

# 小型精密组装达到极限的紧凑型6轴机器人

**EPSON**  
EXCEED YOUR VISION

Epson  
ProSix

# C3

系列 登场

上市日期2009年7月末

在垂直6轴机器人上展现高速和低振动两方面技术\*

在提高空间内生产量上尽显威力

\* 爱普生轻巧动作控制



## 在精密组装上追求最好性能

这样的精度这样的速度！ 提高生产效率！！

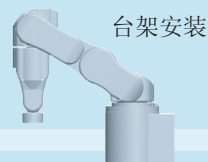
业界No. 1的循环时间



循环时间 0.37 秒 (1 kg 负载时)

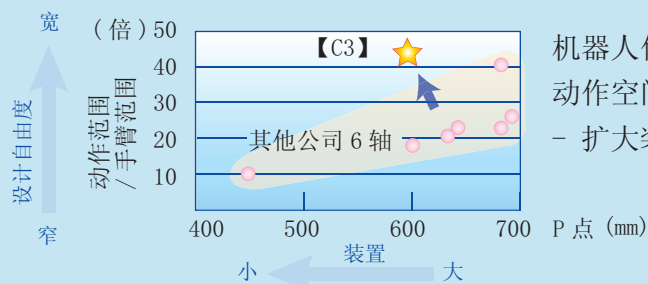
重复精度  $\pm 0.02$  mm

【C3】  
快速又准确



由于【纤巧的机身】和【小巧手臂】能集成紧凑的装置！

业界No. 1空间效率



机器人体积是  
动作空间的1/44

- 扩大装置的自由度设计



【C3】  
轻巧又纤细

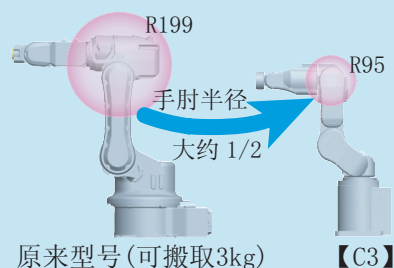
减少对安装面的负荷

- 能制作小型装置
- 能减少装置费用

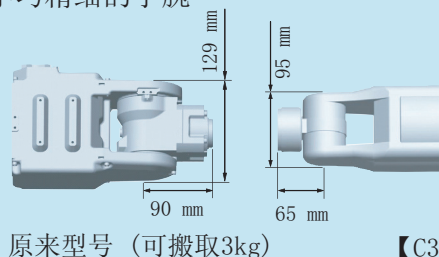
【C3】  
小型机器人  
广阔的活动空间

爱普生独有的设计

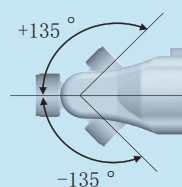
1. 纤细的机身和小巧的手肘



2. 小巧精细的手腕



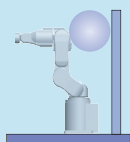
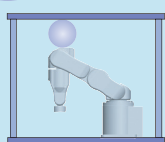
动作角度业界No. 1



