

- 四軸機械手臂
- 六軸機械手臂
- 機械手臂控制器
- 軟體
- 視覺系統
- 力覺感測系統
- 選配件

Epson Robots



RS3

獨特的旋轉手臂機制
造就前所未見的動作自由度

- 在有限空間中提供傑出產能
- 透過天吊式設計與旋轉手臂可從任何方向處理工件

機型編號 RS3 - 35 1 S - UL

荷重

3 : 3kg

機械手臂長度

35 : 350mm

UL 規格

□

 : 不符合 UL

-UL

 : 符合 UL

環境

S

 : 標準

C

 : 無塵室與 ESD (抗靜電)

關節 #3 行程

□

 : 130mm

1

 : 100mm: 無塵室型

規格

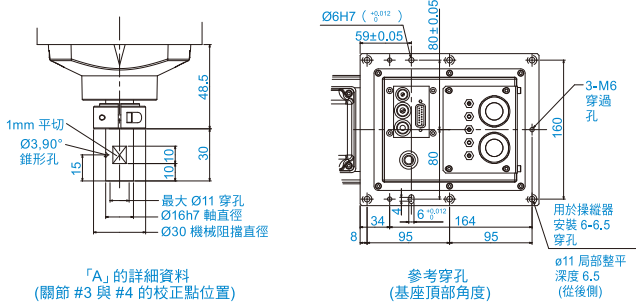
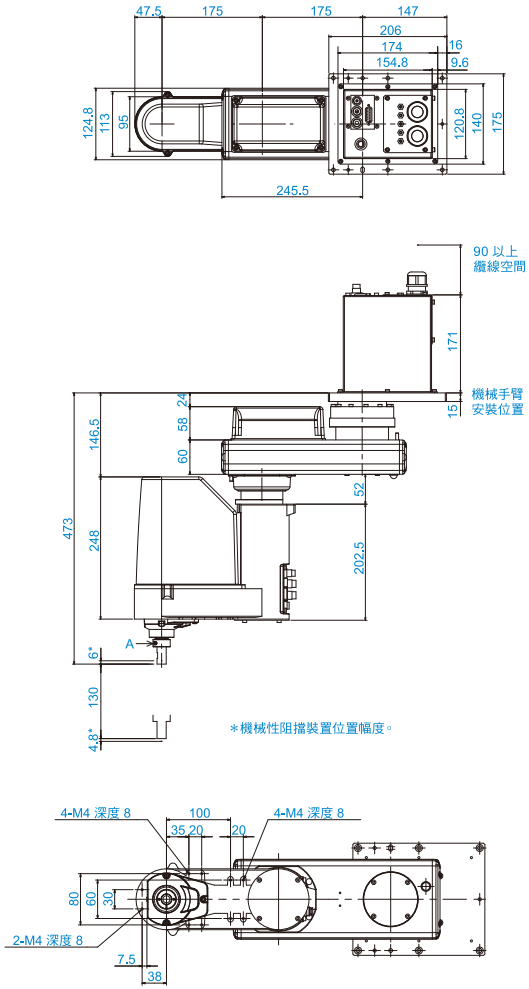
機型名稱		RS3
機型編號		RS3-351□
機械手臂長度	1 號、2 號臂	350 mm
	額定	1 kg
荷重	最大值	3 kg
重複性	關節 #1、#2	±0.01 mm
	關節 #3	±0.01 mm
	關節 #4	±0.01 度
標準週期時間*1		0.34 秒
最快操作速度	關節 #1、#2	6237 mm/秒
	關節 #3	1100 mm/秒
	關節 #4	2600 度/秒
關節 #4 容許的慣性力矩*2	額定	0.005 kg・m²
	最大值	0.05 kg・m²
關節 #3 下壓力		150 N
安裝環境		標準／無塵室*3 與 ESD
安裝類型		天吊式
重量 (不含纜線)		17 kg
適用的控制器		RC700-A
供客戶使用的安裝電線接頭		15 Pin D-Sub
供客戶使用的氣送管		Φ6 mm x 2、Φ4 mm x 1 : 0.59 MPa (6 kgf/cm²)
電源		AC200-240 V 單相
耗電量*4		1.2 kVA
纜線長度		3 m/5 m/10 m/15 m/20 m

