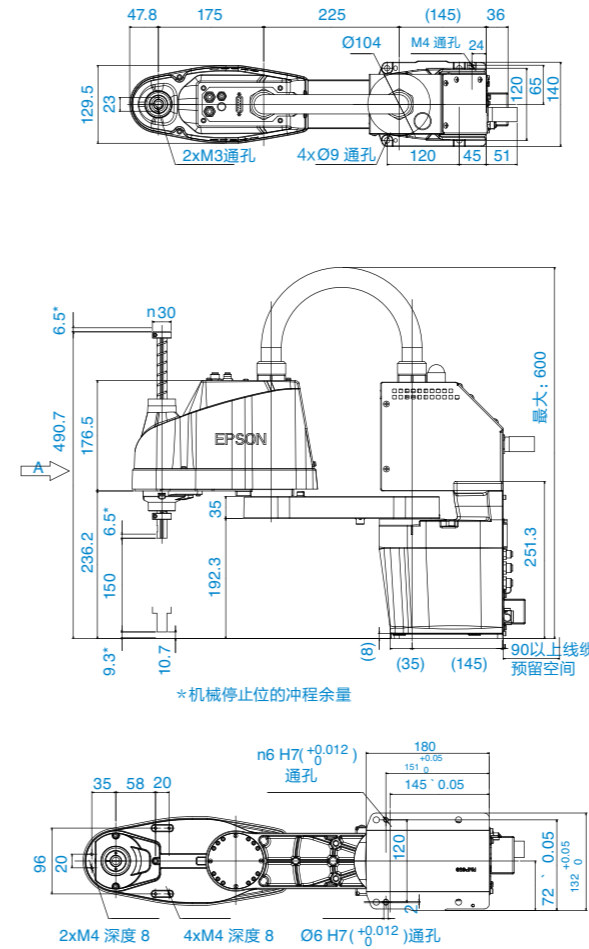
规格表

产品型号		T3-B401S
负载*1	额定值	1 kg
	最大值	3 kg
臂长	第1-2轴臂	400 mm
	第3关节	± 0.02 mm
重复定位精度	第3关节	± 0.02 mm
	第4关节	± 0.02°
标准循环时间*2		0.52 秒
最大运动范围	第1 关节	± 132°
	第2 关节	± 141°
	第3 关节	150 mm
	第4 关节	± 360°
最大运动速度	第1-2关节	3700 mm/s
	第3关节	1000 mm/s
	第4关节	2600°/s
	第4关节容许惯性力矩*3	额定值
	最大值	0.01 kg·m²
第三关节顶压力		83 N
安装方式		台面安装
安装环境		标准型 (IP20)
本机重量 (不含线缆重)		14 kg
适用控制器		内置控制器
电源规格/电缆长度		AC100-240V / 5m
功耗*4		660VA
用户线路接口		Hand I/O: IN6/OUT4(D-sub 15pin), User I/O:IN18/OUT12
用户气路接口		ø6 mm x 2, ø4mm x 1 : 0.59 MPa (6 kgf/cm² : 86 psi)
安全标准		CE , KC

*1: 请勿超过最大负载使用。
 *2: 负载1kg下(水平300mm,垂直25mm),往返拱形运动的循环时间(在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
 *3: 该值是当负载的中心和第4关节中心位置一致时的值。如果重心位置与第4关节中心位置不一致,请使用Inertia命令设置参数。
 *4: 实际功耗将受操作环境、操作程序、用户使用习惯等因素影响会有差别。

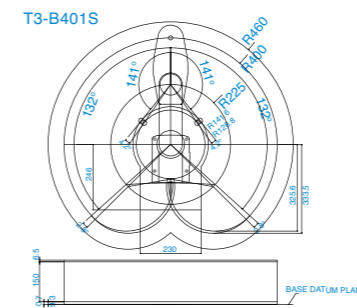
台面安装外形图

[单位: mm]



台面安装运动范围

[单位: mm]



选配件

TP2 / TP3	✓
传送带跟踪	-
PG卡	-
紧急停止开关	✓
RS-232C 扩展卡	-
I/O 扩展卡	-
现场总线I/O (主站)*1	✓
现场总线I/O (从站)	✓
I/O 线缆套件	-
驱动单元DU	-
视觉选件 CV2 / PV1	✓
压力传感器 S250	-

软件

Vision Guide 7.0 / PV1	✓
Force Guide 7.0	-
RC+ API 7.0	✓
ECP	✓
GUI Builder 7.0	✓
Force sensing	-
OCR	✓
Part Feeding 7.0	✓

✓ 支持
 - 不支持
 *1: CC-LINK, Profibus, EtherCAT, EtherNet/IP, ProfiNet, DeviceNet

T6-B

速度，稳定性，全面升级

- 控制器内置，节省空间，便于安装
- 手部 I/O，短导线管，方便布线
- 免电池马达单元，维护方便
- 宽电压支持范围，AC100V-240V
- 6kg 负载，更适合多末端执行器和多工件搬运



型号 T6 - B60 2 S

有效载荷 [6]: 6kg 环境 [S]: 标准型

轴臂长 [60]: 600mm 第3关节行程 [2]: 200mm

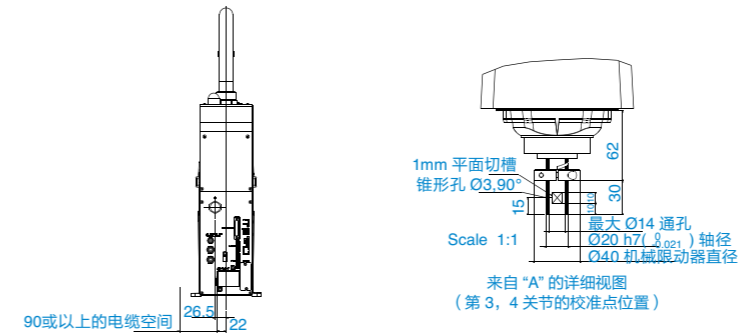
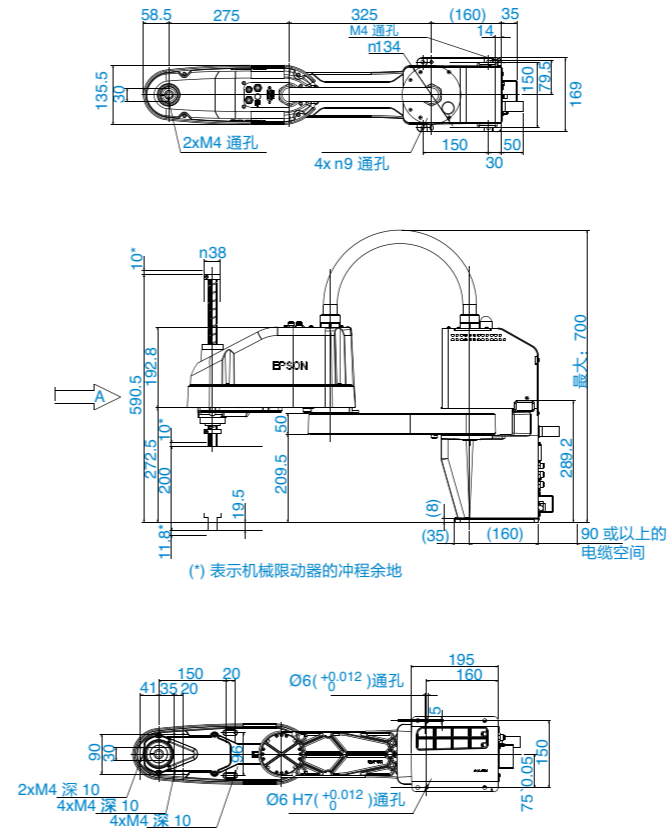
规格表

产品型号		T6-B602S
负载*1	额定值	2 kg
	最大值	6 kg
臂长	第1-2轴臂	600 mm
	第3关节	±0.04 mm
重复定位精度	第3关节	±0.02 mm
	第4关节	±0.02*
标准循环时间*2		0.46 秒
最大运动范围	第1 关节	± 132°
	第2 关节	± 150°
	第3 关节	200 mm
	第4 关节	± 360°
最大运动速度	第1-2关节	4180 mm/s
	第3关节	1000 mm/s
	第4关节	1800°/s
	第4关节容许惯性力矩*3	额定值
	最大值	0.08 kg·m²
第三关节顶压力		83 N
安装方式		台面安装
安装环境		标准型 (IP20)
本机重量 (不含线缆重)		21 kg
适用控制器		内置控制器
电源规格/电缆长度		AC100-240V / 5m
功耗*4		1200VA
用户线路接口		Hand I/O: IN6/OUT4(D-sub 15pin), User I/O: IN18/OUT12
用户气路接口		ø6 mm x 2, ø4mm x 1 : 0.59 MPa (6 kgf/cm² : 86 psi)
安全标准		CE, KC

*1: 请勿超过最大负载使用。
 *2: 负载1kg下(水平300mm,垂直25mm),往返拱形运动的循环时间(在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
 *3: 该值是当负载的中心和第4关节中心位置一致时的值。如果重心位置与第4关节中心位置不一致,请使用Inertia命令设置参数。
 *4: 实际功耗将受操作环境、操作程序、用户使用习惯等因素影响会有差别。

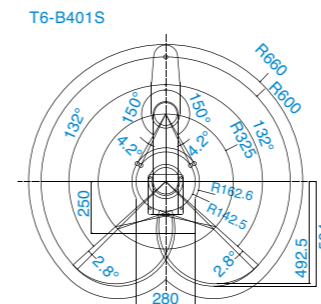
台面安装外形图

[单位: mm]



台面安装运动范围

[单位: mm]



选配件

TP2 / TP3	✓
传送带跟踪	-
PG卡	-
紧急停止开关	✓
RS-232C 扩展卡	-
I/O 扩展卡	-
现场总线 I/O (主站)*1	✓
现场总线 I/O (从站)	✓
I/O 线缆套件	-
驱动单元 DU	-
视觉选件 CV2 / PV1	✓
压力传感器 S250	-

软件

Vision Guide 7.0 / PV1	✓
Force Guide 7.0	-
RC+ API 7.0	✓
ECP	✓
GUI Builder 7.0	✓
Force sensing	-
OCR	✓
Part Feeding 7.0	✓

✓ 支持
 - 不支持
 *1: CC-LINK, Profibus, EtherCAT, EtherNet/IP, ProfiNet, DeviceNet

RS3

具有独特回转手臂机构
可实现超高自由度的运动

- 有限空间内提升生产率
- 吊装结构和全回转手臂, 可从任何方向抓取工件



型号 RS3-35 1 S - UL

有效载荷	3 : 3kg	UL 规格	UL : 符合UL □ : 不符合UL
轴臂长	35 : 350mm	环境	S : 标准型 C : 洁净型&ESD (除静电) 型
第3关节	1 : 130mm □ : 100mm (含波纹管)		

规格表

		RS3-351*
安装方式		吊顶安装
臂长	第1-2轴臂	350 mm
最大运动速度	第1-2关节	6237 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2600*/s
	本体重量(不含线缆重)	17 kg
重复定位精度	第1-2关节	±0.01 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01°
	第1关节	±225°
最大运动范围	第2关节	±225°
	第3关节(洁净型)	130 mm (100 mm)
	第4关节	±720°
	负载	额定值
	最大值	3 kg
标准循环时间 ^{*1}		0.34 秒
第4关节容许惯性力矩 ^{*2}	额定值	0.005 kg·m ²
	最大值	0.05 kg·m ²
电机功耗	第1关节	400 W
	第2关节	200 W
	第3关节	150 W
	第4关节	100 W
第3关节顶压力		150 N
原点复位		无需原点复位
用户电路		15 针(D-Sub 接口)
用户气路		Φ4mm×1, Φ6mm×2
安装环境		标准型/洁净型 ^{*3} 和防静电
适用控制器		RC700-A
安全标准		CE, KC, UL

*1: 负载 1kg 下 (水平 300mm、垂直 25mm), 往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。

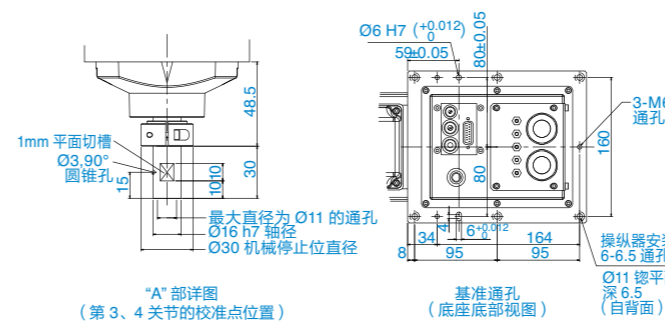
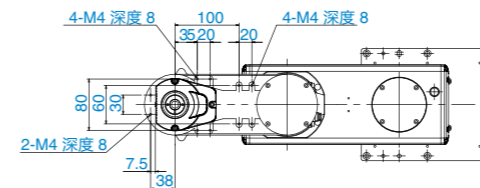
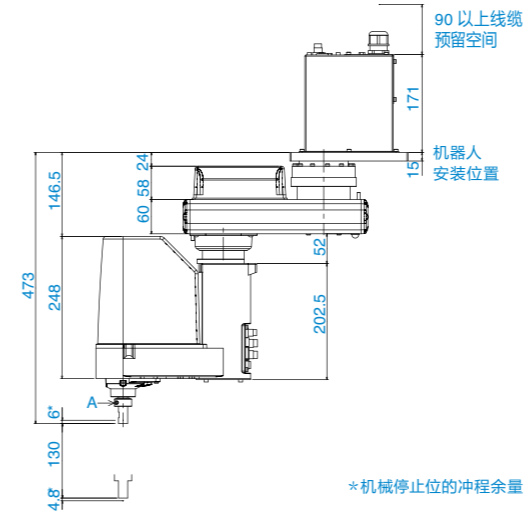
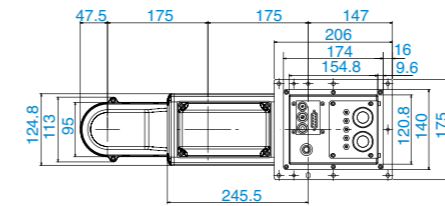
*2: 负载重心与第4关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。

*3: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1: 2015) 及早期级别 10 (每 28,317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。

■ 吊顶安装外形图

[单位: mm]

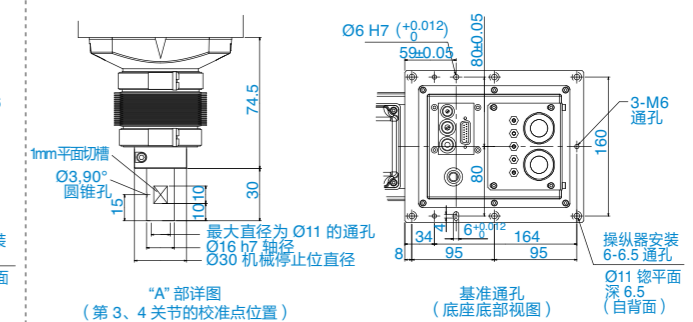
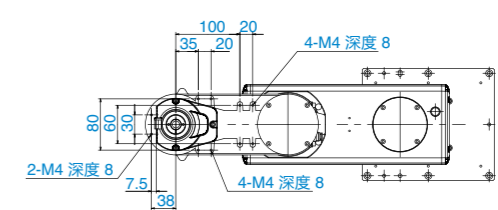
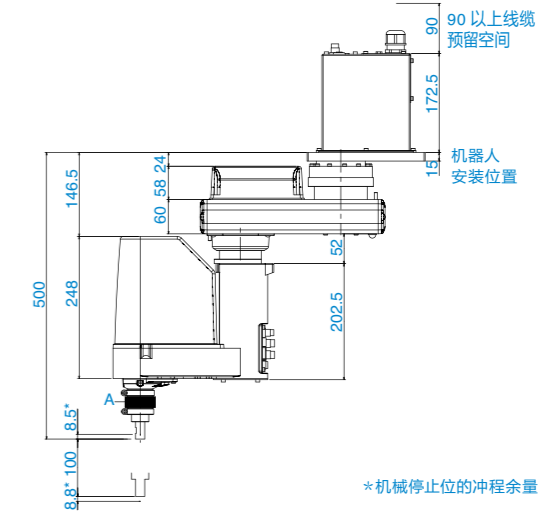
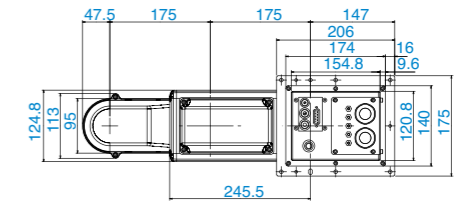
标准型



A 部详图 (第3、4关节的校准点位置)

基准通孔 (底座底部视图)

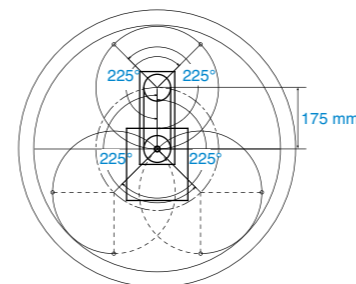
洁净型



A 部详图 (第3、4关节的校准点位置)

基准通孔 (底座底部视图)

■ 吊顶安装运动范围



型号	RS3-351*
第1轴臂长 (mm)	175
第2轴臂长 (mm)	175
第1关节运动范围 (°)	±225
第2关节运动范围 (°)	±225

RS4

具有独特回转手臂机构
可实现超高自由度的运动

- 有限空间内提升生产率
- 吊装结构和全回转手臂, 可从任何方向抓取工件



型号 RS4-55 1 S - UL

有效载荷	4 : 4kg	UL 规格	UL : 符合UL □ : 不符合UL
轴臂长	55 : 550mm	环境	S : 标准型 C : 洁净型&ESD (除静电) 型
		第3关节	1 : 130mm □ : 100mm (含波纹管)

规格表

		RS4-551*
安装方式		吊装安装
臂长	第 1-2 轴臂	550 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	7400 mm/s
	第 3 关节	1100 mm/s
	第 4 关节	2600°/s
本体重量(不含线缆重)		19 kg
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.015 mm
	第 3 关节	±0.01 mm
	第 4 关节	±0.01°
	第 1 关节	±0.01°
最大运动范围	第 2 关节	±225°
	第 3 关节 (洁净型)	±225°
	第 4 关节	±720°
	第 4 关节	130 mm (100 mm)
负载	额定值	1 kg
	最大值	4 kg
标准循环时间^{*1}		0.39 秒
第 4 关节容许惯性力矩^{*2}	额定值	0.005 kg·m ²
	最大值	0.05 kg·m ²
电机功耗	第 1 关节	400 W
	第 2 关节	400 W
	第 3 关节	150 W
	第 4 关节	100 W
第 3 关节顶压力		150 N
原点复位		无需原点复位
用户电路		15 针(D-Sub 模拟接口)
用户气路		Φ4mm×1, Φ6mm×2
安装环境		标准型/洁净型 ^{*3} 和防静电
适用控制器		RC700-A
安全标准		CE, KC, UL

*1: 负载 1kg 下, (水平 300mm、垂直 25mm) 往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。

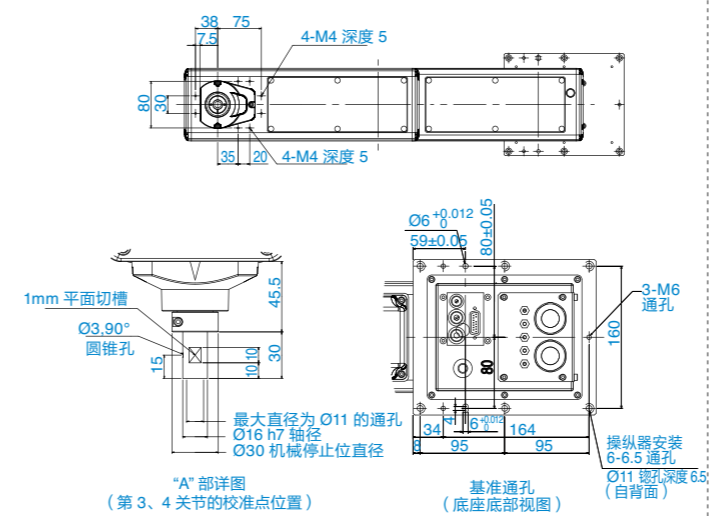
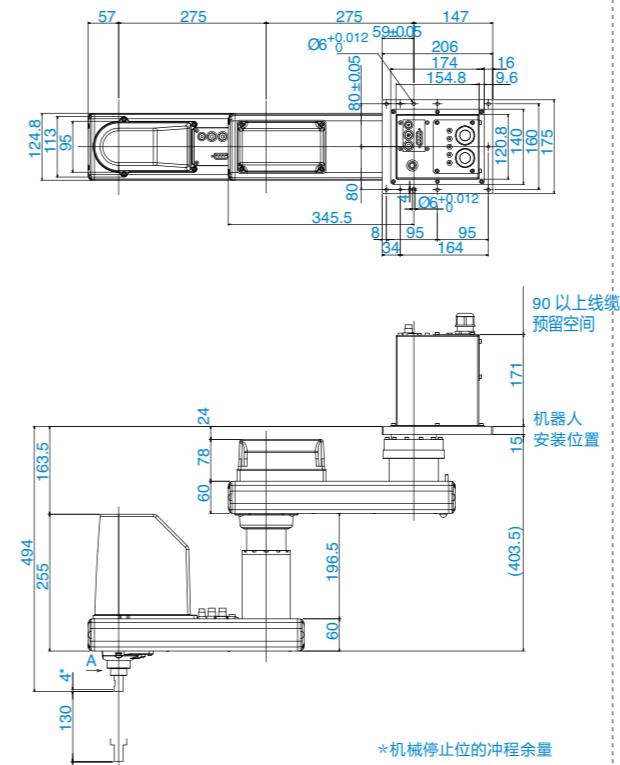
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 Inertia 命令来设置参数。

*3: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1: 2015) 及早期级别 10 (每 28,317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。

