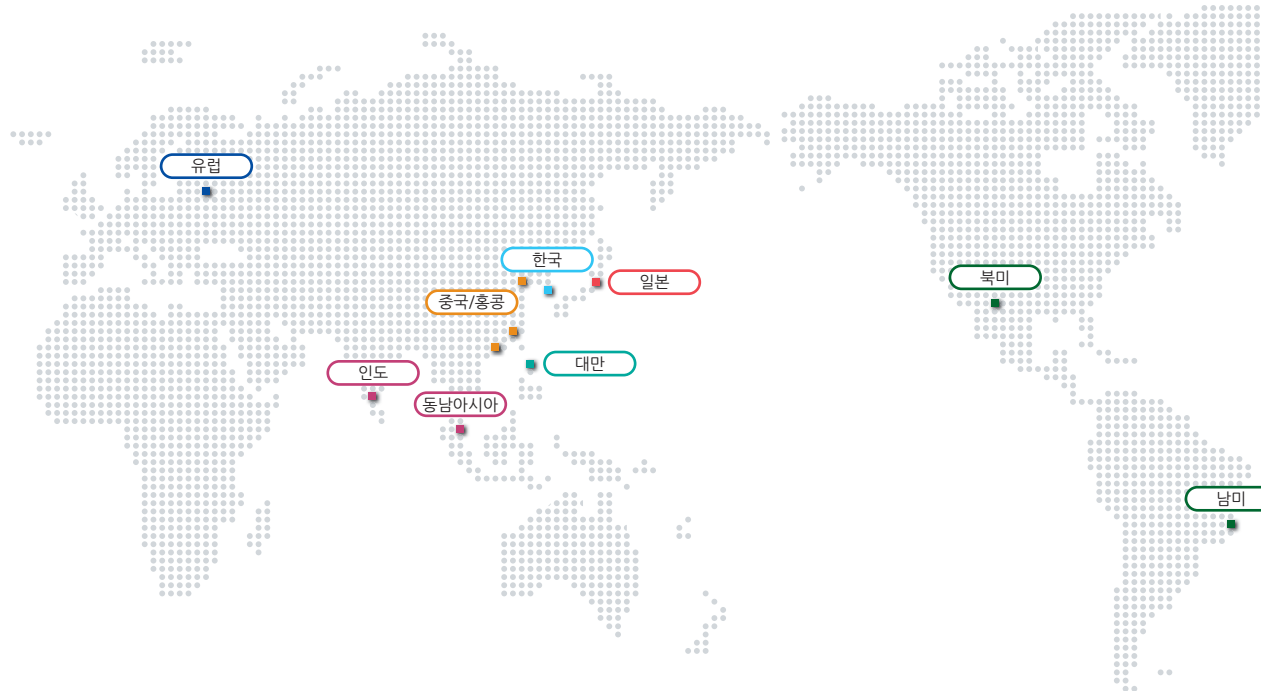




■ 전세계 어디에서나 동일한 품질의 애프터 서비스 제공

아시아에서부터 유럽, 미주 지역까지 엡손은 폭넓은 판매·서비스 네트워크를 구축하고 있습니다. 예를 들어, 로봇이 고장나거나 문제가 발생한 경우는 무상 보증 기간 이내 라면 어느 지역에서나 애프터서비스를 제공하며*, 로봇을 다른 지역으로 이동시켜 설치한 경우에도 원래 판매회사의 무상 보증 기간을 적용**하는 등, 세계적으로 통일된 품질의 애프터서비스를 제공하고 있습니다.

※1: 일반적인 취급 및 사용에 의해 발생한 고장으로 제한됩니다.

※2: 창고는 각 현지에서 운영됩니다.

■ 엡손 글로벌 네트워크

제조·개발 / 세이코 엡손 주식회사	6925, Tazawa, Toyoshina Azumino-shi Nagano-ken, 399-8285 Japan
일본	Epson Sales Japan Corporation 24F, Nishi-shinjuku Mitsui Bldg. 6-24-1, Nishishinjuku, Shinjuku-ku, Tokyo 160-8234 JAPAN
북미	Epson America, Inc. 3840 Kilroy Airport Way, Long Beach, CA, 90806 USA
남미	Epson do Brasil Industria e Comercio, Ltda. Av. Tucunare, 720 Tambore Barueri, Sao Paulo, SP-0646-0020 Brazil
유럽	Epson Deutschland GmbH Ott-Hahn-Str. 4 D-40670 Meerbusch Germany
중국·홍콩	Epson China Co., Ltd 4F Tower 1, China Central Place, 81 Jianguo Road, Chaoyang District, Beijing, 100025, PRC
대만	Epson Taiwan Technology & Trading Ltd. 14F, No.7, Song-Ren Road, Taipei 110, Taiwan R.O.C.
동남아시아	Epson Singapore Pte Ltd. 1 HarbourFrontPlace, #03-02 HarbourFront Tower one, Singapore 098633
한국	Epson Korea Co, Ltd. 10F Posco Tower Yeoksam, Teheranro 134 Gangnam-gu, Seoul, 06235, Korea
인도	Epson India Pvt Ltd. 12th Floor, The Millenia, Tower A, No.1, Murphy Road, Ulsoor, Bangalore-560008

제품문의 RS 비즈니스 팀 / TEL 02-3420-6632



홈페이지와 SNS에서 더 많은 정보를 확인 하실 수 있습니다.

- 본 카탈로그의 기재내용 및 외관은 성능향상을 위해 예고없이 변경될 수 있으므로 양해 바랍니다.
- Microsoft, Windows 로고는 미국 마이크로소프트사의 등록 상표입니다. 기타 회사명, 브랜드명 및 제품명은 각 회사의 상표 또는 등록상표입니다.
- CC-Link: CC-Link협회의 등록상표입니다.
- EtherNet/IP™: DeviceNet™은 ControlNetInternational, Ltd의 상표이며 ODVA의 허가를 받아 사용하고 있습니다.
- EtherCAT®은 독일 Beckhoff Automation GmbH에 의해 허가된 특허취득 기술이며 등록상표입니다.
- LabVIEW는 National Instrument Corporation의 상표입니다.
- Visual Basic, Visual C++, Visual Studio, Windows는 미국 마이크로소프트사의 등록상표 또는 상표입니다.

EPSON
EXCEED YOUR VISION

한국엡손(주)

서울특별시 강남구 테헤란로 134, 10층(역삼동, 포스코 타워 역삼)

연락처 TEL: 02-558-4270

URL <http://www.epson.co.kr/>

- 스카라 로봇
- 6축 로봇
- 로봇 컨트롤러
- 소프트웨어
- 비전 시스템
- 포스 센서 시스템
- 옵션

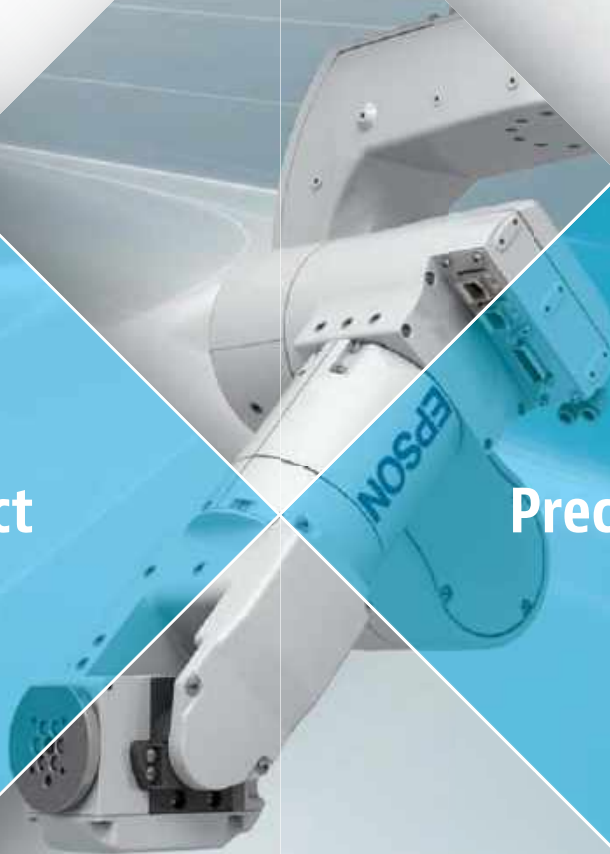
Epson Robots



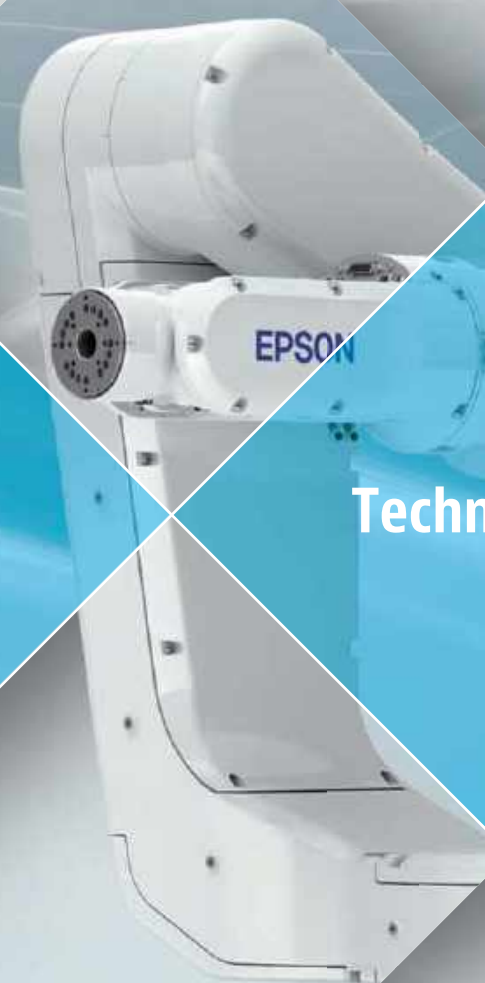
Epson Robots



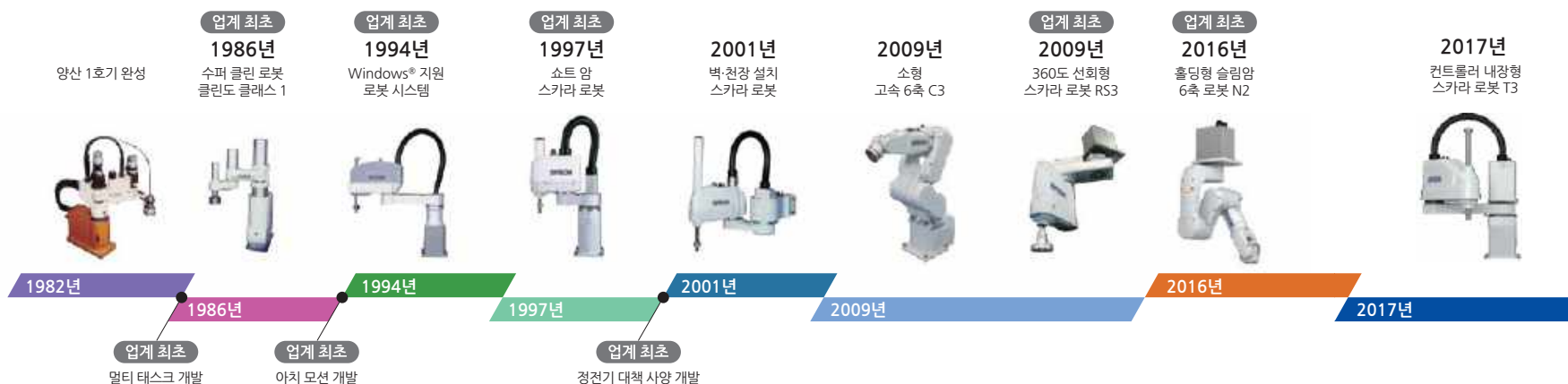
Compact



Precision



Technologies



첨단 기술과 신뢰성으로 산업용 로봇 업계를 꾸준히 선도해왔습니다.

엡손의 산업용 로봇은 '작은 부품을 고정밀, 고효율로 조립하는' 기술 개발부터 시작하여 뛰어난 첨단 기술과 신뢰성으로 30년 이상의 오랜 기간 동안 업계를 선도해왔습니다.

그 동안 쌓아온 다양한 노하우를 확실하게 이어받아 현재는 "스마트하게 움직이고, 스마트하게 정지하는" 엡손의 독자적인 스마트 모션 컨트롤 테크놀로지로 발전시키고 있습니다. 앞으로는 산업용 로봇에 대한 수요가 더욱 다각화되어, 이제까지 없었던 수많은 분야에서 기술 혁신이 요구될 것으로 보입니다. 저희 엡손은 이러한 격동하는 시대의 요청에 항상 높은 수준으로 부응하며 앞으로도 산업용 로봇을 지금보다 더 발전시키고자 합니다.

엡손 로봇을 선택해야 하는 이유

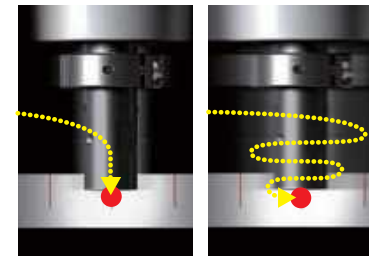
엡손 로봇의 강점

엡손은 탁월한 핵심 기술의 융합을 통해 구현된 압도적인 동작 성능과 우수한 조작성, 그리고 이를 뒷받침하는 완벽한 글로벌 지원을 통해 복잡해지고 있는 시장의 요구에 대응하고 제조업 자동화의 장벽을 낮추고 있습니다.

총비용을 절감하여 장기간 안정적인 가동을 제공합니다.

생산성

- 엡손의 독자적인 진동 억제 기술을 구사 하여 고속에서도 저진동을 실현합니다. 실제 동작에서의 택트타임 단축이 가능 합니다.
- 엡손은 가볍고 작은 본체에 중점을 두어 공간 절약이 가능한 자동화 및 생산성 향상을 실현합니다.



엡손 로봇 진동이 억제되지 않는 로봇

품질

- 정확한 궤적으로 동작 가능함으로 커터의절단이나 디스펜싱 작업에서 능력을 발휘합니다.



- 로봇과 비전 시스템이 일체화되어 간단하게 고정밀도 위치 결정이 가능합니다.



사용 편의성

- 알기 쉬운 조작 화면으로 초보자도 손쉽게 사용할 수 있는 소프트웨어 입니다.
- 도입 전의 검증에서 양산 가동까지, 다양한 이용 상황에서의 적용이 가능하며, 시간 단축과 비용 절감에 공헌합니다.



레이아웃 검증이나 간섭 확인 등을 실행할 수 있는 3D 시뮬레이터

통합 소프트웨어

진동 억제
테크놀로지

Epson Robots

비전
테크놀로지

센싱
테크놀로지

글로벌 지원

전세계에서 운영되고 있는 엡손의 판매 및 서비스 거점은 양질의 애프터서비스는 물론, 도입 전의 조언, 교육, 시뮬레이션 등, 도입 전부터 도입 이후까지 안심할 수 있는 세심한 지원을 세계 어느 지역에서나 제공합니다. 또한 전세계의 시스템 통합 업체와 파트너 관계를 맺고 있으므로 다양한 솔루션을 제공할 수 있습니다.

G시리즈 업계 최고 수준의 고속·고정밀도, 저잔류 진동

톱 클래스의 고속·고정밀도·저잔류 진동 유지에, 방수·방진 사양은 추가. 다양한 사양과 높은 성능이 요구되는 생산공정에 적합한 G시리즈

G1 → P.7

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

4축 | 1 | 175 | 225 | 대용 컨트롤러 RC700-A

3축 | 15

G3 → P.9

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 3 | 250 | 300 | 350 | 대용 컨트롤러 RC700-A

G6 → P.13

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3 D P

최대 6 | 450 | 550 | 650 | 대용 컨트롤러 RC700-A

G10 → P.17

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3 D P

최대 10 | 650 | 850 | 대용 컨트롤러 RC700-A

G20 → P.17

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3 D P

최대 20 | 850 | 1000 | 대용 컨트롤러 RC700-A

LS시리즈 신뢰할 수 있는 기본 성능과 실적

조립, 반송 공정에 필요한 기본 성능을 만족 시키면서 심플한 암구조 실현. 또한 조작성이 우수한 전용 컨트롤러로 손쉬운 운용이 가능. 신뢰할 수 있는 기본 성능과 실적의 LS시리즈

LS3 → P.21

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 4

최대 3 | 400 | 대용 컨트롤러 RC90

LS6 → P.23

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 4

최대 6 | 500 | 600 | 700 | 대용 컨트롤러 RC90

LS10 → P.25

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 4

최대 10 | 600 | 700 | 800 | 대용 컨트롤러 RC90-B

LS20 → P.27

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 4

최대 20 | 800 | 1000 | 대용 컨트롤러 RC90

로봇 컨트롤러	
로봇 컨트롤러	→ P.51
소프트웨어	
소프트웨어	→ P.55
비전 시스템	
비전 시스템	→ P.60
포스 센서 시스템	
포스 센서 시스템	→ P.63
옵션	
소프트웨어 옵션	→ P.67
로봇 컨트롤러 옵션	→ P.69
머니플레이터 옵션	→ P.72
옵션 조건표	→ P.73
옵션 전개도	→ P.74

T시리즈 컨트롤러 내장으로 자동화의 토탈코스트 저감

컨트롤러를 내장하여 설치성, 사용 편의성을 철저히 추구. 발군의 코스트 퍼포먼스와 쉬운 사용으로 토탈 코스트를 대폭적으로 저감하는 T시리즈

T3 → P.29

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 4

최대 3 | 400 | 대용 컨트롤러 컨트롤러 내장

T6 → P.31

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 4

최대 6 | 600 | 대용 컨트롤러 컨트롤러 내장

RS시리즈 독자적인 구조로 공간 절약과 고생산성을 실현

독자적인 천장 구조 & 최단 경로로 동작하는 암 구조로 공간절약·높은 생산성을 실현. 장치설계의 개념을 바꾸는 RS시리즈

RS3 → P.33

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 3 | 350 | 대용 컨트롤러 RC700-A

RS4 → P.35

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 4 | 550 | 대용 컨트롤러 RC700-A

C/N/VT시리즈 콤팩트한 장치 구축가능, 좁은 장소에서도 자유롭게 동작, 스페이스 세이빙

소형 6축로봇으로 톱 클래스의 고속·고정밀, 콤팩트 보디. 정밀부품의 조립·반송에 최적인 C4

8kg의 고 가반 로봇이면서 경량·콤팩트 보디. 최장 1400mm를 커버하는 풍부한 암 베리에이션의 C8.

6축 로봇 최초의 폴딩식 암 구조에 의해 자유로운 동작과 높은 스페이스 세이빙 성능을 가지는 N 시리즈.

컨트롤러 내장형 6축 로봇으로 설치성, 사용편의성을 철저히 추구. 뛰어난 코스트 퍼포먼스의 VT6L.