*1: 循環時間是以 1kg 荷重進行弧形動作 (300mm 水平、25mm 垂直) 往返的時間 (行程已最佳化，可呈現最高速度)。
*2: 荷重的重心與 4 號軸對齊時；若未與 4 號軸對齊，請透過 INERTIA 指令設定參數。
*3: 符合 ISO 第 3 級 (ISO14644-1) 及舊版第 1 級 (每 28,317cm3:1cft 少於 10 0.1 m 微粒) 無塵室標準。
*4: 因操作環境和程式而異。

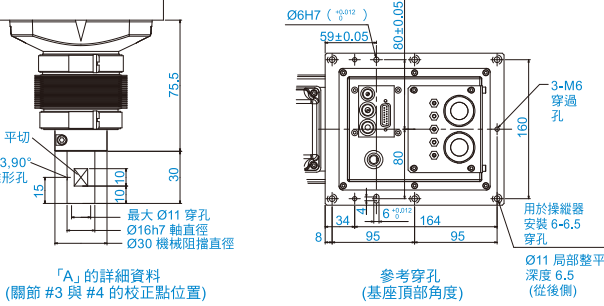
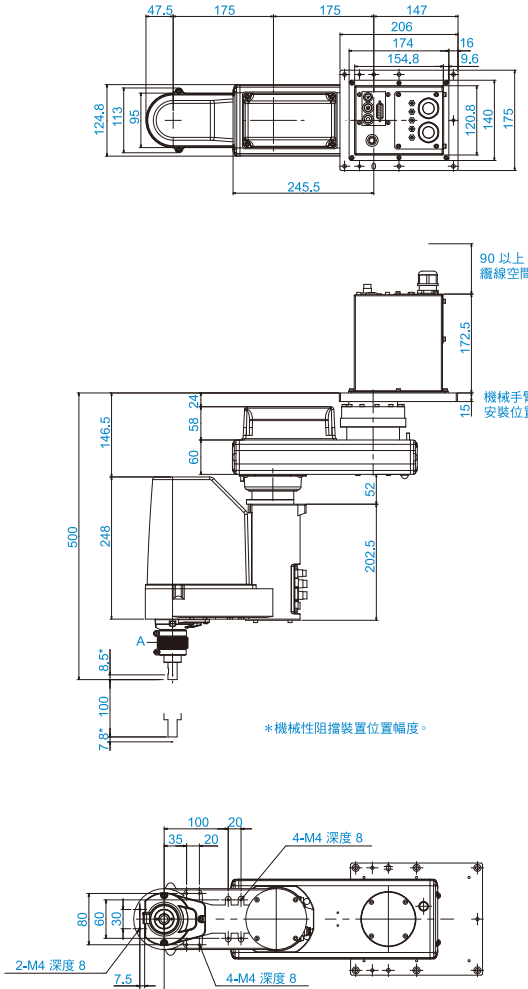
外觀尺寸 (天吊式)

[單位 : mm]

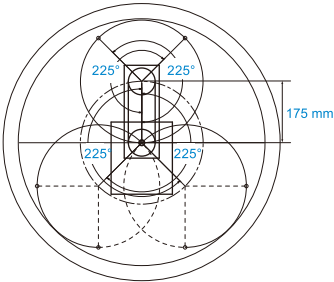
標準型



無塵室型



動作範圍 (天吊式)



機型	RS3-351□
手臂 #1 長度 (mm)	175
手臂 #2 長度 (mm)	175
關節 #1 動作範圍 (°)	±225
關節 #2 動作範圍 (°)	±225

RS4

獨特的旋轉手臂機制
造就前所未見的動作自由度

- 在有限空間中提供傑出產能
- 透過天吊式設計與旋轉手臂可從任何方向處理工件

機型編號

RS4 - 55 1 S - UL

荷重

4 : 4kg

機械手臂長度

55 : 550mm

UL 規格

□

 : 不符合 UL

-UL

 : 符合 UL

環境

S

 : 標準

C

 : 無塵室與 ESD (抗靜電)