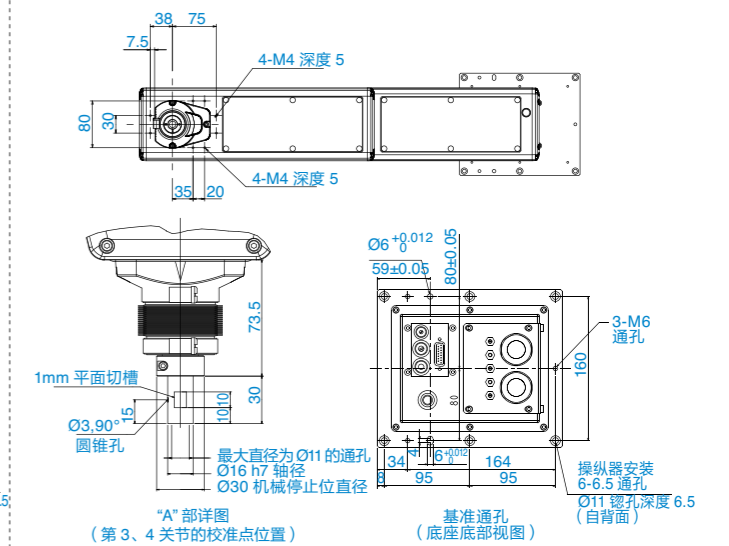
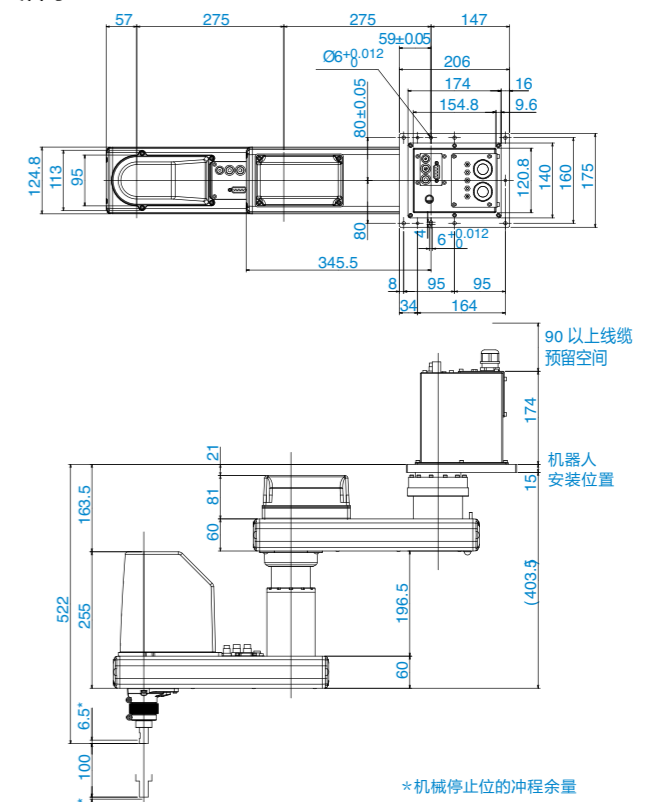
■ 吊顶安装外形图

[单位: mm]

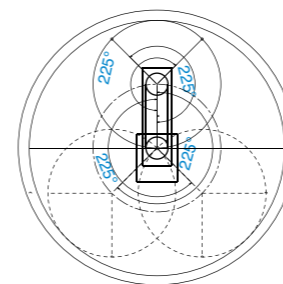
标准型



洁净型



■ 吊顶安装运动范围



型号	RS4-551*
第 1 轴臂长 (mm)	275
第 2 轴臂长 (mm)	275
第 1 关节运动范围 (°)	±225
第 2 关节运动范围 (°)	±225

C8 系列

C8/C8L

先进的爱普生技术保证高负载作业下高速度和低震动

- 多机器人、多工位、重工件搬运和组装任务的理想选择
- 负载高达 8kg*，是 C4 系列的双倍负载
- 通过更快的速度和精度提高生产效率

C8XL

1400mm 的细长手臂能提供更大的运动范围

- 纤细的设计降低机器间干扰，同时增加操作范围
- 轻而紧凑的机身设计使多机型方案配置得以实现



型号 C8 - A 14 0 1 S □ □ - UL

有效载荷
 □ 8 : 8kg

轴臂长
 □ 7 : 710mm
 □ 9 : 900mm
 □ 14 : 1400mm

制动装置
 □ 1 : Brakes on all joints

环境
 □ S : 标准型
 □ C : 洁净型 & ESD
 □ P : 防护型: IP67

UL 规格
 □ UL : 符合 UL
 □ : 不符合 UL

安装方式
 □ : 台面安装
 □ R : 吊顶安装
 □ W : 侧壁安装

M/C 电缆安装方式
 □ : 背部出线
 □ B : 向下出线

规格表

产品名称	C8	C8L	C8XL
产品型号	C8-A701*	C8-A901*	C8-A1401*
安装方式	台面安装/吊顶安装/侧壁安装*3		
运动自由度	6		
最大运动范围	P点: 通过J4/J5/J6中心 711 mm	901 mm	1400 mm
手腕法兰面	791 mm	981 mm	1480 mm
最大运动速度	第 1 关节 331°/s 第 2 关节 332°/s 第 3 关节 450°/s 第 4 关节 450°/s 第 5 关节 450°/s 第 6 关节 720°/s	294°/s 300°/s 360°/s 450°/s 450°/s 720°/s	200°/s 167°/s 200°/s
本体重量(不含线缆重量)	49 kg (IP:53 kg)	52 kg (IP:56 kg)	62 kg (IP:66 kg)
重复定位精度	第 1 - 第 6 关节 ±0.02 mm	±0.03 mm	±0.05 mm
最大运动范围	第 1 关节 第 2 关节 第 3 关节 第 4 关节 第 5 关节 第 6 关节	±240° -61°~+202° ±200° ±135° ±360°	-135°~+55°
负载	额定值 最大值	3 kg 8 kg	
标准循环时间*1	1 kg 5 kg 8 kg	0.35 秒 0.43 秒 0.50 秒	0.53 秒 0.62 秒 0.72 秒
容许惯性力矩*4	第 4 关节 第 5 关节 第 6 关节	0.47 kg·m ² 0.47 kg·m ² 0.15 kg·m ²	
电机功耗	第 1 关节 第 2 关节 第 3 关节 第 4 关节 第 5 关节 第 6 关节	1000 W 750 W 400 W 100 W 100 W 100 W	
原点复位	无需原点复位		
用户电路	15 针 (D-Sub 接口)、8 针 (RJ45 接口)、6 针 (压力传感器)		
用户气路	Φ6mm x 2 耐压: 0.59Mpa(6 kgf/cm ²)(89psi)		
安装环境	标准型 (IP40)/ 洁净型*3 和防静电/ IP67		
适用控制器	RC700-A		
安全标准	CE, KC, UL		

*1: 各负载下 (水平 300mm、垂直 25mm)，往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。

*2: C8 和 C8L 符合 ISO 3 级洁净室标准 (ISO14644-1: 2015) C8XL 符合 ISO 4 级洁净室标准 (ISO14644-1: 2015)。

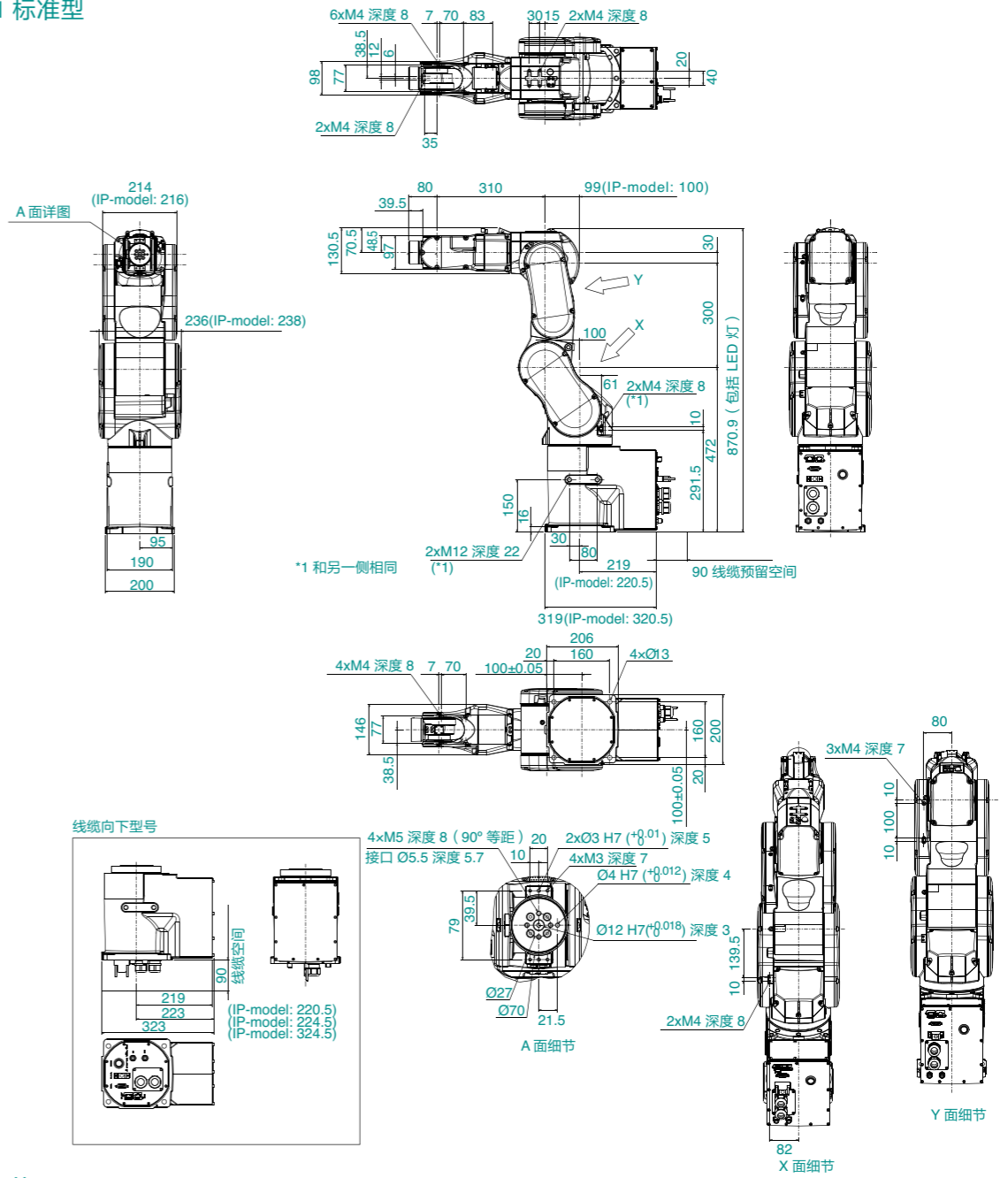
*3: 可使用吊顶安装和侧壁安装，请在 EPSON RC+ 软件中选择相应类型。

*4: 当负载重心在每段手臂中心时。如果未在每段手臂中心，请使用 Inertia 命令设置参数。

外形图

[单位: mm]

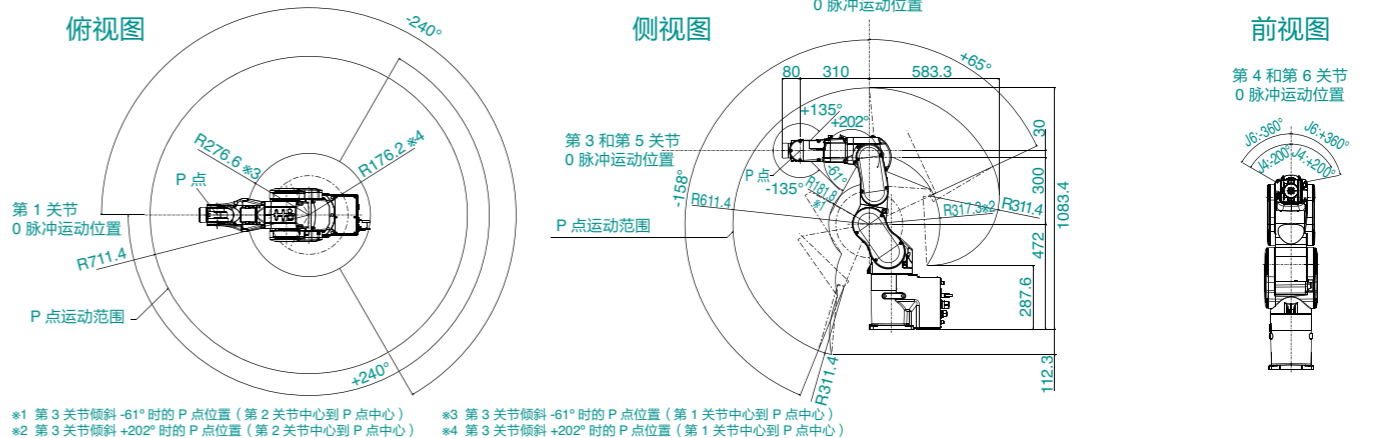
A701 标准型



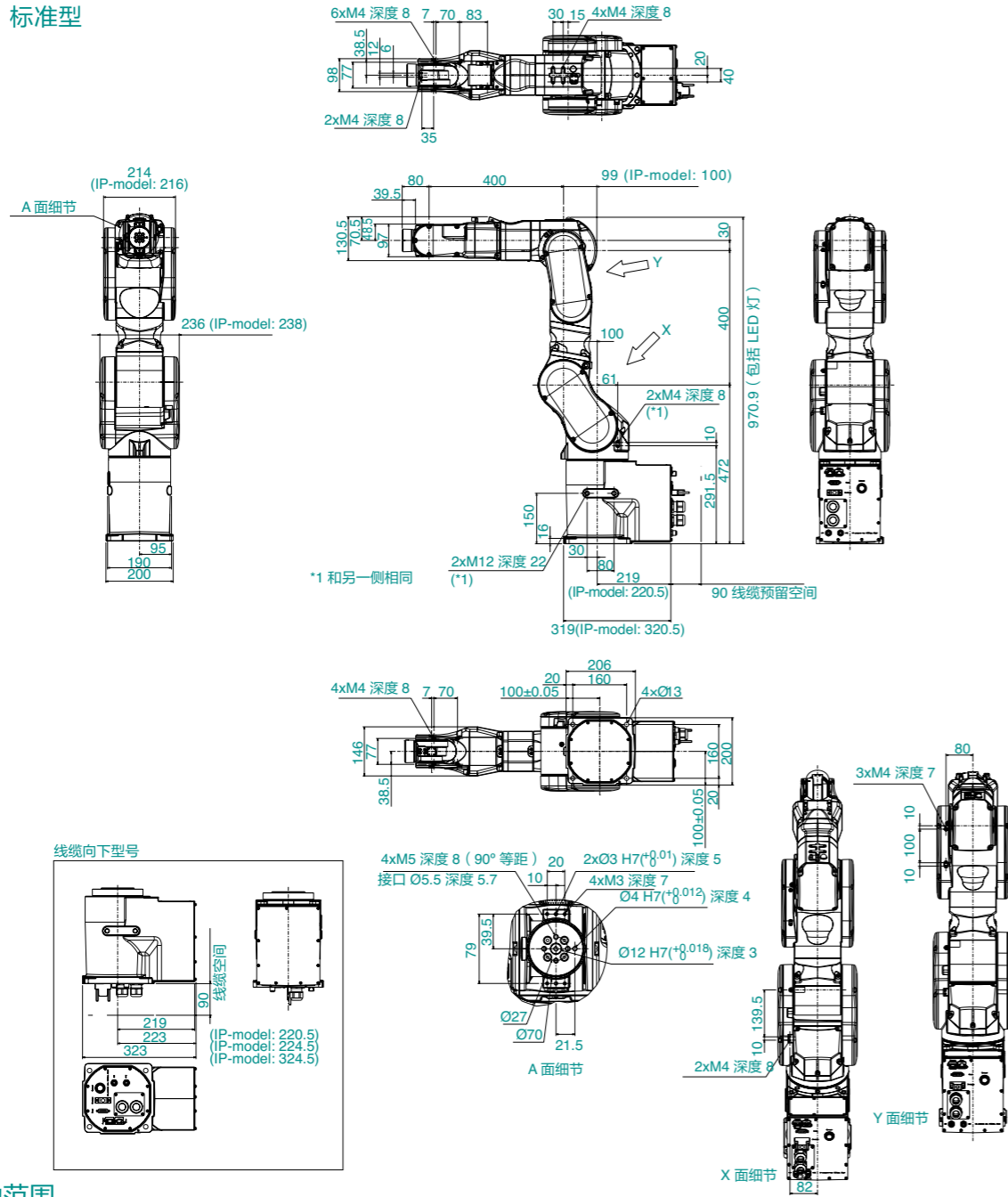
运动范围

[单位: mm]

A701 标准型

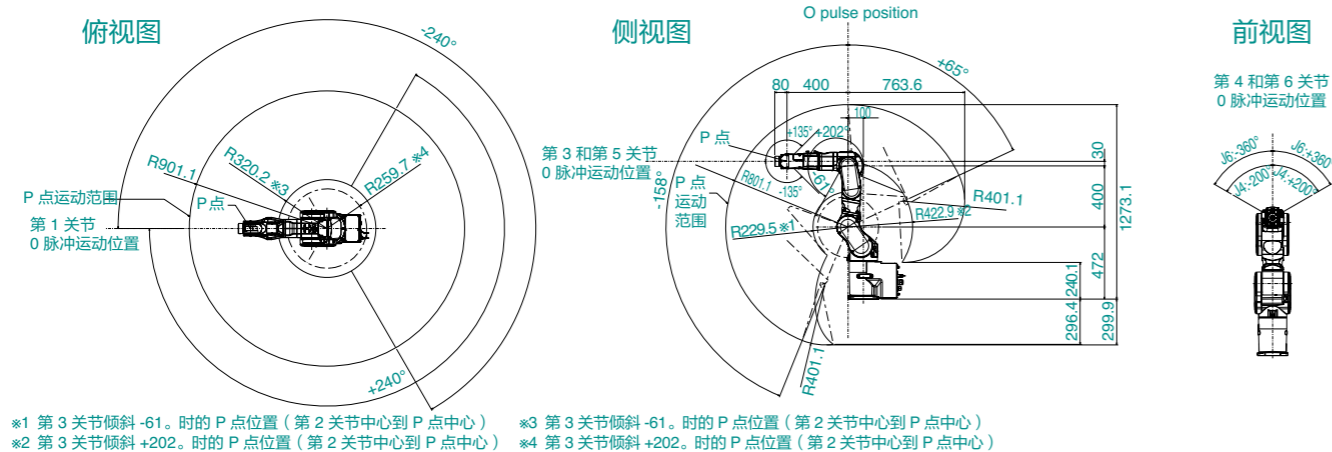


A901 标准型



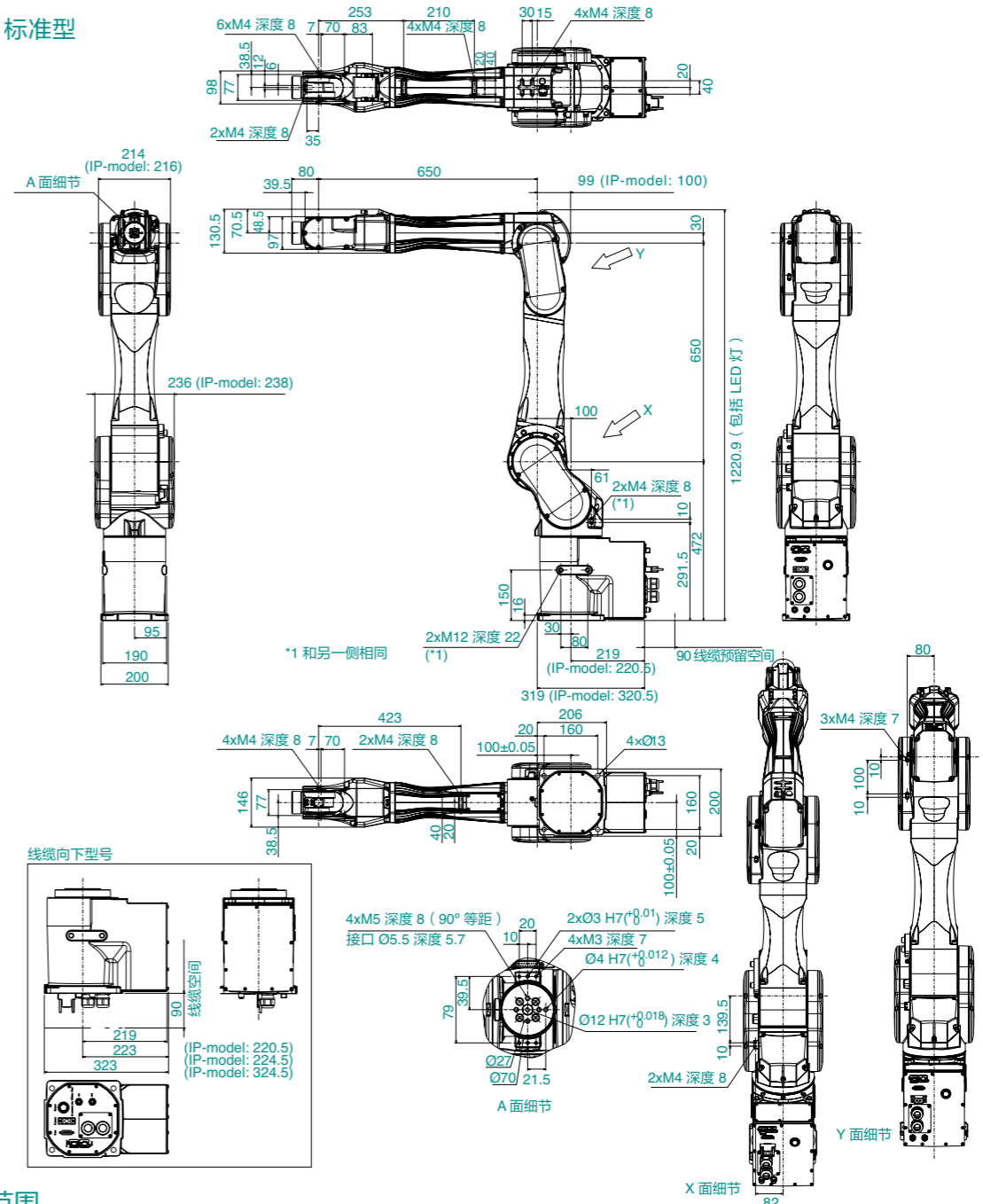
运动范围

A901 标准型



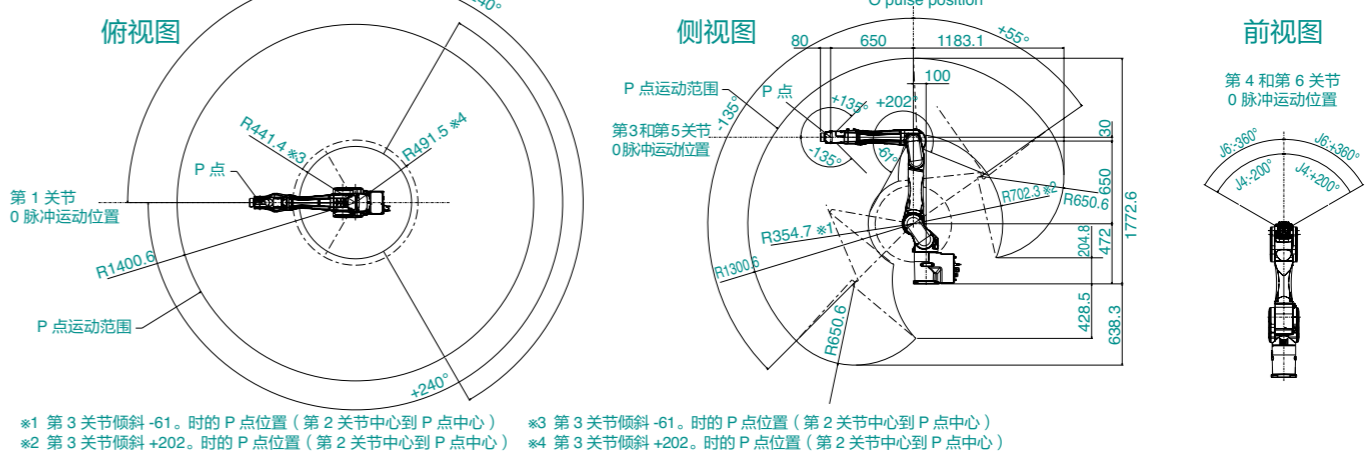
*1 第3关节倾斜-61. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心) *2 第3关节倾斜+202. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心) *3 第3关节倾斜-61. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心) *4 第3关节倾斜+202. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心)