C4 → P.37

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 4 | 600 | 900 | 대용 컨트롤러 RC700-A

C8 → P.39

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3 P

최대 8 | 700 | 900 | 1400 | 대용 컨트롤러 RC700-A

N2 → P.43

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 2.5 | 450 | 대용 컨트롤러 RC700-A

N6 → P.45, p47

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 6 | 850 | 1000 | 대용 컨트롤러 RC700-A

VT6L → P.49

가반 중량(kg) | 암 길이(mm) | Class 3

최대 6 | 920 | 대용 컨트롤러 컨트롤러 내장

아이콘 설명

제품 타입

Class 3 클린형 ISO 클래스3

Class 4 클린형 ISO 클래스4

Class 5 클린형 ISO 클래스5

D 프록테이션형 IP54

P 프록테이션형 IP65/IP67

설치 장소

가대 설치

벽면 설치

천장 설치

멀티레이아웃 설치

고강성 본체와 소형 부품의 정밀 조립·삽입에 가장 적합한 성능을 콤팩트하게 실현

- G시리즈 최경량 본체 (본체 중량 8kg)
- 선택 가능한 로봇 암 길이 175, 225 mm
- 인라인에서의 나사체결 작업이나 핸드를 오프셋한 인서트 작업, 디스펜싱 작업에 대응 가능한 「3축 사양」도 구비

형식번호 **G1 - 17 1 S □ - UL**

가반 중량
□ 1 : 1kg

암 길이
□ 17 : 175mm
□ 22 : 225mm

제 3관절 동작 범위
□ 1 : 100mm

UL 사양
□ UL : UL 대응
□ : UL 비대응

암 유형
□ : 4축 사양
□ Z : 3축 사양

환경
□ S : 표준
□ C : 클린 & ESD(정전기 대책)



■ 사양표

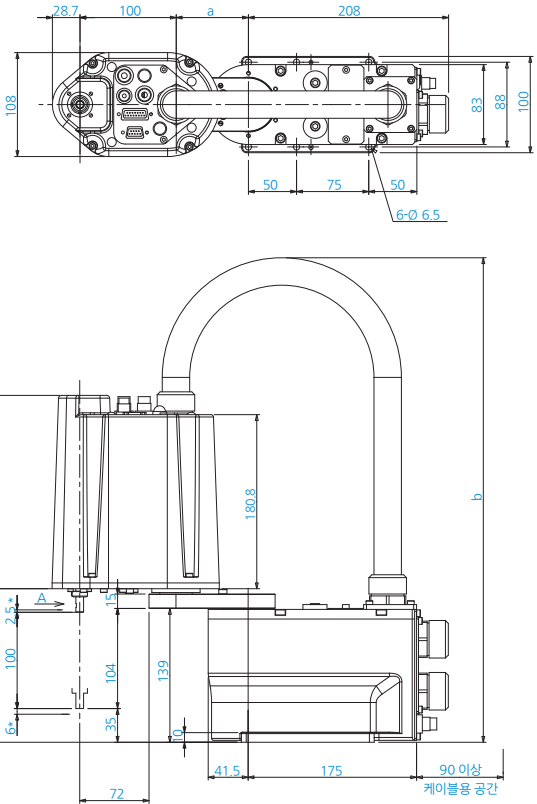
		4축 사양		3축 사양	
		G1-171*	G1-221*	G1-171*Z	G1-221*Z
설치 방법		가대 설치		가대 설치	
암 길이 최대 동작 속도	제1+제2관절	175 mm	225 mm	175 mm	225 mm
	제1+제2관절	2630 mm/s	3000 mm/s	2630 mm/s	3000 mm/s
	제3관절	1200 mm/s		1200 mm/s	
	제4관절	3000°/s		-	
본체 중량(케이블 중량 제외) 반복 정밀도		8 kg		8 kg	
최대 동작 범위	제1+제2관절	±0.005 mm	±0.008 mm	±0.005 mm	±0.008 mm
	제3관절	±0.01 mm		±0.01 mm	
	제4관절	±0.01°		±0.01°	
	제1관절	±125°		±125°	
가반 중량	제2관절 (클린 사양)	±140° (±140°)	±152° (±149°)	±135° (±123°)	±135° (±132°)
	제3관절 (클린 사양)	100 mm (80 mm)		100 mm (80 mm)	
	제4관절	±360°		-	
	정격	0.5 kg		0.5 kg	
표준 사이클 타임*1 제4관절 허용 관성 모멘트*2	최대	1 kg		1.5 kg	
	정격	0.29 sec		0.29 sec	
모터 소비 전력	제1관절	0.30 sec		0.30 sec	
	제2관절	0.0003 kg·m²		-	
	제3관절	0.004 kg·m²		-	
	제4관절	-		-	
제3관절 압입력		50 N		50 W(모든 축)	
원점 복귀		원점 복귀 없음		원점 복귀 없음	
사용자 배선/배관		15Pin D-Sub, 9Pin D-Sub		표준 사양/클린*3+ESD 사양	
환경 사양		사용자 배선		RC700-A	
적합 컨트롤러		사용자 배관		CE, KC, KCs, UL*4	
안전 규격		-		-	

*1: 위치 결정 아치 모션(수평 100 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 0.5 kg 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트· 동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
*2: 부하 중심이 제4관절 중심 위치와 일치하는 경우, 중심 위치가 제4관절 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 파라미터를 설정해 주십시오.
*3: 클린도: ISO 클래스 3(ISO14644-1) (기준 표기 클린도 클래스 10 상당, 동작 영역 중심 부근의 표면 공기 28317 cm³:1 cft 이내에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=10개 이하)
*4: UL은 RC180을 연결한 경우에만 지원

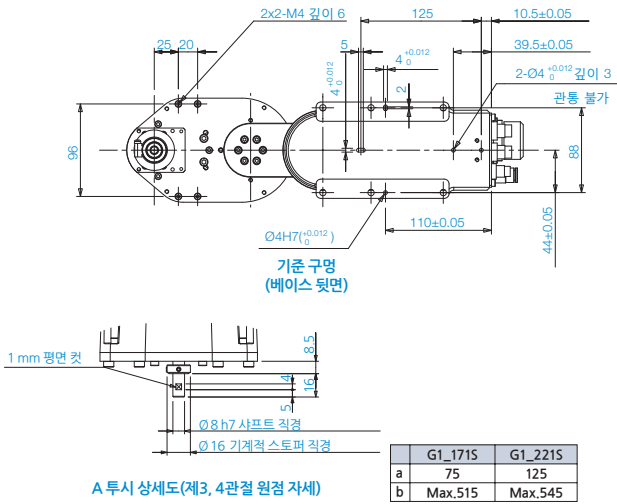
■ 가대 설치 외형도

[단위: mm]

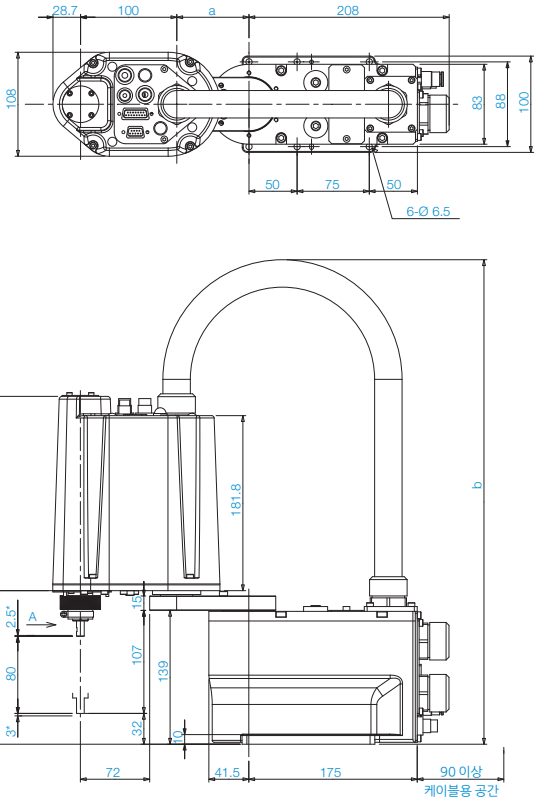
표준형



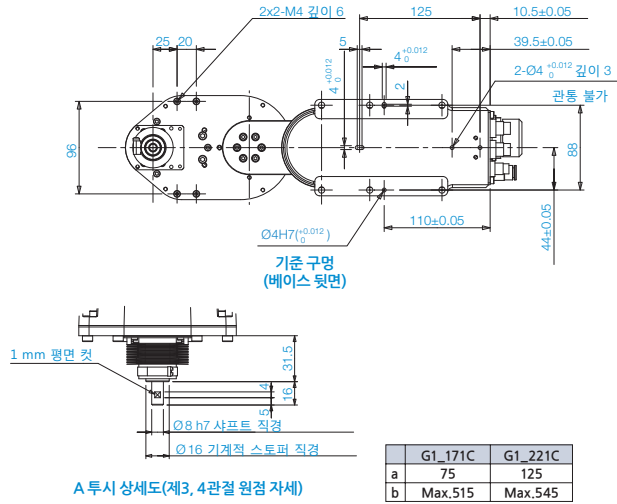
*는 기계적 스톱퍼까지의 위치



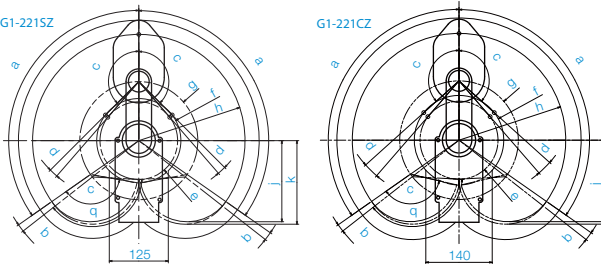
클린형



*는 기계적 스톱퍼까지의 위치



■ 가대 설치 동작 범위



모델명	4축 사양				3축 사양			
	G1-171S	G1-171C	G1-221S	G1-221C	G1-171SZ	G1-171CZ	G1-221SZ	G1-221CZ
g 제1 암 길이(mm)	75	125	75	125	75	125	75	125
h-g 제2 암 길이(mm)	100	100	100	100	100	100	100	100
f 동작 영역	64.3	59.6	64.8	70.9	86.4	89.2	94.4	94.4
a 제1관절 동작 각도(°)	125	125	125	125	125	125	125	125
c 제2관절 동작 각도(°)	140	152	149	135	123	135	132	132
e 기계적 스톱퍼 영역	60.4	62.6	52.8	56.2	69.2	82.5	82.2	82.2
b 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3	3	3	3	3	3	3	3
d 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3	4	5	1.3	3	4	7	7

소형 본체에 한 단계 높은 수준의 기술로 빠른 속도와 저진동의 양립을 실현

- 가반 중량 최대 3kg으로, 소형 중량물에 적합
- 동작 범위를 확장시키는 굴절형 암 채택
- 작은 로봇으로 큰 동작 범위 실현



형식번호 **G3 - 25 1 S □ - R - UL**

가반 중량

3] : 3kg

암 길이

25] : 250mm

30] : 300mm

35] : 350mm

제 3관절 동작 범위

1] : 150mm

120mm (클린 사양)

환경

S] : 표준

C] : 클린 & ESD(정전기 대책)

UL 사양

UL] : UL 대응

□] : UL 비대응

암 유형

□] : 표준

R] : 우굴절

L] : 좌굴절

설치 유형

□] : 가대 설치

M] : 멀티 레이아웃



■ 사양표

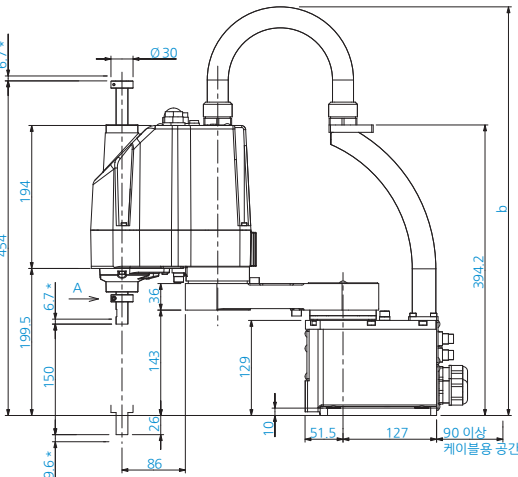
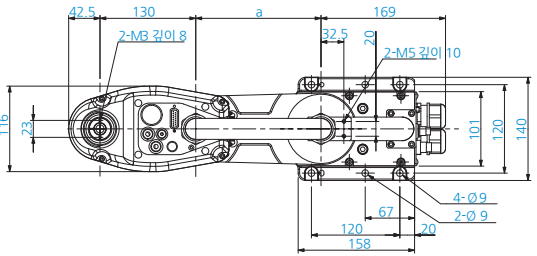
		G3-251*	G3-301***		G3-351***	
설치 방법		가대 설치	가대 설치	멀티 레이아웃*1	가대 설치	멀티 레이아웃
암 길이		제1+제2관절 250 mm	제1+제2관절 300 mm		제1+제2관절 350 mm	
최대 동작 속도		제1+제2관절 3550 mm/s	제1+제2관절 3950 mm/s		제1+제2관절 4350 mm/s	
		제3관절	제3관절 1100 mm/s		제3관절 3000°/s	
		제4관절	제4관절 14 kg		제4관절	
본체 중량(케이블 중량 제외)						
반복 정밀도		제1+제2관절 ±0.008 mm	제1+제2관절 ±0.01 mm		제1+제2관절 ±0.01 mm	
최대 동작 범위		제3관절	제3관절 ±0.005°		제3관절	
		제4관절	제4관절		제4관절	
		스트레이트	제1관절 ±140°	제1관절 ±140°	제1관절 ±115°	제1관절 ±140°
		굴절형	제2관절 ±141° (±137°)	제2관절 ±142° (±141°)	제2관절 ±135° (±135°)	제2관절 ±142° (±142°)
			제1관절 오른손 —	제1관절 오른손 -125~150°	제1관절 오른손 —	제1관절 오른손 -110~165°
			제1관절 왼손 —	제1관절 왼손 -150~125°	제1관절 왼손 —	제1관절 왼손 -165~110°
			제2관절 오른손 —	제2관절 오른손 -135~150° (-135~145°)	제2관절 오른손 —	제2관절 오른손 -120~165° (-120~160°)
			제2관절 왼손 —	제2관절 왼손 -150~135° (-145~135°)	제2관절 왼손 —	제2관절 왼손 -165~120° (-160~120°)
		공통	제3관절 (클린 사양) ±360°	제3관절 (클린 사양) 150 mm (120 mm)	제3관절 (클린 사양) 150 mm (120 mm)	제3관절 (클린 사양) 150 mm (120 mm)
			제4관절	제4관절	제4관절	제4관절
			정격 1 kg	정격 1 kg	정격 1 kg	정격 1 kg
			최대 3 kg	최대 3 kg	최대 3 kg	최대 3 kg
가반 중량						
표준 사이클 타임*2		0.41 sec	0.43 sec		0.41 sec	
제4관절 허용 관성 모멘트*3		정격 최대	정격 최대		정격 최대	
모터 소비 전력		제1관절 200 W	제1관절 200 W		제1관절 200 W	
		제2관절 150 W	제2관절 150 W		제2관절 150 W	
		제3관절 150 W	제3관절 150 W		제3관절 150 W	
		제4관절 150 W	제4관절 150 W		제4관절 150 W	
제3관절 압입력		150 N	150 N		150 N	
원점 복귀		원점 복귀 없음	원점 복귀 없음		원점 복귀 없음	
사용자 배선/배관		사용자 배선 사용자 배관	15Pin D-Sub Φ4mm×1, Φ6mm×2		15Pin D-Sub Φ4mm×1, Φ6mm×2	
환경 사양			표준 사양/클린*4+ESD 사양		표준 사양/클린*4+ESD 사양	
적합 컨트롤러			RC700-A		RC700-A	
안전 규격			CE, KC, KCs, UL*5		CE, KC, KCs, UL*5	

*1: '벽걸이' 또는 '천장 걸이' 모두 설치 가능한 기종.
*2: 위치 결정 아치 모션(수평 300 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 2 kg 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트 · 동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
*3: 부하 중심이 제4관절 중심 위치와 일치하는 경우, 중심 위치가 제4관절 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 파라미터를 설정해 주십시오.
*4: 클린도: ISO 클래스 3(ISO14644-1) (기존 표기 클린도 클래스 10 상당, 동작 영역 중심 부근의 표준 공기 283l7 cm³:1 cft 이내에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=10개 이하)
*5: UL은 RC180을 연결한 경우에만 지원

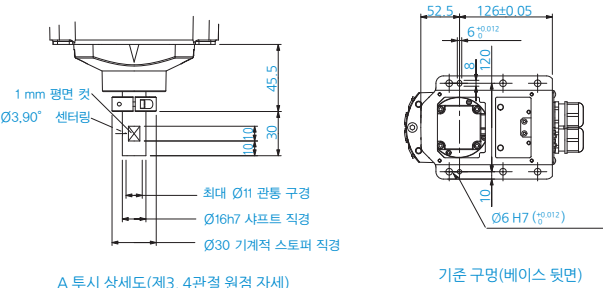
■ 가대 설치 외형도

[단위: mm]

표준형



*는 기계적 스톱퍼의 위치입니다.

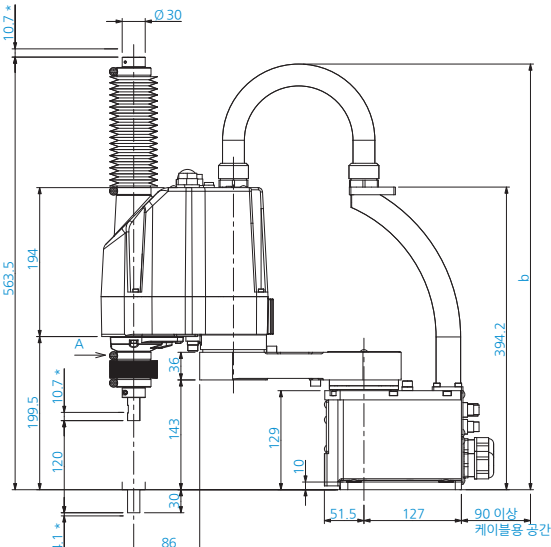
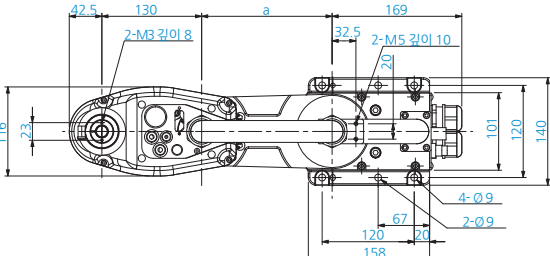


A 투시 상세도(제3, 4관절 원점 자세)

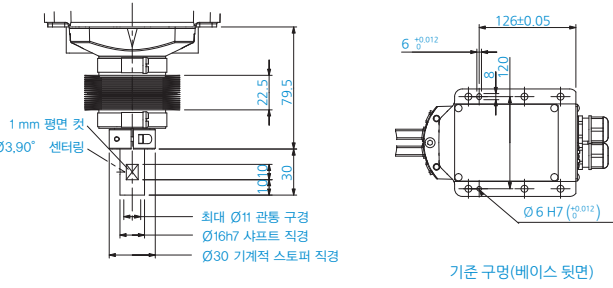
기준 구멍(베이스 뒷면)

	G3_251S	G3_301S	G3_351S
a	120	170	220
b	Max.545	Max.575	Max.595

클린형



*는 기계적 스톱퍼의 위치입니다.



A 투시 상세도(제3, 4관절 원점 자세)

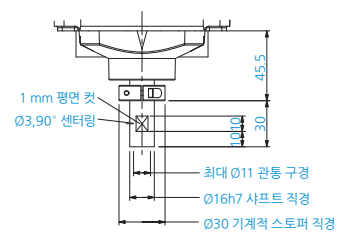
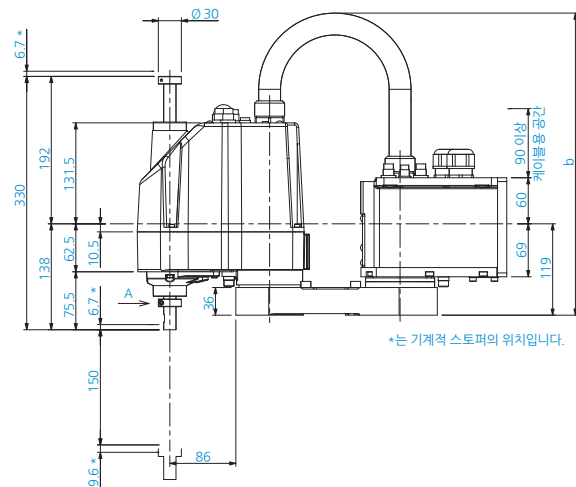
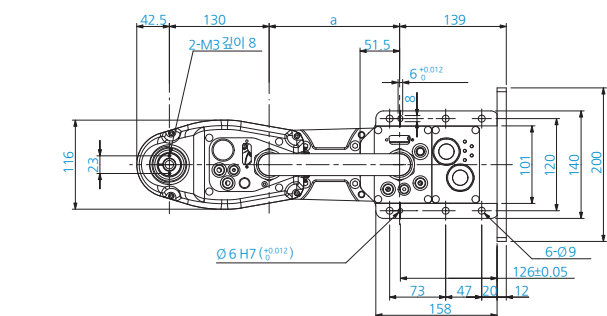
기준 구멍(베이스 뒷면)

	G3_251C	G3_301C	G3_351C
a	120	170	220
b	Max.545	Max.575	Max.595

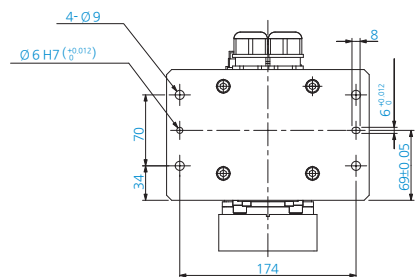
■ 멀티 레이아웃 설치 외형도

[단위: mm]

