

工业机器人自动化目录

产品数据表



欧姆龙的5大优势

欧姆龙新型机器人自动化提升了生产线的严格标准，从而带来了5个主要优势

性能

同步Sysmac机械控制和新型视觉导引机器人，可确保整体吞吐量。



快速交货

5个大型的自动化仓库可快速交付零部件。

简化

使用集成式软件环境控制生产线，
缩短启动和维护时间。

高效

可收集、共享和管理机器人、控制器和
传感器提供的所有生产数据，以提高效率。

灵活

软件辅助系统可自动生成新的程序代码。



工业机器人 三大系列，100多个型号

使用机器人进行多种应用的制造现场革新

欧姆龙使用种类广泛的控制设备并整合机器人技术，从先进的生产设备到人工操作工序，为多种应用提供自动化解决方案。

并联机器人

Hornet和Quattro为高速并联机器人，适用于食品、饮料、制药和包装等行业。Quattro为具有高负载性能的四轴机器人，在高速高精度方面表现出色。



Hornet 565
Quattro 650/800



关节型机器人

欧姆龙六轴机器人系列适用于复杂的机械组装、物料搬运、检查和包装。



Viper 650/850



Cobra 450/500/650
eCobra 600/800

SCARA机器人

高性能四轴SCARA产品系列适用于精密机械组装、物料搬运、包装和螺杆传动。

先进的机器人集成解决方案

先进的机器人集成解决方案结合了机器人和自动化的生态系统，旨在优化整个产品设计和制造周期。

可为配备了先进的欧姆龙NJ501-R机械自动化控制器和Sysmac Studio软件的欧姆龙强大的机器人产品系列提供统一的环境。

优势

控制的整合

简化集成机器人与机器的统一控制（传统方式由独立的控制器执行），同时实现外围设备和机器人之间的密切协调，使自动化系统达到前所未有的复杂性和灵活性。

构建流程的整合

无缝整合从设计、调试、运行到维护的整个流程，以解决生产线开发和实施过程中人力短缺问题，缩短产品上市时间。

组件

欧姆龙机器人

如今，集成式eCobra SCARA机器人系列具有与欧姆龙NJ501-R实时EtherCAT连接的功能。

欧姆龙NJ501-R

通过无缝整合运动、机器人、逻辑、IO和安全性，集成的机器与机器人控制器提供了高性能和可扩展性。

SYSMAC Studio

统一的软件平台，用于模拟、部署、控制和监控机器人及欧姆龙自动化生态系统。

应用管理器

适用于视觉、配方管理和机器人应用模块（如PackManager）的应用级运行时环境。



SCARA EtherCAT从站机器人



机械自动化控制器与机器人EtherCAT主站



Sysmac Studio软件用于模拟和编程

独立型机器人

经过行业验证，具有高性能、高可靠性的机器人系列，能够以理想方式满足机器人应用的严格需求。

使用简单易用的软件对机器人进行编程，可以轻松开发并快速调试机器人应用。

优势

高价值

高性能机器人和灵活的平台，可集成汽车、数字、制药以及食品和饮料行业的多种机器人应用。

易于整合

借助功能强大且易于使用的开发环境，简化集成机器人、视觉、进料和包装应用。

可靠性

经久耐用且久经考验的硬件和软件以及全球部署的数千台机器人，均由欧姆龙支持网络提供支持。

组件

欧姆龙机器人

全系列SCARA机器人、并联机器人和关节型机器人既支持传统的独立部署，也可连接至控制器。

自动化控制环境（ACE）

基于PC的开发软件，可轻松管理欧姆龙全系列机器人、视觉和进料系统。

应用管理器

适用于视觉、配方管理和机器人应用模块（如PackManager）的应用级运行时环境。

ePLC

软件选购件支持机器人通过以太网与欧姆龙NX/NJ/NY或第三方PLC通信。



具有以太网连接功能的全系列机器人



ACE软件适用于应用开发

机器人使用示例

建议的流程和应用

		并联机器人	
		Hornet 565	Quattro 650/800
食品和饮料	一次包装		◆
	二次包装	◆	◆
	理料、包装	◆	◆
电子产品	码垛		
	拧紧装置		
	总装		
	去毛刺和抛光		
	涂胶		
	测量、检查、测试		◆
汽车	树脂注塑		
	冲压		
	机器装料		
	涂胶		
	测量、检查、测试		
	物料搬运		
规格	安装	倒置式	
	有效负载	3 kg (8 kg *1)	650: 6 kg (15 kg *2) 800: 4 kg (10 kg *2)
	半径	565 mm	650 ~ 800 mm
	工作半径	---	---
	重复定位精度	±0.10 mm	±0.10 mm

*1.无旋转轴

*2.使用P30的Quattro

先进的机器人集成解决方案



iX3



iX4



Viper 650/850



eCobra 600/800

并联机器人——适用于食品、制药和日化行业

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 高达1.4 m/s的传送带跟踪速度
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 有效降低安装成本和机器人振动
- 最大工作直径1130 mm
- 工作高度425 mm
- 最大有效载荷可达8 kg
- 重量52 kg



