

水平多関節ロボット・垂直多関節ロボット セイコーエプソン(株)

504530

コンパクトタイプ スカラロボット
微細化される対象ワークと設備小型化に貢献するコンパクトタイプ。

- U軸許容慣性モーメントを5倍増強
 - CEマーク、ULマーク取得
 - 標準サイクルタイム
E2C251S:0.40sec
E2C351S:0.42sec
 - コンパクトサイクルタイム
E2C251S:0.28sec
E2C351S:0.29sec
- クリーンタイプもあります。



E2Cテーブルトップタイプ

		E2C251	E2C351
動作範囲	第1+第2関節	250mm	350mm
	第3関節	1S: 120mm/1C: 100mm	
	第4関節	±360°	
	最大速度	第1+第2関節 2900mm/s 第3関節 1100mm/s 第4関節 2600°/s	3600mm/s 1100mm/s 2600°/s
繰り返し精度	第1+第2関節	±0.008mm	
	第3関節 第4関節	±0.01mm ±0.02°	
可搬重量	定格	1kg	
	最大	3kg	
第4関節許容慣性モーメント	定格	0.005kg・m ²	
	最大	0.05kg・m ²	
第3関節押込み力		150N	
原点復帰		原点復帰レス	
本体質量		14kg	
適合コントローラ		RC420/RC520	

- 安心・簡単・コンパクトなコントローラです。高い制御性能はそのままに大幅な小型・軽量化を実現。
- スカラロボット用は重量7.5kg、体積10.7リットル。制御盤内設置が可能。
- 各種アラーム・エラーの通知設置。



RC170/180*1 ロボットコントローラ

適合コンピュータ	スカラロボットGシリーズ/6軸ロボットProSixシリーズ		
制御軸数	ベースユニット: 4軸	6軸ロボット用ドライブユニット: 2軸/ベースユニットの右側に外部拡張	
	プログラミング言語	EPSON RC+, SPEL+	
ロボットマニピュレータ制御	関節制御	最大6軸同時 ソフトウェア ACサーボコントロール	
	速度制御	PTP制御時: 1~100%でプログラム可能 CP制御時: 実速度指定でプログラム可能	
	加速度制御	PTP制御時: 1~100%でプログラム可能 CP制御時: 実速度指定でプログラム可能	
動作方式	PTR(Point To Point Control)/CR(Continuous Path Control)		
記憶容量	オブジェクトサイズ	最大 4MB	
	ポイントデータエリア	最大 1000ポイント(1ファイルあたり) バックアップ変数エリア 最大 100K(管理テーブル領域を含む)	
ティーチング方法	リモートティーチング、ダイレクトティーチング、MDX(マニュアルデータインプット)ティーチング		
外部入出力信号	標準I/O	入力16点/出力8点	
	拡張I/O(オプション)	入力32点/出力32点(ボード一枚あたり)	
外部インターフェース	イーサネット	1ポート、USB: 2ポート(USBメモリ専用/RC+専用)	
	RS232C(オプション)	4ポート(ボード1枚あたり)	
拡張スロット数	4スロット		
電源	単相AC200~240V 50/60Hz		

*1 RC170はProSix用、RC180はGシリーズ用です。仕様は予告なく変更することがございます。

6軸垂直多関節ロボット

高速・高精度な位置決めと精密な軌跡制御を実現した6軸垂直多関節ロボットです。

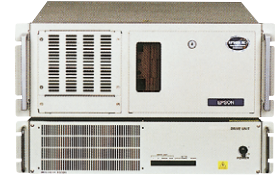


- 可搬重量 3kgと5kgの2タイプ
- アーム長 950mmも用意
- 耐環境仕様IP65対応品もラインアップ

ProSix 6軸ロボット

		PS5	PS3L	PS3LP	PS3
動作自由度		6			
アーム長	手首フランジ部迄	791mm	949mm		791mm
	J4, J5, J6中心迄	701mm	859mm		701mm
駆動方式		ACサーボモーター(全軸ブレーキ付き)			
繰り返し精度		±0.03mm	±0.04mm		±0.03mm
最大可搬重量		5kg	3kg		
許容モーメント	J4アーム	7.25N・m(0.74kgf・m)			
	J5アーム	7.25N・m(0.74kgf・m)			
	J6アーム	5.21N・m(0.53kgf・m)			
許容慣性モーメント	J4アーム	0.3kg・m ²			
	J5アーム	0.3kg・m ²			
	J6アーム	0.1kg・m ²			
ユーザー用配線		16本(D-Sub 16ピンコネクタ)			
ユーザー用配管		6mmエアチューブ 2本、耐圧: 0.49MPa(5kgf/cm ²)			
原点復帰		原点復帰レス			
本体重量		49kg	51kg	51kg	45kg
設置		床取付・壁取付・天井取付			
保護等級(IP仕様)		IP65			
適合コントローラ		RC17(6軸用ドライブユニットが必要)/RC520			

- スカラロボットなら3台ProSixなら2台(最大14軸)まで制御可能
- 拡張I/O、リモートI/O合計で入出力最大512点まで拡張可能
- パルス出力基板により付加軸モータを制御が可能



RC520ロボットコントローラ

CPU部	CPU: Intel Celeron 850MHz以上、HD: 20GB以上 RAM: 128MB以上 OS: Windows		
制御軸数	最大4軸 (ロボット制御軸として付加軸追加により合計16軸制御が可能)		
ロボットマニピュレータ制御	プログラミング言語	EPSON RC + SPEL + (マルチタスクロボット言語) SPELCT: SPELIV(マルチタスクロボット言語)	
	関節制御	最大6軸同時 ソフトウェア ACサーボコントロール	
	速度制御	PTP制御時: 1~100%でプログラム可能 CP制御時: 実速度指定でプログラム可能	
加減速制御	PTP制御時: 1~100%でプログラム可能 CP制御時: 実速度指定でプログラム可能		
動作方式	PTR(Pose-To-Pose)方式 CR(Continuous Path)方式		
記憶容量	プログラムエリア	4MB	
	ポイントデータ	EPSON RC + 最大1000ポイント SPEL CT: 最大1000ポイント	
ティーチング方法	リモートティーチング、ダイレクトティーチング MDX(マニュアルデータインプット)ティーチング		
外部入出力信号	標準I/O	入力: 16点 出力: 16点	
	拡張I/O	入力: 32点 出力: 32点 リモート機能、割付可能 リモートI/O 入出力合計128点 最大入力: 512点 出力: 512点	
外部インターフェース	RS-232C: 2CH、イーサネット: 1CH USB: 2ポート		
拡張スロット数	10スロット ISA6スロット PCI4スロット		
電源	AC100V - 120V/AC200V ~ 240V 単相50/60Hz(コントローラユニット) AC200V ~ 240V 単相50/60Hz(ドライブユニット)		

空圧・油圧・真空
直動システム・関連
ロボット
3
制御・検出・計測
駆動・回転
軸受・素材・機械
動力伝達・伝動
搬送・運搬
ポンプ・送風機・粉体
工場設備・環境