표준형



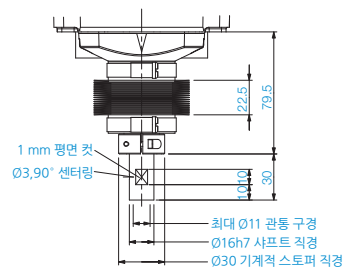
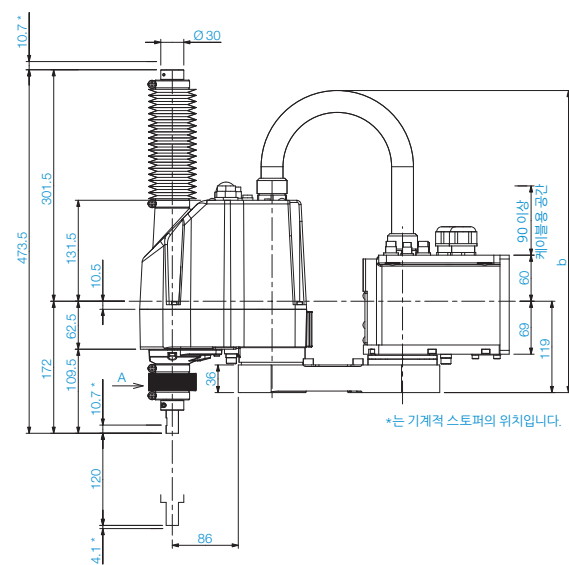
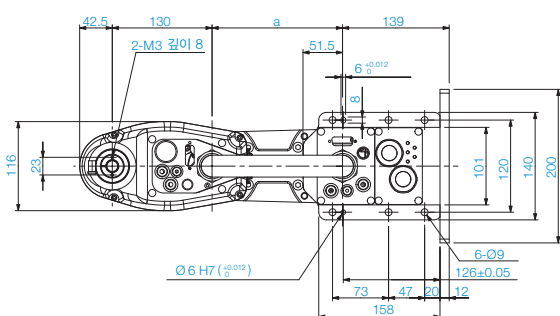
A 투시 상세도(제3, 4관절 원점 자세)



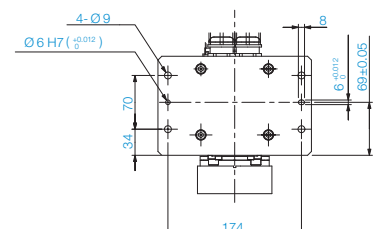
기준 구멍(베이스 뒷면)

	G3_301SM	G3_351SM
a	170	220
b	Max.410	Max.450

클린형



A 투시 상세도(제3, 4관절 원점 자세)



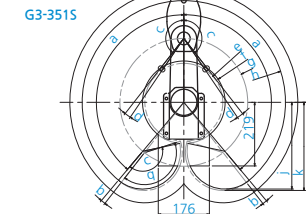
기준 구멍(베이스 뒷면)

	G3_301CM	G3_351CM
a	170	220
b	Max.410	Max.450

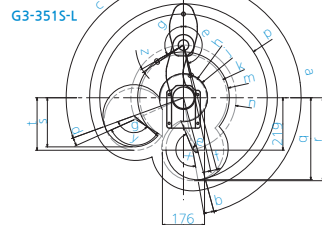
■ 가대 설치 동작 범위

[단위: mm]

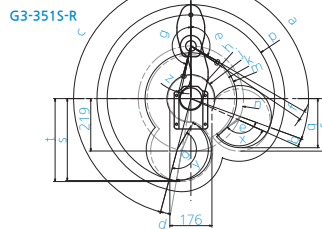
스트레이트



왼쪽 굴절형 암



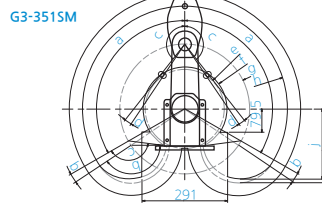
오른쪽 굴절형 암



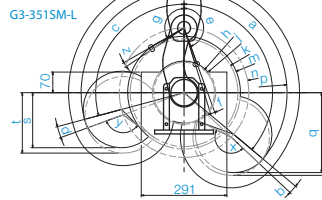
■ 멀티 레이아웃 설치 동작 범위

[단위: mm]

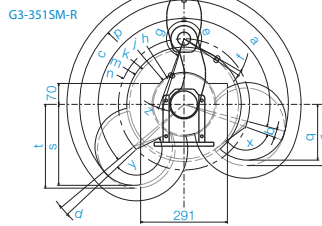
스트레이트



왼쪽 굴절형 암



오른쪽 굴절형 암



모델명	스트레이트					
	G3-251S	G3-251C	G3-301S	G3-301C	G3-351S	G3-351C
g 제1 암 길이(mm)	120		170		220	
h-g 제2 암 길이(mm)	130		130		130	
f 동작 영역	84	92	104.8	107.1	142.3	146.6
a 제1관절 동작 각도(°)	140					
c 제2관절 동작 각도(°)	141	137	142	141	142	
e 기계적 스톱퍼 영역	79.3		96.2		134.2	
b 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	2					
d 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	2.3	6.3	3.8	4.8	3.8	

모델명	왼쪽 굴절형 함			
	G3-301S-L	G3-301C-L	G3-351S-L	G3-351C-L
n 제1 암 길이(mm)	170		220	
p-n 제2 암 길이(mm)	130		130	
mj 동작 영역	120.7, 86.8		191.6, 100.3	191.6, 107.5
a.c 제1관절 동작 각도(°)	150, 125		165, 110	
e.g 제2관절 동작 각도(°)	150, 135	145, 135	165, 120	160, 120
h.k 기계적 스톱퍼 영역	79.5, 113.2		97.0, 183.0	97.0, 184.2
b.d 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3, 6		5, 4	
f.z 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.3, -	8.3, 3.8	2.8, 3.8	7.8, 3.8

모델명	오른쪽 굴절형 암			
	G3-301S-R	G3-301C-R	G3-351S-R	G3-351C-R
n 제1 암 길이(mm)	170		220	
p-n 제2 암 길이(mm)	130		130	
mj 동작 영역	120.7, 86.8		191.6, 100.3	191.6, 107.5
a,c 제1관절 동작 각도(°)	125, 150		110, 165	
e,g 제2관절 동작 각도(°)	135, 150	135, 145	120, 165	120, 160
h,k 기계적 스톱퍼 영역	79.5, 113.2		97.0, 183.0	97.0, 184.2
b,d 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	6, 3		4, 5	
f,z 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.3, -	3.3, 8.3	3.8, 2.8	3.8, 7.8

모델명	스트레이트	
	G3-301SM/CM	G3-351SM/CM
g 제1 암 길이(mm)	170	220
h-g 제2 암 길이(mm)	130	130
f 동작 영역	120.7	142.3
a 제1관절 동작 각도(°)	115	120
c 제2관절 동작 각도(°)	135	142
e 기계적 스톱퍼 영역	112	134.2
b 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)		4
d 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.8	

모델명	왼쪽 굴절형 암	
	G3-351SM-L	G3-351CM-L
n 제1 암 길이(mm)	220	
p-n 제2 암 길이(mm)	130	
mj 동작 영역	191.9, 107.5	191.9, 125.6
a.c 제1관절 동작 각도(°)	130, 105	
e.g 제2관절 동작 각도(°)	160, 120	150, 120
h,k 기계적 스톱퍼 영역	103.3, 183.0	
b,d 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3, 5	2, 5
f,z 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	2.8, 3.8	12.8, 3.8

모델명	오른쪽 굴절형 암	
	G3-3515M-R	G3-351CM-R
n 제1 암 길이(mm)	220	
p-n 제2 암 길이(mm)	130	
mj 동작 영역	191.9, 107.5	191.9, 125.6
a,c 제1관절 동작 각도(°)	105, 130	
e,g 제2관절 동작 각도(°)	120, 160	120, 150
h,k 기계적 스톱퍼 영역	103.3, 183.0	
b,d 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	5, 3.3	5, 2
f,z 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.8, 2.8	3.8, 12.8

고속·고정밀 소형 부품 조립에서
탁월한 성능 발휘

- 가반 중량 최대 6 kg
- 선택 가능한 로봇 암 길이 450, 550, 650 mm
- 주변 장치와의 레이아웃이 편리한 사용자 배관·배선 내장 구조
- 클린 사양, 방진·방수의 IP54/65 사양을 표준 라인업
- 가대 설치/천장 설치/벽 설치를 선택 가능

형식번호

G6 - 45 1 S □ - UL

가반 중량

6 : 6kg

암 길이

45 : 450mm

55 : 550mm

65 : 650mm

제 3관절 동작 범위

1 : 180mm

3 : 330mm

3 : 300mm

환경

S : 표준

C : 클린 & ESD(정전기 대책)

D : 프로텍션

P : 프로텍션

UL 사양

UL : UL 대응

□ : UL 비대응

설치 유형

□ : 가대 설치

W : 벽면 설치

R : 천장 설치

자바라 옵션이 아닌 경우 : 오일 미스트에서 사용 가능

자바라 옵션의 경우 : IP54



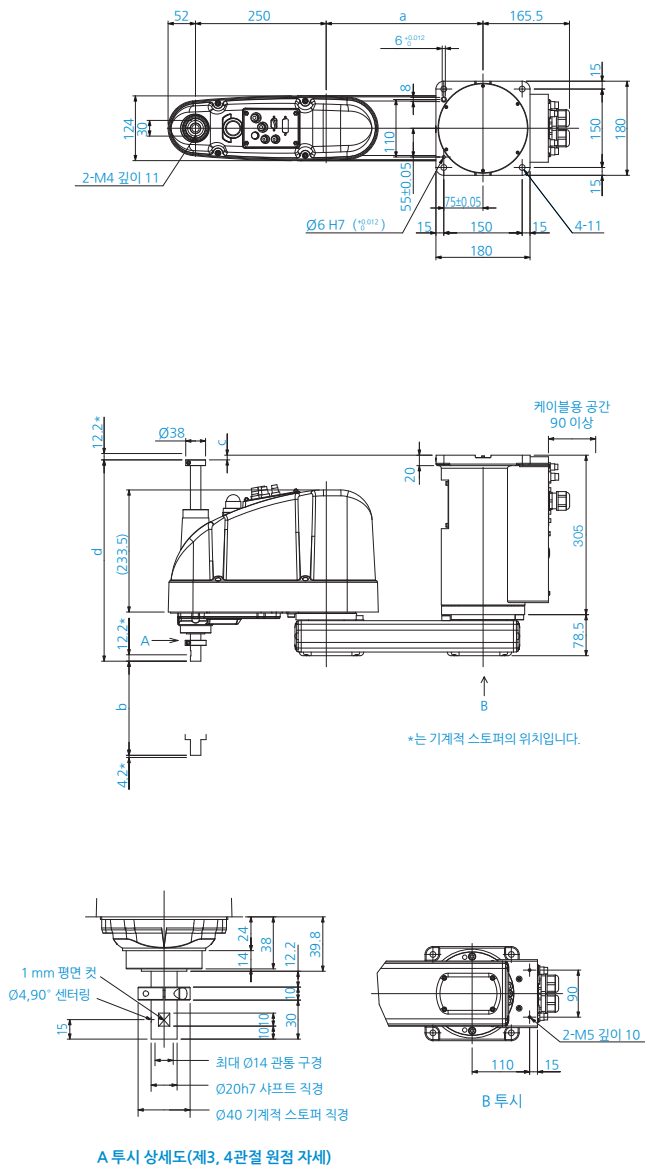
■ 사양표

		G6-45*			G6-55**			G6-65***		
설치 방법		가대 설치	천장 설치	벽면 설치	가대 설치	천장 설치	벽면 설치	가대 설치	천장 설치	벽면 설치
암 길이		450 mm			550 mm			650 mm		
최대 동작 속도		6440 mm/s			7170 mm/s			7900 mm/s		
		제1+제2관절			G6-***1100 mm/s / G6-***2350 mm/s			제1+제2관절		
		제1+제2관절			2400°/s			제3관절		
		제3관절						제4관절		
본체 중량(케이블 중량 제외)		27 kg			27 kg			28 kg		
반복 정밀도					±0.015 mm					
					±0.01 mm					
					±0.005°					
최대 동작 범위										
		±152°			±120°			±105°		
		±152°			±135°			±152°		
		±152°			±135°			±148°		
		제1관절			20°~270 mm±147.5°			제2관절		
		제2관절			Z:270~330 mm ±145°			±130°		
					G6-***1180 mm/G6-***330 mm. 환경 사양이 표준 사양인 제품 (모델명의 끝에서 2번째 자리가 S인 것)					
					G6-***1150 mm/G6-***330 mm. 환경 사양이 클린/프로텍션 사양인 제품 (모델명의 끝에서 2번째 자리가 C, P, D인 것)					
					±360°					
가반 중량		제4관절			3 kg					
		정격			6 kg					
표준 사이클 타임*1		최대			0.35 sec			0.39 sec		
제4관절 허용 관성 모멘트					0.01 kg·m²					
					0.12 kg·m²					
모터 소비 전력		정격			400 W					
		최대			400 W					
		제1관절			200 W					
		제2관절			100 W					
		제3관절			150 N					
제3관절 압입력		제4관절								
원점 복귀					원점 복귀 없음					
사용자 배선/배관					15Pin D-Sub, 9Pin D-Sub					
		사용자 배선			Φ4mm×2, Φ6mm×2					
환경 사양		사용자 배관			표준 사양/클린*3+ESD 사양/프로텍션 사양*4					
적합 컨트롤러					RC700-A					
안전 규격					CE, KC, KCs, UL*5					

■ 천장 설치 외형도

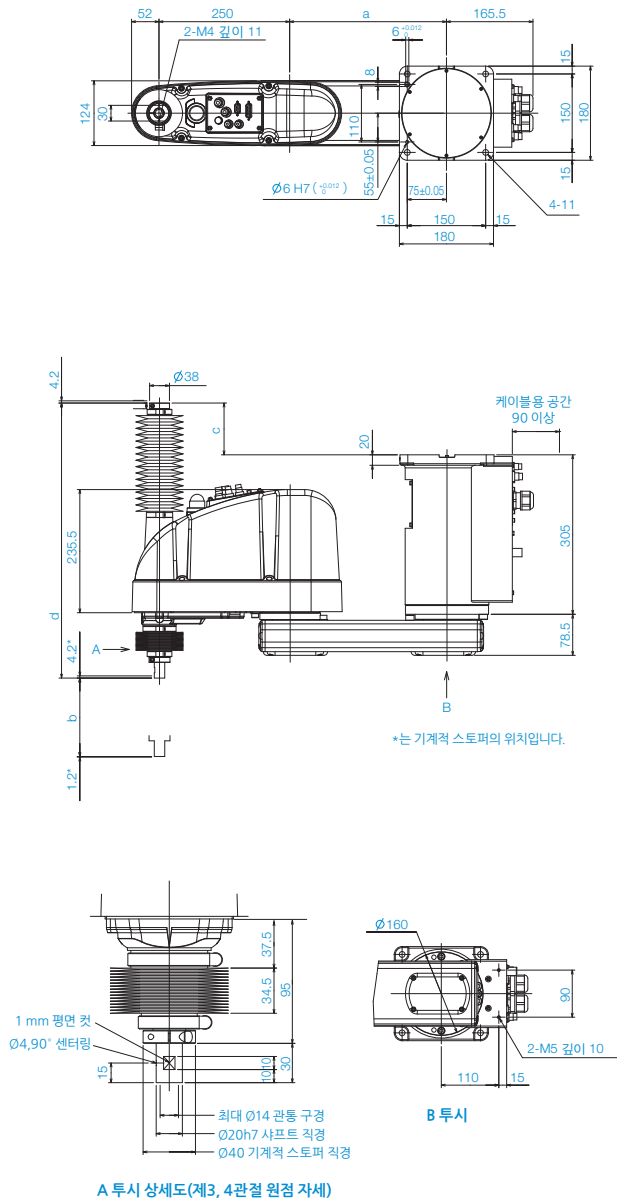
[단위: mm]

표준형



	G6-45*SR	G6-55*SR	G6-65*SR
a	200	300	400
	G6-**1SR	G6-**3SR	
b	180	330	
c	-9	141	
d	385	535	

클린형

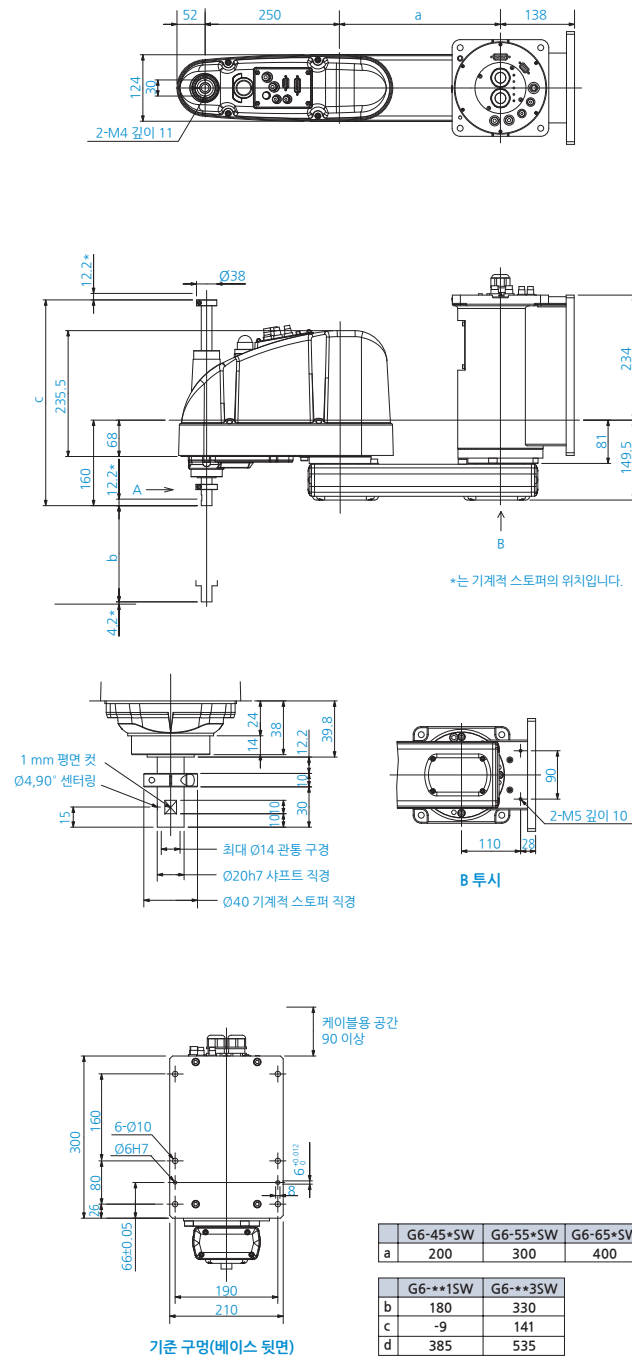


	G6-45*CR	G6-55*CR	G6-65*CR
a	200	300	400
	G6-**1CR	G6-**3CR	
b	150	300	
c	99	249	
d	526	676	

■ 벽면 설치 외형도

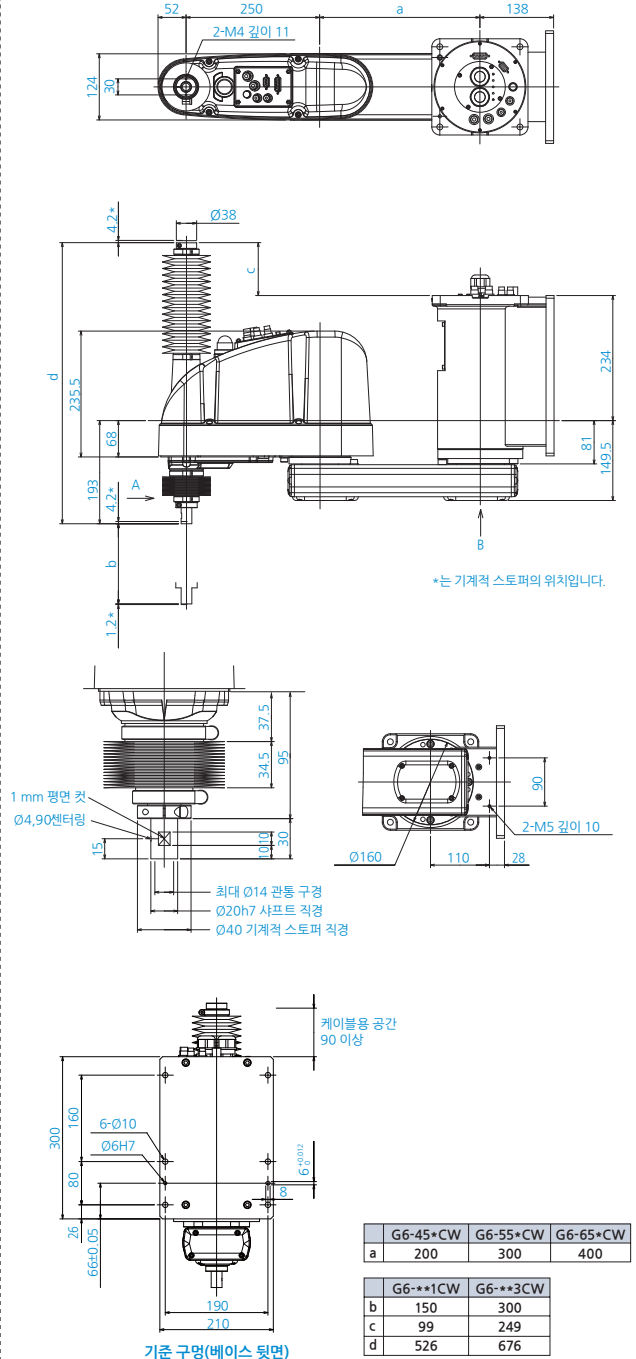
[단위: mm]