A1401 标准型



运动范围

A1401 标准型



*1 第3关节倾斜-61. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心) *2 第3关节倾斜+202. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心) *3 第3关节倾斜-61. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心) *4 第3关节倾斜+202. 时的 P 点位置 (第2关节中心到 P 点中心)

C12 系列

C12XL

纤细灵活且轻量的本体
更加强劲的工作性能

- 先进的爱普生技术保证高负载作业下高速度和低振动
- 负载高达 12kg*，满足更多应用需求
- 轻而纤细的本体结构，减少空间及承重限制
- 包装、码垛和机器上下料任务的理想选择

型号 **C12-A1401S**

有效载荷
 12: 12kg

轴臂长
 14: 1400mm

制动装置
 1: 所有关节带刹车

环境
 S: 标准型
 C: 洁净型 & ESD

安装方式
 : 台面安装

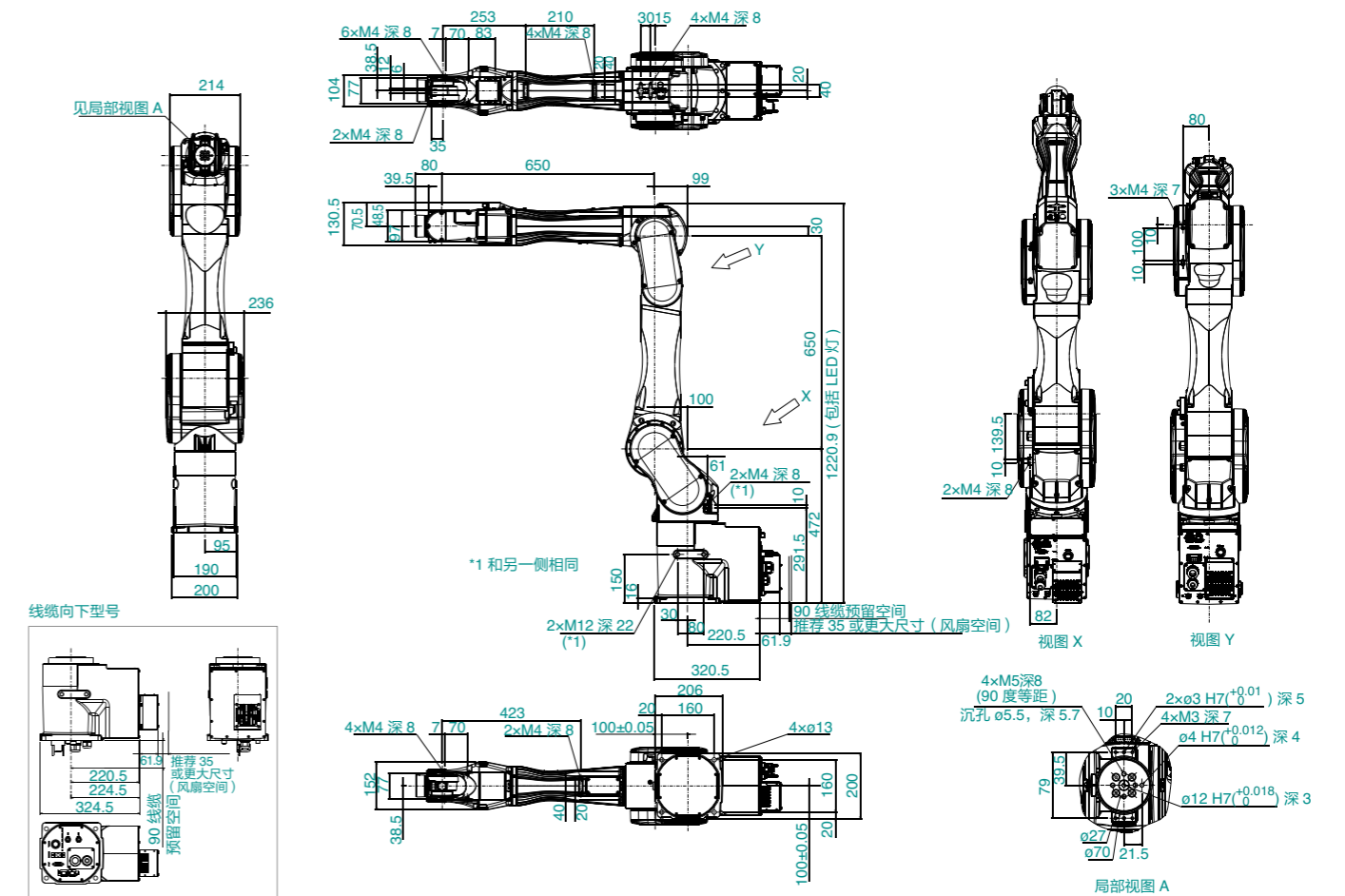
MC 电缆安装方式
 : 背部出线
 B: 向下出线



外形图

[单位: mm]

A1401 标准型



[单位: mm]

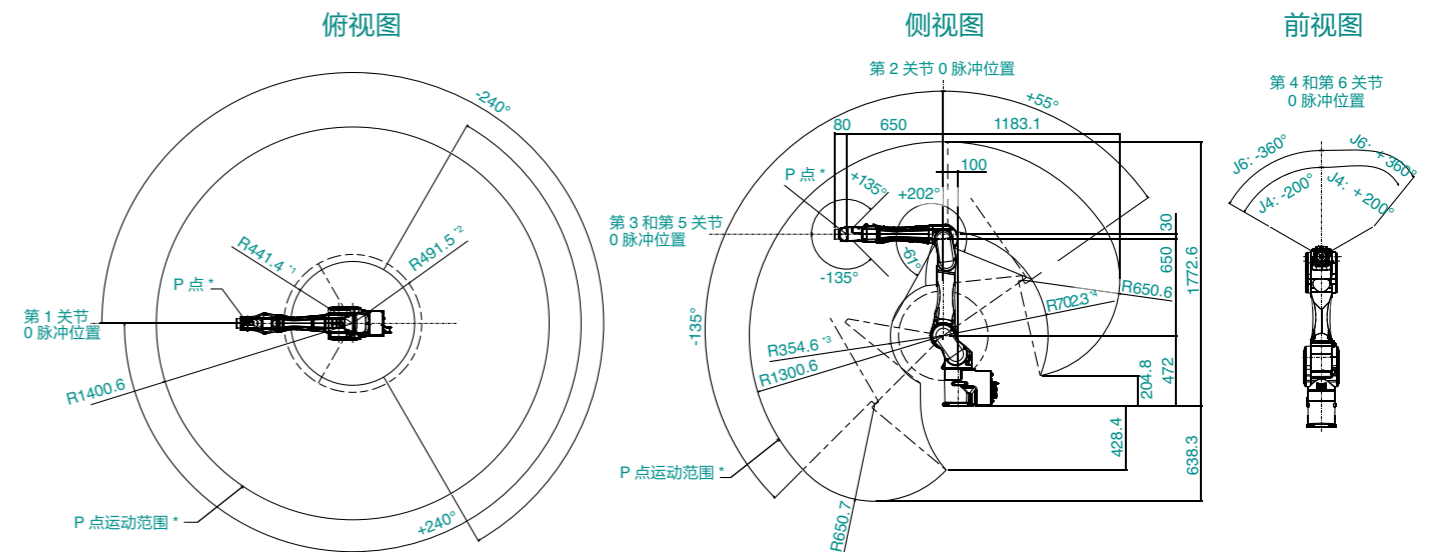
规格表

产品名称	C12XL	
产品型号	C12-A1401*	
安装方式	台面安装 ³	
运动自由度	6	
最大运动范围	P点 通过J4/J5/J6 中心	1400 mm
手腕法兰面	1480 mm	
最大运动速度	第 1 关节	200°/s
	第 2 关节	167°/s
	第 3 关节	200°/s
	第 4 关节	300°/s
	第 5 关节	360°/s
	第 6 关节	720°/s
本体重量(不含线缆)	63kg	
重复定位精度	第 1 - 第 6 关节	± 0.05 mm
最大运动范围	第 1 关节	±240°
	第 2 关节	-135°~+55°
	第 3 关节	-61°~+202°
	第 4 关节	±200°
	第 5 关节	±135°
	第 6 关节	±360°
负载	额定值	3 kg
	最大值	12 kg
标准循环时间 ^{*1}		0.50 秒
容许惯性力矩 ^{*2}	第 4 关节	0.70 kg·m ²
	第 5 关节	0.70 kg·m ²
	第 6 关节	0.20 kg·m ²
原点复位	无需原点复位	
用户线路	15 针 (D-SUB 接口) , 8 针 (RJ45 接口)	
用户气路	ø6 mm x 2 耐压: 0.59 MPa (6 kgf/cm ²) (86 psi)	
安装环境	标准型/洁净型和防静电 ^{*4}	
功耗 ^{*5}	2.5 kVA	
适用控制器	RC700-A	
安全标准	CE	

*1: 负载1kg下 (水平300mm、垂直25mm)，往返拱形运动的循环时间 (在本产品最大速度及最优行程坐标条件下测试所得)。
 *2: 当负载重心在每段手臂中心时。如果未在每段手臂中心，请使用 Inertia 命令设置参数。
 *3: 除台面安装之外，其他安装方式不在标准规格内。
 *4: 洁净度等级 ISO 4 (ISO 14644-1: 2015)。
 *5: 根据操作环境和操作软件而定。

运动范围

A1401 标准型



*P 点: 第 4、5、6 关节旋转中心交点
 *1: 第 3 关节从顶部倾斜 -61° 时的 P 点位置 (第 1 关节中心到 P 点中心)
 *2: 第 3 关节从顶部倾斜 +202° 时的 P 点位置 (第 1 关节中心到 P 点中心)
 *3: 第 3 关节从侧面倾斜 -61° 时的 P 点位置 (第 2 关节中心到 P 点中心)
 *4: 第 3 关节从侧面倾斜 +202° 时的 P 点位置 (第 2 关节中心到 P 点中心)

VT6L

6轴一体机，高性价比，满足柔性切换

- 控制器内置，节省空间，便于安装
- 手腕中空设计，便于手部布线
- 免电池马达单元，维护方便
- 宽电压支持范围，AC100-240V
- 直流驱动 (DC:48V)

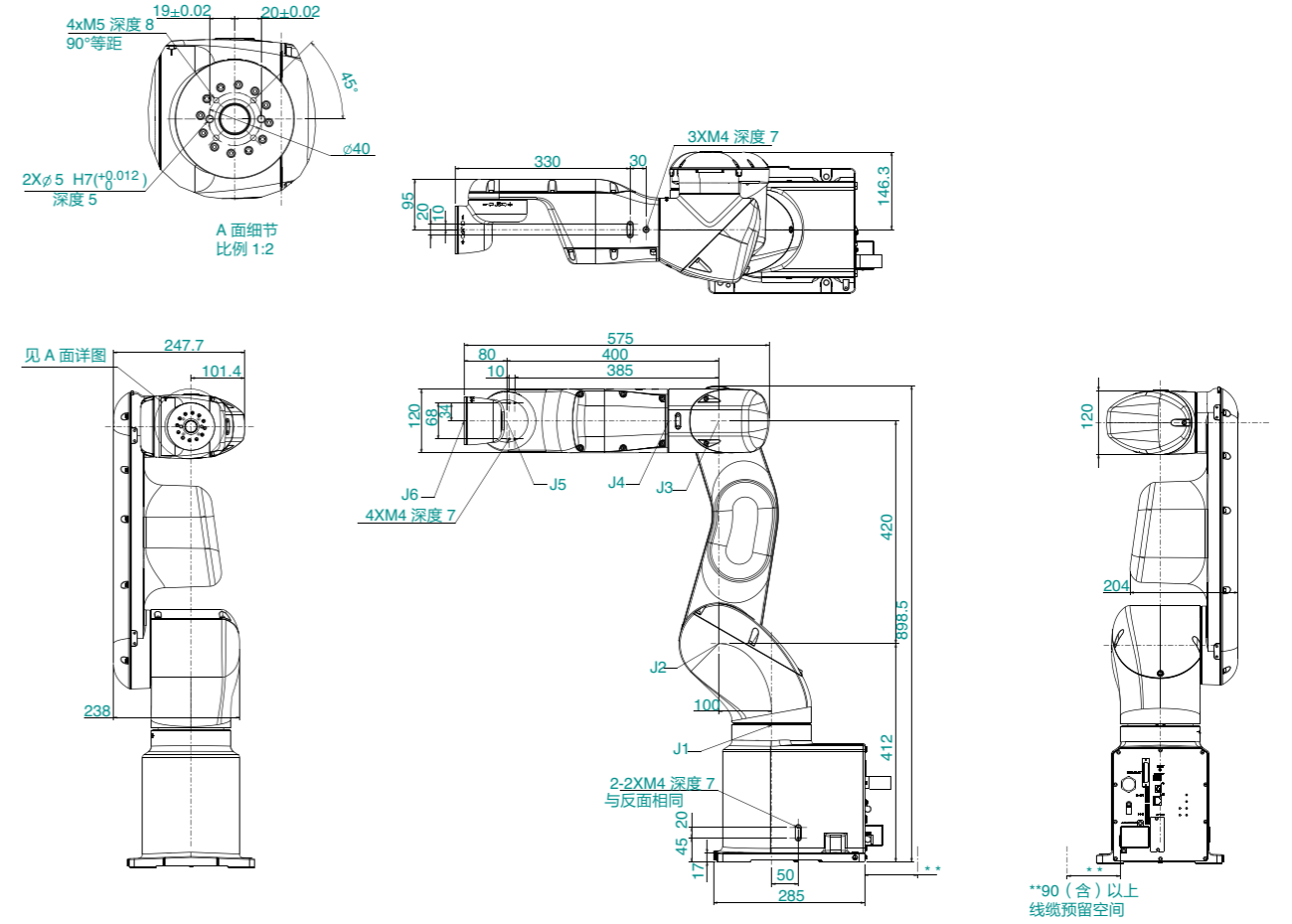
直流规格可用电压43-60V，配合移动平台使用，TCP/IP电缆，重量轻、节省空间、安装灵活度高。

型号	VT6 - A 90 1 □ □ - DC			
有效载荷	□ 6 : 6kg		驱动方式	
			□ : 交流驱动	
			DC : 直流驱动	
轴臂长	□ 90 : 920mm		安装方式	
			□ : 台面安装	
			R : 吊顶安装	
			W : 侧壁安装	
制动装置	□ 1 : 所有关节带刹车		环境	
			□ S : 标准型	
			□ C : 洁净型	
			□ P : 防护型	



外形图

[单位: mm]



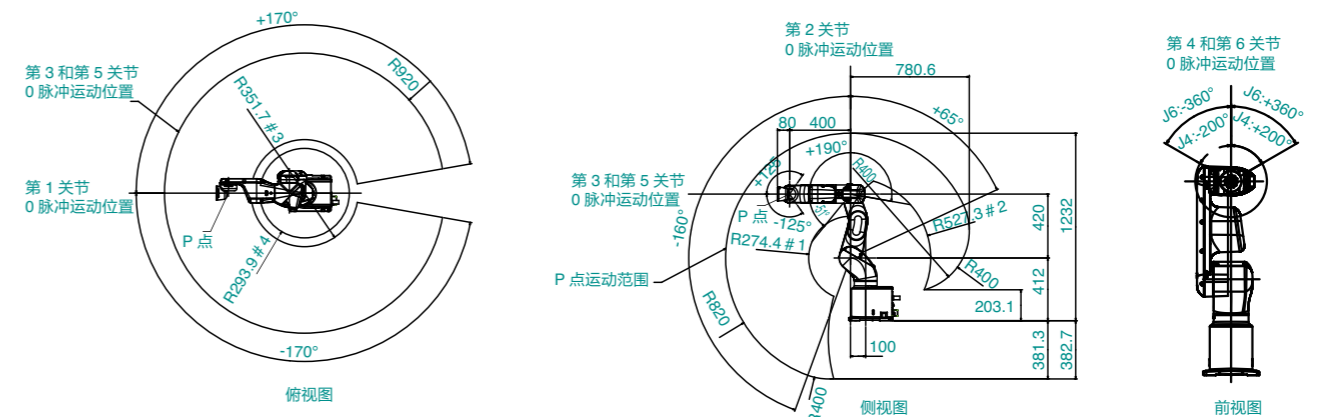
规格表

产品名称		VT6L			
产品型号		VT6-A901S/SR/SW	VT6-A901C	VT6-A901P	VT6-A901S-DC
负载	额定	3 kg			
	最大	6 kg			
最大运动范围	P点:第1-5关节中心	920 mm			
	第1-6关节法兰表面	1000mm			
重复定位精度	第1-6关节	±0.1 mm			
	第1关节	166.2°/s			
最大运动速度	第2关节	122.5°/s			
	第3关节	141.2°/s			
	第4关节	268.7°/s			188.1°/s
	第5关节	296.8°/s			
	第6关节	293.2°/s			234.5°/s
	第6关节				
容许惯性力矩 ^{*1}	第4关节	0.3 kg·m ²			
	第5关节	0.3 kg·m ²			
	第6关节	0.1 kg·m ²			
安装方式 ^{*2}		S:台面安装、SR:吊顶安装、SW:侧壁安装	台面安装		
安装环境		标准型	洁净型 ^{*3}	防护型(IP67)	标准型
本体重量(不含线缆重)		40kg		42kg(含线缆重)	40kg
内置控制器					
适用控制器	无(可购买外部布线单元选项)				
用户线路接口	无(可购买外部布线单元选项)				
用户气路接口	无(可购买外部布线单元选项)				
电源规格		AC100 ~ 240 V		DC 43 ~ 60V ^{*4}	
线缆长度		5 m		2 m	
功耗 ^{*5}		1.2kW		1.2kW	
I/O	标准 I/O	输入 24, 输出 16 (不区分极性)			
	远程 I/O	输入 8, 输出 8 (远程功能已被分配到标准 I/O)			
安全标准		CE, KC			CE

*1: 当负载重心在每段手臂中心时。如果未在每段手臂中心, 请使用 Inertia 命令设置参数。
 *2: 机器人在出厂时为台面安装, 当使用其他安装方式时, 请在 RC+ 软件中选择相应类型(洁净型及防护型; 仅能台面安装)。
 *3: 洁净等级: ISO 洁净度 4 (ISO14644-1:2015)。
 *4: 当与 AGV 等共享电池电源时, 可能会给机器人施加高于规定值的电压, 具体取决于 AGV 等的运行情况。请确保采取过流保护等措施。
 *5: 实际功耗受操作环境、操作程序、用户使用习惯等因素影响会有差别。

运动范围

[单位: mm]



#1 第3关节倾斜-51°时的P点位置(第2关节中心到P点中心) #3 第3关节倾斜-51°时的P点位置(第1关节中心到P点中心)
 #2 第3关节倾斜+190°时的P点位置(第2关节中心到P点中心) #4 第3关节倾斜+190°时的P点位置(第1关节中心到P点中心)