和原来型号比较  
扩大 $\pm 10$  deg

【C3】  
小巧手腕  
轻巧的运动

和周边机器 墙壁 顶棚的干涉变小  
因此 可实现装置的小型化



因柔和的动作

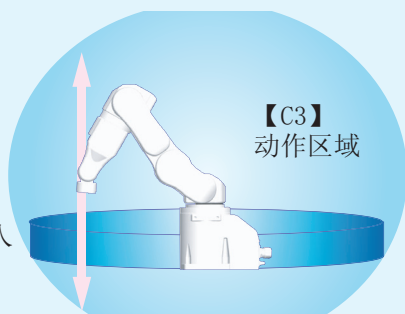
能用于加工零件的各种朝向和倾斜  
能进一步提高抓手的设计自由度



## 比如这样的使用方法

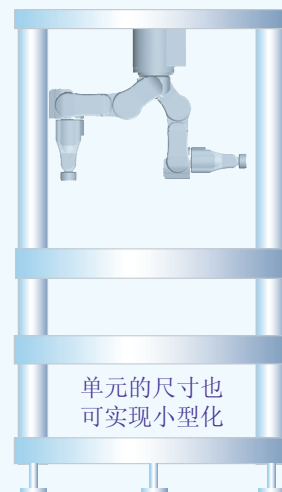
### 【C3】能有效使用 高度方向

SCARA机器人  
动作区域



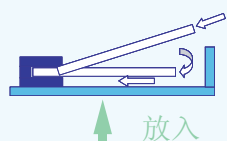
【C3】  
动作区域

装置的构成



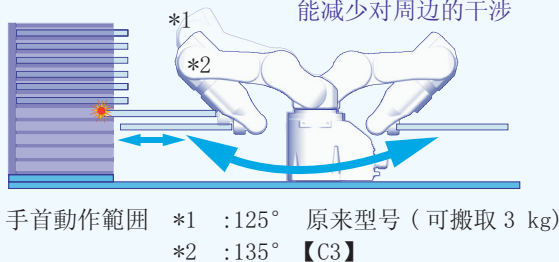
单元的尺寸也  
可实现小型化

作业2：插入电路板



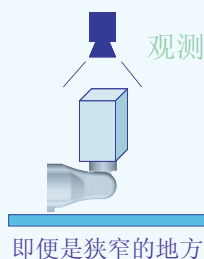
接近架子

由于小巧灵活的手腕  
能减少对周边的干涉



手首動作範圍 \*1 :125° 原来型号 (可搬取 3 kg)  
\*2 :135° 【C3】

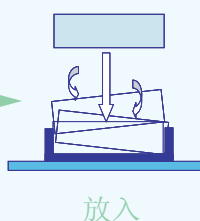
作业1：确认位置



观测

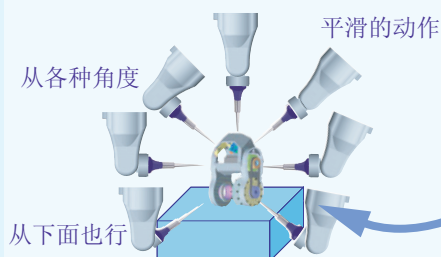
即便是狭窄的地方

作业2：插入连接器



放入

有效使用灵巧手腕的作业



从各种角度

从下面也行

## 规格

P点 (J4・J5・J6中心)		最大动作范围		最大动作速度	
手腕法兰面	600 mm	第1关节 旋转	±170 deg***	第1关节	450 deg/s
本体重量	665 mm	第2关节 下手腕摆动	-160~+65 deg	第2关节	450 deg/s
可搬运重量 额定	27 kg	第3关节 上手腕摆动	+225~-51 deg	第3关节	514 deg/s
最大	1 kg	第4关节 手腕旋转	±200 deg	第4关节	553 deg/s
适用控制器	3 kg (5 kg*)	第5关节 手腕摆动	±135 deg	第5关节	553 deg/s
重复精度	RC180	第6关节 手腕转动	±360 deg	第6关节	720 deg/s
客户使用 配线	± 0.02 mm	容许惯性矩 第4关节	0.15 kg・m <sup>2</sup>	* 根据手腕向下等条件可使用 ** 级别 ISO 3 (ISO14644-1) 和原来表示洁净级别Class10相当 *** 拆下制动器时±180 deg 详细信息请咨询本公司。	
配管	D-sub 9 针	力矩 第5关节	0.15 kg・m <sup>2</sup>		
环境规格	4 根	第6关节	0.1 kg・m <sup>2</sup>		
	标准 / 洁净**				

## 产品咨询窗口

产品及展览会等各种信息也通过互联网发布。

**SEIKO EPSON CORPORATION**

Factory Automation Systems Dept.

Suwa Minami Plant: 1010 Fujimi, Fujimi-machi, Suwa-gun, Nagano-ken 399-0295, JAPAN

联系方式 TEL 81-266-61-1804 FAX 81-266-61-1846

互联网信息 <http://www.epson.jp/e/products/robots/>