표준형



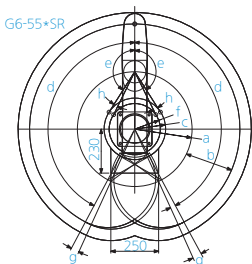
	G6-45*SW	G6-55*SW	G6-65*SW
a	200	300	400
	G6-**1SW	G6-**3SW	
b	180	330	
c	-9	141	
d	385	535	

클린형



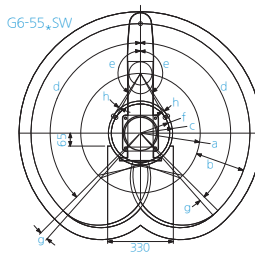
	G6-45*CW	G6-55*CW	G6-65*CW
a	200	300	400
	G6-**1CW	G6-**3CW	
b	150	300	
c	99	249	
d	526	676	

■ 천장 설치 동작 범위



모델명	천장 설치			
	G6-45**R	G6-55*SR/DR	G6-55*CR/PR/DR 자바라	G6-65**R
a 제1 암 길이(mm)	200	300		400
b 제2 암 길이(mm)		250		
c 동작 영역	195.5	161.2	172.1	232
d 제1관절 동작 각도(°)	120		152	
e 제2관절 동작 각도(°)	130	147.5	145	147.5
f 기계적 스톱퍼 영역	182.4	146.8		207.5
g 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	5.5		3.5	
h 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.8	3.3	5.8	6.3

■ 벽면 설치 동작 범위



모델명	벽면 설치			
	G6-45**W	G6-55*SW/DW	G6-55*CW/PW/DW 자바라	G6-65**W
a 제1 암 길이(mm)	200	300		400
b 제2 암 길이(mm)		250		
c 동작 영역	195.5	161.2	172.1	232
d 제1관절 동작 각도(°)	105		135	148
e 제2관절 동작 각도(°)	130	147.5	145	147.5
f 기계적 스톱퍼 영역	182.4	146.8		207.5
g 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)		3.5		7.5
h 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.8	3.3	5.8	6.3

G10/G20

- 가반 중량 최대 10/20 kg 중량물 대응
- 선택 가능한 로봇암 길이 650mm, 850mm, 1000mm
- 주변 장치와의 레이아웃이 편리한 사용자 배관·배선 내장 구조
- 클린 사양, 방진·방수의 IP54/65 사양을 표준 라인업
- 가대 설치/천장 설치/벽 설치를 선택 가능



형식번호 G10 - 85 4 S □ - UL

가반 종량 10 : 10kg
20 : 20kg

암 길이 65 : 650mm (G10 시리즈만)
85 : 850mm
A0 : 1000mm (G20 시리즈만)

제 3관절 동작 범위 1 : 180mm
3 : 150mm (C, D 자바라 부착, D사양)
4 : 420mm
7 : 390mm (C, D 자바라 부착, D사양)

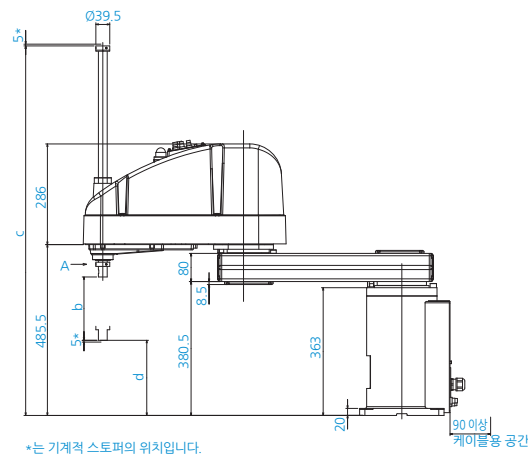
설치 유형 □ : 가대 설치
W : 벽면 설치
R : 천장 설치

환경 S : 표준
C : 클린 & ESD(정전기 대책)
D : 프로텍션 : 자바라 옵션이 아닌 경우 : 오일 미스트에서 사용 가능
P : 프로텍션 : IP65 : 자바라 옵션의 경우 : IP54

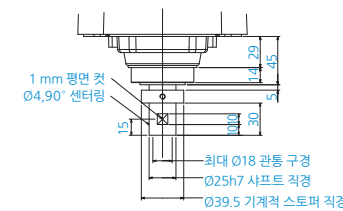
		G10-65**			G10/20-85***			G20-A0***		
설치 방법		가대 설치	천장 설치	벽면 설치	가대 설치	천장 설치	벽면 설치	가대 설치	천장 설치	벽면 설치
암 길이	제1+제2관절	650 mm			850 mm			1000 mm		
최대 동작 속도	제1+제2관절	8800 mm/s			11000 mm/s			11500 mm/s		
	제3관절				G10/20-***1**=1100 mm/s / G10/20-***4**=2350 mm/s					
	제4관절	2400°/s			G10=2400°/s / G20=1700 °/s			1700 deg		
본체 중량(케이블 중량 제외)		46 kg	51 kg		48 kg	53 kg		50 kg	55 kg	
반복 정밀도	제1+제2관절				±0.025 mm					
	제3관절				±0.01 mm					
	제4관절				±0.005°					
최대 동작 범위	제1관절	±152°	±107°		±152°	±107°		±152°	±107°	
	제2관절	±152.5°	±130°		±152.5°(±122.5°)* *: 자바라 부착 Z°-360°~390 G10/20-***1** / G10/20-***4**=±151°(122.5°)					
		G10/20-***1**=180 mm / G10/20-***4**=420 mm			환경 사양이 클린/프로텍션 사양인 제품(모델명의 끝에서 2번째 자리가 C, P, D인 것)					
	제3관절	G10/20-***1**=150 mm / G10/20-***4**=390 mm			환경 사양이 클린/프로텍션 사양인 제품(모델명의 끝에서 2번째 자리가 S인 것)					
	제4관절				±360°					
가반 중량	정격	5 kg			G10=5 kg / G20=10kg			10 kg		
	최대	10 kg			G10=10 kg / G20=20kg			20 kg		
표준 사이클 타임 ¹⁾		0.34 sec			0.37 sec			0.42 sec		
제4관절 허용 관성 모멘트 ²⁾	정격	0.02 kg·m ²			G10=0.02 kg·m ² / G20=0.05 kg·m ²			0.05 kg·m ²		
	최대	0.25 kg·m ²			G10=0.25 kg·m ² / G20=0.45 kg·m ²			0.45 kg·m ²		
모터 소비 전력	제1관절				750 W					
	제2관절				600 W					
	제3관절				400 W					
	제4관절				150 W					
제3관절 압입력					250 N					
원점 복귀					원점 복귀 없음					
사용자 배선/배관	사용자 배선				15Pin D-Sub, 9Pin D-Sub					
	사용자 배관				Φ4mm×2, Φ6mm×2					
환경 사양					표준 사양/클린 ³⁾ +ESD 사양/프로텍션 사양 ⁴⁾					
적합 컨트롤러					RC700-A					
안전 규격					CE, KC, KCs, UL ⁵⁾					

■ 가대 설치 외형도

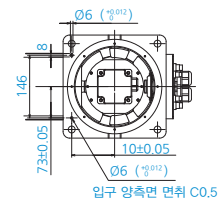
[단위: mm]

[illegible]

*는 기계적 스톱퍼의 위치입니다.



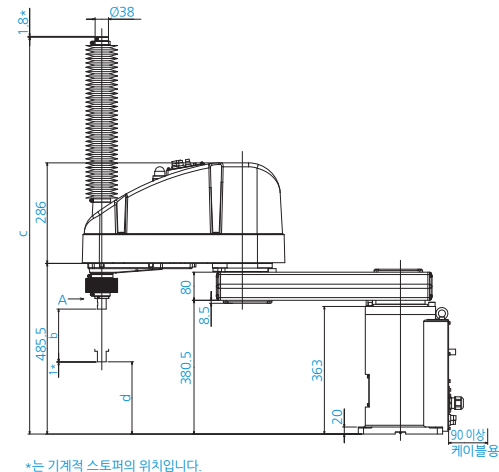
A 투시 상세도(제3, 4관절 원점 자세)



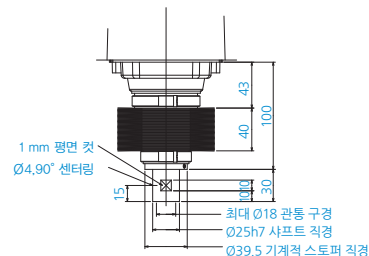
기준 구멍(베이스 뒷면)

	G10-G5*S	G10/G20-85*S	G20-A0*S
a	250	450	600

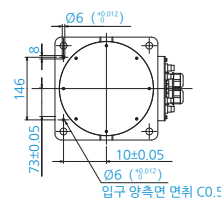
	G10/G20-**S	G10/G20-**4S
b	180	420
c	813.5	1053.5
d	213.5	-26.5



*는 기계적 스톱퍼의 위치입니다.



A 투시 상세도(제3, 4관절 원점 자세)



기준 구멍(베이스 뒷면)

	G10-G5+C	G10/G20-85+C	G20-A0+C
a	250	450	600

	G10/G20-***C	G10/G20-***4C
b	150	390
c	870,5	1129,5
d	205,5	-34,5

모델명	가대 설치				
	G10-65**	G10/20-85*			G20-A0
		S/D	C/P/D 자바라		
a 제1 암 길이(mm)	250	450			600
b 제2 암 길이(mm)	400	400			400
c 동작 영역	212.4	207.8	Z:0~360 Z:360~390	207.8 218.3	307
d 제1관절 동작 각도(°)	152	152			152
e 제2관절 동작 각도(°)	152.5	152.5	Z:0~360 Z:360~390	152.5 151	152.5
f 기계적 스톱퍼 영역	199.4	183.3			285.4
g 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3	3			3
h 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.5	3.5	Z:0~360 Z:360~390	3.5 5	3.5

LS 시리즈 스카라 로봇

LS3

기본 성능을 증시한 심플한 설계!
간편하고 손쉽게 "자동화"를 실현합니다.

- 소형이면서도 넓은 동작 범위
- 400 mm의 암 길이

형식번호 **LS3 - 40 1 S**

가반 중량
3 : 3kg

환경
S : 표준
C : 클린

암 길이
40 : 400mm

제 3관절 동작 범위
1 : 150mm
120mm : 클린 환경 사양

■ 사양표

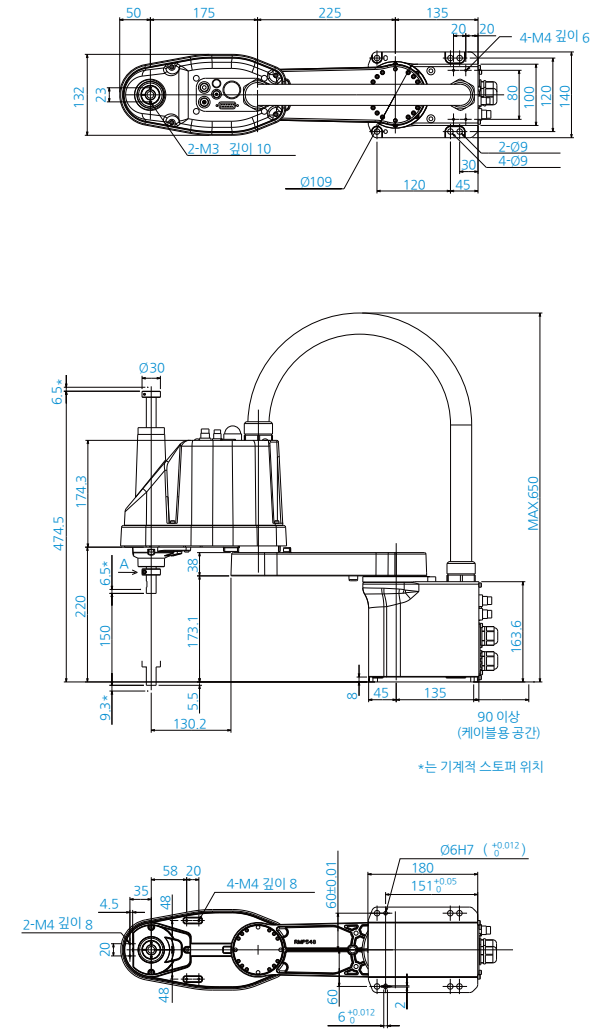
LS3-401*		
설치 방법	가대 설치	
암 길이	제1+제2관절	400 mm
최대 동작 속도	제1+제2관절	6000 mm/s
	제3관절	1100 mm/s
	제4관절	2600°/s
		14 kg
본체 중량(케이블 중량 제외)		
반복 정밀도	제1+제2관절	±0.01 mm
	제3관절	±0.01 mm
	제4관절	±0.01°
		±132°
최대 동작 범위	제1관절	±132°
	제2관절	±141°
	제3관절	150 mm
	제4관절	(120 mm)
가반 중량	정격	1 kg
		3 kg
	최대	0.45 sec
표준 사이클 타임 ^{*1}		
제4관절 허용 관성 모멘트 ^{*2}	정격	0.005 kg·m ²
	최대	0.05 kg·m ²
모터 소비 전력	제1관절	200 W
	제2관절	100 W
	제3관절	100 W
	제4관절	100 W
제3관절 압입력		100 N
원점 복귀		원점 복귀 없음
사용자 배선/배관	사용자 배선	15Pin D-Sub
	사용자 배관	Φ4mm×1, Φ6mm×2
환경 사양		표준 사양/클린 ^{*3} 사양
적합 컨트롤러		RC90
안전 규격		CE, KC, KCs

*1: 위치 결정 아치 모션(수평 300 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 2 kg 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트·동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
*2: 부하 중심이 제4관절 중심 위치와 일치하는 경우, 중심 위치가 제4관절 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 파라미터를 설정해 주십시오.
*3: 클린도: ISO 클래스 4(ISO14644-1) (기존 표기 클린도 클래스 100 상당, 동작 영역 중심 부근의 표면 공기 28317 cm³:1 cft 이내 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=100개 이하)

■ 가대 설치 외형도

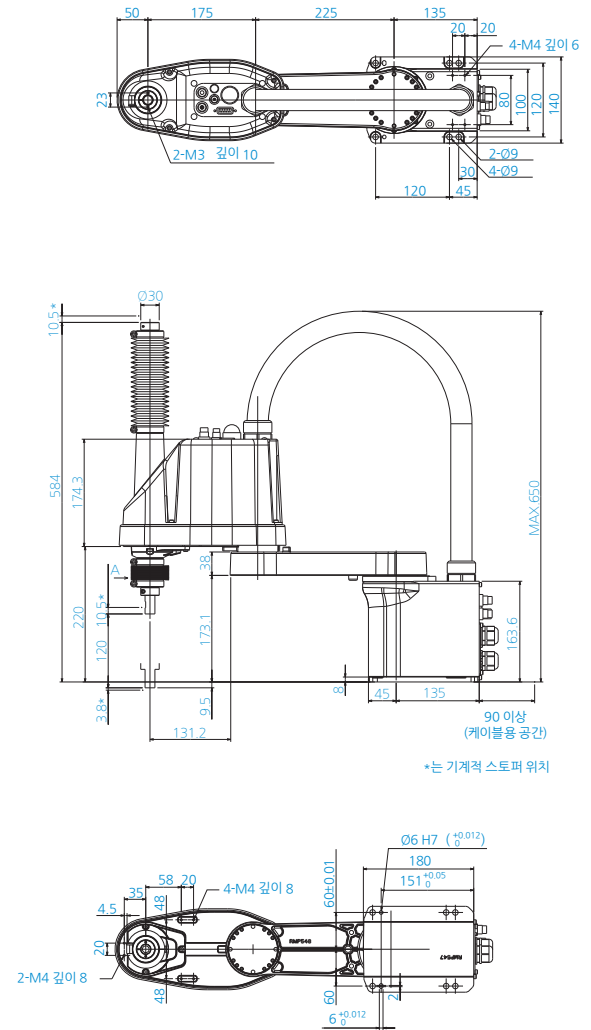
[단위: mm]

표준형



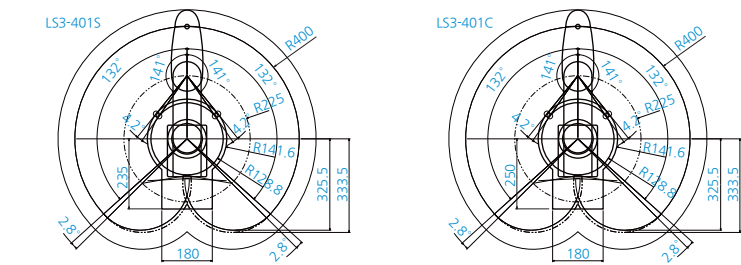
A 투시 상세도

클린형



A 투시 상세도

■ 가대 설치 동작 범위



- 최대 가반 중량 6 kg으로, 멀티 핸드에 의한 다품종 반송에 적합
- 500 mm/600 mm/700 mm 암 길이



형식번호 **LS6 - 50 2 S**

가반 중량
 : 6kg

암 길이
 : 500mm
 : 600mm
 : 700mm

환경
 : 표준
 : 클린

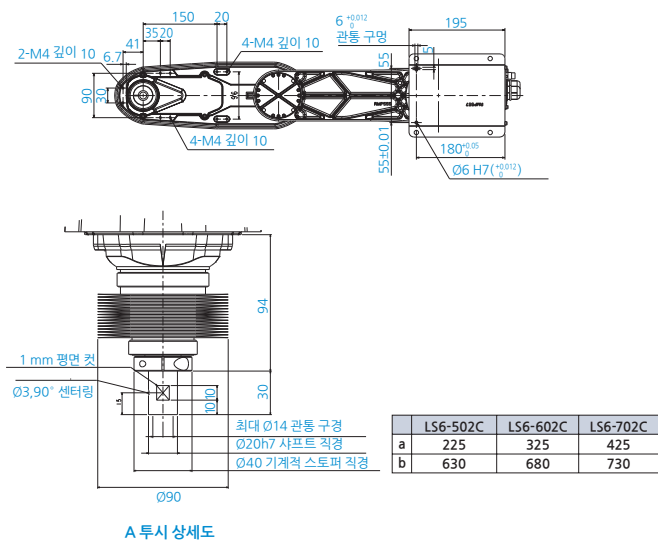
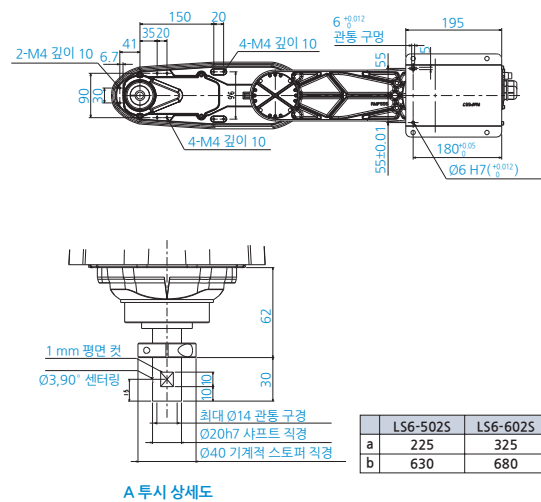
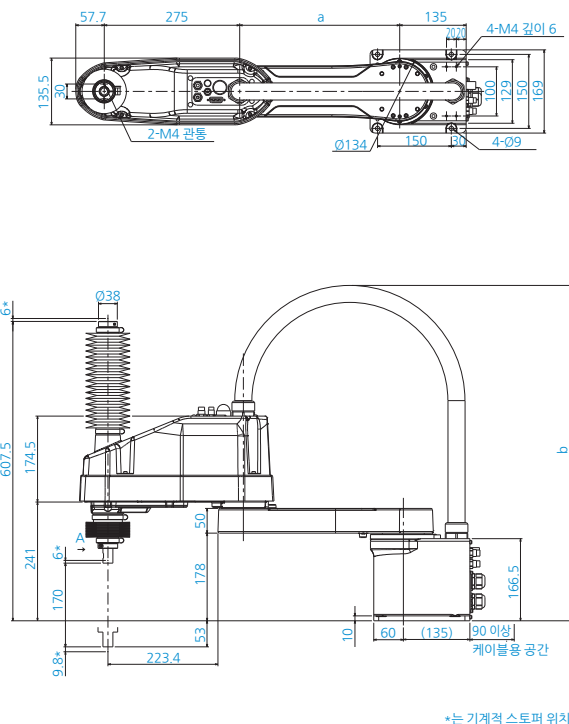
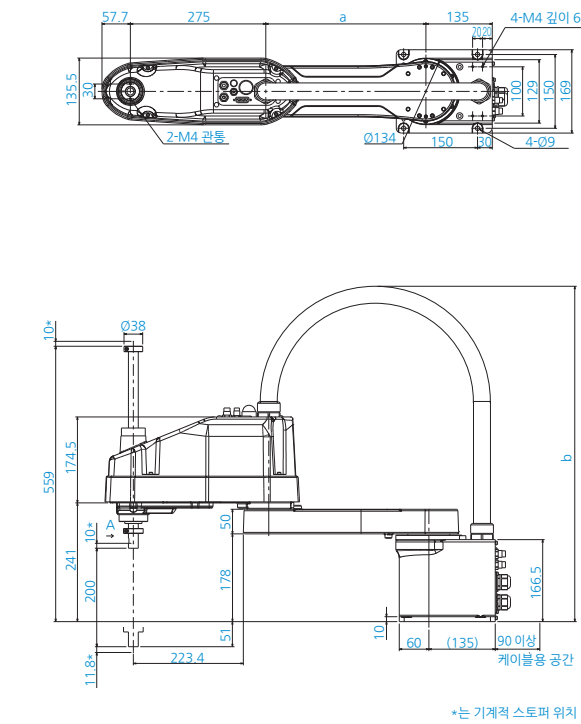
제 3관절 동작 범위
 : 200mm
 : 170mm : 클린 환경 사양