产品规格

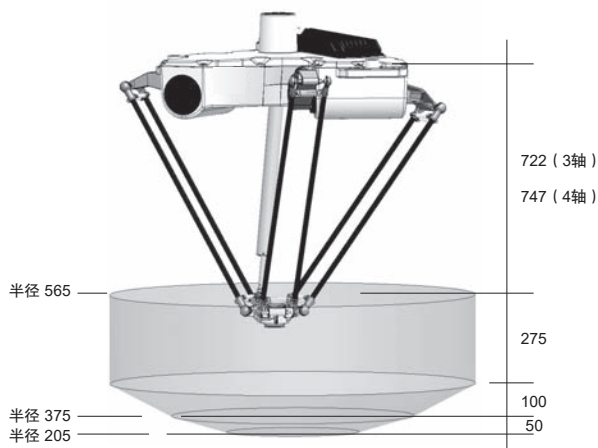
产品名称		iX3			
		565			
尺寸		3轴		4轴	
轴数		Standard	IP65/67	Standard	IP65/67
IP					
型号		RX3-2065600	RX3-2065610	RX3-2065604	RX3-2065614
安装		倒置式			
工作范围		X、Y轴（行程）			
		1130 mm			
		Z轴（行程）			
		-		±360°	
		8 kg		3 kg	
最大有效载荷		±0.10 mm			
重复精度					
连续节拍时间 (20°C测试环境)*1		有效载荷0.1 kg		0.35 s	
		有效载荷1.0 kg		0.37 s	
		有效载荷3.0 kg		0.42 s	
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相			
防护等级		底座	机器人顶部	IP20	IP65
			机器人底部	IP20	IP65
		IP65			
		IP67			
环境要求		环境温度			
		1~40°C			
		湿度范围			
		5~90%（无结露）			
重量		52 kg			
基本配置		控制器			
		iCS-ECAT			
		板载I/O（输入/输出）			
		12/8			
		传送带跟踪输入			
		2			
		RS-232C串行通讯端口			
1					
编程环境					
Sysmac Studio 64位					
ACE Sight					
有					
ePLC连接					
无					
ePLC I/O					
无					
可连接的控制器		NJ501-R系列			

*1. 标准节拍距离, mm (25/305/25)

外形尺寸

(单位: mm)

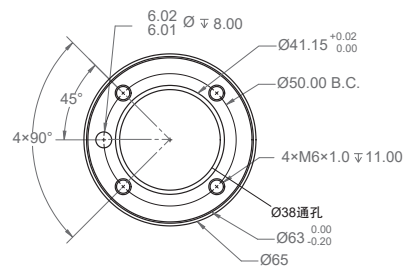
iX3



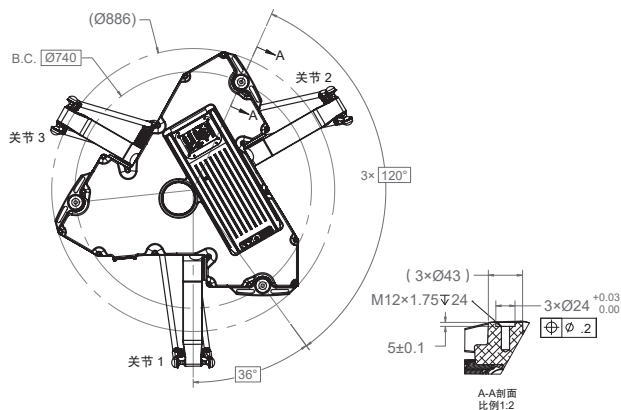
前面板



法兰



占地面积



机器人部件代码与随附配件

类型	iX3	
	Standard	IP65/67
iX3 3轴	RX3-2065600	RX3-2065610
iX3 4轴	RX3-2065604	RX3-2065614
概述	与NJ501-R系列控制器结合使用, 可通过EtherCAT连接最多8台机器人	
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) 前面板套件 (92546-10358) 	

四轴并联机器人——具备高速与高精度性能

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 四轴臂均匀分担机器人负载
- 快速、高精度搬运和装配
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 符合美国农业部防止产品污染的卫生标准（USDA）
- 最大工作直径1300 mm
- 工作高度500 mm
- 最大有效载荷可达15 kg
- 重量117 kg



产品规格

产品名称		iX4		
		650		
尺寸		H		HS
类型		Standard	IP65/67	Standard
IP				
型号		RX4-216600[]	RX4-216602[]	RX4-216601[]
轴数		4		
安装		倒置式		
工作范围		X、Y轴（行程）	1300 mm	
		Z轴（行程）	500 mm	
		旋转轴 （旋转角度）	0°（已固定）（P30）	
			±46.25°（P31）	
±92.5°（P32）				
		±185°（P34）		
最大有效载荷		6 kg（P30: 15 kg）		3 kg（P30: 12 kg）
重复精度		±0.10 mm		
连续节拍时间 （20°C测试环境）		有效载荷0.1 kg	0.30 s *1, 0.46 s *2	
		有效载荷1.0 kg	0.36 s *1, 0.47 s *2	
		有效载荷2.0 kg	0.37 s *1, 0.52 s *2	
		有效载荷4.0 kg	0.41 s *1, 0.58 s *2	
		有效载荷6.0 kg	0.43 s *1, 0.61 s *2	
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相		
防护等级		底座	IP20	IP65
		机器人顶部 机器人底部	IP65	IP65
		工作平台、臂	IP67	
环境要求		环境温度	1~40°C	
		湿度范围	5~90%（无结露）	
重量		117 kg		
经美国农业部（USDA）认证的肉禽加工机型		---	---	有
基本配置		控制器	iCS-ECAT	
		板载I/O（输入/输出）	12/8	
		传送带跟踪输入	4	
		RS-232C串行通讯端口	1	
		编程环境	Sysmac Studio 64位	
		ACE Sight	有	
		ePLC连接	无	
ePLC I/O	无			
可连接的控制器		欧姆龙NJ501-R系列		

*1. 标准节拍距离, mm (25/305/25)

*2. 扩展节拍距离, mm (25/700/25)