6轴机器人 N2

新型折叠手臂设计使6轴机械手运动更灵活，更加节省空间。

- 折叠手臂设计
- 只需 600mmx600mm 的安装空间，比 C4 机械手节约了 40% 的工作空间
- 手臂翻转实现从任何方向以最短距离到达目标



型号 N2-A450SR

有效载荷
[2]: 2.5kg

轴臂长
[45]: 450mm

制动装置
[0]: 第2至6关节带刹车

安装方式
[]: 台面安装
[R]: 吊顶安装

环境
[S]: 标准型

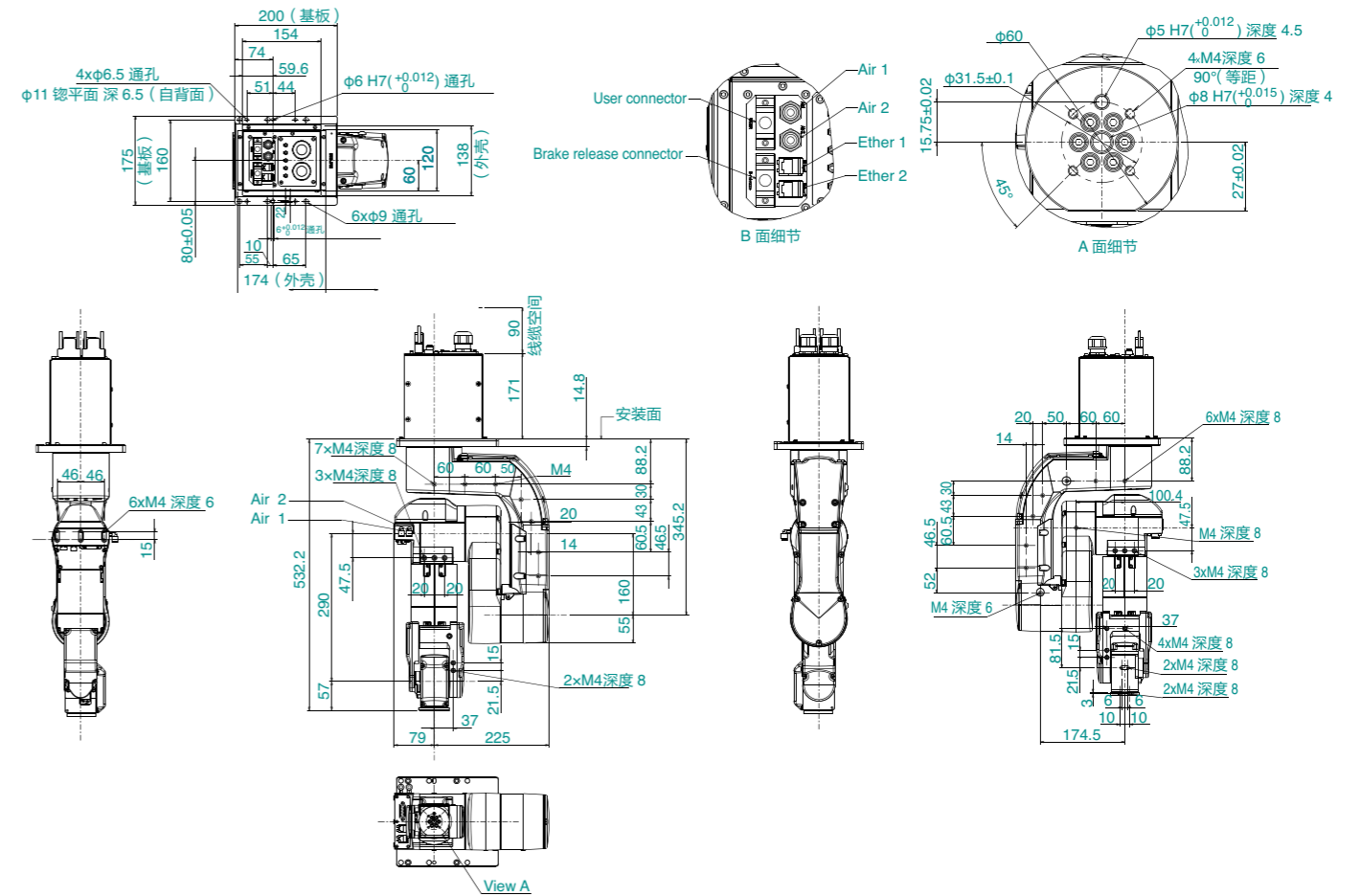
规格表

		N2-A450SR
安装方式		台面安装/吊顶安装 ¹
最大可达位置	P点: 通过 J4/J5/J6 中心	450 mm
手腕法兰面		532.2 mm
最大运动范围	第 1 关节 第 2 关节 第 3 关节 第 4 关节 第 5 关节 第 6 关节	±180° ±180° ±180° ±195° ±130° ±360°
最大运动速度	第 1 关节 第 2 关节 第 3 关节 第 4 关节 第 5 关节 第 6 关节	297°/s 297°/s 356°/s 356°/s 360°/s 360°/s
本体重量 (不含线缆重)		19 kg
重复定位精度	第 1 - 第 6 关节	±0.02 mm
负载 ²	额定值 最大值	1.0 kg 2.5kg
容许惯性力矩 ³	第 4 关节 第 5 关节 第 6 关节	0.2 kg·m ² 0.2 kg·m ² 0.08 kg·m ²
用户电路		15线D-sub接头: 8pin 超五类RJ45 (2线缆) (可用于压力传感器)
用户气路		φ6 气管x2, 容许气压 0.59MPa (6kgf/cm ²) 89psi
安装环境		标准型
适用控制器		RC700-A
安全标准		CE, KC

*1: 机器人在出厂时为吊顶安装, 当机器人为桌面安装时, 请更改模式设置。
*2: 机器人的负荷请不要超过最大负载 (2.5kg)。
*3: 当负载重心在每段手臂中心时, 如果未在每段手臂中心, 请使用 Inertia 命令设置参数。

外形图

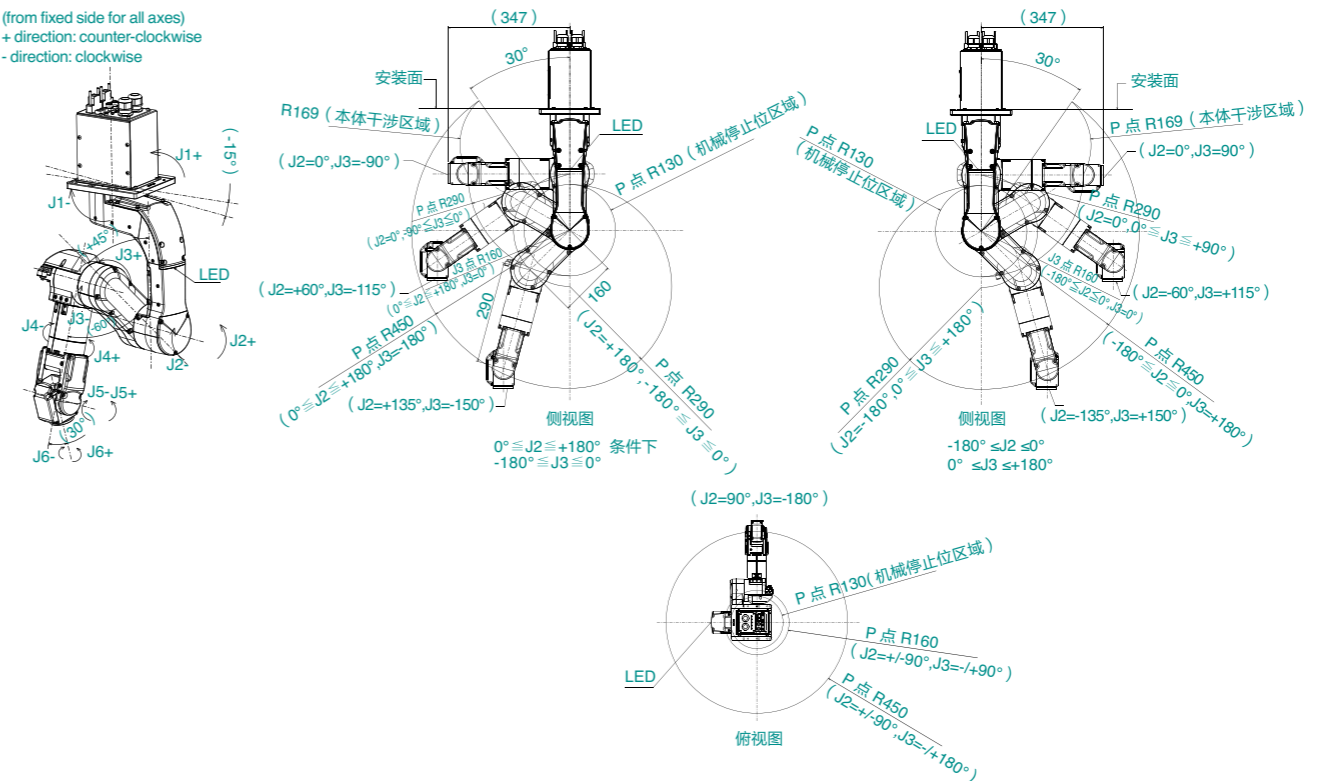
[单位: mm]



运动范围

[单位: mm]

Direction of motion for each axis
+ direction: counter-clockwise
- direction: clockwise



N6-A850

折叠手臂设计的N6在狭小空间比传统机械手工作更高效。

- 适合汽车零部件等行业中各工序间 6kg 以内负载的搬运
- 手腕中空结构,方便安装,易于走线



型号 N6 - A85 0 □ □ R

有效载荷
 □ 6 : 6kg

轴臂长
 □ 85 : 860mm

制动装置
 □ 0 : 第2至6关节带刹车

安装方式
 □ R : 吊顶安装

电缆方向
 □ □ : 标准 (横向)
 □ B : 上方出线

环境
 □ S : 标准型
 □ C : 洁净型 & ESD

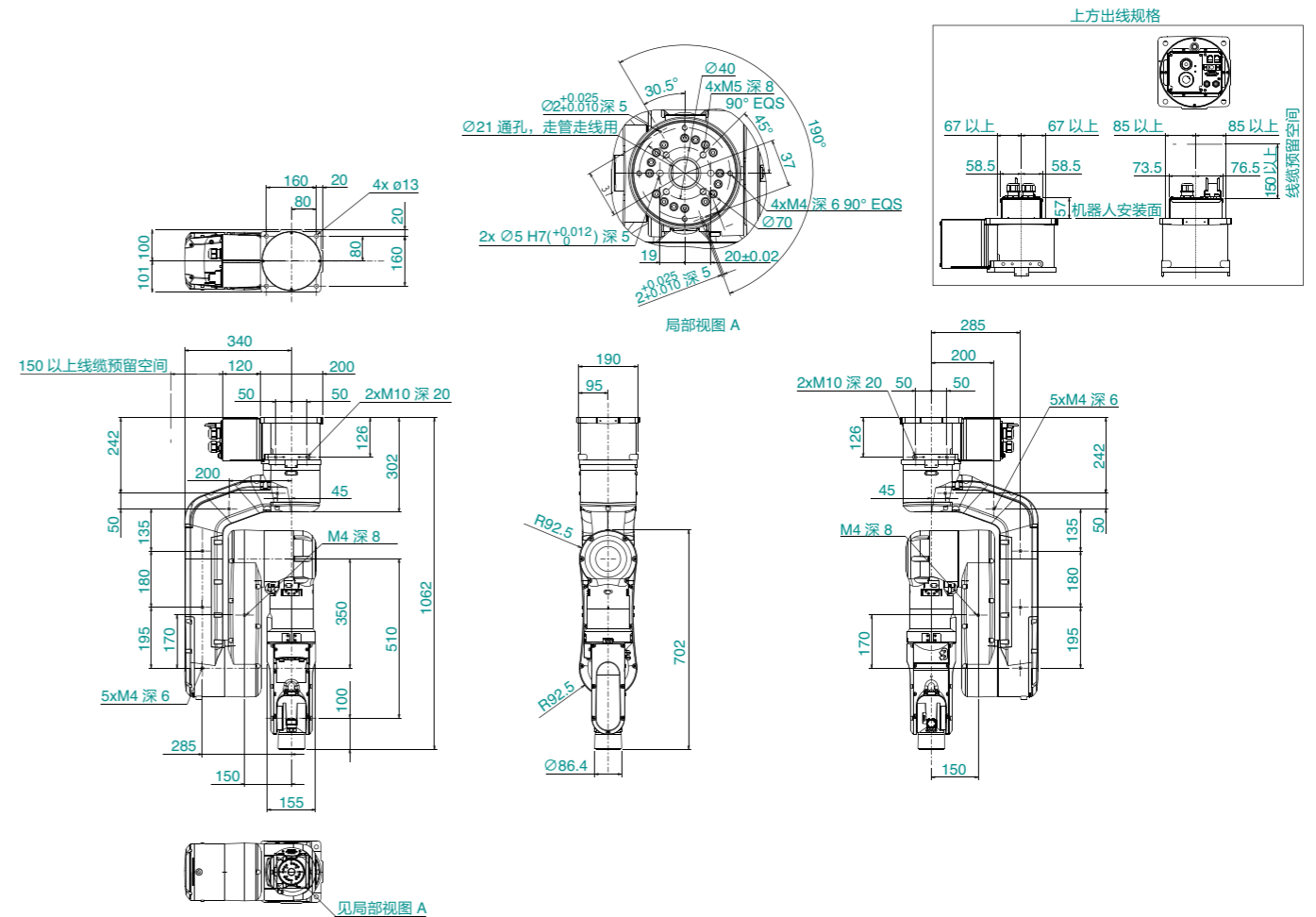
规格表

		N6-A850□□R
安装方式		吊顶安装*3
最大运动范围	P点: 第1-5关节中心	860 mm
	第1-6关节法兰表面	960 mm
最大运动速度	第1关节	326°/s
	第2关节	326°/s
	第3关节	444°/s
	第4关节	444°/s
	第5关节	450°/s
	第6关节	537°/s
本体重量 (不含电缆)	第1-6关节	64 kg
重复定位精度	第1-6关节	±0.03 mm
最大运动范围	第1关节	±180°
	第2关节	±180°
	第3关节	±180°
	第4关节	±200°
	第5关节	±125°
	第6关节	±360°
负载*1	额定值	3 kg
	最大值	6 kg
容许惯性力矩*2	第4关节	0.42 kg·m ²
	第5关节	0.42 kg·m ²
	第6关节	0.14 kg·m ²
电源规格		AC200-240V 单相
功耗*3		2.2 kVA
电缆长度		3m / 5m / 10m / 15m / 20m
用户线路		15针D-SUB接口、8针RJ45接口 × 2 (Cat 5e, 也应用于视觉和压力传感器)
用户气路		Φ6 mm × 2 耐压: 0.59 MPa(6 kgf/cm ²)(86 psi)
安装环境		标准型/洁净型*4和防静电
适用控制器		RC700-A
安全标准		CE, KC

*1: 机器人的负载请不要超过最大负载。
 *2: 当负载重心在每段手臂中心时。如果未在每段手臂中心, 通过 Inertia 命令设置参数。
 *3: 取决于操作环境和操作程序。
 *4: 洁净度等级 ISO 5 (ISO14644-1: 2015)。

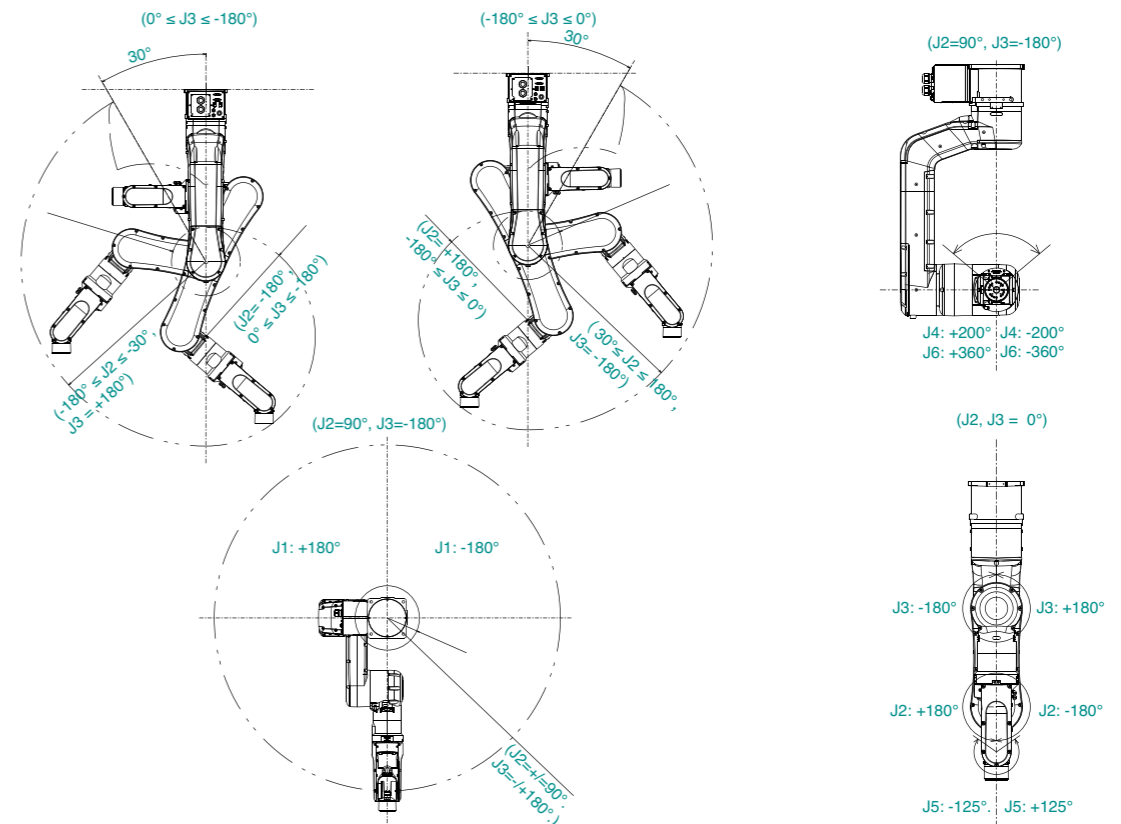
外形图

[单位: mm]



运动范围

[单位: mm]



N6-A1000

折叠手臂设计的N6在狭小空间比传统机械手工作更高效。

高度空间利用率：

- N6 能达到更高的空间位置,用户可以在垂直空间进行设备和结构布局。
- N6 的新型折叠手臂机构使其能够更加靠近设备,更加节省空间。

中空结构,易于手部走线

- 线缆可以从中空结构的手臂内部穿过,便于设备搭设,减低损坏和异常连接断开的情况。



型号 N6 - A 100 0 S B R

- 有效载荷**
6 : 6kg
- 轴臂长**
100 : 1010mm
- 制动装置**
0 : 第2至6关节带刹车
- 安装方式**
□ : 台面安装
R : 吊顶安装
- 电缆方向**
□ : 标准 (向后)
B : 下方出线
- 环境**
S : 标准型
C : 洁净型 & ESD

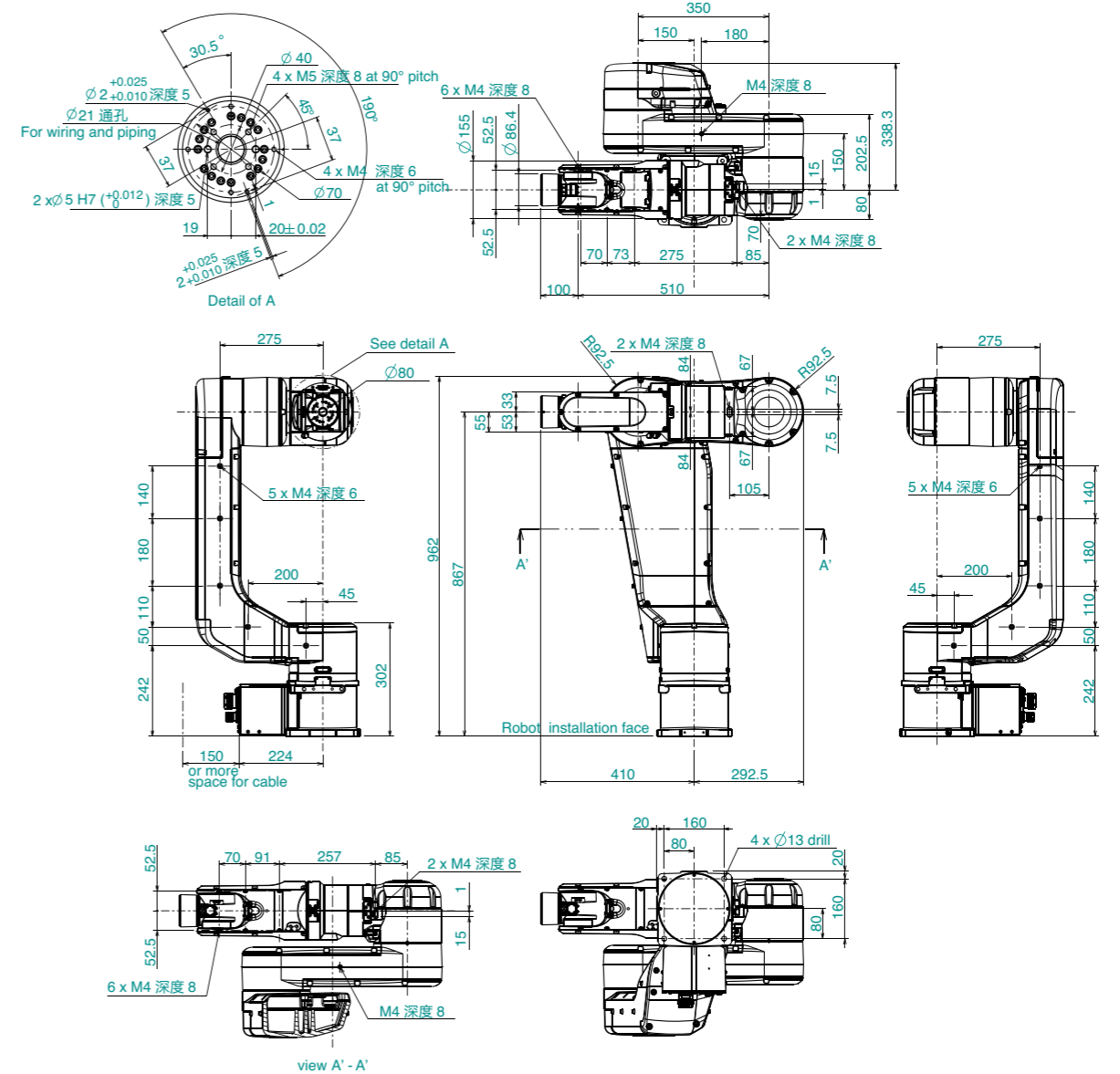
规格表

		N6-A1000S□□□	
		台面安装 / 吊顶安装 ³	
安装方式			
最大可达位置	P点:第1-5关节中心		1010 mm
	第1-6关节 法兰表面		1110 mm
最大运动速度	第1关节		326°/s
	第2关节		326°/s
	第3关节		444°/s
	第4关节		444°/s
	第5关节		450°/s
	第6关节		537°/s
本体重量 (不含线缆重)			69 kg
重复定位精度			±0.04 mm
最大运动范围	第1关节		±180°
	第2关节		±180°
	第3关节		±180°
	第4关节		±200°
	第5关节		±125°
	第6关节		±360°
负载 ¹	额定值		3 kg
	最大值		6 kg
容许惯性力矩 ²	第4关节		0.42 kg·m ²
	第5关节		0.42 kg·m ²
	第6关节		0.14 kg·m ²
电源规格		AC200-240V 单相	
功耗 ⁴		2.2 kVA	
电缆长度		3m / 5m / 10m / 15m / 20m	
用户线路接口		D-sub 15 针, RJ45 8 针 x 2 (Cat 5e, 也应用于视觉和压力传感器)	
用户气路接口		ø6 mm x 2 : 0.59 MPa (6 kgf/cm ² : 86 psi)	
安装环境		标准型/洁净型 ⁵ 和防静电	
适用控制器		RC700-A	
安全标准		CE, KC	