關節 #3 行程

1

 : 130mm

1

 : 100mm: 無塵室型



規格

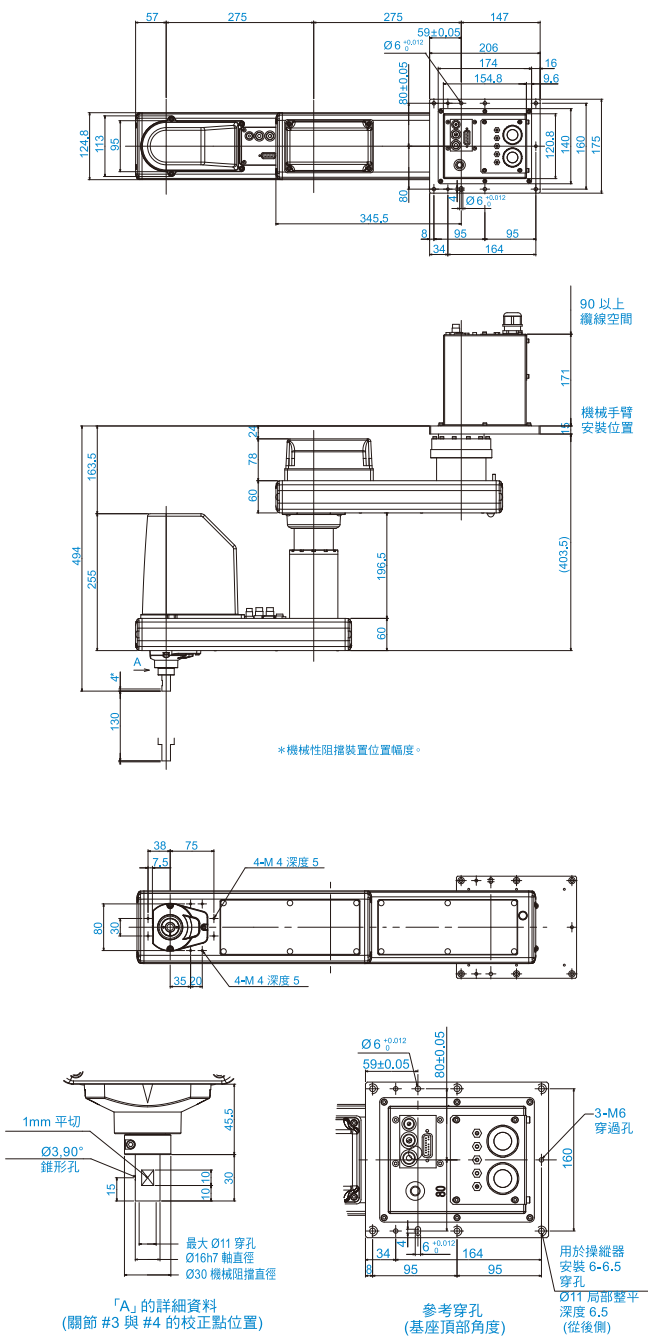
機型名稱		RS4
機型編號		RS4-551□
機械手臂長度	1 號、2 號臂	550 mm
	額定	1 kg
荷重	最大值	4 kg
重複性	關節 #1、#2	±0.015 mm
	關節 #3	±0.01 mm
	關節 #4	±0.01 度
	標準週期時間 ^{*1}	0.39 秒
最快操作速度	關節 #1、#2	7400 mm/秒
	關節 #3	1100 mm/秒
	關節 #4	2600 度/秒
	關節 #4 容許的慣性力矩 ^{*2}	額定 0.005 kg · m ²
	最大值	0.05 kg · m ²
	關節 #3 下壓力	150 N
安裝環境		標準／無塵室 ^{*3} 與 ESD
安裝類型		天吊式
重量 (不含纜線)		19 kg
適用的控制器		RC700-A
供客戶使用的安裝電線接頭		15 Pin D-Sub
供客戶使用的氣送管		Φ6 mm x 2、Φ4 mm x 1 : 0.59 MPa (6 kgf/cm ²)
電源		AC200-240 V 單相
耗電量 ^{*4}		1.4 kVA
纜線長度		3 m/5 m/10 m/15 m/20 m

*1: 循環時間是以 1kg 荷重進行弧形動作 (300mm 水平、25mm 垂直) 往返的時間 (行程已最佳化, 可呈現最高速度)。
*2: 荷重的重心與 4 號軸對齊時; 若未與 4 號軸對齊, 請透過 INERTIA 指令設定參數。
*3: 符合 ISO 第 3 級 (ISO14644-1) 及舊版第 1 級 (每 28,317cm3:1cft 少於 10 0.1 m 微粒) 無塵室標準。
*4: 因操作環境和程式而異。