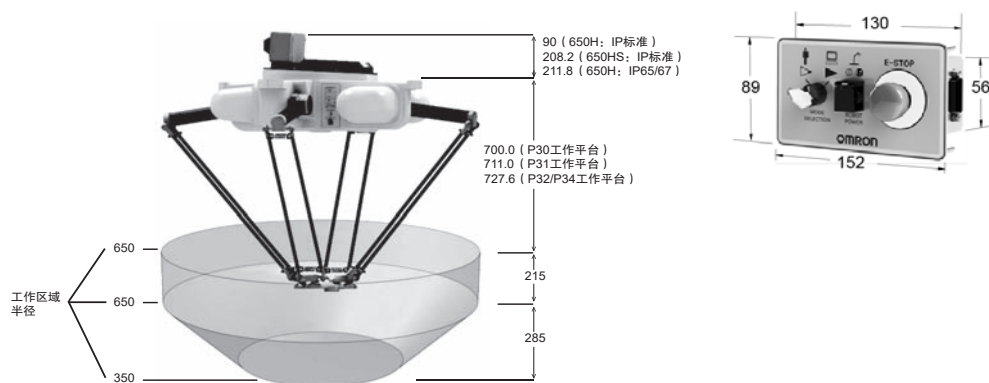
外形尺寸

(单位: mm)

iX4-650H/HS

注: 图片显示为HS型。

前面板



四种不同的工作平台可选, 提供不同的旋转范围。

外观				
类型	P30	P31	P32	P34
旋转角度	无旋转	±46.25°	±92.5°	±185°
最大有效载荷	H: 15 kg, HS: 12 kg	H: 6 kg, HS: 3 kg	H: 6 kg, HS: 3 kg	H: 6 kg, HS: 3 kg

注: 以上显示为H型的工作平台外观。HS型的工作平台由不锈钢制成。

机器人部件代码与随附配件

类型	iX4		
	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67
iX4 P30	RX4-2166000	RX4-2166010	RX4-2166020
iX4 P31	RX4-2166001	RX4-2166011	RX4-2166021
iX4 P32	RX4-2166002	RX4-2166012	RX4-2166022
iX4 P34	RX4-2166004	RX4-2166014	RX4-2166024
概述	与NJ501-R系列控制器结合使用, 可通过EtherCAT连接最多8台机器人		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) 前面板套件 (92546-10358) 		

四轴并联机器人——具备高速与高精度性能

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 四轴臂均匀分担机器人负载
- 快速、高精度搬运和装配
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 符合美国农业部防止产品污染的卫生标准（USDA）
- 最大工作直径1600 mm
- 工作高度500 mm
- 最大有效载荷可达10 kg
- 重量117 kg



产品规格

产品名称		iX4		
		800		HS
尺寸		H		
类型		Standard	IP65/67	Standard
IP				
型号		RX4-216630[]	RX4-216632[]	RX4-216631[]
轴数		4		
安装		倒置式		
工作范围		X、Y轴（行程）	1600 mm	
		Z轴（行程）	500 mm	
		旋转轴 （旋转角度）	0°（已固定）（P30）	
			±46.25°（P31）	
±92.5°（P32）				
		±185°（P34）		
最大有效载荷		4 kg（P30: 10 kg）		1 kg（P30: 7 kg）
重复精度		±0.10 mm		
连续节拍时间 （20°C测试环境）		有效载荷0.1 kg	0.33 s *1, 0.48 s *2	
		有效载荷1.0 kg	0.38 s *1, 0.50 s *2	
		有效载荷2.0 kg	0.40 s *1, 0.55 s *2	
		有效载荷4.0 kg	0.45 s *1, 0.62 s *2	
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相		
防护等级		底座	IP20	IP66
		机器人顶部 机器人底部	IP65	IP66
		工作平台、臂	IP67	
环境要求		环境温度	1~40°C	
		湿度范围	5~90%（无结露）	
经美国农业部（USDA）认证的肉禽加工机型		---	---	有
重量		117 kg		
基本配置		控制器	ICS-ECAT	
		板载I/O（输入/输出）	12/8	
		传送带跟踪输入	4	
		RS-232C串行通讯端口	1	
		编程环境	Sysmac Studio 64位	
		ACE Sight	有	
		ePLC连接	无	
ePLC I/O	无			
可连接的控制器		欧姆龙NJ501-R系列		

*1. 标准节拍距离, mm (25/305/25)

*2. 扩展节拍距离, mm (25/700/25)

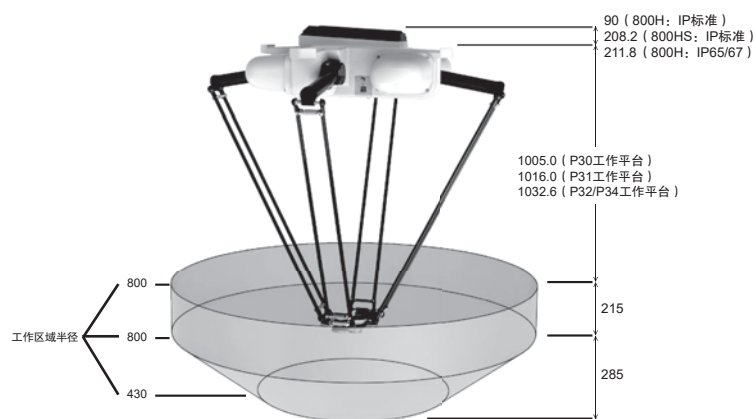
外形尺寸

(单位: mm)

ix4-800H/HS

注: 图片显示为H型。

前面板



四种不同的工作平台可选, 提供不同的旋转范围。

外观				
类型	P30	P31	P32	P34
旋转角度	无旋转	±46.25°	±92.5°	±185°
最大有效载荷	H: 10 kg, HS: 7 kg	H: 4 kg, HS: 1 kg	H: 4 kg, HS: 1 kg	H: 4 kg, HS: 1 kg