		LS6-502*	LS6-602*	LS6-702*
설치 방법			가대 설치	
암 길이	제1+제2관절	500 mm	600 mm	700 mm
최대 동작 속도	제1+제2관절	6150 mm/s	6800 mm/s	7450 mm/s
	제3관절		1100 mm/s	
	제4관절		2000°/s	
본체 중량(케이블 중량 제외)		17 kg	17 kg	18 kg
반복 정밀도	제1+제2관절		±0.02 mm	
	제3관절		±0.01 mm	
	제4관절		±0.01°	
최대 동작 범위	제1관절		±132°	
	제2관절		±150°	
	제3관절		200 mm (170 mm)	
	(클린 사양) 제4관절		±360°	
가반 중량	정격		2 kg	
	최대		6 kg	
표준 사이클 타임 ¹⁾		0.40 sec	0.42 sec	0.44 sec
제4관절 허용 관성 모멘트 ²⁾	정격		0.01 kg·m ²	
	최대		0.12 kg·m ²	
모터 소비 전력	제1관절		200 W	
	제2관절		200 W	
	제3관절		100 W	
	제4관절		100 W	
제3관절 압입력			100 N	
원점 복귀			원점 복귀 없음	
사용자 배선/배관	사용자 배선		15Pin D-Sub	
	사용자 배관		φ4mm×1, φ6mm×2	
환경 사양			표준 사양/클린 ³⁾ 사양	
적합 컨트롤러			RC90	
안전 규격			CE, KC, KCs	

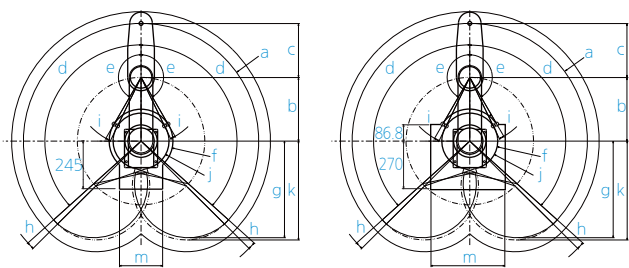
*1: 위치 결정 장치 모션(수평 300 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 2 kg 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트-동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
 *2: 부피 중심이 제4관절 중심 위치와 일치하는 경우, 중심 위치가 제4관절 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 파라미터를 설정해 주십시오.
 *3: 클린드: ISO 클린드(ISO14644-1) 7(중품) 클린드 클래스 10 상강, 동적 영역 중심 부근의 클린도 28317 mm³/cm³ 이하에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=100개 이하

[단위: mm]

클린형



LS6-502S/602S/702S



요령명	표준형			콜린형		
	LS6-502S	LS6-602S	LS6-702S	LS6-502C	LS6-602C	LS6-702C
a 제1+제2 암 길이(mm)	500	600	700	500	600	700
b 제1 암 길이(mm)	225	325	425	225	325	425
c 제2 암 길이(mm)		275			275	
d 제1관절 동작 각도(°)		132			132	
e 제2관절 동작 각도(°)		150			150	
f 동작 영역	138.1	162.6	232.0	138.1	162.6	232.0
g 뒷면의 동작 영역	425.6	492.5	559.4	425.6	492.5	559.4
h 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)		2.8			2.8	
i 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)		4.2			4.2	
j 기계적 스톱퍼 영역	121.8	142.5	214.0	121.8	142.5	214.0
k 뒷면의 기계적 스톱퍼 영역	433.5	504.0	574.5	433.5	504.0	574.5
m 동작 영역	240	220	220	300	380	500

LS20

기본 성능을 중시한 심플한 설계!

- 중량물 반송에서도 고속 위치 결정, 실제 사이클 타임 단축으로 생산성 향상에 기여
- 넓은 범위까지 도달 가능한 800 mm, 1000 mm 암 길이

형식번호

LS20 - 80 4 S

가반 중량

[20] : 20kg

환경

[S] : 표준
[C] : 클린

암 길이

[80] : 800mm
[A0] : 1000mm

제 3관절 동작 범위

4 : 420mm
: 390mm : 클린 환경 사양

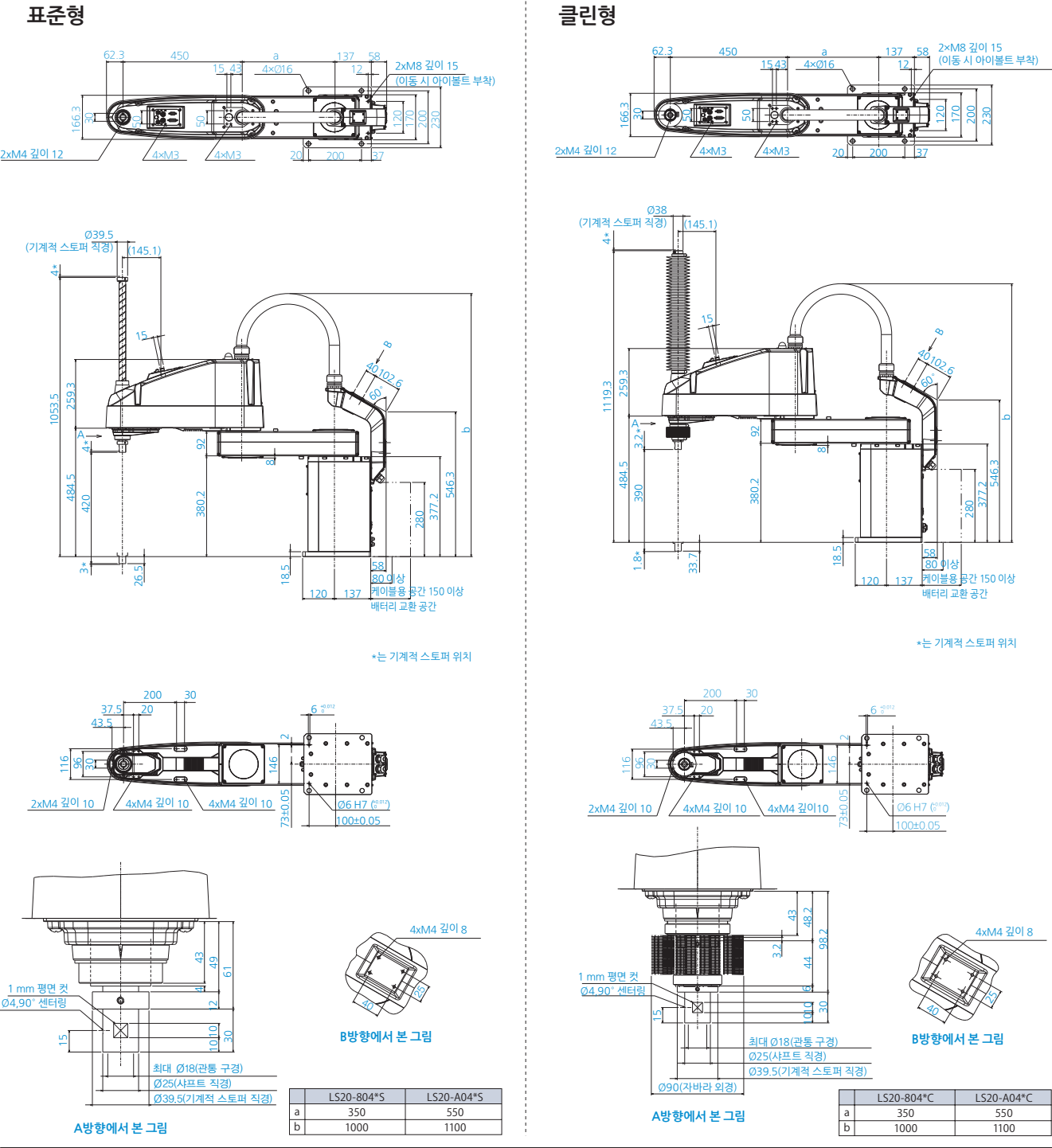
■ 사양표

		LS20-804*	LS20-A04*
설치 방법		가대 설치	
암 길이	제1+제2관절	800 mm	1000 mm
최대 동작 속도	제1+제2관절	9940 mm/s	11250 mm/s
	제3관절	2020 mm/s	
	제4관절	1400°/s	
본체 중량(케이블 중량 제외)		47 kg	50 kg
반복 정밀도	제1+제2관절	±0.025 mm	
	제3관절	±0.01 mm	
	제4관절	±0.01°	
	제1관절	±132°	
	제2관절	±152°	
최대 동작 범위	제3관절 (클린 사양)	420 mm (390 mm)	
	제4관절	±360°	
	정격	10 kg	
	최대	20 kg	
가반 중량			
표준 사이클 타임*1		0.42 sec	0.45 sec
제4관절 허용 관성 모멘트*2	정격	0.05 kg·m²	
	최대	0.45 kg·m²	
모터 소비 전력	제1관절	750 W	
	제2관절	600 W	
	제3관절	400 W	
	제4관절	150 W	
제3관절 압입력		250 N	
원점 복귀		원점 복귀 없음	
사용자 배선/배관	사용자 배선	15Pin: D-Sub, 9Pin: D-Sub	
	사용자 배관	Φ4mm×2, Φ6mm×2	
환경 사양		표준 사양/클린*3 사양	
적합 컨트롤러		RC90	
안전 규격		CE, KC, KCs	

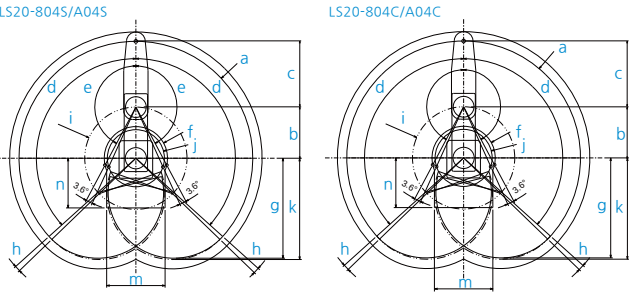
*1: 위치 결정 중지 모션(수평 300 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 2 kg 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트·동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
*2: 부하 중심이 제4관절 중심 위치와 일치하는 경우, 중심 위치가 제4관절 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 파라미터를 설정해 주십시오.
*3: 클린도: ISO 클래스 4(ISO14644-1) (기존 표기 클린도 클래스 100 상당, 동작 영역 중심 부근의 표면 공기 28317 cm³:1 cft 이내에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=100개 이하)

■ 가대 설치 외형도

[단위: mm]



■ 가대 설치 동작 범위



모델명	표준형		클린형	
	LS20-A04S	LS20-804S	LS20-A04C	LS20-804C
a 제1+제2 암 길이(mm)	1000	800	1000	800
b 제1 암 길이(mm)	550	350	550	350
c 제2 암 길이(mm)	450		450	
d 제1관절 동작 각도(°)	132		132	
e 제2관절 동작 각도(°)	152		152	
f 동작 영역	280.7	216.5	280.7	216.5
g 뒷면의 동작 영역	818	684.2	818	684.2
h 제1관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	2		2	
i 제2관절의 기계적 스톱퍼까지의 각도(°)	3.6		3.6	
j 기계적 스톱퍼 영역	232.8	195.3	232.8	195.3
k 뒷면의 기계적 스톱퍼 영역	832.1	693.1	832.1	693.1
m 동작 영역	290	400	330	400
n 동작 영역	265	340	265	340

T6

- 컨트롤러 내장으로 배선·공간 절약
- 핸드 부근에 사용하기 쉬운 I/O (24V 전원 포함)을 배치
- 폭 넓은 입력 전압에 대응, AC100V ~ 240V
- 배터리리스 모터유닛으로 유지비 절감
- 뛰어난 에너지 절약 성능, 최대 소비 전력 660VA
- 600mm 압 길이로 최대 6kg까지 대응



형식번호 T6 - 60 2 S

가반 중량 : 6kg (6)

환경 : 표준 (S)

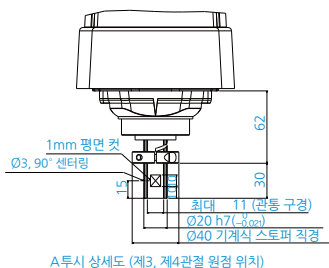
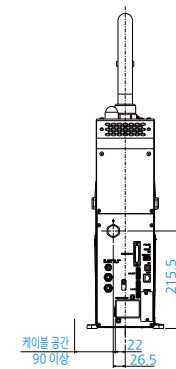
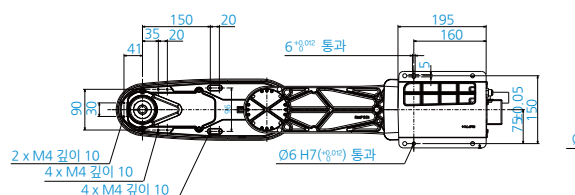
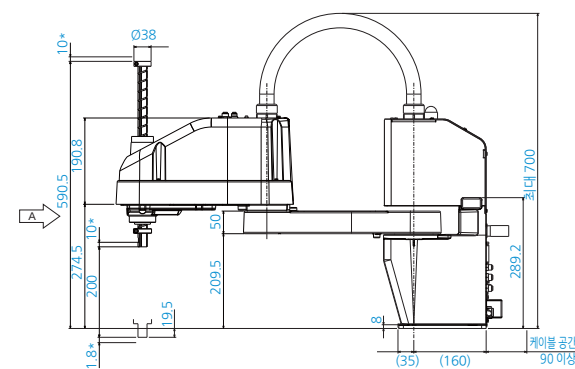
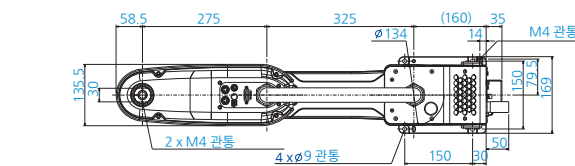
알 길이 : 600mm (60)

제 3관절 동작 범위 : 200mm (2)

		T6-602S	
설치 방법		가대 설치	
암 길이		600mm	
본체 무게(케이블 제외)		22 kg	
최대 동작 속도	제1+제2관절	4180mm/s	
	제3관절	1000mm/s	
	제4관절	1800 deg/s	
반복 정밀도	제1+제2관절	± 0.04 mm	
	제3관절	± 0.02 mm	
	제4관절	± 0.02 deg	
가반 중량 ¹	정격	2 kg	
	최대	6 kg	
표준 사이클 타임 ²		0.49 sec	
	제4관절 허용 관성 모멘트 ³	정격	0.01 kg·m ²
		최대	0.08 kg·m ²
제3관절 압입력		83 N	
사용자 배선/배관	사용자 배선	Hand I/O: IN6/OUT4 (D-sub 15pin), 24V User I/O: IN18/OUT12	
	사용자 배관	ø6 mm x 2, ø4mm x 1 : 내압0.59 MPa(6 kgf/cm ² : 86 psi)	
전원 / 전원 케이블 길이		AC100-240V/5m	
적합 컨트롤러		컨트롤러 내장 (일체형)	
환경 사양		표준(IP20)	
안전 규격		CE, KC, KCs	

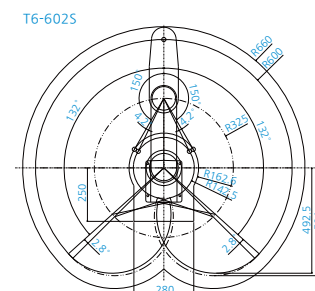
■ 가대 설치 외형도

[단위: mm]



■ 가대 설치 동작 범위

[단위: mm]



■ 컨트롤러 / 조작 옵션 대응표

티칭 팬던트 TP1	—
티칭 팬던트 TP2, TP3	●
컨베이어 트래킹	—
PG 모션 시스템	—
비상 정지 스위치	●
RS-232C 기판	—
확장 I/O 기판	—
필드버스 I/O 슬레이브 기판 PROFIBUS-DP · DeviceNet · CC-Link EtherNet/IP · PROFINET · EtherCAT	●
필드버스 I/O 마스터 기판 PROFIBUS-DP · DeviceNet EtherNet/IP	●
I/O 케이블 키트	—
비전 옵션 (PV1, CV1, CV2)	●
포스 센서 옵션 (S250)	—
드라이브 유니트 (DU)	—

■ 소프트웨어 옵션 대응표

Vision Guide 7.0	●
RC+ API 7.0	●
ECP	●
GUI Builder 7.0	●
OCR	●

머신 탠딩에 가장 적합한 슬림한 암과 고속 주변 기기, 벽, 천장에 대한 간섭이 적은 콤팩트 보디 실현

- C4-A901: 슬림하고 긴 암 타입
- 뛰어난 속도와 정밀도로 생산성 향상
- 콤팩트 보디로 설계 자유도 대폭 확대

형식번호

C4 - A 6 0 1 S □ - UL

가반 중량

4 : 4kg

암 길이

6 : 600mm

9 : 900mm

브레이크

1 : 모든 관절 브레이크 부착

환경

S : 표준

C : 클린 & ESD(정전기 대책)

UL 사양

UL : UL 대응

UL 비대응

설치 방법

가대 설치

■ 사양표

모델명		C4	C4L
형번		C4-A601*	C4-A901*
설치 방법		가대 설치	가대 설치
동작 자유도		6	6
최대 동작 영역	P점: J4, J5, J6 중심	600 mm	900 mm
손목 플랜지면		665 mm	965 mm
최대 동작 속도	제1관절	450°/s	275°/s
	제2관절	450°/s	275°/s
	제3관절	514°/s	289°/s
	제4관절	555°/s	
	제5관절	555°/s	
	제6관절	720°/s	
본체 중량(케이블 중량 제외)		27 kg	29 kg
반복 정밀도	제1~제6관절	±0.02 mm	±0.03 mm
최대 동작 범위	제1관절	±170° (스토퍼가 없는 경우는 ±180°)	
	제2관절	-160°/s~+65°	
	제3관절	-51°/s~+225°	
	제4관절	±200°	
	제5관절	±135°	
	제6관절	±360°	
가반 중량	정격	1 kg	
	최대	4 kg(아래 방향 5 kg)	
표준 사이클 타임 ^{*1}		0.37 sec	0.47 sec
하중 관성 모멘트 ^{*2}	제4관절	0.15 kg·m ²	
	제5관절	0.15 kg·m ²	
	제6관절	0.1 kg·m ²	
모터 소비 전력	제1관절	400 W	
	제2관절	400 W	
	제3관절	150 W	
	제4관절	50 W	
	제5관절	50 W	
	제6관절	50 W	
원점 복귀		원점 복귀 없음	
사용자 배선/배관	사용자 배선	9Pin D-Sub	
	사용자 배관	φ4mm×4	
환경 사양		표준 사양/클린 ^{*3} +ESD 사양	
적합 컨트롤러		RC700-A	
안전 규격		CE, KC, KCS	

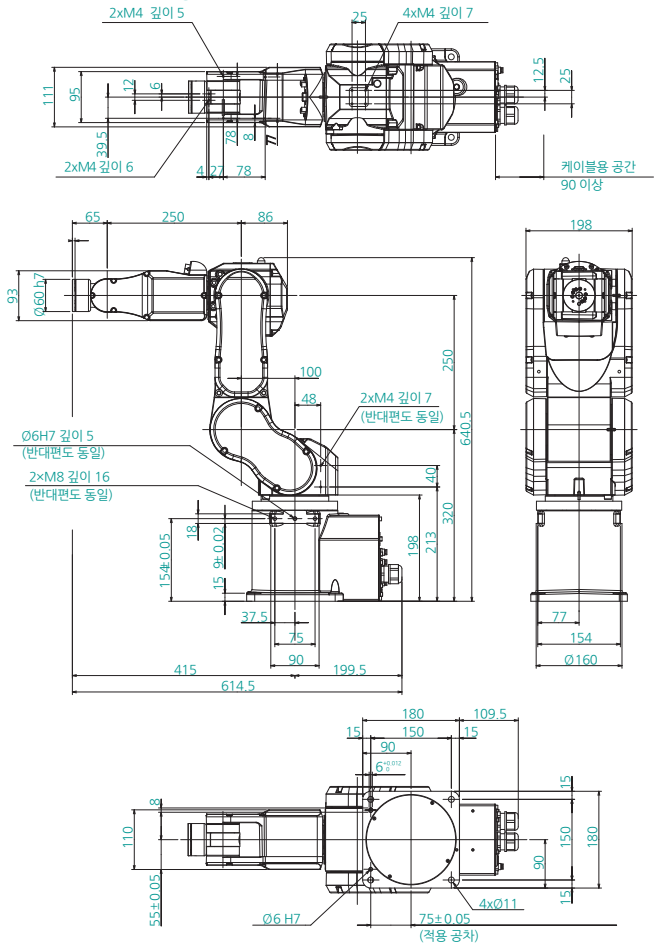
*1: 위치 결정 아치 모션(수평 300 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 1 kg 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트-동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
*2: 부하 중심이 각 암 중심 위치와 일치하는 경우, 중심 위치가 각 암 중심 위치를 벗어나면 Inertia 명령으로 편심량을 설정해 주십시오.
*3: 클린도: ISO 클래스 3(ISO14644-1) (기존 표기 클린도 클래스 10 상당, 동작 영역 중심 부근의 표면 공기 28317 cm³:1 cft 이내에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=10개 이하)
*천장 설치에 대해서는 프로그램 개발 소프트웨어 EPSON RC+에서 천장 설치 사양을 선택하여 사용하십시오.