*1: 机器人的负荷请不要超过最大负载。
 *2: 当重心在每段手臂中心时。如果未在每段手臂中心, 请使用 Inertia 命令设置参数。
 *3: 机器人本体在运输时被设为“桌面安装”。如果需用吊顶型安装时, 请在 RC+ 软件中更改设置模式。
 *4: 取决于操作环境和操作程序。
 *5: 洁净度等级 ISO 5 (ISO14644-1: 2015)。

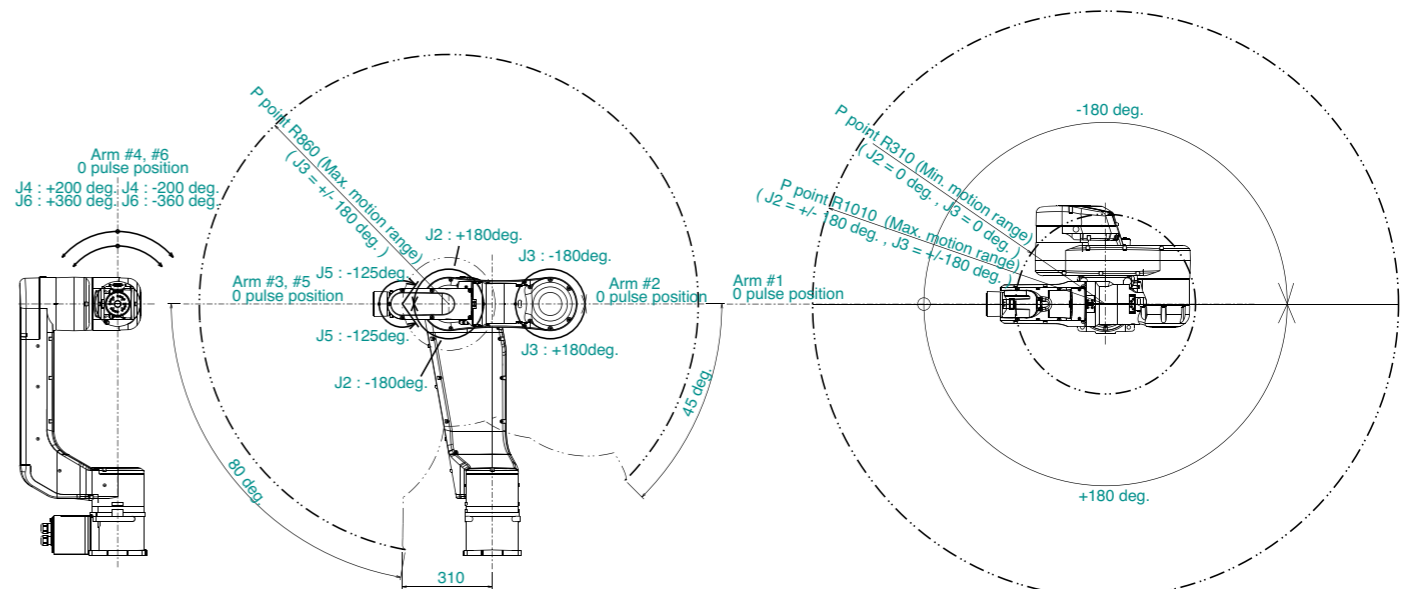
外形图

[单位: mm]



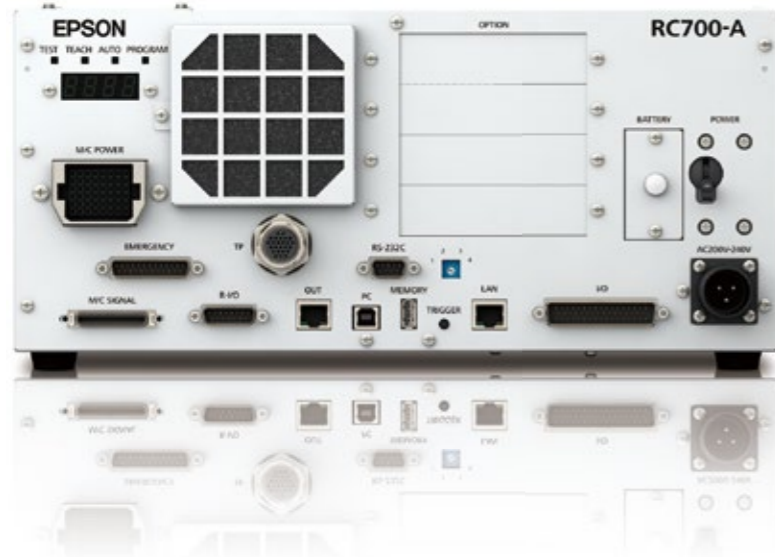
运动范围

[单位: mm]

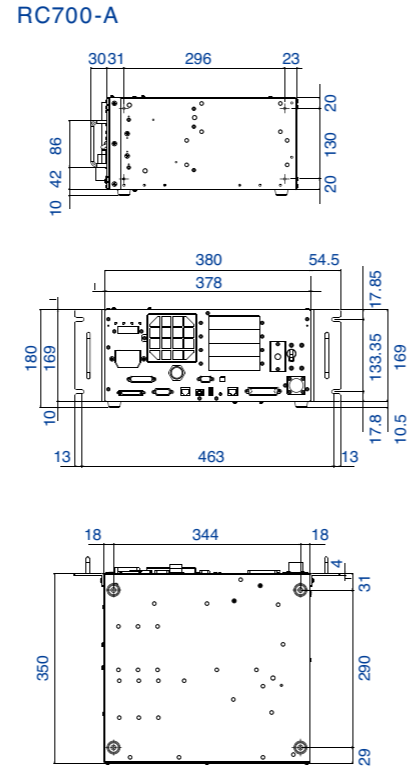


RC700-A 多功能控制器

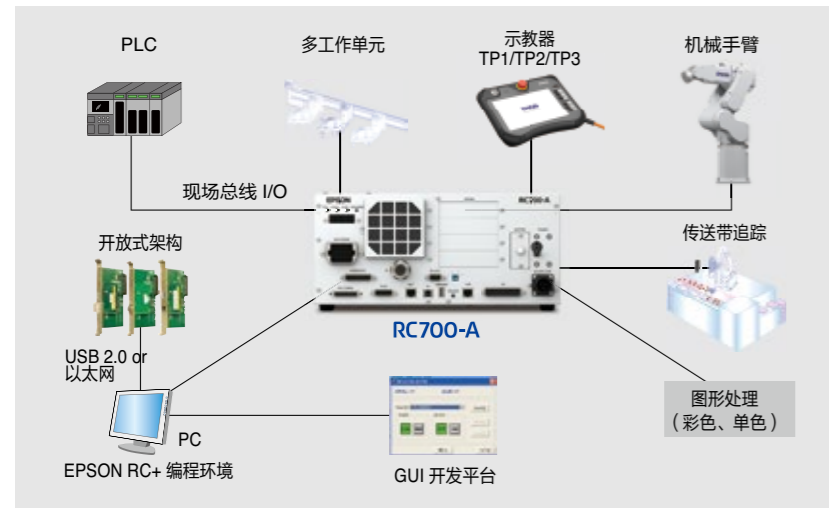
- 可以连接 PC 主站和 PLC 主站
- USB 连接; 安装简单
- 可增加驱动单元用于多机器人控制



■ 外形图 [单位: mm]



系统构成图

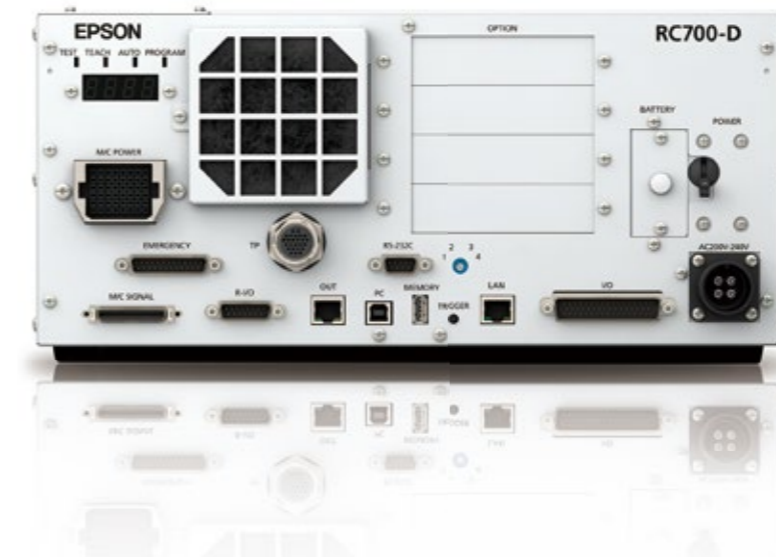


RC700-A 适用软件及机器人本体

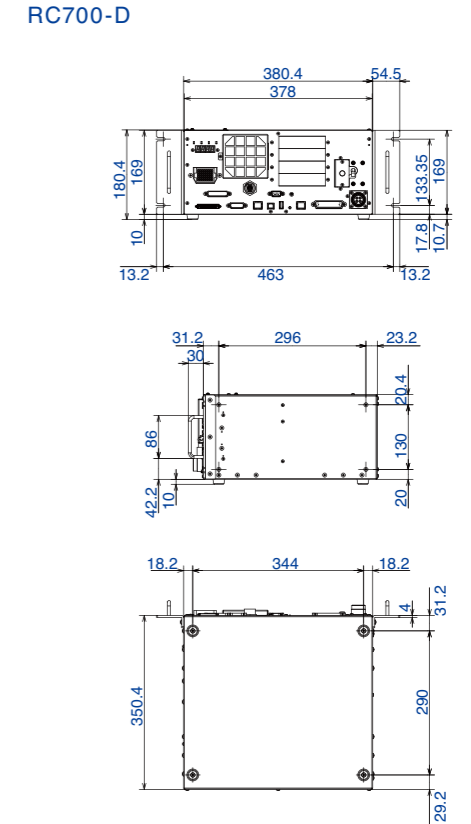
软件	EPSON RC+7.0	
SCARA 机器人	G 系列	✓
	GX 系列	-
	LS-B 系列	-
	RS 系列	✓
	T-B 系列	-
6 轴机器人	C 系列	✓
	N 系列	✓
	VT 系列	-

RC700-D GX系列专用控制器

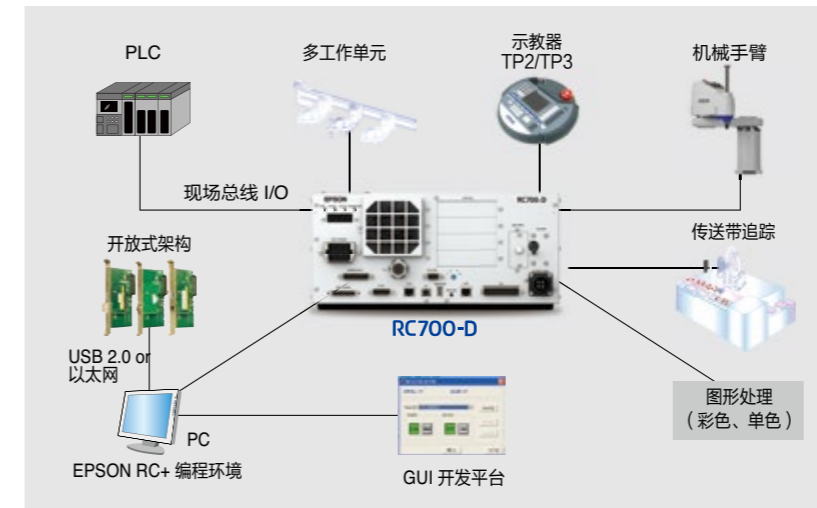
- 可以连接 PC 主站和 PLC 主站
- USB 连接; 安装简单
- 支持 OPC-UA



■ 外形图 [单位: mm]



系统构成图

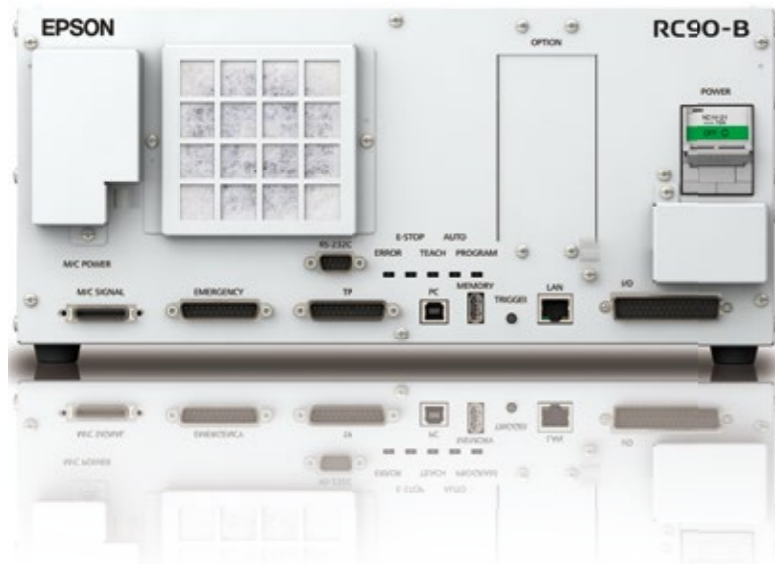


RC700-D 适用软件及机器人本体

软件	EPSON RC+7.0	
SCARA 机器人	G 系列	-
	GX 系列	✓
	LS-B 系列	-
	RS 系列	-
	T-B 系列	-
6 轴机器人	C 系列	-
	N 系列	-
	VT 系列	-

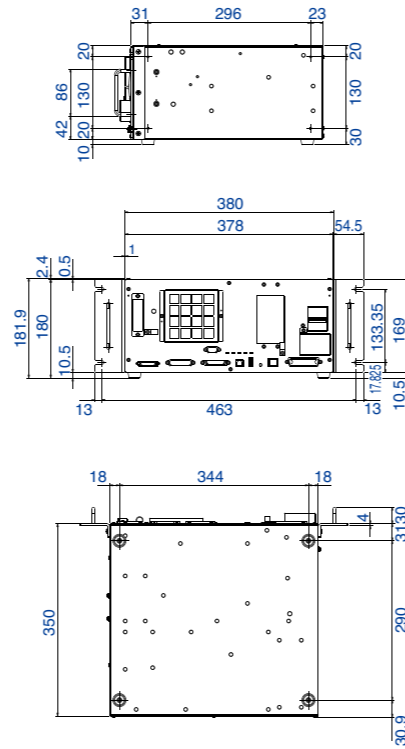
RC90-B LS-B 系列专用控制器

- 可以连接 PC 主站和 PLC 主站
- USB 连接; 安装简单

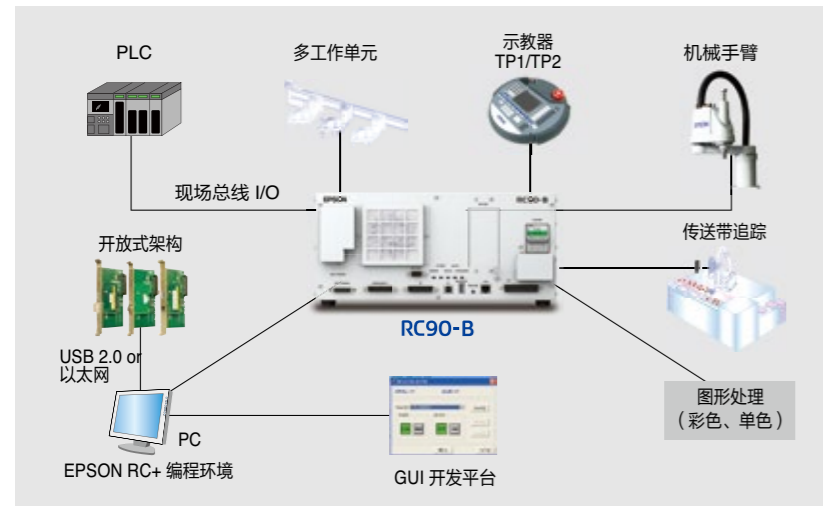


外形图 [单位: mm]

RC90-B



系统构成图



RC90-B 适用软件及机器人本体

软件	EPSON RC+7.0	
SCARA 机器人	G 系列	—
	GX 系列	—
	LS-B 系列	✓
	RS 系列	—
6 轴机器人	T-B 系列	—
	C 系列	—
	N 系列	—
	VT 系列	—

RC700DU-A 多机器人协同控制器

- 可与RC700-A控制器连接用于多机器人控制

可控制轴的数量	6 轴 AC 伺服电机		
外部信号接口 (标准)	扩展 I/O	输入: 24 输出: 16	每驱动单元
驱动单元接口 (标准)	2 通道		
安全功能	紧急停止开关/低功耗模式/编码器数据端检测/扭矩异常检测/位置偏差溢出检测/速度偏差溢出检测/内存异常检测/继电器熔接检测/AC 低电压检测/安全门紧急停止/动态制动/过载检测/电机速度异常检测/CPU 异常检测/过热检测/风扇异常检测/过电压检测/温度异常检测		
电源	AC200至AC240V 单相50/60Hz		
重量	9 kg		



规格表

型号	RC700-A	RC700-D	RC90-B
可控制轴的数量	6 轴 AC 伺服电机	4 轴 AC 伺服电机	
机器人操纵器控制	发普生 RC+7.0		
编程语言	发普生 RC+7.0		
机器人控制软件	同时最大 6 关节控制	同时最大 4 关节控制	软件 AC 伺服控制
关节控制	同时最大 6 关节控制	同时最大 4 关节控制	软件 AC 伺服控制
速度控制	PTP 运动时: 1~100% 可编程; CP 运动时: 可自由设定速度		
加/减速控制	PTP 运动时: 1~100% 可编程; 自动控制 CP 运动时: 可自由设定加/减速度		
定位控制	PTP (点到点) CP (连续轨迹)		
内存容量	最大对象大小: 8MB 点数据区: 1000 点/文件 备份变量区: 最大 100 KB (含管理表内存区) 约 1000 个变量 (随数组变量大小而变化)	最大对象大小: 4MB 点数据区: 1000 点/文件 备份变量区: 最大 100 KB (含管理表内存区) 约 1000 个变量 (随数组变量大小而变化)	最大对象大小: 8MB 点数据区: 1000 点/文件 备份变量区: 最大 100 KB (含管理表内存区) 约 1000 个变量 (随数组变量大小而变化)
外部输入/输出信号 (标准)	输入: 24 输出: 16		
标准 I/O	输入: 24 输出: 16	每驱动单元	—
标准 I/O (驱动单元)	—	—	—
通信接口 (标准)	1 端口		
以太网	1 端口		
RS-232C	1 端口	1 端口	1 端口
专用插槽 (RC700-A: 最大 4 插槽; RC90-B: 最大 2 插槽)	—		
扩展 I/O	输入: 24 输出: 16	可增加 4 块板	—
RS-232C	2 端口/板	可增加 2 块板	—
现场总线 I/O 从站	板: PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link EtherNet/IP PROFINET EtherCAT	1 块板	—
现场总线 I/O 主站	PROFIBUS-DP DeviceNet EtherNet/IP	1 块板	—
脉冲输出	控制轴数 4 端口/板	可增加 4 块板	—
安全功能	紧急停止开关/低功耗模式/电机过载检测/电机速度异常检测/ CPU异常检测/过热检测/风扇异常检测/过电压检测/温度异常检测/安全门紧急停止/动态制动/扭矩异常检测/ 位置偏差溢出检测/速度偏差溢出检测/内存异常检测/继电器熔接检测/AC 低电压检测		
电源	AC 200V 至 AC 240V 单相 50/60Hz		
重量*	11 kg	12 kg	7.5 kg

*1: 控制器上标示了重量,搬运时请确认重量; 检查重量,如有需要,增加人手.移动或重新定位时,请小心手指脚趾。
*2: 支持标准通讯协议Modbus-RTU和ModbusTCP。