注: 以上显示为H型的工作平台外观。HS型的工作平台由不锈钢制成。

机器人部件代码与随附配件

类型	ix4		
	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67
ix4 P30	RX4-2166300	RX4-2166310	RX4-2166320
ix4 P31	RX4-2166301	RX4-2166311	RX4-2166321
ix4 P32	RX4-2166302	RX4-2166312	RX4-2166322
ix4 P34	RX4-2166304	RX4-2166314	RX4-2166324
概述	与NJ501-R系列控制器结合使用, 可通过EtherCAT连接最多8台机器人		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) 前面板套件 (92546-10358) 		

用于精密加工、装配和物料搬运的 全新i4H机器人

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 轻松整合EtherCAT控制器到机器人底座。
- 高可见性易于维护，多彩环灯与显示屏轻松掌握机器人状态。
- 工作半径选项：650 mm、750 mm、850 mm
- 重量 650：50.4 kg；750：50.9 kg；850：51.6 kg



产品规格

产品		i4-650H		i4-750H		i4-850H	
类型		Standard		Standard		Standard	
Z轴行程长度 (mm)		210 mm	410 mm	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm
型号		RS4-2066502	RS4-2066504	RS4-2067502	RS4-2067504	RS4-2068502	RS4-2068504
轴数		4					
安装		桌面					
工作半径 (mm)		650		750		850	
最大有效载荷 (kg)		15					
重复精度	XY (mm)	±0.015					
	Z (mm)	±0.01					
	角度 (°)	±0.005					
关节范围	关节1 (°)	±152					
	关节2 (°)	±140					
	关节3 (mm)	210 mm (标准Z轴行程), 410 mm (加长Z轴行程)					
	关节4 (°)	±360					
惯性力矩 (最大)	关节4 (kg m ²)	0.5					
最大推力——垂直	关节3 (N)	588, 3 s开, 2 s关					
关节速度	关节1 (°/s)	450					
	关节2 (°/s)	720					
	关节3 (mm/s)	1583					
	关节4 (°/s)	2400					
节拍时间*1	爆发 (s)	0.41		0.39		0.39	
	连续 (s)	0.45		0.46		0.50	
	混合 (s) *2	0.32		0.31		0.31	
电源要求		DC 24 V: 8 A (最大) AC 200~240 V: 12.0 A (最大)					
防护等级		IP20/NEMA 类型 1					
环境要求	环境温度	5~40°C					
	湿度范围	5~90% (无结露)					
重量 (kg)		50.4		50.9		51.6	
基本配置	控制器	iCS-ECAT					
	板载I/O	12个输入/8个输出					
	机械臂末端EtherCAT连接	1					
	气动连接	4×6 mm气动连接器					
	传送带跟踪输入	2					
	RS-232C串行通信端口	1					
	编程	Sysmac Studio 64位					
	视觉管理器	有					
Pack Manager		有					
可连接的控制器		欧姆龙NJ501-R系列					

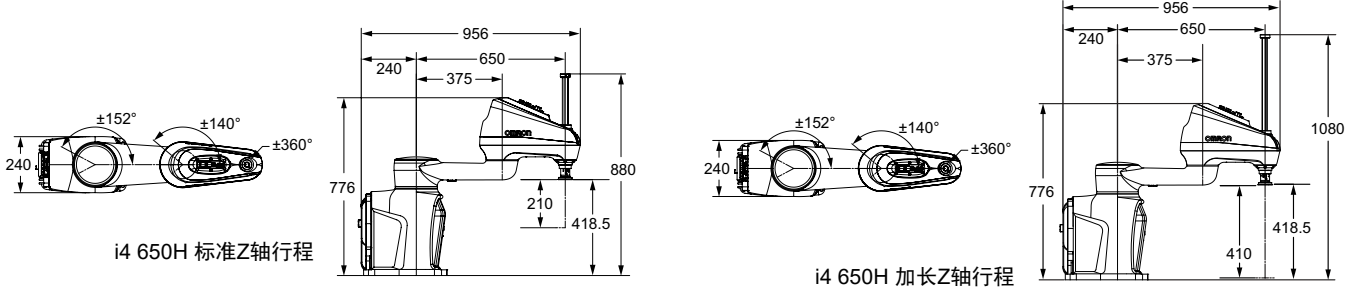
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境) 有效载荷2.0 kg

*2. 高速节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境) 有效载荷2.0 kg、有圆弧动作

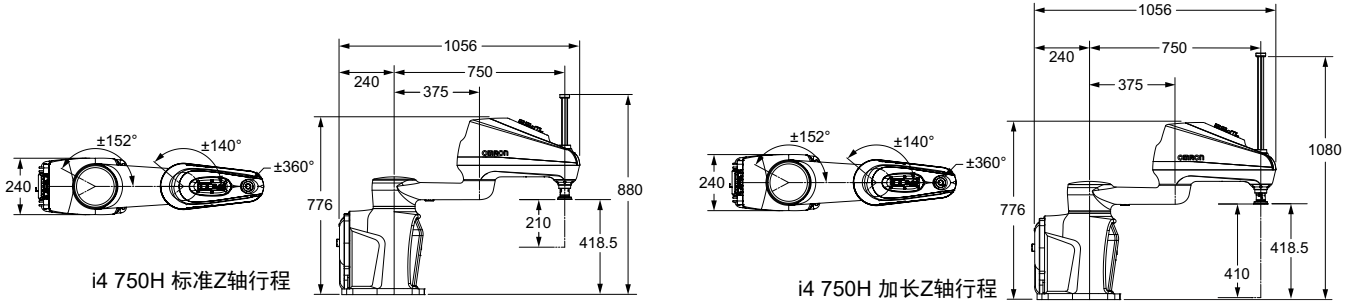
外形尺寸

(单位: mm)