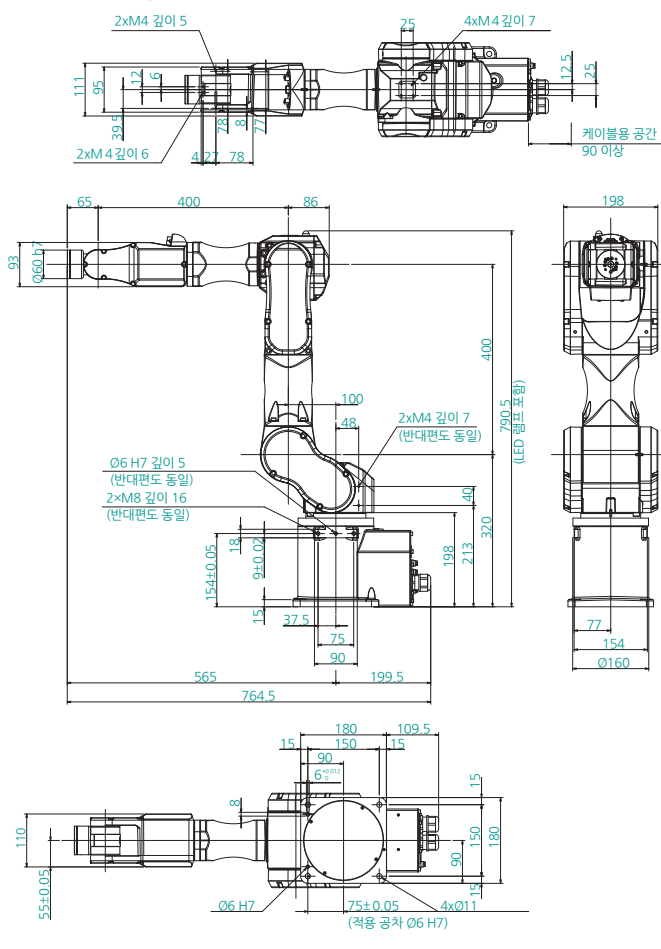
■ 외형도

[단위: mm]

A601 표준형

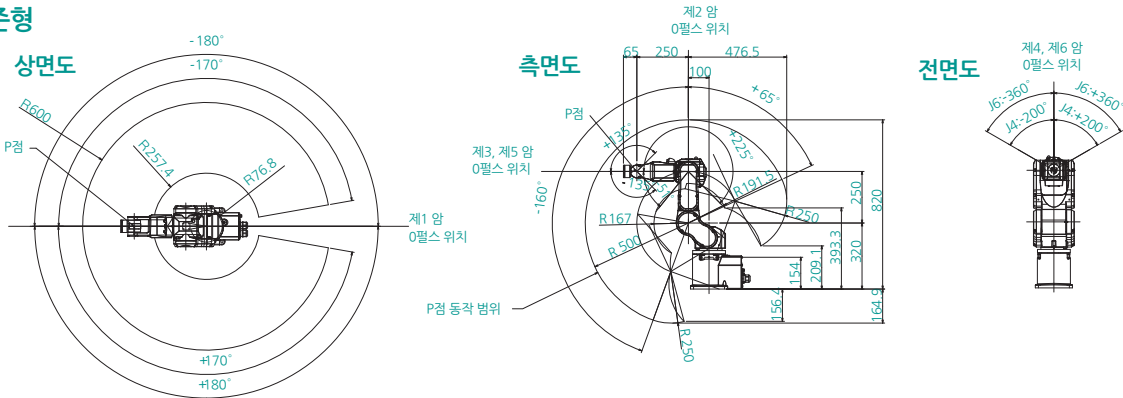


A901 표준형

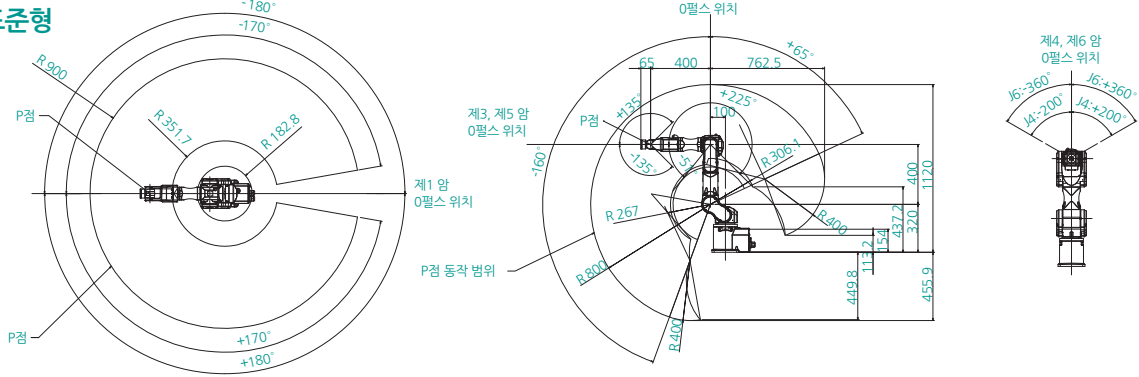


■ 동작 범위

A601 표준형



A901 표준형



C8 시리즈

C8/C8L

엡손의 독자적인 기술을 적용하여 고속에서도 저 진동을 실현한 고 가반 중량 모델

- 멀티 핸드를 사용한 여러 워크의 동시 이송이나 중량 부품의 반송과 조립에 최적

C8XL

머신 탠딩에 적합한 1,400mm의 슬림하고 긴 암

- 주변 기기에 대한 간섭이 적어서 좁은 공간에 들어가는 작업에 최적
- 경량, 콤팩트 보드로 설계 자유도 대폭 확대

형식번호

C8 - A 14 0 1 S □ □ - UL

가반 중량

□ 8 : 8kg

암 길이

□ 7 : 710mm

□ 9 : 900mm

□ 14 : 1400mm

브레이크

□ 1 : 모든 관절 브레이크 부착

환경

□ S : 표준

□ C : 클린 & ESD(정전기 대책)

□ P : 프로텍션(IP67)

UL 인증

□ UL : UL 사양

□ □ : UL 비대응

설치 방법

□ □ : 가대 설치

□ R : 천장 설치

□ W : 벽 설치

MC 케이블 장착 방향

□ □ : 케이블 측면 장착

□ B : 케이블 밑면 장착



■ 사양표

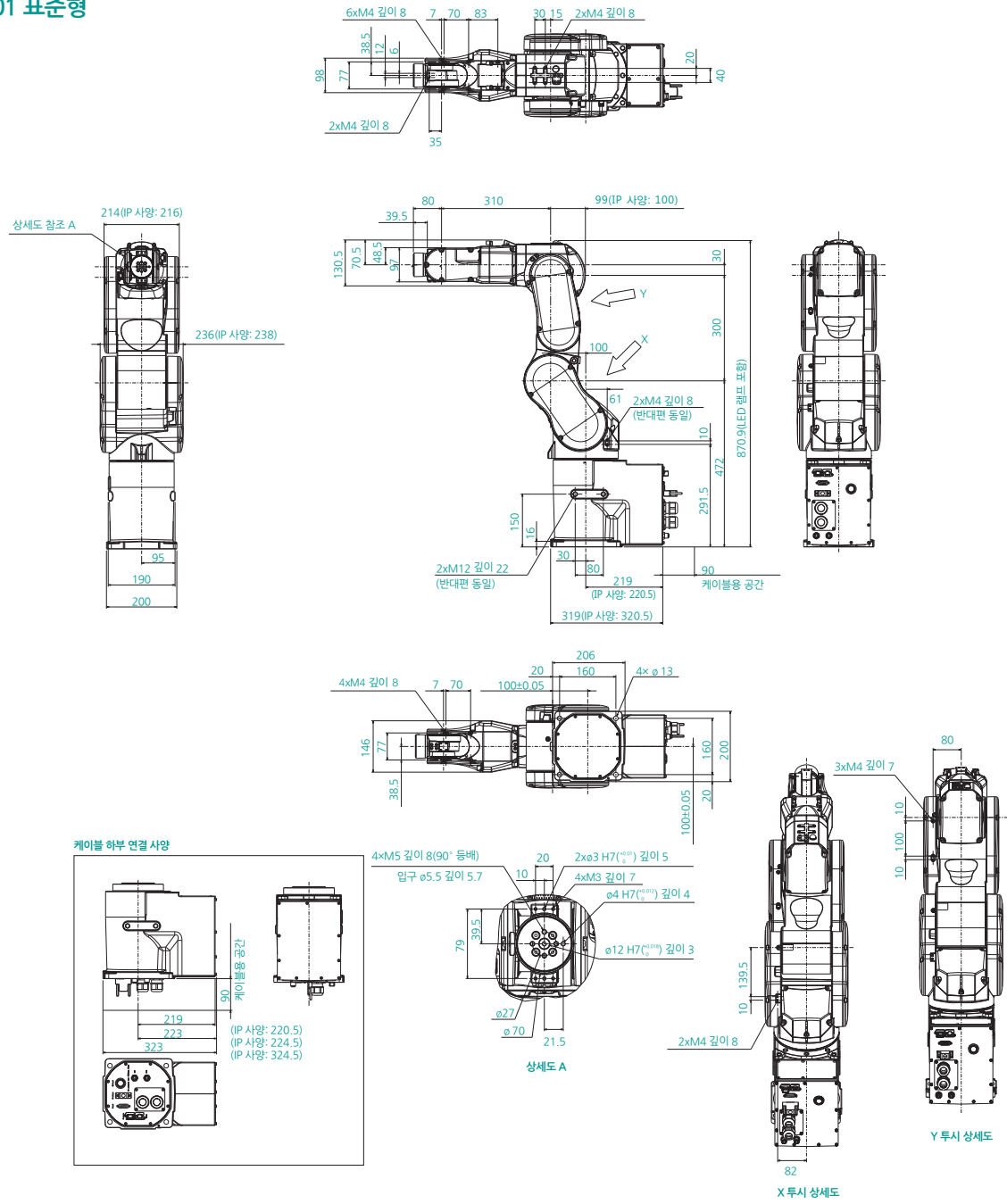
모델명	C8	C8L	C8XL
형번	C8-A701*	C8-A901*	C8-A1401*
설치 방법	가대 설치*		
동작 자유도	6		
최대 동작 영역	P점: J4, J5, J6 중심 711 mm	901 mm	1400 mm
손목 플랜지면	791 mm	981 mm	1480 mm
최대 동작 속도	제1관절 331°/s 제2관절 332°/s 제3관절 450°/s 제4관절 450°/s 제5관절 450°/s 제6관절 720°/s	제1관절 294°/s 제2관절 300°/s 제3관절 360°/s 제4관절 450°/s 제5관절 450°/s 제6관절 720°/s	200°/s 167°/s 200°/s
본체 중량(케이블 중량 제외)	49 kg (IP:53 kg)	52 kg (IP:56 kg)	62 kg (IP:66 kg)
반복 정밀도	제1~제6관절 ±0.02 mm	±0.03 mm	±0.05 mm
최대 동작 범위	제1관절 제2관절 제3관절 제4관절 제5관절 제6관절	±240° -61°~+202° ±200° ±135° ±360°	-135°~+55°
가반 중량	정격 최대	3 kg 8 kg	
표준 사이클 타임**	1 kg 5 kg 8 kg	0.31 sec 0.39 sec 0.48 sec	0.35 sec 0.43 sec 0.50 sec
허용 관성 모멘트	제4관절 제5관절 제6관절	0.47 kg·m² 0.47 kg·m² 0.15 kg·m²	
모터 소비 전력	제1관절 제2관절 제3관절 제4관절 제5관절 제6관절	1000 W 750 W 400 W 100 W 100 W 100 W	
원점 복귀		원점 복귀 없음	
사용자 배선/배관	사용자 배선 사용자 배관	15개(D-Sub) 8핀(RJ45) Cat. 5e 상당 6핀(포스 센서용) Φ6 mm 공기 튜브 2개 내압: 0.59 Mpa(6 kgf/cm²) (89 psi)	
환경 사양		표준 사양/클린**+ESD 사양/프로텍션(IP67) 사양	
적합 컨트롤러		RC700-A	
안전 규격		CE, KC, KCs	

*1: 위치 결정 장치 모션(수평 300 mm, 수직 25 mm 왕복)에서 각 부하 반송 시의 최고 속도가 되는 동작 포인트・동작 관련 설정에서의 동작 시간입니다.
*2: 클린도: C8/C8L은 ISO 클래스 3 (ISO14644-1) (기준 표기 클린도 클래스 10 상당, 동작 영역 중심 부근의 표본 공기 28317 cm³:1 cft 이내에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=10개 이하)
C8XL은 ISO 클래스 4 (ISO14644-1) (기준 표기 클린도 클래스 100 상당, 동작 영역 중심 부근의 표본 공기 28317 cm³:1 cft 이내에 입자 직경 0.1 μm 이상의 발진 수=100개 이하)
*천장 설치 및 벽면 설치에 대해서는 프로그램 개발 소프트웨어 EPSON RC+에서 천장 설치, 벽면 설치 사양을 선택하여 사용하십시오.

■ 외형도

[단위: mm]

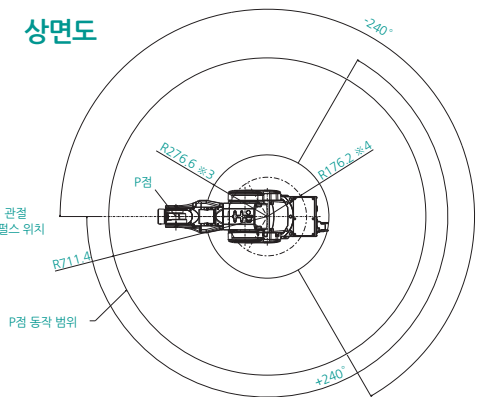
A701 표준형



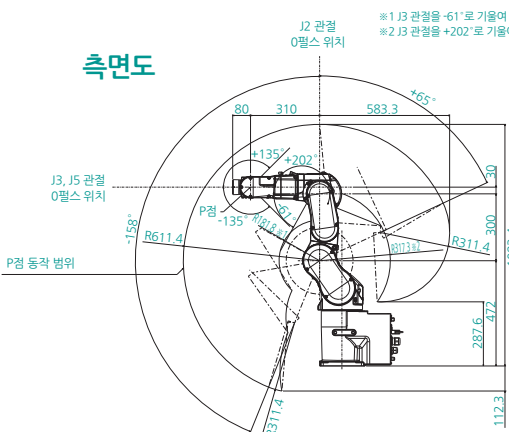
■ 동작 범위

A701 표준형

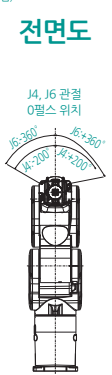
상면도



측면도



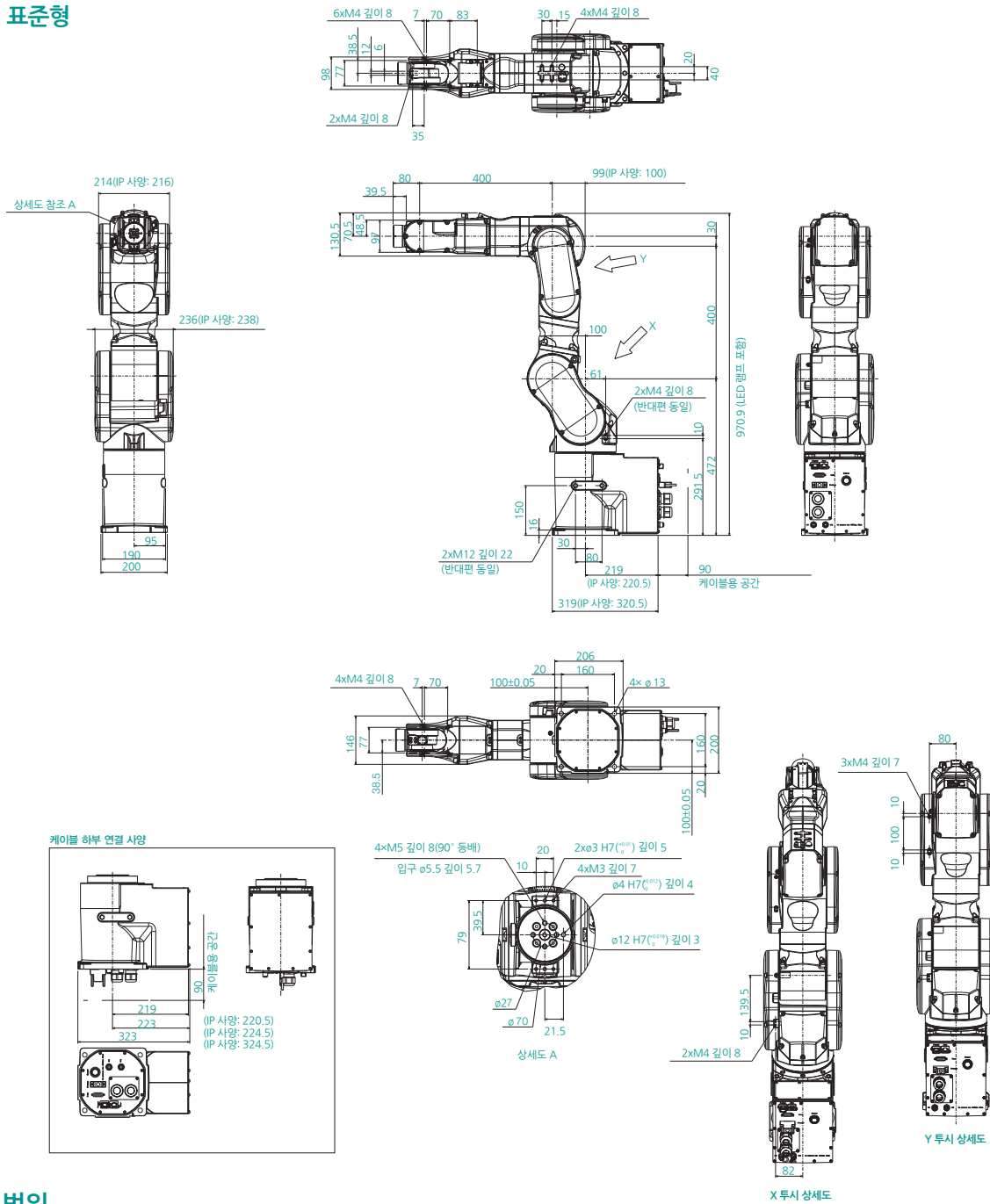
전면도



외형도

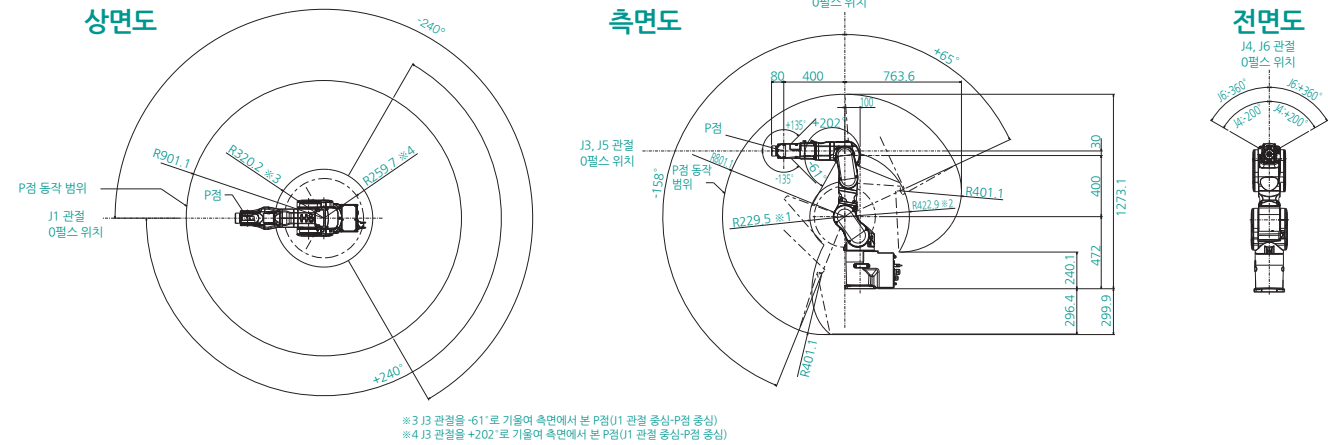
[단위: mm]

