

此时使用爱普生机器人

【擅长场合】

精密组装机器人

高速 & 高精度 & 低振动  
通过敏捷动作来缩短任务时间  
即便3维也能圆滑控制精密运动轨迹精度

视觉机器人

机器人和图像处理的一体化  
能简单构造进行多品种生产的装置

传送带跟踪

传送带不停顿用相机和传感器  
识别传送带上的零件  
能送料材料 & 加工台调动

【按行业分 适用场合】

电器・电子

各种组装

手表・打印机零部件・HDD・PC・PDA・游戏机  
印刷电路板・计量仪器・检验仪器・烟气探测器・太阳能板  
IC标签的检查 & 包装 二极管等电子零件装配 & 检查  
手机零件装配 & 检查 & 包装



食品・化粧品・生活用品

化粧品用盒子的组装  
快餐食品的包装  
巧克力等糖果的包装  
电动牙刷的组装



汽车

汽车零部件的装配 & 检查

控制盒・镜子・离合器・头灯  
点火器・燃料喷射器・汽车驾驶导向器



医疗

注射器的包装  
眼药水等容器的搬送  
助听器的组装  
心脏起搏器用电池的组装



产品咨询

产品及展会等各种信息通过互联网以及网上杂志发布。  
(网上杂志可以从互联网进行登录。)

SEIKO EPSON CORPORATION

Factory Automation System Dept.

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

TEL FAX

TEL 81-266-61-1804 FAX 81-266-61-1846

URL

<http://www.epson.jp/e/fa/robots>

资料索取、业务洽谈请向享有信誉和售后服务周到的本公司联系...

认知爱普生机器人



选用爱普生机器人

小型精密组装机器人主导公司

爱普生机器人起始于手表这样小型商品的高精度・高效率组装的技术开发。  
目前为止具有超过25年的销售业绩，在业界占有最高的市场销售份额。



手表的移动组装



爱普生还有其它“行业第一”的产品贡献于世。

- 1 多任务
- 2 弧形动作
- 3 防静电规格
- 4 小型机器人安全标准 (UL)

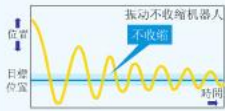
# 爱普生机器人能做的

## 高速·高精度·低振动

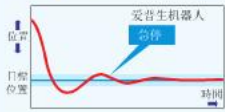
同时具有高速性和低振动的爱普生独有技术 【轻巧动作控制】

### 急停技术

对于目标位置的振动，感到为难吗？



一旦不能及时急停，准确的动作难以实现，而且动作时间变长。



如果使用爱普生机器人，在高速移动时能抑制当时的振动，马上实行下个动作。

### 一级精度

凭借轻巧动作控制技术能实现高轨迹精度控制



对于不能等速喷涂而形成的斑点感到为难吗？  
对于轨迹精度控制不好感到为难吗？



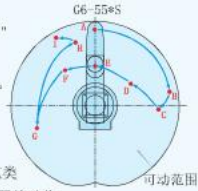
用爱普生机器人画出的□150 mm正方形。

### 轻快而灵巧的动作

- “具有业界顶级最高速度”
- “根据搬运重量自动调整加速度”
- “急停技术”

具有以上特长可以缩短任务时间。

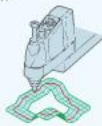
爱普生机器人的特长是通过长·短距离组合来实现，例如从 A→B→C→D→E→F→G→H→I 的移动这类在样本规格上了解不到的实际装置的动作。



爱普生机器人擅长实现轨迹的高精度控制作业。

- 1 粘结剂的喷涂
- 2 平行切断
- 3 往设备中实行插入动作

对于3维复杂的曲线，通过简单的设定也能自由自在进行动作。



## 丰富的附件

### 图像处理 Vision Guide

识别工件形状和位置以及手臂的操纵不需要供料机及供料托盘，相机安装位置可以简单设定。



操作画面



固定于手臂的相机

### 现场总线I/O

支持控制器及周边设备进行控制信号通讯，可选择多种电路板卡配件。

- DeviceNet
- PROFIBUS-DP
- CC-Link
- EtherNet/IP



电路板

# 作为爱普生机器人

## 根据客户使用要求具有多种对应機種

### 机械手

#### 【丰富的機種】

(G6 PS\* ... 数值是可搬取重量 kg)

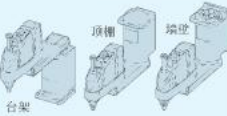
	推荐操作	特征	手臂长度
SCARA机器人	G3 轻巧零件的精密·高速安装	在有限空间扩大工作区域	250 300 350
	G6 高速·高精度的小型零件安装	敏捷	450 550 650
	G10 多爪高速安装·排列作业	短距离动作 → 敏捷 长距离动作 → 高速	650 850
6轴机器人	G20 高速重物的搬运	长距离、高速 可高速搬运20kg物体	850 1000
	PS3 倾斜·深入内部安装	较小优良动作 低振动残留	700 950
	PS5 立体商品的密封	高速·可搬重量高 对应大型抓手	700

#### 【使用环境】

对应于特殊环境  
防尘环境（防静电）  
水·油·粉尘环境

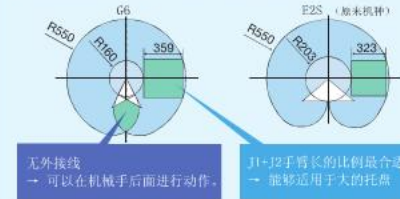
#### 【安装方法】

最适合布局，可以实现装置小型化 & 扩大工作区域



#### 【可动范围扩大】

(例：手臂长 550mm; J1+J2)



无外接线 → 可以在机械手后面进行动作。

J1+J2手臂长的比例最合适 → 能够适用于大的托盘

#### 编程语言

由爱普生独自实用的命令，按照所想能编写满意的程序！  
例 在弧形动作 (JUMP命令) 中，可以各自指定 a, b, z。



### 机器人控制器

#### 放心

搭载具有好评的爱普生机器人控制技术，按一个按键能把数据保存在USB闪存内，可以简单使用 ↓ 问题发生时的分析。

#### 简单

易用易懂的编程语言，具有原点调整等实用的功能。对于马达更换等维修结束后的调整，可以按照画面所表示的指示进行！

#### 小型化

能在操作盒内和PLC一起设置，可以纵放·横放·竖放设置。

#### 机器人控制器 RC180

#### 序列发生器 电源设备类



302 mm

270 mm

USB

控制箱内部