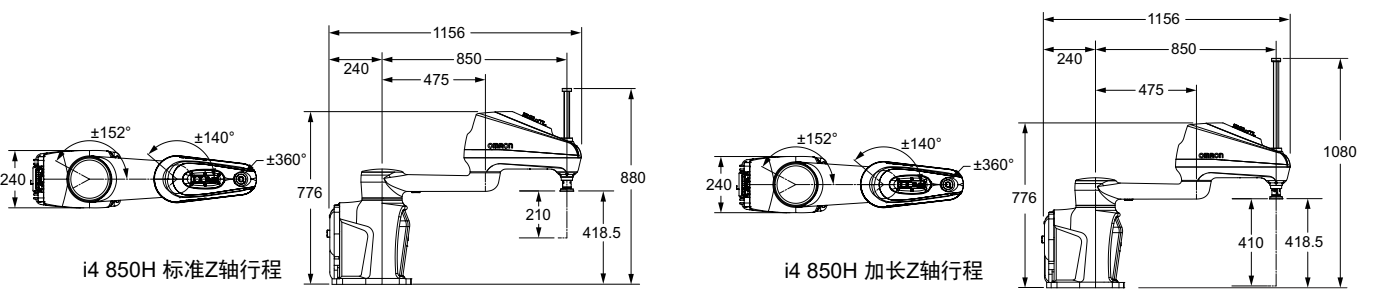
i4 650 H 外形尺寸



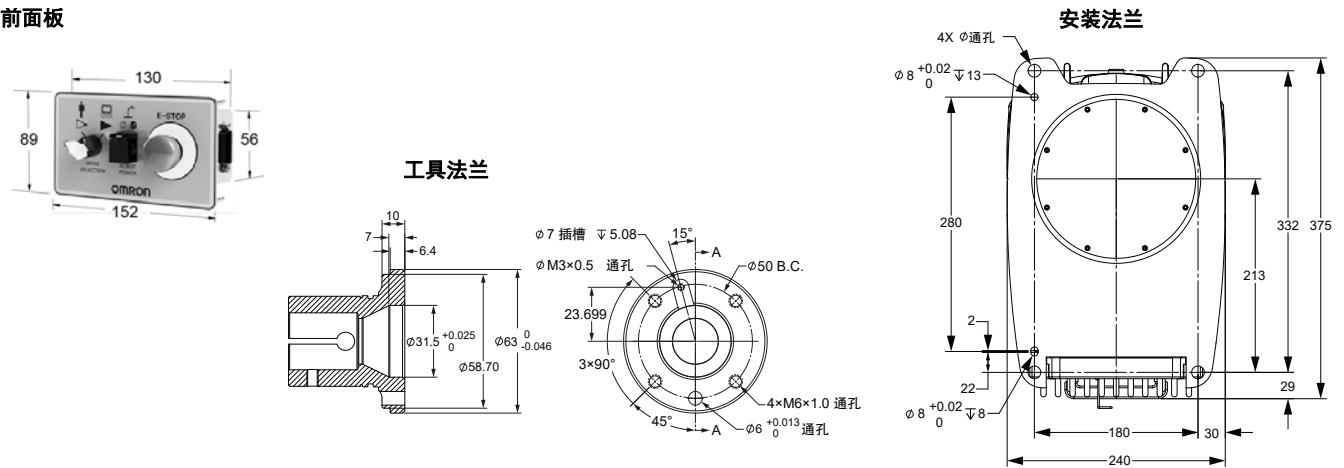
i4 750H 外形尺寸



i4 850H 外形尺寸



前面板



机器人部件代码与随附配件

产品	i4-650H		i4-750H		i4-850H	
	Standard		Standard		Standard	
Z轴行程长度	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm
概述	SCARA机器人机械臂 + 整合的iCS ENET控制器					
随附配件	XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) 前面板套件 (92546-10358)					
随附配件	转接板, eCobra适配器 (可使用eCobra安装孔安装i4H) (21636-100) 相机支架卡口 (18908-000)					

用于精密加工、装配和物料搬运的全新
i4H机器人

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 高可见性易于维护，多彩环灯与显示屏轻松掌握机器人状态。
- 工作半径选项：650 mm、750 mm、850 mm
- 重量 650：50.4 kg；750：50.9 kg；850：51.6 kg



产品规格

产品	i4-650H		i4-750H		i4-850H	
	倒置式		倒置式		倒置式	
Z轴行程长度 (mm)	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm
型号	RS4-2066702	RS4-2066704	RS4-2067702	RS4-2067704	RS4-2068702	RS4-2068704
轴数	4					
安装	倒置式					
工作半径 (mm)	650		750		850	
最大有效载荷 (kg)	15					
重复精度	XY (mm)		±0.015			
	Z (mm)		±0.01			
	角度 (°)		±0.005			
关节范围	关节1 (°)		±152			
	关节2 (°)		±140			
	关节3 (mm)		210 mm (标准Z轴行程), 410 mm (加长Z轴行程)			
	关节4 (°)		±360			
惯性力矩 (最大)	关节4 (kg m ²)		0.5			
最大推力——垂直	关节3 (N)		588, 3 s开, 2 s关			
关节速度	关节1 (°/s)		450			
	关节2 (°/s)		720			
	关节3 (mm/s)		1583			
	关节4 (°/s)		2400			
节拍时间*1	爆发 (s)		0.41		0.39	
	连续 (s)		0.45		0.46	
	混合 (s) *2		0.32		0.31	
电源要求	DC 24 V: 8 A (最大) AC 200~240 V: 12.0 A (最大)					
防护等级	IP20/NEMA 类型 1					
环境要求	环境温度		5~40°C			
	湿度范围		5~90% (无结露)			
重量 (kg)	50.4		50.9		51.6	
基本配置	控制器		iCS-ECAT			
	板载I/O		12个输入/8个输出			
	机械臂末端EtherCAT连接		1			
	气动直通连接		4×6 mm气动连接器			
	传送带跟踪输入		2			
	RS-232C串行通信端口		1			
	编程环境		Sysmac Studio 64位			
	视觉管理器		有			
Pack Manager		有				
可连接的控制器	欧姆龙NJ501-R系列					