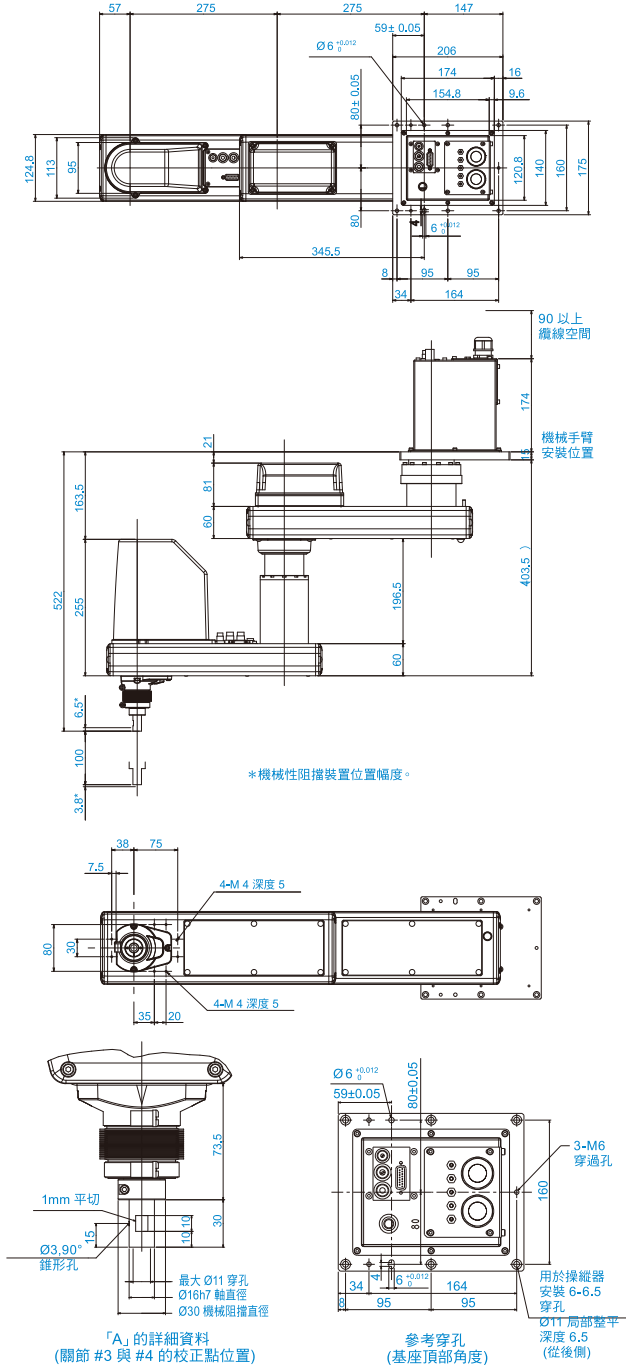
外觀尺寸 (天吊式)

[單位 : mm]

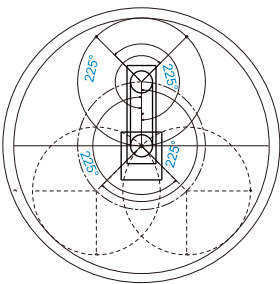
標準型



無塵室型



動作範圍 (天吊式)



機型	RS4-551□
手臂 #1 長度 (mm)	275
手臂 #2 長度 (mm)	275
關節 #1 動作範圍 (°)	±225
關節 #2 動作範圍 (°)	±225

Better Products for a Better Future™

在 Epson，我們瞭解規劃未來時，必須將環保也一併納入考量。
因此我們致力於打造可靠、可回收、高能源效率的創新產品。
消耗更少資源的優質產品能幫助我們邁向更美好的未來。

- 產品規格及外觀如有變更，恕不另行通知。
- Microsoft、Windows、Visual Basic、Visual C 及 Windows 標誌為 Microsoft Corporation 的註冊商標。
- DeviceNet 及 Ethernet/IP 為 Open DeviceNet Vendor Association, Inc. 的註冊商標。

- CC-Link 為 CC-Link Partner Association 的註冊商標。
- PROFIBUS 為 PROFIBUS International 的註冊商標。
- LabVIEW 為 National Instruments Corporation 的商標。

[直接查詢](#)

台灣愛普生科技股份有限公司

機械手臂事業部

台北市信義區松仁路 100 號 15F

[請由此查詢](#)

電話：886-8786-6688 傳真：886-8786-6600

[URL](#)

<http://global.epson.com/products/robots/>



EEpson FA 系統部門
1995 年 4 月獲 ISO9001
認證



Epson FA 系統部門
1998 年 4 月獲
ISO14001 認證



安全預防措施

安裝或使用我們的機械手臂產品前，請詳閱相關手冊。請務必依照手冊中的指南使用產品。