压力传感器系统

高刚性、高灵敏度的 S250 系列压力传感器专门为爱普生机械手设计，实现高精度组装时的高精度控制。

S250 系列压力传感器

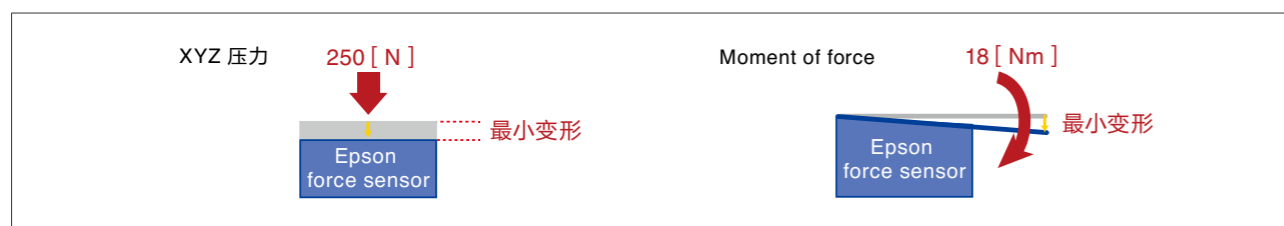
S250 系列压力传感器包含独有的爱普生微压电晶体技术，从而保证其比传统压力传感器有更高水平的刚性和灵敏性。

优点 1 高刚性

S250 系列传感器高刚性且能够对抗重载时的变形。XYZ 方向额定负载 250N，额定扭矩是 18 Nm。

优点 2 高灵敏性

S250 系列传感器还能保证卓越的灵敏性和快速响应，XYZ 方向拥有 0.1N 的高分辨率和 0.035N 的噪音等级。



压力传感器系统的应用

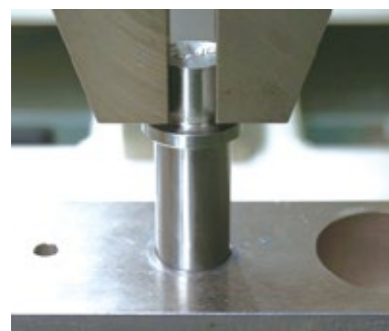
机械手搭载爱普生 S250 系列压力传感器系统能够处理高精度的工作，不需要通过示教和机器视觉系统单独实现。因此，以前需要有经验的工人小心处理而且非常容易损坏的工件也可以实现自动化。



精密螺丝组装



连接器插入



精密配合



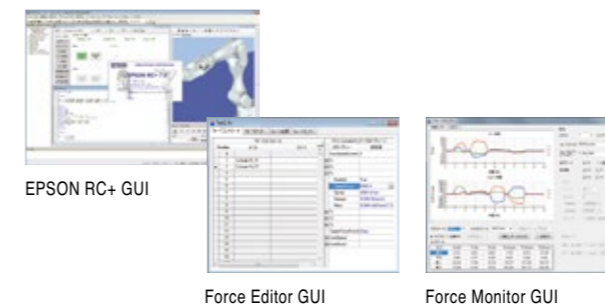
抛光打磨



精密元件组装

集成程序开发

爱普生 RC+7.0 软件提供的 GUI 和 SPEL+ 压力传感器指令使集成一个压力传感器系统到机械手工作流变得非常简单。



直接示教

装配有压力传感器的 6 轴机械手可以直接用爱普生 TP3 示教器来示教。操作者可以手动移动机械手臂到目标位置，用示教器去确定工件的硬度或软度以及需要施加的压力。

爱普生一站式支持

从方案初始设计、采购到组装调试、维护和维修，爱普生都能为您的压力传感器系统和自动化需要提供一站式的支持。

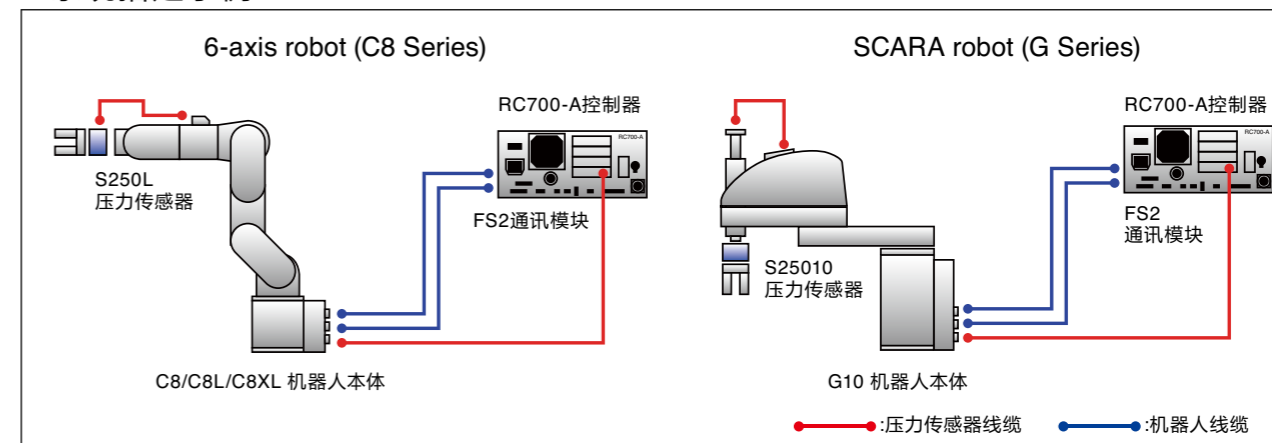


* 遵循 ISO10218-1 和 ISO10218-2 工业机器人安全标准

产品照片

S250系列压力传感器	FS2通信模块	FS系统需求						
		<table border="1"> <tr> <td>支持控制器</td> <td>RC700-A 每个控制器一个FS2模块 (安装在选件插槽中)</td> </tr> <tr> <td>支持的传感器数量</td> <td>每个模块一个感应器</td> </tr> <tr> <td>供电电源</td> <td>通过选件插槽</td> </tr> </table>	支持控制器	RC700-A 每个控制器一个FS2模块 (安装在选件插槽中)	支持的传感器数量	每个模块一个感应器	供电电源	通过选件插槽
支持控制器	RC700-A 每个控制器一个FS2模块 (安装在选件插槽中)							
支持的传感器数量	每个模块一个感应器							
供电电源	通过选件插槽							

系统搭建示例



SCARA 机器人

6 轴机器人

机器人控制器

压力传感器

视觉

软件

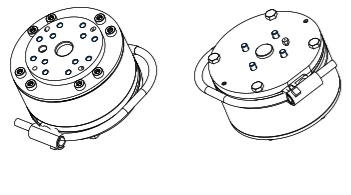
其他选件

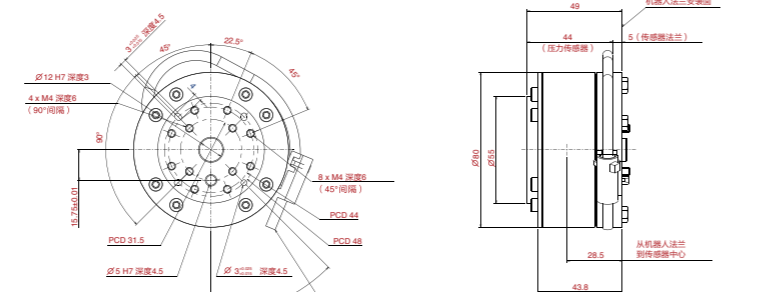
产品参数

型号	S250N	S250L	S250P	S250H	S2503/S2506/S25010	SH250LH
兼容的机器人	C4 系列	C8 系列 标准和洁净 ESD*1 / 防护型 (IP67)		N2 系列	G 系列*2/GX 系列 / RS 系列	N6 系列
外形尺寸 (直径 x 高度)	Ø80 x H49mm	Ø88 x H49mm	Ø88 x H66mm	Ø80 x H49mm	Ø80 x H52mm	Ø85 x H48mm
重量 *3	460g	520g	680g	460g	640g	460g
兼容的机器人控制器	RC700-A					
测量自由度	6 轴: 3 个压力成分 (Fx、Fy、Fz) 和三个扭矩成分 (Tx、Ty、Tz)					
额定负载	Fx, Fy, Fz: 250N、Tx, Ty, Tz: 18Nm					
最大静态负载	Fx, Fy, Fz: 1000N、Tx, Ty, Tz: 36Nm					
测量分辨率	Fx, Fy, Fz: ±0.1N 以下、Tx, Ty, Tz: ±0.003Nm					
测量的精度	±0.5% R.O 或更好					
操作环境	温度	-10 ~ 40 °C				
	湿度	10% ~ 80% 相对湿度, 无凝结				
电缆长度	3m/5m/10m/20m			3m/5m/10m	3m/5m/10m/20m	
防护等级	IP67 (S250P), IP20 (S250N, S250L, S2503, S2506, S2510, S250H, SH250LH)					
随机附件	FS2 通信模块, 通讯电缆, 安装法兰					

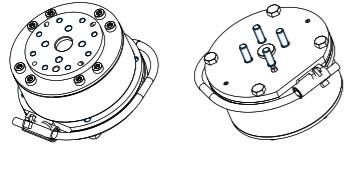
*1: 布线 (用户线缆) 产生的微粒除外。
*2: 防护型和G1型号不兼容。
*3: 压力传感器和装配法兰质量, 线缆除外。

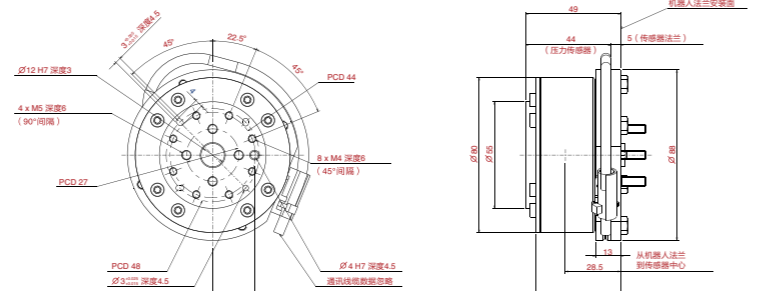
S250N
C4 系列兼容



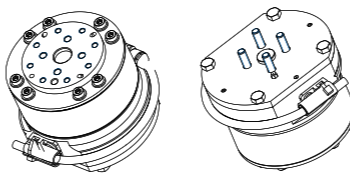


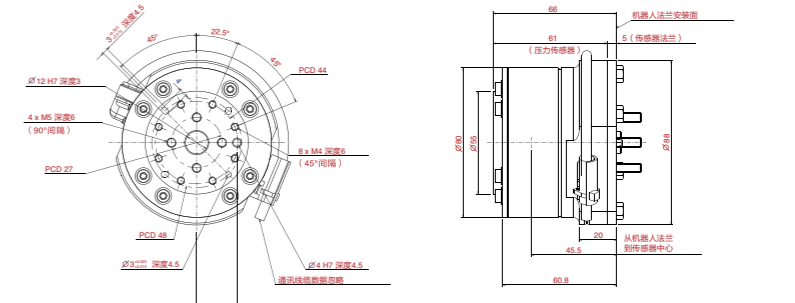
S250L
C8 系列兼容 (标准 & 洁净型 / ESD 型)



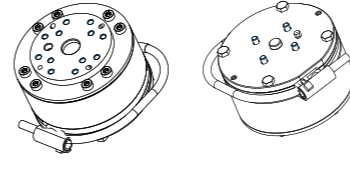


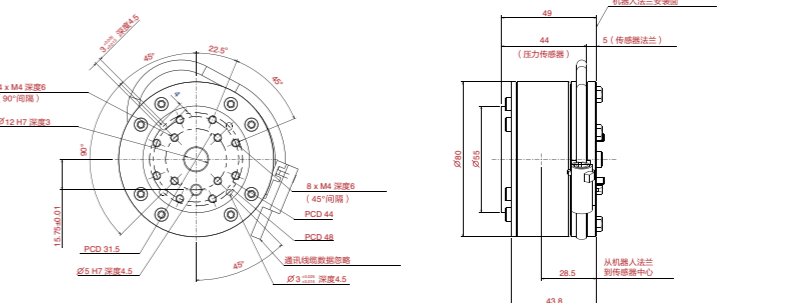
S250P
C8 系列兼容 (防护型)



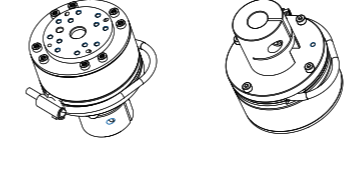


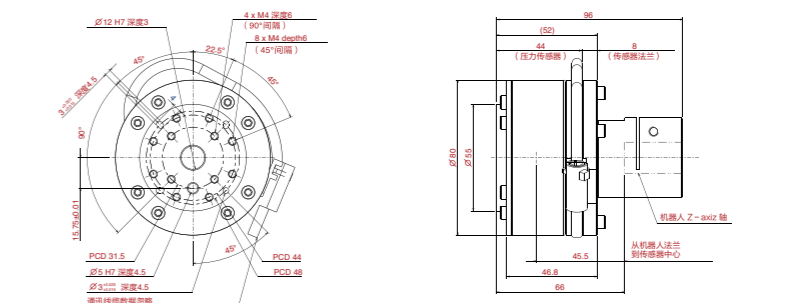
S250H
N2 系列兼容



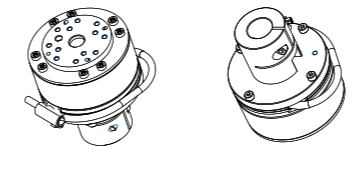


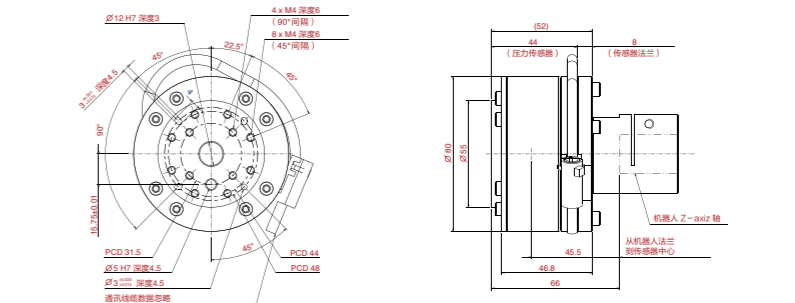
S2503
RS3, RS4, G3, GX4 兼容



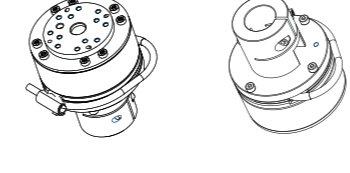


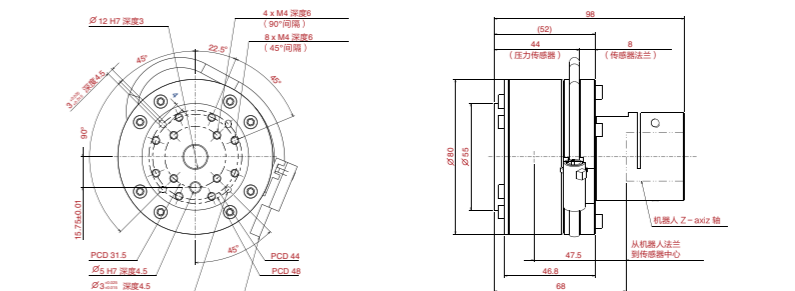
S2506
G6, GX8 兼容





S25010
G10 & G20 兼容



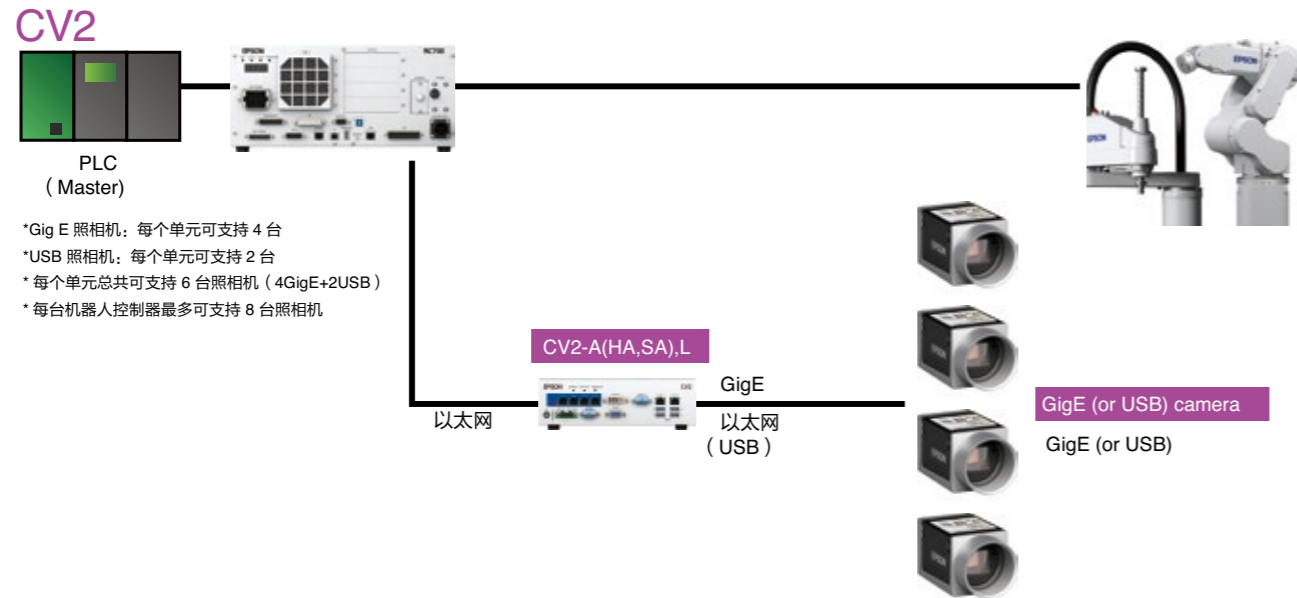


Vision Guide

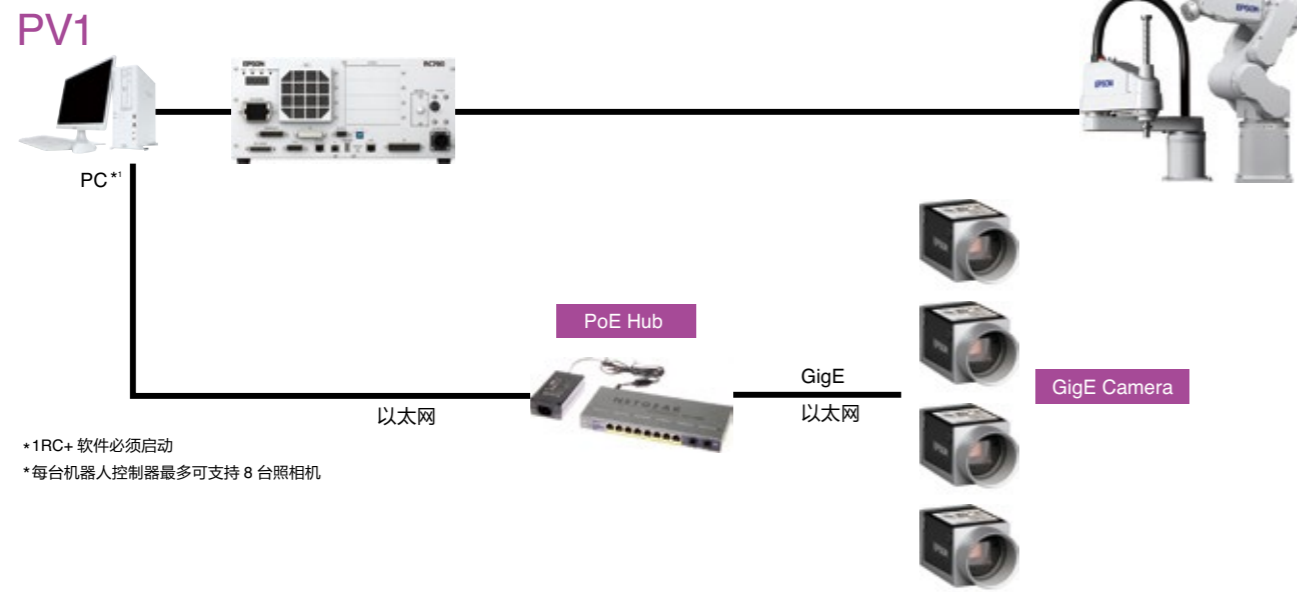
获得先进的机器视觉和图像处理系统
利用便捷的爱普生图像处理软件快速运行

- 内置的图像处理引擎辅助视觉 - 机器人校准,使它易于将机器人坐标系统和相机视野相匹配。
- 图像处理序列可通过简单的输入几行参数或者用鼠标点击进行设置。
- 可直接获取工件在机器人坐标的位置,避免了复杂的计算过程。
- 先进的图形匹配和几何搜索工具使解决方案开发变得简单且无需任何传输程序。

系统构成示例



- *Gig E 照相机: 每个单元可支持 4 台
- *USB 照相机: 每个单元可支持 2 台
- *每个单元总共可支持 6 台照相机 (4GigE+2USB)
- *每台机器人控制器最多可支持 8 台照相机