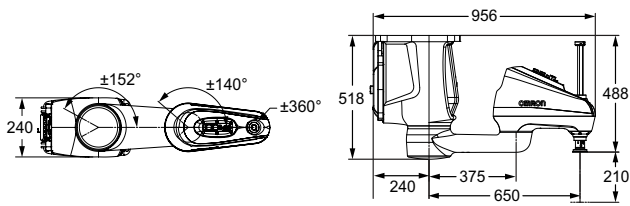
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境) 有效载荷2.0 kg

*2. 高速节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境) 有效载荷2.0 kg、有圆弧动作

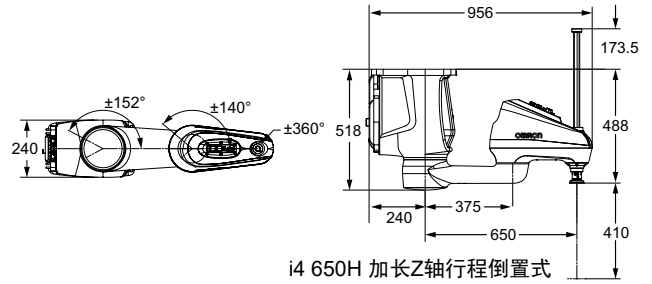
外形尺寸

(单位: mm)

i4 650 H 外形尺寸

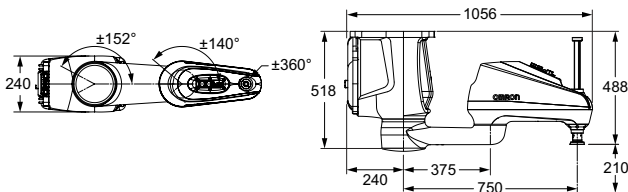


i4 650H 标准Z轴行程倒置式

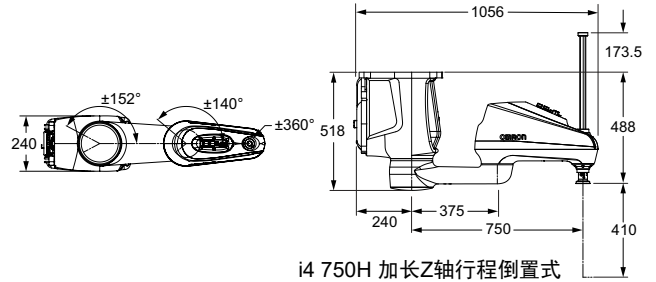


i4 650H 加长Z轴行程倒置式

i4 750H 外形尺寸

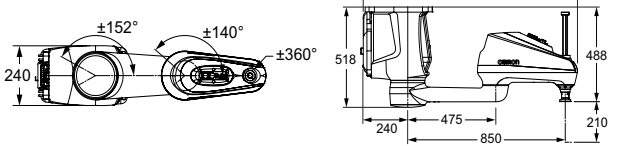


i4 750H 标准Z轴行程倒置式

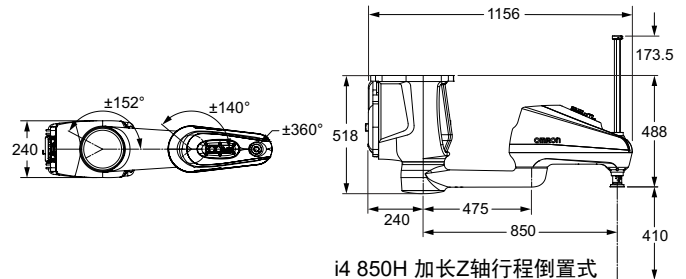


i4 750H 加长Z轴行程倒置式

i4 850H 外形尺寸



i4 850H 标准Z轴行程倒置式

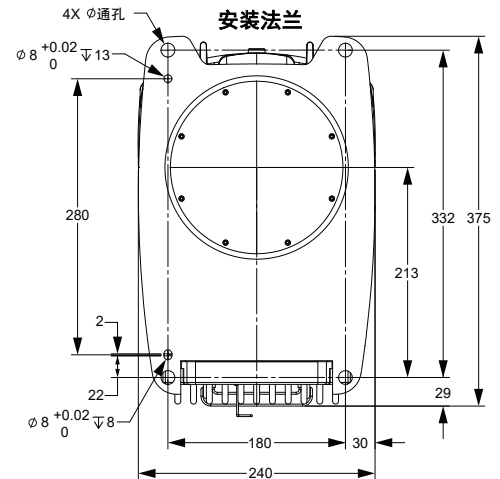
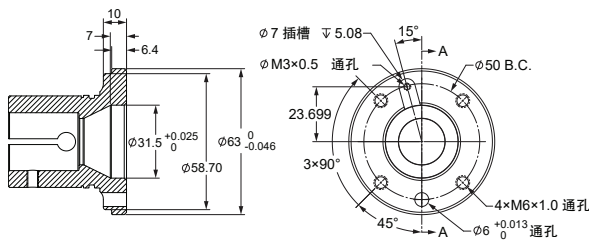


i4 850H 加长Z轴行程倒置式

前面板



工具法兰



机器人部件代码与随附配件

产品 类型	i4-650H		i4-750H		i4-850H	
	倒置式		倒置式		倒置式	
Z轴行程长度	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm	210 mm	410 mm
接口面板方向	后面板	底面板	后面板	底面板	后面板	底面板
型号	RS4-2066702	RS4-2066704	RS4-2067702	RS4-2067704	RS4-2068702	RS4-2068704
概述	SCARA机器人机械臂 + 整合的iCS ECAT控制器					
随附配件	XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) 前面板套件 (92546-10358)					
随附配件	转接板, eCobra适配器 (可使用eCobra安装孔安装i4H) (21636-100) 相机支架卡口 (18908-000)					