A901 표준형



동작 범위

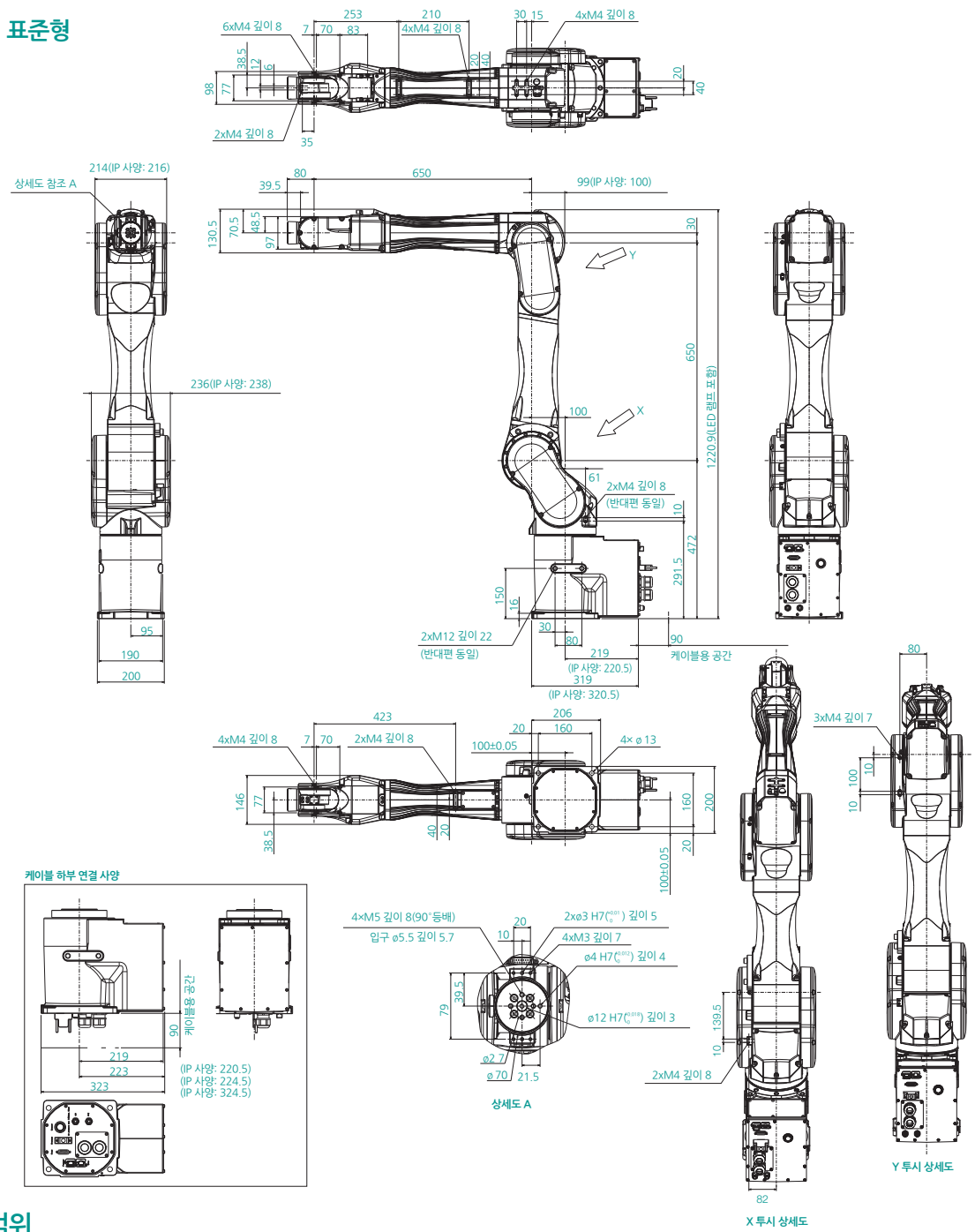
A901 표준형



외형도

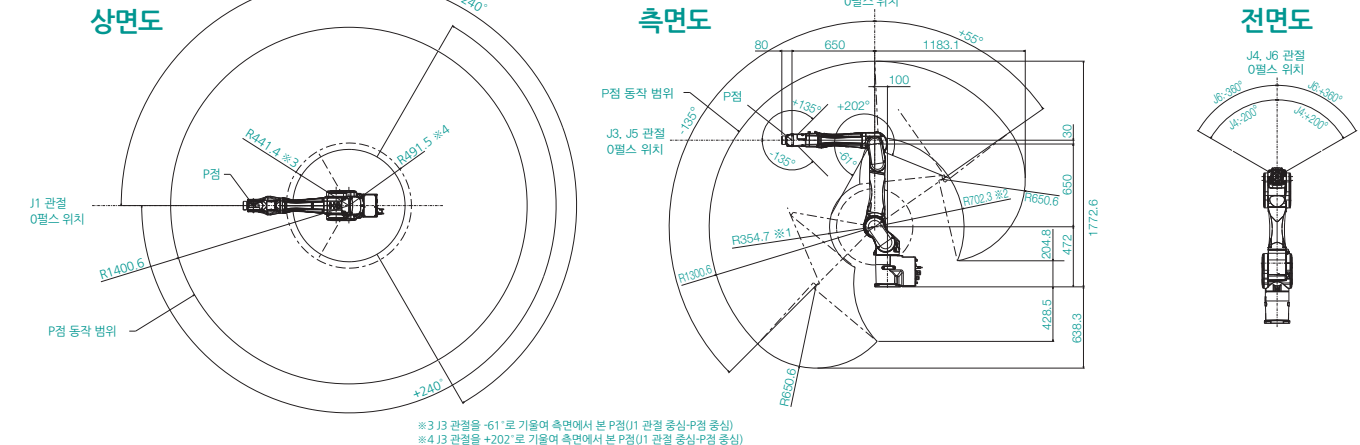
[단위: mm]

A1401 표준형



동작 범위

A1401 표준형



N2

■ 설치 면적 600x600mm로 당사 C4 대비 약 40%절감

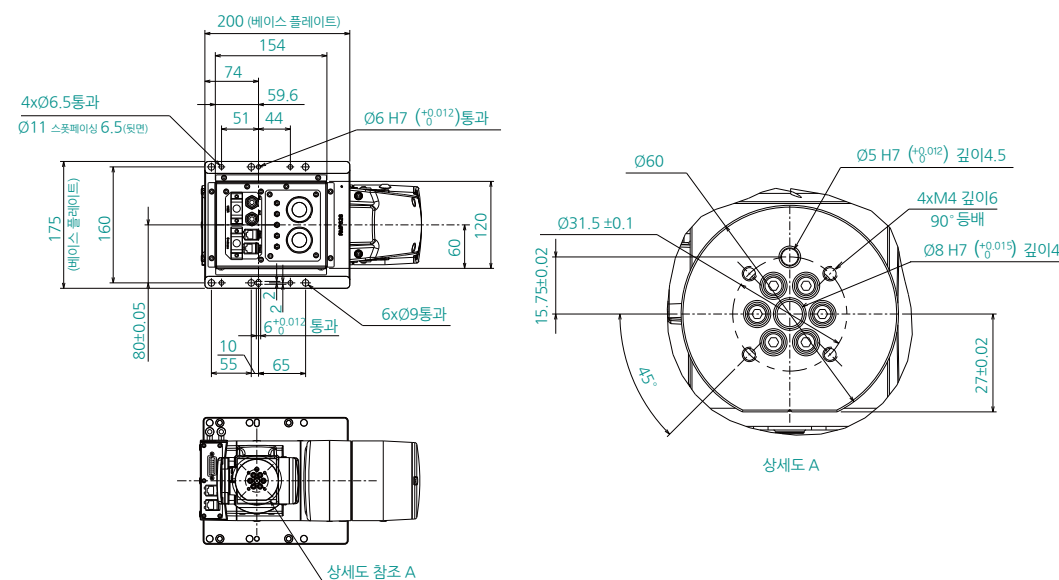
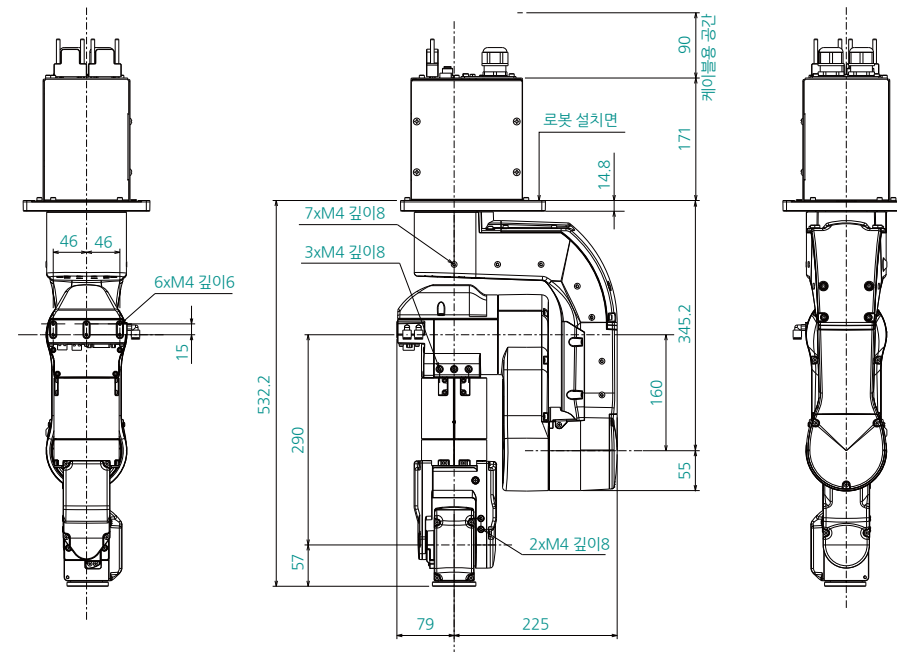


0 : 제2 ~ 제6관절 브레이크 부착

모델명		N2-A450SR	N2-A450S
설치 방법		천장 설치*1	가대 설치
동작 자유도		6	
최대 동작 영역	P점: J4, J5, J6 중심	450 mm	
손목 플랜지면		532.2 mm	
최대 동작 속도	제1관절	297°/s	
	제2관절	297°/s	
	제3관절	356°/s	
	제4관절	356°/s	
	제5관절	360°/s	
	제6관절	360°/s	
본체 중량 (케이블 중량 제외)		19 kg	
반복 정밀도	제1~제6관절	±0.02 mm	
최대 동작 범위	제1관절	±180°	
	제2관절	±180°	
	제3관절	±180°	
	제4관절	±195°	
	제5관절	±130°	
	제6관절	±360°	
가반 중량*2	정격	1 kg	
	최대	2.5 kg	
허용 관성 모멘트*3	제4관절	0.2 kg·m ²	
	제5관절	0.2 kg·m ²	
	제6관절	0.08 kg·m ²	
모터 소비 전력	제1관절	100 W	
	제2관절	100 W	
	제3관절	100 W	
	제4관절	30 W	
	제5관절	30 W	
	제6관절	15 W	
사용자 배선		15핀 (D-sub) 8핀 (RJ45) Cat.5e 상용 2개 (포스 센서 전용)	
사용자 배관		Ø6 mm 에어튜브 2개 / 내압: 0.59 MPa (6 kgf/cm ²) (89 psi)	
환경 사양		표준	
적합 컨트롤러		RC700-A	
안전 규격		CE, KC, KCs	

*1: 출하시에는 모두 "천장 설치"로 설정되어 있습니다. 가대 설치로 사용할 경우에는 프로그램 개발 소프트웨어 EPSON RC + 상에서 기중 설정을 해야합니다. *2: 부하 중량은 최대 6번 중량을 초과하여 사용하지 마십시오.
*3: 부하의 중심이 각 암 중심과 일치하는 경우의 값입니다. 중심 위치가 각 암 중심 위치를 벗어나 경우 INERTIA 명령으로 편심량을 설정하십시오.

[단위: mm]



측면도

(347)

$J2 = +30^\circ, J3 = -180^\circ$ 는 불포함

로봇 설치면

R169 (본체 간섭 영역)

LED

P점 R290 ($J2 = 0^\circ, J3 = -90^\circ$)

P점 R290 ($J2 = 0^\circ, J3 = -90^\circ$)

P점 R160 ($J2 = +60^\circ, J3 = -150^\circ$)

P점 R160 ($J2 = +60^\circ, J3 = -150^\circ$)

P점 R450 ($J2 = +135^\circ, J3 = -150^\circ$)

P점 R290 ($J2 = 0^\circ, J3 = -90^\circ$)

$0^\circ \leq J2 \leq +180^\circ, J3 = 0^\circ$

$180^\circ \leq J2 \leq 0^\circ$

$J2 = -180^\circ$

$J2 = +180^\circ$

$J2 = -135^\circ, J3 = +150^\circ$

$-180^\circ \leq J2 \leq 0^\circ$ 의 경우
 $0^\circ \leq J3 \leq +180^\circ$

전면도

(347)

$J2 = -30^\circ, J3 = +180^\circ$ 불포함

로봇 설치면

R169 (본체 간섭 영역)

P점 R290 ($J2 = 0^\circ, J3 = 90^\circ$)

P점 R160 ($J2 = -60^\circ, J3 = +115^\circ$)

P점 R450 ($J2 = -135^\circ, J3 = +150^\circ$)

$J2 = 0^\circ, J3 = 90^\circ$

$J2 = -60^\circ, J3 = +115^\circ$

$J2 = -135^\circ, J3 = +150^\circ$

$-180^\circ \leq J2 \leq 0^\circ$ 의 경우
 $0^\circ \leq J3 \leq +180^\circ$

상면도

제 1 관절 Olys 위치 ($J2 = 90^\circ, J3 = -180^\circ$)

$J1 = +180^\circ$

P점 R130 (상면 불가 영역)

P점 R160 ($J2 = +90^\circ, J3 = -180^\circ$)

P점 R450 ($J2 = +90^\circ, J3 = -180^\circ$)

$J1 = -180^\circ$

$J2 = +90^\circ, J3 = -180^\circ$

$J2 = -90^\circ, J3 = +180^\circ$

0° Olys 자세

제 4, 6관절 Olys 위치

$J4 = +125^\circ, J6 = -55^\circ$

$J5 = -360^\circ, J6 = -350^\circ$

소형 6축 로봇

N6-A850

폴딩암 형태의 신구조로 기존 6축 로봇 대비
공간절약 실현

- 스칼라형 아치 동작과 6축 로봇의 자유로운 동작을 갖추어, 컴팩트 한 공간에서 좌우 및 깊이 방향으로의 접근이 용이
- 자동차 부품 등의 공정 간 반송에 적합한 6kg 가반 중량
- 손목에 중공 구조를 채용하여 쉬운 설치와 티칭 작업에 기여

형식번호

N6 - A 85 0 □ □ R

가반 중량

□ 6 : 6kg

암 길이

□ 85 : 860mm

브레이크

□ 0 : 제2 ~ 제6관절 브레이크 부착

설치 방법

□ R : 천장 설치

MC 케이블 장착 방향

□ □ : 케이블 측면 장착
□ B : 케이블 뒷면 장착

환경

□ S : 표준
□ C : 클린 & ESD (정전기 대책)



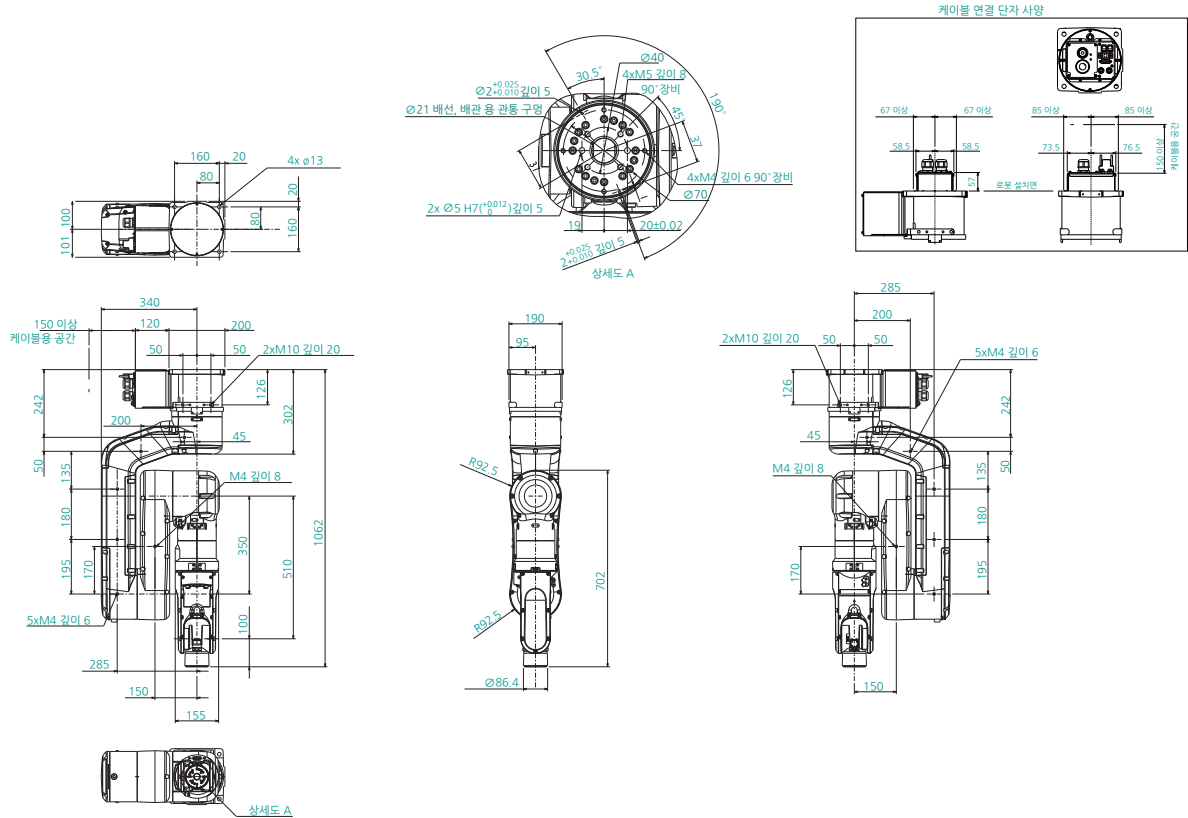
■ 사양표

모델명		N6
형번		N6-A850*
가반 중량*1	정격	3 kg
	최대	6 kg
최대 동작 영역	P점 : J1~J5 중심	860 mm
	J1~J6 플랜지면	960 mm
반복 정밀도	제1~제6관절	±0.03 mm
	제1관절	±180 deg
	제2관절	±180 deg
	제3관절	±180 deg
	제4관절	±200 deg
	제5관절	±125 deg
최대 동작 범위	제6관절	±360 deg
	제1관절	326 deg/s
	제2관절	326 deg/s
	제3관절	444 deg/s
	제4관절	444 deg/s
	제5관절	450 deg/s
최대 동작 속도	제6관절	537.8 deg/s
	제4관절	0.42 kg·m ²
	제5관절	0.42 kg·m ²
	제6관절	0.14 kg·m ²
허용 관성 모멘트*2	제4관절	0.42 kg·m ²
	제5관절	0.42 kg·m ²
	제6관절	0.14 kg·m ²
설치 방법		천장 설치
환경 사양		표준 사양 / 클린*3 & ESD 사양
본체 중량 (케이블 중량 제외)		64 kg
적합 컨트롤러		RC700-A
전원 전압		AC200~240V 단상
전원 공급 장치 용량		2.2 kVA
전원 케이블 길이		3m / 5m / 10m / 15m / 20m
사용자 배선		15핀 (D-sub) 8핀 (RJ45) Cat.5e 상용 2개 (비전 & 포스 센서 전용)
사용자 배관		Ø6 mm 에어튜브 2개 / 내압 : 0.59 MPa (6 kgf/cm ² : 86psi)
안전 규격		CE, KC, KCS