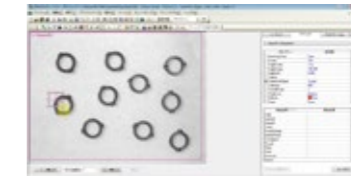
- *1RC+ 软件必须启动
- *每台机器人控制器最多可支持 8 台照相机

特征

应用简单

简易的视觉对象识别 (定位坐标等) 可使系统快速建立和部署。

- 视觉对象可以通过简单的拖拽、放开操作。
- 直观的界面对于初学者简单易操作。

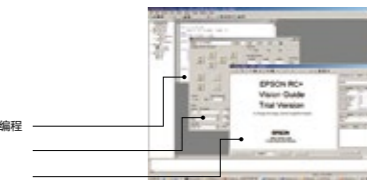


方便

EPSON RC+ 软件可被应用于机器人和机器视觉程序开发。

- 其他品牌的机器视觉系统的设定会更加复杂, 因为机器视觉和机器人程序开发须采用不同的软件。

- Robot & Vision 编程
- Jog & Teach 窗口
- Vision & Guide 窗口



一站式服务

无论你需要安装调试时还是生产运行时的帮助, 爱普生都会在机器人和机器视觉上给你方便的一站式服务。仅需一个服务电话协调, 你的生产线将会立即恢复运行。

视觉模拟

爱普生视觉软件包括一个模拟器, 可以让您在实际安装设备之前看到机器人操作和 workflows。这使得它可以更容易计划和配置系统以便于生产率最大化, 同时允许在系统正在架设的过程中进行程序开发。

- 在系统安装前, 视觉和程序序列可提前准备。
- 包括图像处理顺序的程序能够在脱机状态下测试。

简易校准

内置的图像处理引擎使照相机视野能方便的对准机器人坐标系统, 消除了当进行视觉 - 机器人校准时复杂的编程需要。

CV2		规格		
项目		CV2-HA/CV2-H	CV2-SA/CV2-S	CV2-L
模型		高速	标准	同CV1
CPU		高速	标准	同CV1
连接性		以太网 (10M,100M,1000Mbps)		
最多相机数量		6 (4 GigE, 2 USB, 需要爱普生照相机和电缆)		
以太网接口	以太网	2 RJ45 端口 (10M, 100M, 1000Mbps; 对于机器人控制器) 4 RJ45端口 (1000Mbps; for GigE 照相机)		
	USB (2.0)	4 个端口 (照相机, 鼠标, 键盘和 USB 内存)		
	模拟 RGB	1 VGA 端口, 1 DVI-D 端口 (只许 XGA)		
电源		DC 19~24V		
支持的相机		专用的 GigE 和 USB 照相机		
工作环境		5-40°C, 20-80% 湿度 (无冷凝)		
尺寸 (mm)		232(W) x 175(D) x 70(H)		
重量		2.1kg		

视觉支持的相机型号						
相机	分辨率	相机名称	PV1	CV2-L	CV2-H/ CV2-S	CV2-HA/ CV2-SA
GigE 相机	0.3M(640*480)	acA640-100gm acA640-120gm	支持	支持		
	1.3M(1280*1080)	acA1300-60gm	支持	支持		
	2M(1600*1200)	acA1600-20gm/acA1600-20gc acA1600-60gm/acA1600-60gc	支持	支持		
	5M(2560*1920)	acA2500-14gm/acA2500-14gc acA2500-20gm/acA2500-20gc	支持	支持		
	10M(3664*2748)	acA3800-10gm/acA3800-10gc	支持	不支持		支持
	20M(5472*3648)	acA5472-5gm/acA5472-5gc	支持	不支持		支持
USB 相机	0.3M	NS1044BU	不支持	支持		
	1.3M	NS4133BU / NS4133CU	不支持	支持		
	5M	NS1500BU / NS1500CU	不支持	支持		

GigE 相机						
支持的相机	0.3M pixel	1.3M pixel	2M pixel	5M pixel	10M pixel	20M pixel
分辨率	640 x 480	1280 x 1080	1600 x 1200	2560 x 1920	3664 x 2748	5472 x 3648
彩色 / 黑白	黑白	黑白	彩色 & 黑白	彩色 & 黑白	彩色 & 黑白	彩色 & 黑白
帧率	(1)100fps, (2)120fps	60 fps	(1)20fps, (2)60fps	(1)14fps (2)20 fps	10 fps	5 fps
大小	29 x 29 x 42mm					
重量	90 g (不包括镜头)					
安装环境	0 ~ 40 °C / 20 ~ 80 % (无冷凝)					
镜头接口	C Mount					
供电	PoE 供电 (以太网线缆供电) 或 DC12V					

USB 相机			
支持的相机	30 万像素	130 万像素	500 万像素
彩色/黑白	黑白	彩色&黑白	
分辨率	640 x 480	1280 x 1024	2560 x 1920
镜头接口	C 型		
电缆长度	5m (不支持 USB 中继器)		
电源	5V (USB 总线供电)		
工作环境	5-40°C, 20-80% 湿度 (无冷凝)		
尺寸 (mm)	30 x 30.5 x 33		
重量	50g (不包括镜头)		

爱普生 RC+ 软件能够很容易地设置、操作与定期维护来开发控制程序。由于采用通俗易懂、形象生动的用户界面，用户可以更低的编程耗费实现更大生产率。

EPSON RC+

爱普生软件实现了各种功能的统一管理,包括示教,机器视觉,压力感应,仿真模拟,和图形用户界面。

EPSON RC+ 7.0 functions

机械手程序功能

SPEL+语言
接近检测区域/接近检测平面
托盘输送
负载和夹具离心率设置
高速,高精度3D路径
多任务
定位完成时间
拱形运动
并行处理
奇异点避让
远程扩展I/O
运行速度和加速设定

简单示教功能

步进和示教/工具设定
局部坐标设定

维护和管理功能

耗材管理
控制器设定备份

模拟器功能

布局测评/干涉检测
程序编制/功能调试

选件

软件选件

RC+ API 7.0
GUI Builder

压力传感器系统 /GUI

Force Monitor
Force Editor
S250 Series

图像处理系统 /GUI

Catch-On-Fly
Vision Guide

SPEL+ 语言

简单易学的 SPEL+ 语言与 BASIC 相似,能实现多 workflow、运动控制、I/O 控制和其他功能。

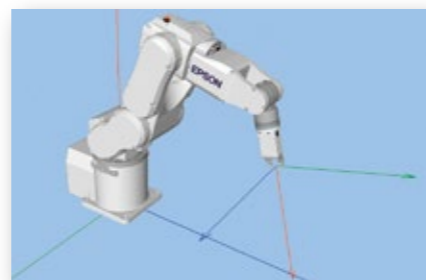
Example program

```
Function main
  Motor On           Example program
  Power High        Set power mode to High
  Speed 100         Set speed to 100%
  Accel 100, 100    Set acceleration speed to 100%

  If Sw(0) = On Then Is I/O input bit 0 On?
    Jump P0         Move robot arm to Point 0
  Else
    Jump P1         Move robot arm to Point 1
  EndIf
Fend
```

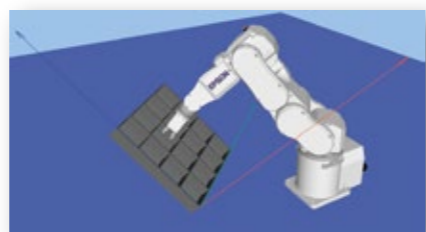
工具设定

旋转轴到效应器的补偿能够提前设定,无需复杂程序编写实现从工具头到一个特殊点。



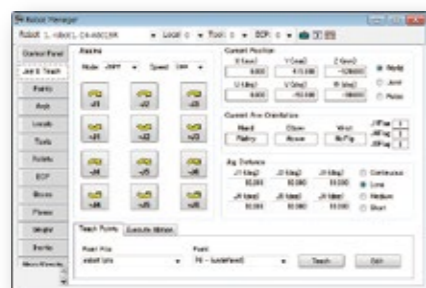
局部坐标设定

局部坐标系统可以世界坐标系统而设定,用户可以根据有角度的坐标系统或者一个 CAD 点定义自己的工作空间。



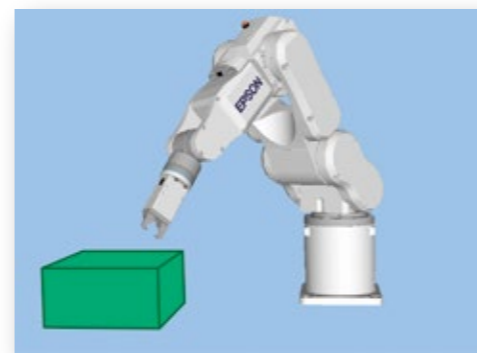
步进和示教

为提供程序编写效率,所有的示教指令都设置在一个窗口。



接近检查区域和平面的设定

用户可以检查执行器在接近随意设定的点或者平面时 阻止执行器与其他机器手或者外围设备干涉,并在错误发生时记录执行器的位置。



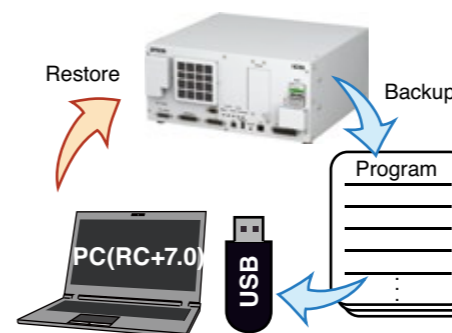
耗材管理

用户可以设置维修警报,根据操作时间,电池,润滑油,同步带,制动器,滚珠丝杆曲线。



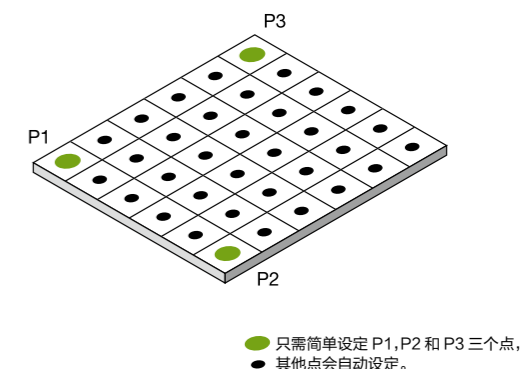
控制器设置备份

控制器设置和程序可以备份到 PC 或者 USB 储存器中,需要的时候帮助下分析,实现快速响应。



托盘码放

零件在长方形的范围内按一定间隔排列时,利用 PALLET 命令,就可以高效、正确地进行末端执行器的定位操作。

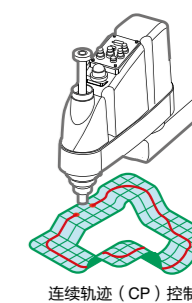


具有不同有效载荷的高重复定位精度和手臂偏心设定

操作员通过设定工件和手臂负载重量、重量范围和手臂偏心设定,可自动调整加速度,从而控制残余振动,保证较高的重复性。

三维高速、高精度轨迹控制

所有爱普生机器人系统均具备三维高速、高精度连续轨迹 (CP) 控制,用于高效涂布和密封胶等工序。先进的直线插补、圆弧插补及自由曲线运行可启动高精度执行器控制,同时,可利用简单的 PASS 命令,对动作范围内的障碍物进行回避。程控轨迹可参照一个工具中心控制点或外部控制点。

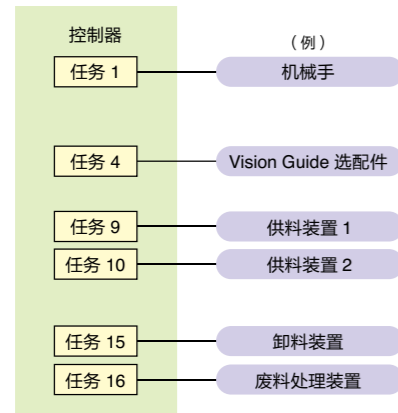


设定定位完成时间,最大化效率

即使在未达到目标点的情况下,也可以设定一个手臂定位结束的时间限制,以启动下一个待执行的指令。这样,用户可通过对间隔(周期)时间和精度进行优先顺序排列,实现产出最大化。

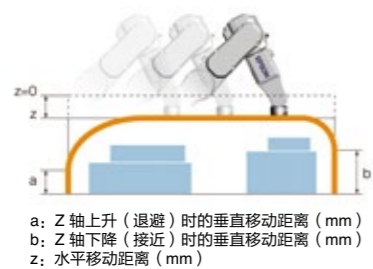
多任务功能

采用爱普生编程语言，即使是较复杂的多任务进程，也可轻松实现自动化操作。单个程序最多可以执行和控制 32 个独立的任务。为实现全过程自动化，可采用 512 个通道的输入/输出扩展、Vision Guide 机器视觉、以及外围设备脉冲发生器控制。



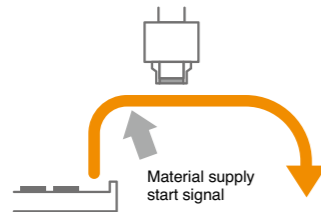
超精密短程移动的 3DJump 命令和可变拱形动作

爱普生 SCARA 和 ProSix 机器人均支持在三维空间内进行 Jump 移动，同时，执行器的来回移动形成的拱形可以适应作业环境。此外，可调节来回移动中的顶部的上升/下降运动，无需中断操作，即可保证个平稳而精确的短程运动，有利于改善间隔时间和产品质量稳定性。



高速和效率的并行处理

通过并行处理，机器人臂在运动过程中时，用户也可对外围设备进行控制。可通过 RS-232 或支持的任何其他 I/O 接口发出命令，以确保实现对多设备的同步控制，达到最大的吞吐效率。



掣肘点回避功能

这一便捷功能可自动确保您开发的程序避开机械手臂的掣肘点，这些掣肘点可能导致关节速度超出限度。这一功能不仅可使操作速度保持在一个较高水平，还可使编程更加简单。



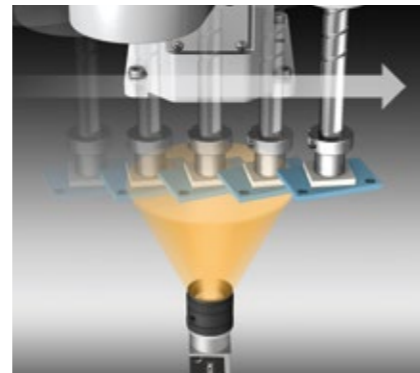
远程控制扩展 I/O

如有远程控制 I/O，则不需要之前的程序开发。SPEL+ 命令可直接进入，可使无任何编程经验的人员快速地使用控制机器人操作的所有命令。

飞行拾取

工件抓取，补正和装配机械手可以不停顿在移动过程中实现。结合视觉系统，可对随机放置的工件在高速时实现校准和处理。

* 仅 RC700-A



操作速度和加减速的设定

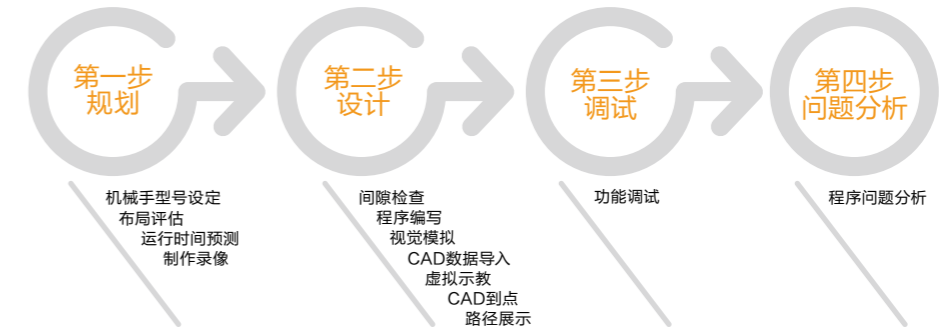
可以再 100 个级别上设定轴臂的操作速度和加减速。

- PTP 运动** 最大直线运动速度可设置为一个相对于最大加速度的百分比，也可以设定上升、下降时的速度。
- CP 运动** 对于连续轨迹运动，末端执行器的最大速度 1120mm/s，最大加减速为 5000mm/s。

模拟器

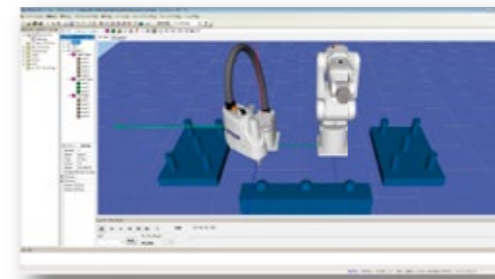
模拟器能够展示一个机械手工作单元的三维图像，使用户可以彻底地测试程序，并实现虚拟空间中确认机械手的运动和操作间隙。

模拟器功能和程序开发流



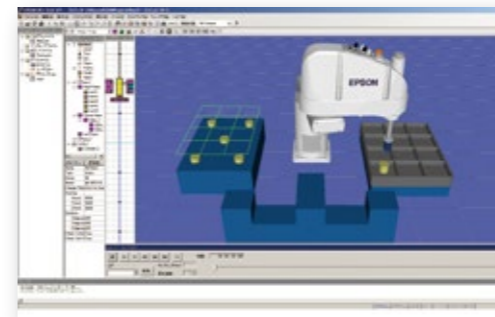
布局评估

对实际操作进行三维模拟，有助于用户优化工作单元的布局，并在首次布局前决定必要的验证。

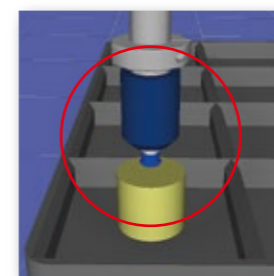


* EPSON RC+5.0 和 RC+6.0 不支持

执行器和外围设备的位置可以以 CAD 数据导入。



CAD 数据用于显示托盘和末端执行器的位置



末端执行器的放大图

机械手型号设定

作业单元布置简单，因为所有型号的机械手的 3D 数据已经导入到软件中。



机械手运行时间预测

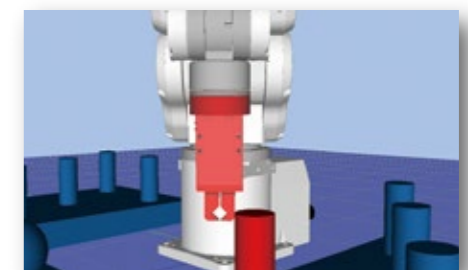
根据运行速度和加速度的设定可以预测运行时间。

静态图像和影像创造

模拟结果可以以影像和图像的形式展示出来，可用于评估、调试和信息分享。

间隙检测

间隙检测保证执行器和手臂不与机身和其他周边设备发生干涉碰撞。



间隙检测

程序开发

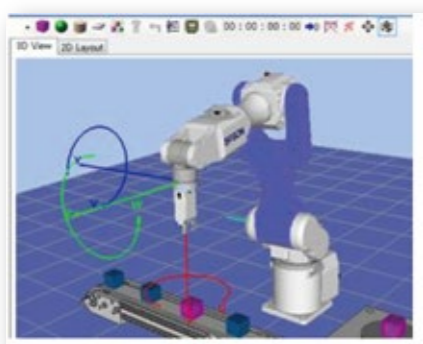
用 SPEL+ 语言进行程序编写,在模拟器中进行执行。

视觉模拟

视觉系统图像的处理也可以在模拟器中执行。

虚拟示教

导入机械手的 CAD 数据即可在模拟器中进行示教。



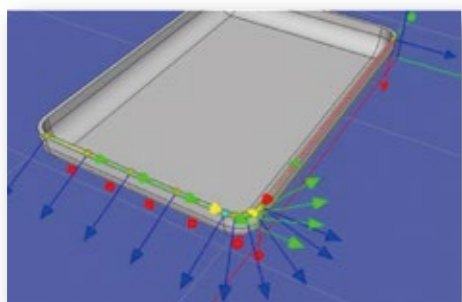
CAD 数据导入

外围设备和执行器的 CAD 数据可以直接导入到模拟器。



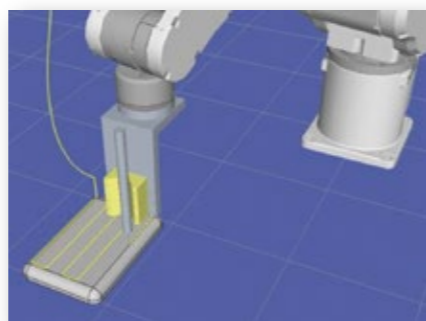
CAD-to-point 示教

可以通过导入的 CAD 数据进行点位示教。



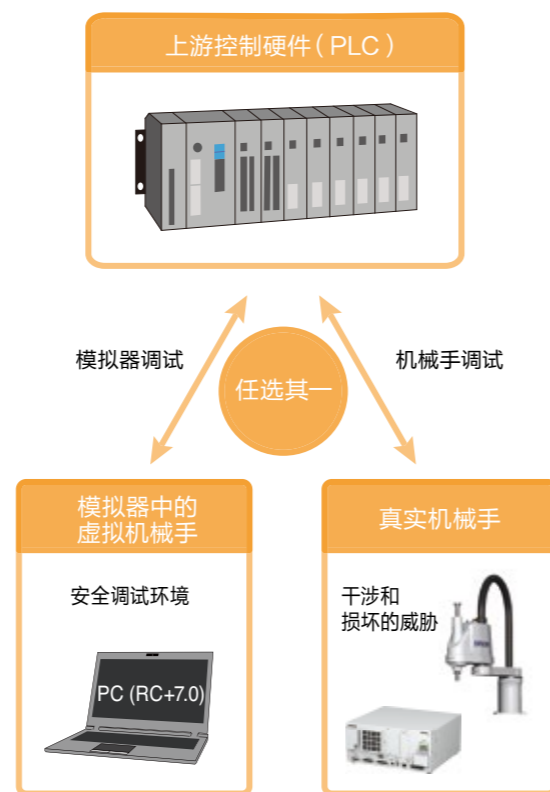
路径展示

通过机械手的运动路径来验证示教点和程序。



调试功能

可以在没有机器人的情况下,于模拟器中运行程序,进行完整的调试。并可通过 RS-232C 或 TCP/IP 连接的 PC 控制虚拟 I/O/TCP/IP。



程序问题分析

存储机械手位置的信息可以输出到模拟器,实现程序分析和修改。

EPSON RC+ Express Edition

EPSON RC+ Express Edition 是一款简单易用,面向机器人初学者和入门级开发者的编程软件。画面简洁,支持触屏操作,用户可直观的操作软件进行机器人编程。