用于精密加工、装配和物料搬运的 中型SCARA机器人

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程
- 重复精度高，适合物料搬运和精密装配
- 高载荷能力，适合螺杆传动工具
- 放大器和控制器内置于机器人，简化整合
- 二种不同机型可选，根据应用进行选择
- 工作半径可达600 mm
- 最大有效载荷可达5.5 kg
- 重量41 kg



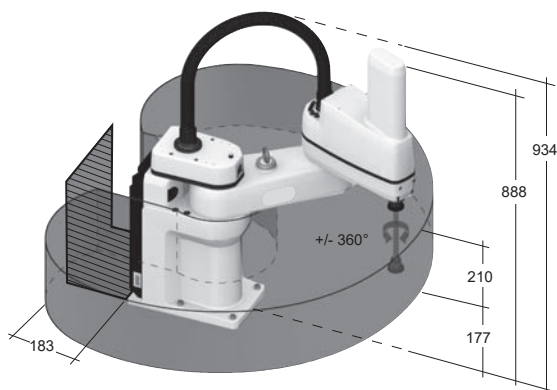
产品规格

产品名称		eCobra			
		600 Standard		600 Pro	
		Standard	清洁室	Standard	清洁室
型号		RL4-1166000	RL4-1166010	RL4-2166000	RL4-2166010
轴数		4			
安装		桌面/地面			
工作半径		600 mm			
最大有效载荷		5.5 kg			
重复精度	XY	±0.017 mm			
	Z	±0.003 mm			
	角度	±0.019°			
关节范围	关节1	±105°			
	关节2	±150°			
	关节3	210 mm			
	关节4	±360°			
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg-cm ²			
关节速度	关节1	386°/s			
	关节2	720°/s			
	关节3	1100 mm/s			
	关节4	1200°/s			
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相			
防护等级		IP20			
清洁室等级		---	等级10	---	等级10
环境要求	环境温度	5~40°C			
	湿度范围	5~90%（无结露）			
重量		41 kg			
基本配置	控制器	iCS-ECAT			
	板载I/O（输入/输出）	12/8, 4个电磁输出			
	传送带跟踪输入	无		2	
	RS-232C串行通讯端口			1	
	编程环境	Sysmac Studio 64位			
	ACE Sight	有			
	ePLC连接	无			
ePLC I/O	无			无	
可连接的控制器		欧姆龙NJ501-R系列			

外形尺寸

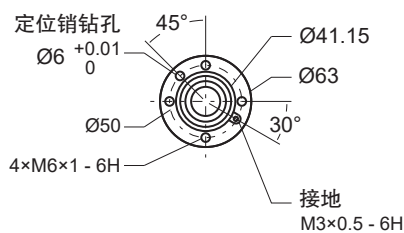
(单位: mm)

eCobra 600

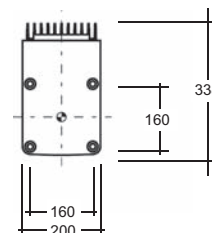


- 工作行程: 半径 600 mm
- 内限: 半径 163 mm
- 高度: 210 mm
- 需要间隙打开eAIB机架

法兰



占地面积



前面板



机器人部件代码与随附配件

类型	eCobra	
	Standard	清洁室
eCobra 600 Standard	RL4-1166000	RL4-1166010
eCobra 600 Pro	RL4-2166000	RL4-2166010
概述	机器人+iCS-ECAT	
用途	与NJ501-R控制器结合使用, 可通过EtherCAT连接最多8台机器人	
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) • 前面板套件 (92546-10358) 	

SCARA机器人 eCobra 800

EtherCAT (NJ501-R) 版

用于精密加工、装配和物料搬运的 中型SCARA机器人

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 工作半径扩展至800 mm，而重复精度并未降低
- 高载荷能力，适合螺杆传动工具
- 放大器和控制器内置于机器人，简化整合
- 二种不同机型可选，根据应用进行选择
- 工作半径可达800 mm
- 最大有效载荷可达5.5 kg
- 重量43 kg