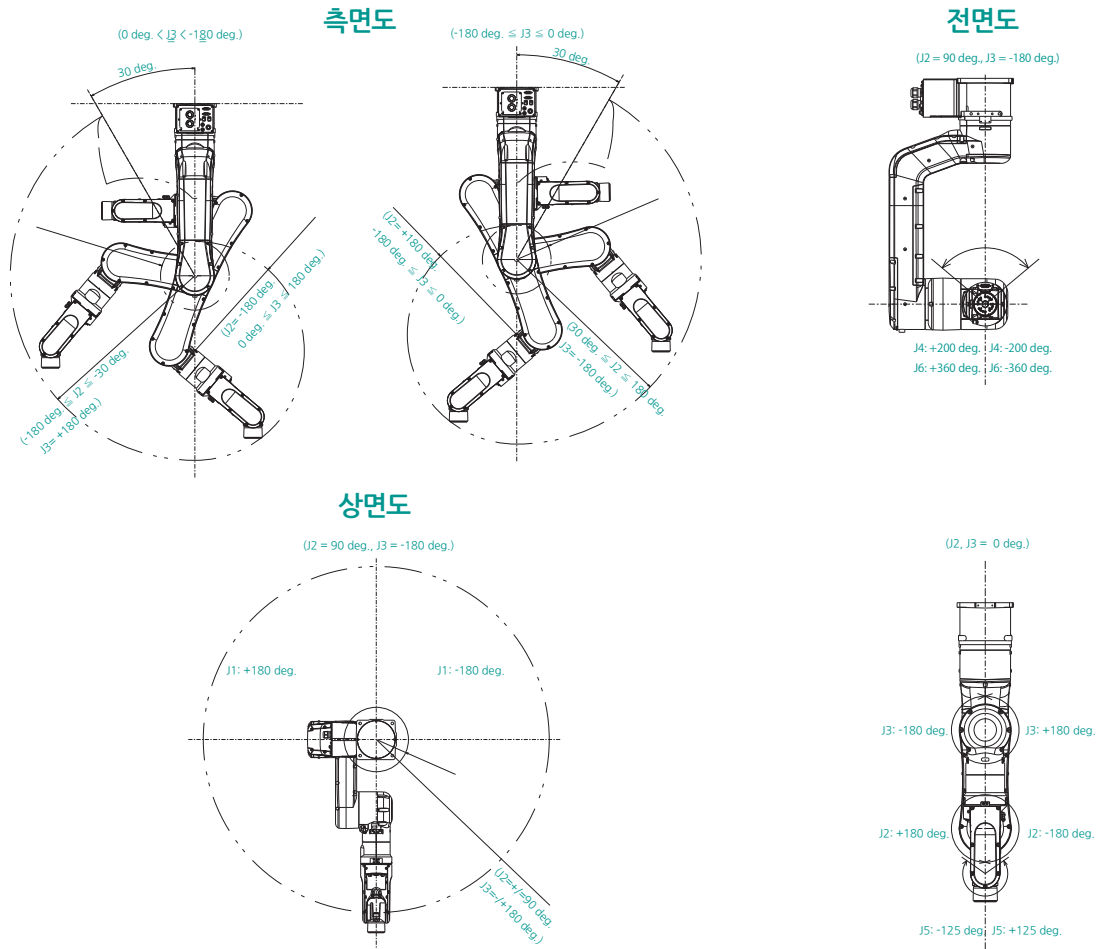
*1: 부하 중량은 최대 가반 중량을 초과하여 사용하지 마십시오.
*2: 부하의 중심이 각 암 센터와 일치하는 경우의 값입니다. 무게 중심이 중심 위치를 벗어 났을 경우에는 INERTIA 명령으로 편심량을 설정하십시오.
*3: 클린도 : ISO 클래스 5 (ISO14644-1) (기존 표기 클린 클래스 100 상당)
*4: 동작 환경은 동작 프로그램에 따라 다릅니다.

■ 외형도

[단위: mm]



■ 동작 범위



소형 6축 로봇

N6-A1000

폴딩암 형태의 신구조로 기존 6축 로봇 대비
공간절약 실현

- 높은 공간 효율성
 - 높이가 높은 장치나 선반에의 액세스 가능
 - 폴딩암 형태의 신구조로 제한된 공간에 설치 가능
- 선단 중공 구조로 핸드 배선이 간단

형식번호

N6 - A 100 0 □ □ □

가반 중량

□ 6 : 6kg

설치 방법

□ □ : 가대 설치

□ R : 천장 설치

암 길이

□ 100 : 1010mm

MC 케이블 장착 방향

□ □ : 케이블 측면 장착

□ B : 케이블 밑면 장착

브레이크

□ 0 : 제2 ~ 제6관절 브레이크 부착

환경

□ S : 표준

□ C : 클린 & ESD (정전기 대책)

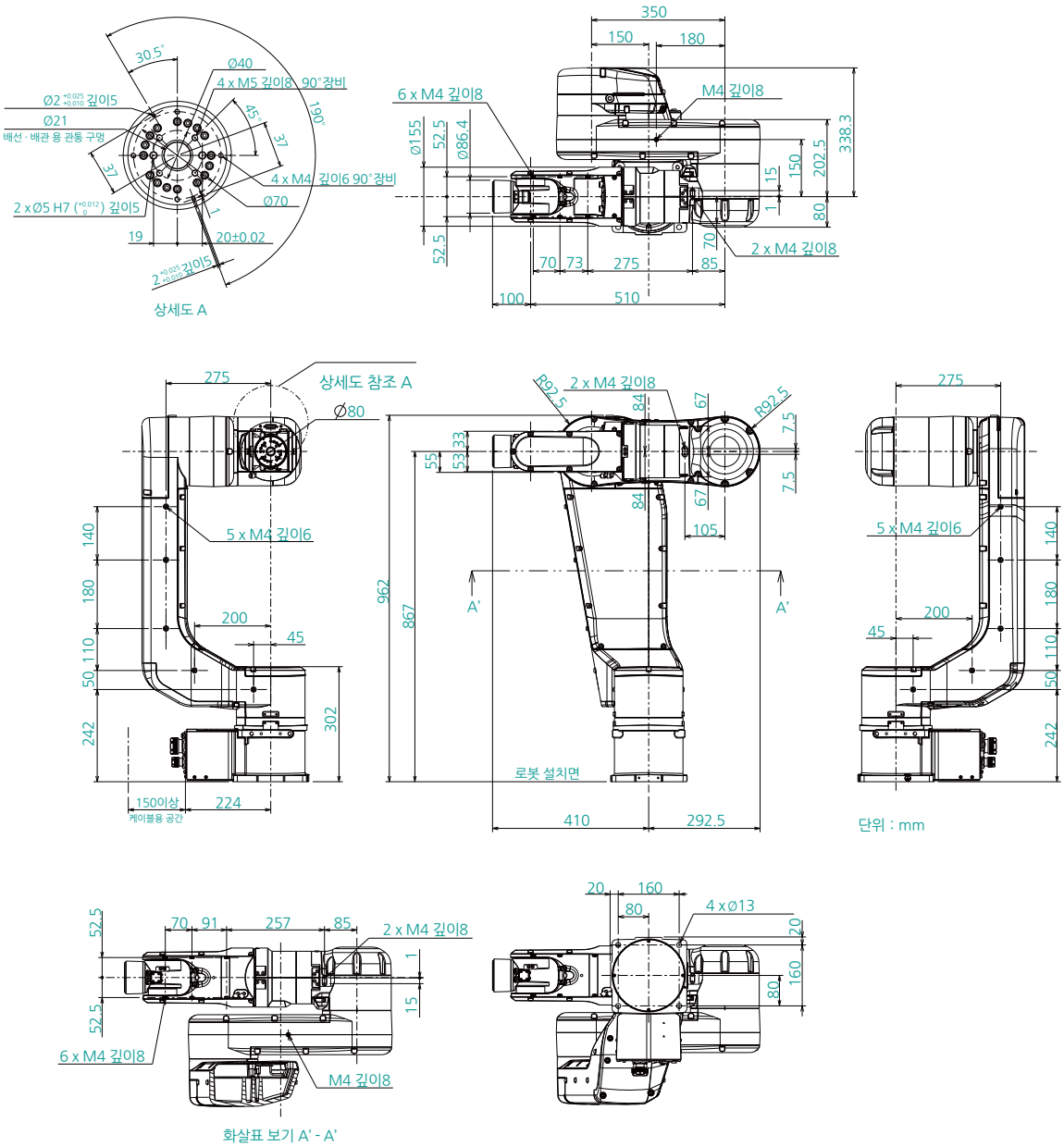
■ 사양표

모델명		N6
형번		N6-A1000S / SR / SB / SBR
가반 중량*1	정격	3 kg
	최대	6 kg
최대 동작 영역	P점 : J1~J5 중심	1010 mm
	J1~J6 플랜지면	1110 mm
반복 정밀도	제1~제6관절	±0.04 mm
	제1관절	±180 deg
	제2관절	±180 deg
	제3관절	±180 deg
	제4관절	±200 deg
	제5관절	±125 deg
	제6관절	±360 deg
최대 동작 범위	제1관절	326 deg/s
	제2관절	326 deg/s
	제3관절	444 deg/s
	제4관절	444 deg/s
	제5관절	450 deg/s
	제6관절	537.8 deg/s
최대 동작 속도	제4관절	0.42 kg·m ²
	제5관절	0.42 kg·m ²
	제6관절	0.14 kg·m ²
허용 관성 모멘트*2	제4관절	0.42 kg·m ²
	제5관절	0.42 kg·m ²
	제6관절	0.14 kg·m ²
설치 방법	가대 설치 / 천장 설치	
환경 사양	표준 사양, 클린 사양 (ISO5 / ESD)	
본체 중량 (케이블 중량 제외)	69 kg	
적합 컨트롤러	RC700-A	
전원 전압	AC200~240V 단상	
전원 공급 장치 용량*3	1.0 kVA	
전원 케이블 길이	3m / 5m / 10m / 15m / 20m	
사용자 배선	15핀 (D-sub) 8핀 (RJ45) Cat.5e 상용 2개 (비전 및 포스 센서 전용)	
사용자 배관	Ø6 mm 에어튜브 2개 / 내압: 0.59 MPa (6 kgf/cm ²) (89 psi)	
안전 규격	CE, KC, KCS	

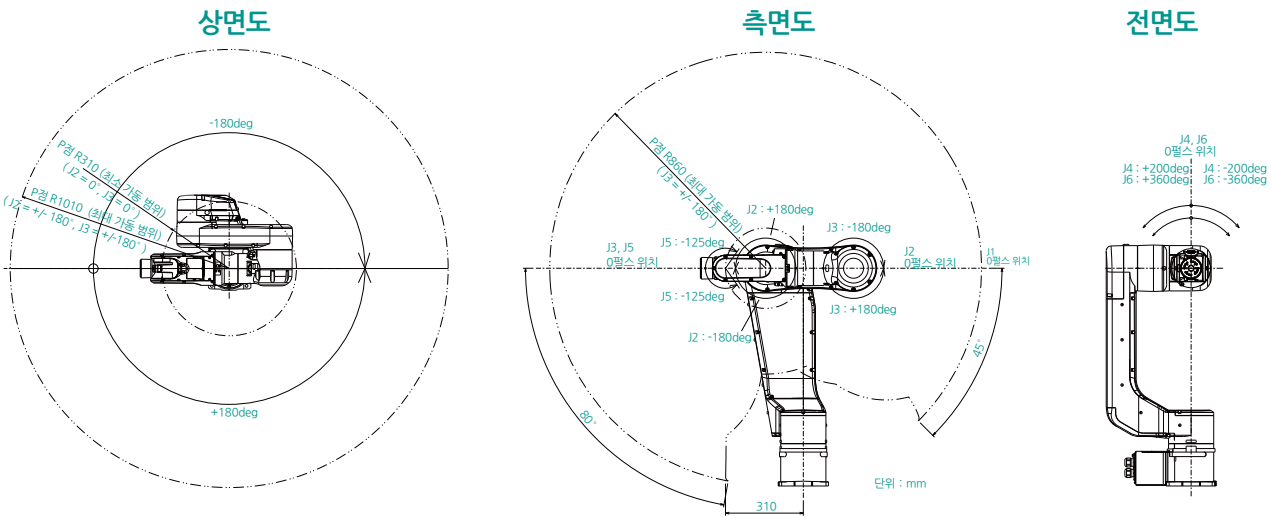
*1: 부하 중량은 최대 가반 중량을 초과하여 사용하지 마십시오.
*2: 부하의 중심이 각 암 센터와 일치하는 경우의 값입니다. 무게 중심이 중심 위치를 벗어 났을 경우에는 INERTIA 명령으로 편심량을 설정하십시오.
*3: 동작 환경과 프로그램에 따라 달라집니다.

■ 외형도

[단위: mm]



■ 동작 범위



VT6L

뛰어난 가격 대비 성능과 사용 편의성!
자동화의 토탈코스트를 대폭 절감!

- 간단한 설치로 즉시 사용 가능한 6 축 로봇
- 컨트롤러 내장으로 공간 절약
- 모터 배터리 교체가 필요없이 유지 보수 시간 절감
- 중공 구조로 심플한 배선 가능
- AC 100 ~ 240 V의 다양한 입력 전압 지원으로
 편리함을 향상

형식번호

VT6 - A90 1 S

가반 중량

6

: 6kg

암 길이

90

: 920mm

브레이크

S

: 모든 관절 브레이크 부착

설치 방법

: 가대 설치

R

: 천장 설치

W

: 벽 설치

환경

S

: 표준



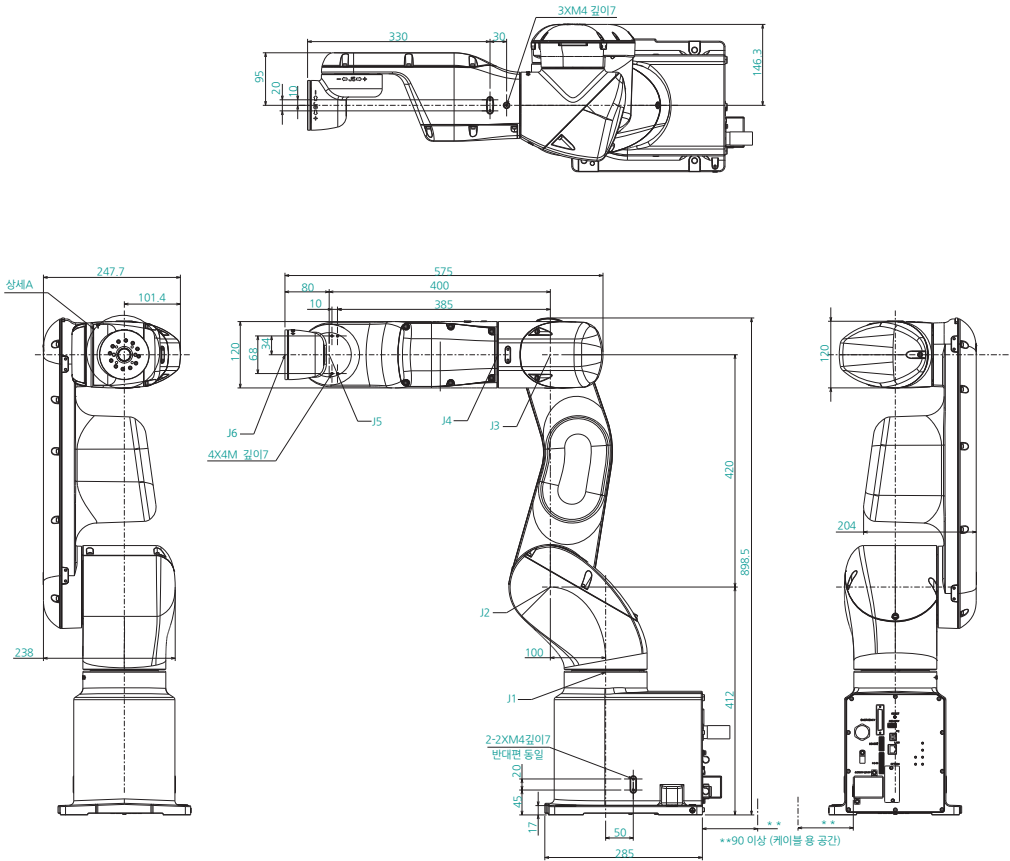
■ 사양표

모델명		VT6L
형번		VT6-A901S
가반 중량 ^{*1}	정격	3 kg
	최대	6 kg
최대 동작 영역	P점 : J1~J5 중심	920 mm
	J1~J6 플랜지면	1000 mm
반복 정밀도	제1~제6관절	±0.1 mm
표준 사이클 타임	최대	0.6 sec
최대 동작 범위	제1관절	±170°
	제2관절	-160°~+65° (225°)
	제3관절	-51°, +190° (241°)
	제4관절	±200°
	제5관절	±125°
	제6관절	±360°
최대 동작 속도	제1관절	166.2°/s
	제2관절	122.5°/s
	제3관절	118.8°/s
	제4관절	271.4°/s
	제5관절	296.8°/s
	제6관절	293.2°/s
허용 모멘트	제4관절	12Nm
	제5관절	12Nm
	제6관절	7Nm
허용 관성 모멘트 ^{*2}	제4관절	0.3 kg·m²
	제5관절	0.3 kg·m²
	제6관절	0.1 kg·m²
설치 방법	가대 설치 / 천장 설치 / 벽 설치	
환경 사양	표준	
본체 중량 (케이블 중량 제외)	40 kg	
적합 컨트롤러	컨트롤러 내장 일체형	
전원 케이블 길이	AC100~240V 단상 / 5m	
전원 공급 장치 용량 ^{*3}	1.2 kVA	
사용자 배선	없음 (외부 배선 키트 옵션 장착 가능)	
사용자 배관	없음 (외부 배선 키트 옵션 장착 가능)	
I/O	표준 I/O	입력 24점, 출력 16점 (극성 없음)
	원격 I/O	입력 8점, 출력 8점 (표준 I/O 할당된 원격 기능)
안전 규격	CE, KC, KCs	

*1: 부하 중량은 최대 가반 중량을 초과하여 사용하지 마십시오.
*2: 부하의 중심이 각 암 센터와 일치하는 경우의 값입니다. 무게 중심이 중심 위치를 벗어 났을 경우에는 INERTIA 명령으로 편심량을 설정하십시오.
*3: 동작 환경과 프로그램에 따라 달라집니다.

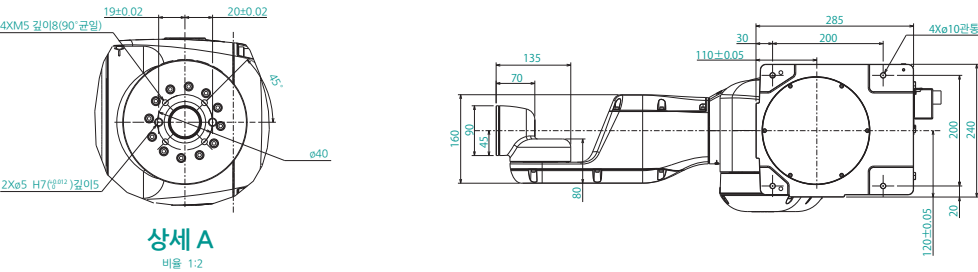
■ 외형도

[단위: mm]



티칭 팬던트 TP1	-
티칭 팬던트TP2 / TP3	●
컨베이어 트래킹	-
PG 모션 시스템	-
비상 정지 스위치	●
비상 케이블 키트 (단자)	●
RS-232C 기판	-
확장 I/O 기판	-
필드버스 I/O 슬레이브 기판 CC-LINK, ProfiBus, ProfiNet EtherCAT, EtherNet/IP, DeviceNet	●
필드버스 I/O 마스터 기판	●
I/O 케이블 키트	-
드라이브 유니트 (DU)	-
비전 옵션 (CV2)	●
포스 센서 옵션 (S250)	-

Vision Guide 7.0 / PV1	●
Force Guide 7.0	-
RC+ API 7.0	●
ECP	●
GUI Builder 7.0	●
OCR	●
VRT	●



■ 동작 범위