EPSON RC+ Express Edition Function

机器人程序编程功能

简易式编程语言
程序模板
托盘简易示教
定位完成时间
远程控制扩展 I/O 功能
运行速度和加速度设定
可兼容 SPEL+ 语言

简单示教功能

步进和示教
工具设定
负载、转动惯量和离心率设定

维护和管理功能

耗材管理
控制器设定备份

3D 视图

机器人姿态确定
坐标系显示

简易式编程语言

简单易用,且便于理解的简易式编程语言,能直观的对机器人程序进行操作,实现运动控制,IO 控制和其他功能。



步进和示教

为提供程序编写效率,所有的示教指令都设置在一个窗口。



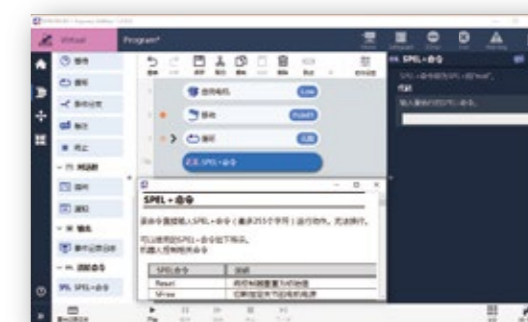
工具设定

旋转轴到效应器的补偿能够提前设定,无需复杂程序编写实现从工具头到一个特殊点。



可兼容 SPEL+ 语言

简单易学的 SPEL+ 语言与 BASIC 相似,能实现多 workflow、运动控制、I/O 控制和其他功能。



爱普生在工业机器人开发和控制技术等方面具有丰富的经验，可提供各种不同的软件选件。

耗材管理

用户可以设置维修警报，根据操作时间，电池，润滑油，同步带，制动器，滚珠丝杆曲线。



控制器设置备份

控制器设置和程序可以备份到 PC 或者 USB 存储器中，需要的时候帮助线下分析，实现快速响应。



托盘码放

零件在长方形的范围内按一定间隔排列时，利用 PALLET 命令，就可以高效、正确地进行末端执行器的定位操作。



具有不同有效载荷的高重复定位精度和手臂偏心设定

操作人员通过设定工件和手臂负载重量、重量范围和手臂偏心设定，可自动调整加速度，从而控制残余振动，保证较高的重复性。



夹具设定

通过夹具设置功能进行夹具控制与状态获取，简化 I/O 设置，包括夹具与电批两种设置模式，可设置单双输入、单双输出各种组合的 I/O 设置。



远程控制扩展 I/O

如有远程控制 I/O，则不需要之前的程序开发。SPEL+ 命令可直接进入，可使无任何编程经验的人员快速地使用控制机器人操作的所有命令。

操作速度和加速度的设定

可以再 100 个级别上设定轴臂的操作速度和加速度。

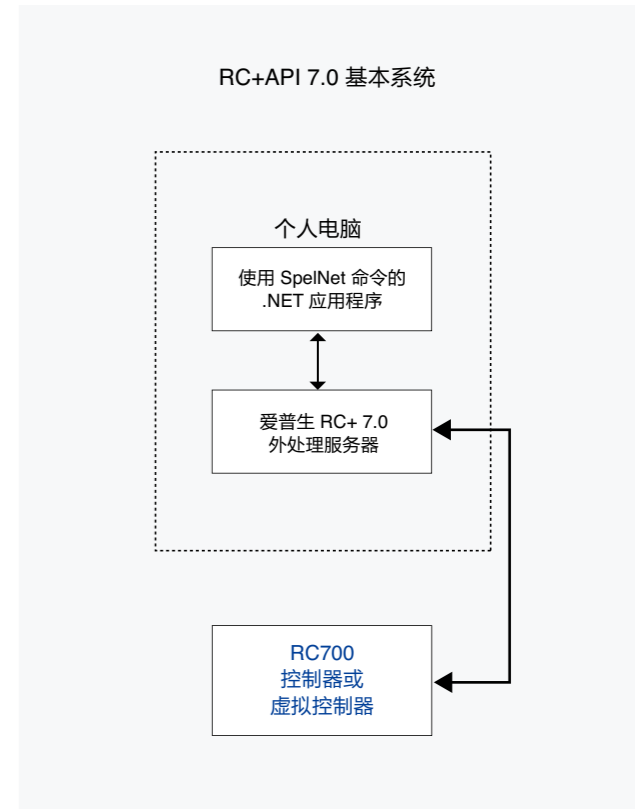
- PTP 运动 最大直线运动速度可设置为一个相对于最大加速度的百分比，也可以设定上升、下降时的速度。
- CP 运动 对于连续轨迹运动，末端执行器的最大速度 1120mm/s，最大加减速速度为 5000mm/s。

RC+ API 7.0 兼容控制器 RC700-A RC700-D RC90-B T-B 系列 VT 系列

可使用支持 .NET 的语言，在熟悉的 Windows® OS 环境下编制和执行机器人应用程序

- 可使用 Visual C++®、LabVIEW™ 以及其他第三方编程语言来控制机器人。
- 可获取机器人状态和变量值。
- 第三方 .Net 程序接口和数据库设计工具也可用于程序开发。
- 可以从 .Net 应用程序中调用以下爱普生 RC+ 窗口和对话框：

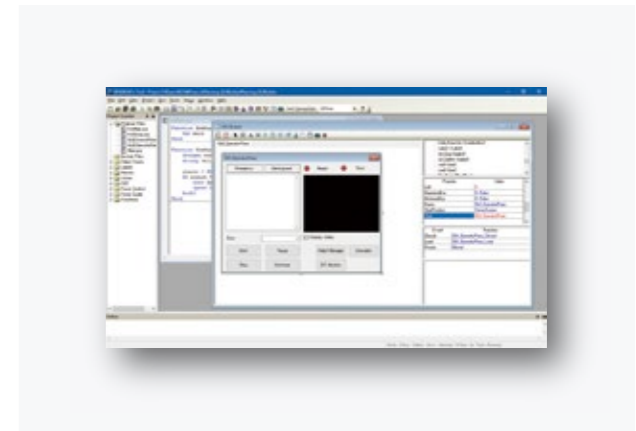
- 基本应用：
- 机器人管理器
 - I/O 监视器
 - 任务管理器
 - 维护对话框
 - 模拟器 (RC+API 7.0)
 - 压力监测器 (RC+API 7.0)



GUI Builder 兼容控制器 RC700-A RC700-D RC90-B T-B 系列 VT 系列

轻松地创建控制程序用户界面

- 快速、轻松地地为控制程序创建用户界面，可取代专业的 PLC 和显示设备。
- 通俗易懂、易于操作的全功能工具组。
- 不需要使用 Visual Studio 或其他第三方软件工具，也可以创建简单的 GUI。
- 即使没有任何用户界面创建经验，也可轻松地创建一个简约的用户界面。



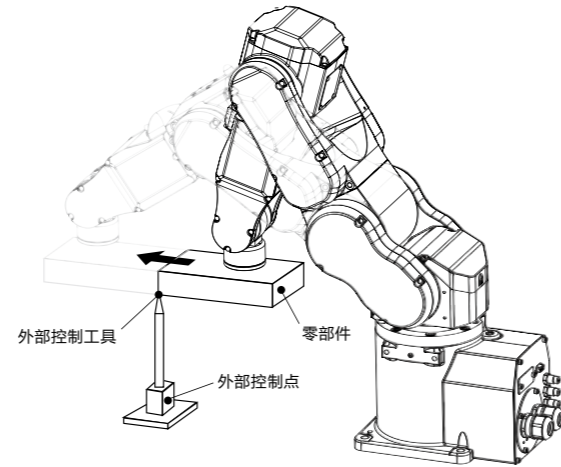
机器人控制器选项可利用各种不同的控制器选项，进一步扩展各种任务和应用

ECP

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

无需进行复杂的运算，就可以利用外部控制点操作，实现准确定位

- 在要求工作随一个固定工具运动的过程中，可利用外部控制点确保定位准。
- 最多可设置 15 个外部控制点。



OCR

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

零部件文字标识及标签上的光学字符识别

- 与 VisionGuide 软件配套使用。
- 可用于图像文字字体、字体大小以及数量的识别。
- 可通过字体创建功能，创建 SEMI 字体、用户自定义字体或 ASCII 转换文件。

* 需要 RC620 控制器(Vision Guide 6.0)

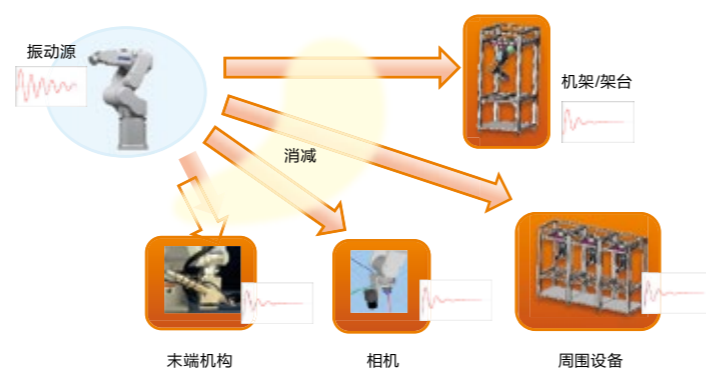
VRT

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

降低机架和末端机构的残余振动，提高生产效率

- 测量 * 机器人动作产生的振动后，经过内部运动控制，可以有效降低机架和末端机构的残余振动。因此，可以在振动降低的基础上，提高加速度以缩短周期时间，提高生产效率。

* 需要额外的 VRT 选项来进行测量。



示教器 (TP3)

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

通过 10.1 英寸带彩色触摸屏的平板型示教器可轻快的进行 6 轴机器人教学

直观屏幕

- 10.1 英寸 TFT LCD 屏幕(W/LED 背光)
- 1280x800 分辨率
- 彩色显示器



简便操作

- 简单的屏幕布局实现快速响应
- 标准的 RC+ 程序界面

先进功能

- 3D 机器人视图, 编程及参数设定
- 快速测试模式
- 通过仪表盘可随意开始停止程序

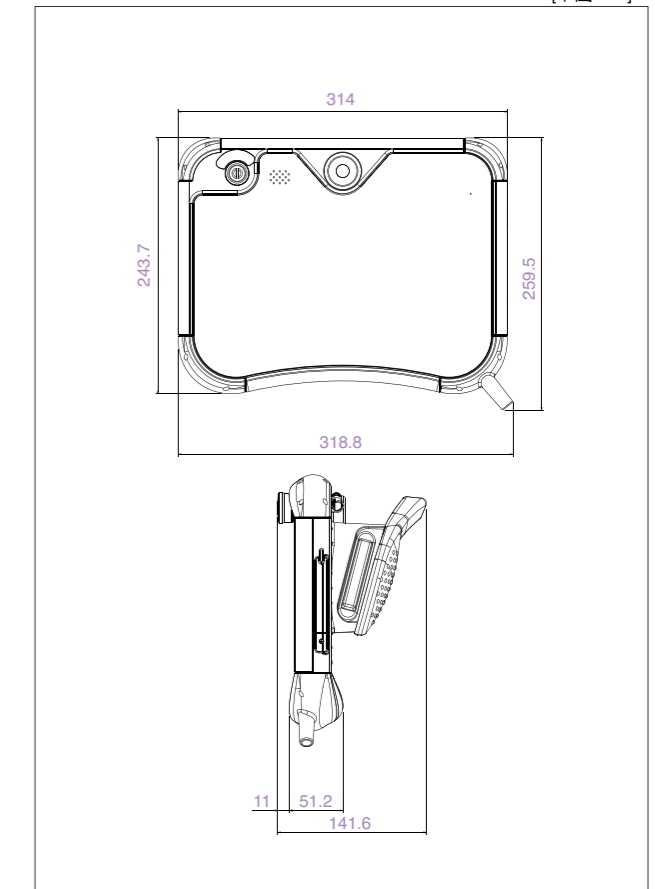
主要参数

TP3	
三维 (mm)	314(W) x 244(H) x 142(D)
重量	1.5kg (包括线缆)
机身颜色	黑色
适用控制器	RC700-A
连接方式	线缆
显示器	10.1 英寸 TFT LCD 屏幕 (W/LED 背光) 分辨率: 1280 x 800
控制方式	触摸屏控制 紧急停止按钮 使能开关 模式开关 控制按键 (JOG, EXE 按钮) USB 接口
线缆长度	5 米 (10 米, 15 米延展线缆可选)
界面语言	英语, 日语, 德语, 法语, 中文 (简体及繁体)
入口保护	IP65
运行温度范围	0°C-40°C (稳定温度)
运行湿度范围	5%-95% (相对湿度)
运行环境	避免灰尘、油雾、盐、颗粒铁及其他污染物 远离易燃易爆液体或气体



外观设计

[单位: mm]



示教器 TP2

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

使用简单的示教器

- 左右手兼顾的通用设计。
- 与操作单元或控制器直接连接。

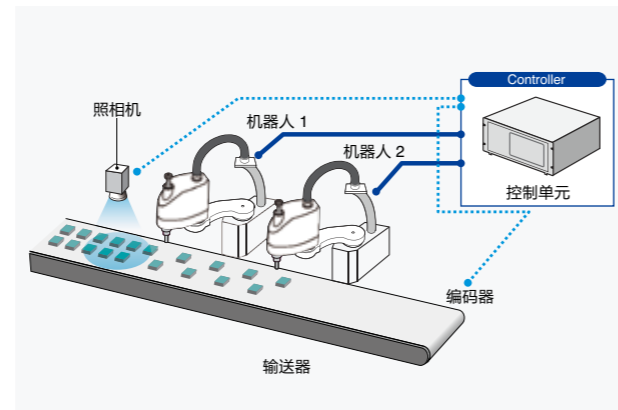


传送带跟踪

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

实现了对高效率拾取 - 放置操作的精确跟踪

- 在传送带上实现高效的精准跟随。
- 通过机器视觉系统 / 传感器系统进行机器人工件抓取。
- 实现人工操作 / 包装任务自动化, 在不停止传送带的情况下, 协助保持生产率。也适用于组装工件。
- 可简单启动 / 停止程序运行。



★ 需Vision Guide软件。

PG 运动系统

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

控制外部机器人, 完全集成的过程自动化

- EPSON RC+ 和脉冲发生 (PG) 卡可以实现对第三方驱动器和电机的控制。
- PG 卡可用于控制直角坐标、滑台、回旋转轴, 及其他生产 / 检查线的外围装置。
- 可同时操作并使用相同的指令控制 PG 型机器人和标准 EPSON RC+ 系统机器人。
- 各 PG 卡有 4 个端口, 可控制 1 至 4 台机器人。最多可安装 4 块 PG 卡。

★ PG运动系统需要EPSON R C+软件以及至少一块PG输出板。不含第三方驱动装置的驱动器和电机。

紧急停止开关

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

有助于避免伤害和损坏

- 在紧急情况下立即停止机器人操作。



RS-232C 板卡

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

扩展串行端口

- 2 个端口的 RS-232C 板卡, 用于连接串行接口设备。



I/O 扩展卡

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

I/O 的可扩展性

- 一张板卡含扩展的 24 个输入 / 16 个输出。



现场总线I/O (从站)

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

实现与外围设备的高速通信

- DeviceNet™、PROFIBUS、CC-Link、EtherNet/IP™、EtherCAT®、PROFINET

最大 2048 点 I/O (CC-Link 为 384 点)。

现场总线I/O (主站)

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

实现与外围设备的双向高速通信

- DeviceNet™、PROFIBUS、EtherNet/IP™ (输入 / 输出各 1024 点)

模拟量I/O板卡

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

实现模拟量电压电流输入输出的相关控制

- 通过模拟量输入输出, 可应用于实时高度跟踪与实时出胶量调节。
- 有 1 通道和 4 通道两种。



EUROMAP板卡*

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

实现与注塑机的连接

- 输入 15 点 / 输出 16 点 (符合 EUROMAP67 标准)

* 这个选项需要 2 个接口。



I/O 缆线套件

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

简单连接缆线和连接器, 无需焊接

- 可使用多种 I/O 缆线和连接器。



示教器热插拔套件

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

可以在非急停状态下连接或拔下示教器

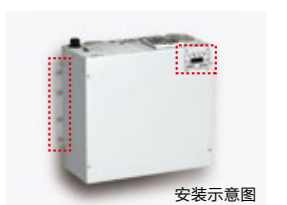
★TP1 和 TP2 的情况下需要转换线缆。



壁挂固定支架

兼容控制器
RC700-A RC700-D RC90-B T-B系列 VT系列

可以将控制器安装在墙面上



安装示意图

爱普生机器人机械手臂本体选件可提供全程自动化所需的增强功能和灵活配置。

外部布线单元

安装末端夹具时简化布线

- 外部布线可实现简单现场连接。
- 连接 Vision Guide 系统相机电缆或其他布线的理想方式。

机械人本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	LS3B
LS6B	LS10B	LS20B	T3-B	T6-B	VT6	RS3	RS4
C4	C8	C12	N2	N6			



内部布线单元

机械人本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	LS3B
LS6B	LS10B	LS20B	T3-B	T6-B	VT6	RS3	RS4
C4	C8	C12	N2	N6			

末端机构的管线可以通过机器人轴臂内部来布局



工具适配器(用于SCARA)

机械人本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	T3-B
T6-B	VT6	RS3	RS4	C4	C8	N2	N6
LS3B	LS6B	LS10B	LS20B				

用于 SCARA 机器人，便于末端机构安装

- ★ 根据机器人的型号不同，该选件形状也不同；订购时请指定机器人的型号。



刹车释放单元

机械人本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	LS3B
LS6B	LS10B	LS20B	T3-B	T6-B	VT6	RS3	N6
C4	C8	C12	N2				

释放刹车，在断电等控制器无法控制的情况下，可以释放各轴刹车，可以用手移动臂

ISO法兰

机械人本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	LS3B
LS6B	LS10B	LS20B	T3-B	T6-B	VT6	RS3	RS4
C4*	C8	C12	N2	N6			

用于 6 轴机器人，便于末端机构安装

- ★ 根据机器人的型号不同，该选件形状也不同；订购时请指定机器人的型号。

*1: 如需将PS系列使用的夹具和ISO法兰的夹具，安装在C4系列机械手上时，则需使用PS兼容板。

电源和信号线

连接控制器和机器人本体的电源和信号线缆，标准为3m 线缆，为更自由地放置控制器和机器人，可选5m/10m/15m/20m 线缆

机械手臂本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	LS3B
LS6B	LS10B	LS20B	T3-B	T6-B	VT6	RS3	RS4
C4	C8	C12	N2	N6			

- ★ 不同型号对应线缆种类不同。

电源线接头

电源线的接头形状有直型和 L 型两种可供选择

- ★ 控制器连接端。

机械手臂本体

G1	G3	GX4	G6	GX8	G10	G20	LS3B
LS6B	LS10B	LS20B	T3-B	T6-B	VT6	RS3	RS4
C4	C8	C12	N2	N6			

直型

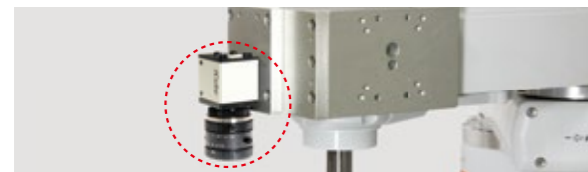


L型



相机固定托架

将机器视觉相机牢固地固定在机器人轴臂上



- ★ 根据机器人的型号，托架设计有所不同；订购时请指定机器人的型号。

软件选件

	RC700-A	RC700-D	RC90-B	T-B 系列	VT
Vision Guide 7.0	✓	✓	✓	✓	✓
Force Guide 7.0	✓	✓	-	-	-
RC+ API 7.0	✓	✓	✓	✓	✓
ECP	✓	✓	✓	✓	✓
GUI Builder 7.0	✓	✓	✓	✓	✓
OCR	✓	✓	✓	✓	✓
VRT	✓	✓	✓	✓	✓

控制器选件

	RC700-A	RC700-D	RC90-B	T-B 系列	VT
示教器 (TP2)	✓	✓	✓	✓	✓
示教器 (TP3)	✓	✓	-	✓	✓
传送带跟踪	✓	✓	✓	-	-
PG 运动系统套件	✓	✓	✓	-	-
紧急停止开关	✓	✓	✓	✓	✓
RS-232C 板卡	✓	✓	✓	-	-
I/O 扩展板卡	✓	✓	✓	-	-
现场总线 I/O(从站)	✓	✓	✓	✓	✓
现场总线 I/O(主站)	✓	✓	✓	✓	✓
模拟量 I/O 板卡	✓	✓	✓	-	-
EURPMAP 板卡	✓	✓	✓	-	-
I/O 缆线套件	✓	✓	✓	-	-
示教器热插拔套件	✓	✓	-	✓	✓
壁挂固定支架	✓	✓	-	-	-

机器人本体选件

	G1	G3	G6 G10 G20	GX4	GX8	LS3B LS6B LS10B LS20B	T3-B T6-B	RS3 RS4	C4	C8	C12	N2	N6	VT6	
外部布线单元	-	-	✓	-	✓	-	-	-	-	-	-	-	-	✓	
内部布线单元	-	-	-	-	-	-	-	✓	-	-	-	-	-	-	
工具适配器 / ISO 法兰	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	-	✓	✓	✓	✓	✓	
刹车释放单元	-	-	-	-	-	-	-	-	✓	✓	✓	✓	✓	-	
电源和信号线	✓	✓	✓	✓	✓	✓		✓	-	✓	✓	✓	✓	✓	
线缆长度	3,5,10,15,20						3,5,10	控制器 机体	3,5,10,15,20						控制器 机体
线缆规格 (标准 / 高柔)	标准								标准	标准 / 高柔	标准	标准 / 高柔			
电源线接头 (直型 / L 型)	直型 / L 型						标准		直型 / L 型						
相机固定托架	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
RC700DU-A(驱动单元)	✓	✓	✓	-	-	-	-	✓	✓	✓	-	-	✓	-	

本手册所载的数据来源于爱普生实验室测试结果，因使用环境和设置的不同，与实际使用数据存在差异。