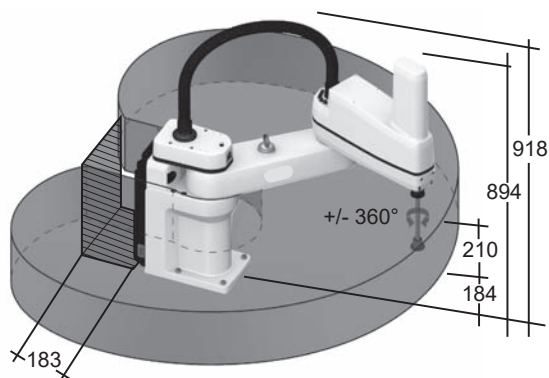
产品规格

产品名称		eCobra					
		800					
		800 Standard			800 Pro		
尺寸		Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65
类型							
清洁室/IP							
型号		RL4-1168000	RL4-1168010	RL4-1168030	RL4-2168000	RL4-2168010	RL4-2168030
轴数		4					
安装		桌面/地面					
工作半径		800 mm					
最大有效载荷		5.5 kg					
重复精度	XY	±0.017 mm					
	Z	±0.003 mm					
	角度	±0.019°					
关节范围	关节1	±105°					
	关节2	±157.5°					
	关节3	210 mm					
	关节4	±360°					
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg-cm ²					
关节速度	关节1	386°/s					
	关节2	720°/s					
	关节3	1100 mm/s					
	关节4	1200°/s					
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相					
防护等级		IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65
清洁室等级		---	等级10	---	---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C					
	湿度范围	5~90%（无结露）					
重量		43 kg					
基本配置	控制器	ICS-ECAT					
	板载I/O（输入/输出）	12/8, 4个电磁输出					
	传送带跟踪输入	无			2		
	RS-232C串行通讯端口	1					
	编程环境	Sysmac Studio 64位					
	ACE Sight	有					
	ePLC连接	无					
ePLC I/O	无						
可连接的控制器		欧姆龙NJ501-R系列					

外形尺寸

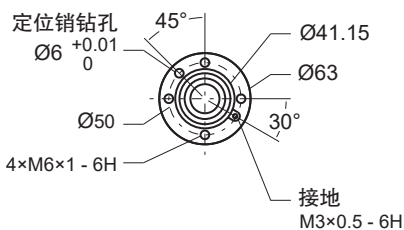
(单位: mm)

eCobra 800

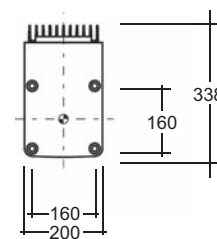


- 工作行程: 半径 800 mm
内限: 半径 164 mm
高度: 210 mm
- ▨ 需要间隙打开iCS-ECAT机架

工具法兰



占地面积



前面板



机器人部件代码与随附配件

类型	eCobra		
	Standard	清洁室	IP65
清洁室/IP			
eCobra 800 Standard	RL4-1168000	RL4-1168010	RL4-1168030
eCobra 800 Pro	RL4-2168000	RL4-2168010	RL4-2168030
概述	机器人+iCS-ECAT		
用途	与NJ501-R控制器结合使用, 可通过EtherCAT连接最多8台机器人		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) • 前面板套件 (92546-10358) 		

关节型机器人 Viper 650

EtherCAT (NJ501-R) 版

用于加工、装配和物料搬运的关节型机器人

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 高分辨率、绝对编码器提供高准确度、出色的低速跟随和轻松校准
- 高效率、低惯性谐波传动、轻量化机械臂提供最高加速度
- 工作半径可达653 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量34 kg



产品规格

产品名称	Viper			
	尺寸	650		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
型号		RL6-2066000	RL6-2066020	RL6-2066010
安装	桌面/地面/倒置式			
轴数	6			
工作半径	653 mm			
最大有效载荷	5 kg			
重复精度	XYZ	±0.02 mm		
关节范围	关节1	±170°		
	关节2	-190°、+45°		
	关节3	-29°、+256°		
	关节4	±190°		
	关节5	±120°		
	关节6	±360°		
惯性力矩 (最大)	关节4	0.295 kgm ²		
	关节5	0.295 kgm ²		
	关节6	0.045 kgm ²		
关节速度	关节1	328°/s		
	关节2	300°/s		
	关节3	375°/s		
	关节4	375°/s		
	关节5	375°/s		
	关节6	600°/s		

产品名称	Viper			
	尺寸	650		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相		
防护等级	底座	IP40	IP40	IP54
	机器人关节 (J4、J5、J6)	IP40	IP40	IP65
清洁室等级		---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C		
	湿度范围	5~90% (无结露)		
重量		34 kg		
基本配置	控制器	eCS-ECAT		
	板载I/O (输入/输出)	12/8		
	传送带跟踪输入	2		
	RS-232C串行通讯端口	1		
	编程环境	Sysmac Studio 64位		
	ACE Sight	有		
	ePLC连接	无		
ePLC I/O	无			
可连接的控制器		欧姆龙NJ501-R系列		

关节型机器人 Viper 850

EtherCAT (NJ501-R) 版

用于加工、装配和物料搬运的关节型机器人

- EtherCAT连接至欧姆龙NJ501-R控制器，并通过熟悉的IEC 61131-3编程语言或脚本（eV+）编程。
- 高分辨率、绝对编码器提供高准确度、出色的低速跟随和轻松校准
- 高效率、低惯性谐波传动、轻量化机械臂提供最高加速度
- 最大工作半径：855 mm
- 最大有效载荷：5 kg
- 重量：36 kg



产品规格

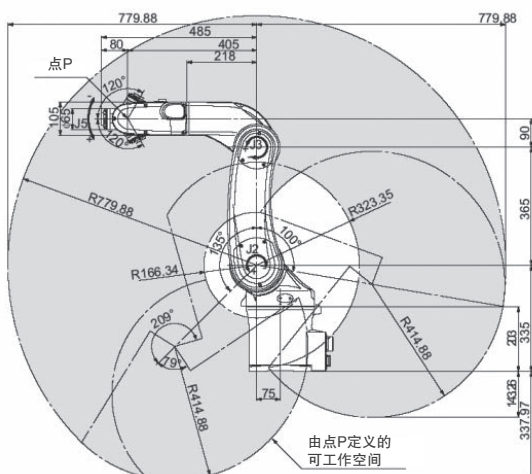
产品名称	Viper			
	尺寸	850		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
型号		RL6-2068000	RL6-2068020	RL6-2068010
安装	桌面/地面/倒置式			
轴数	6			
工作半径	855 mm			
最大有效载荷	5 kg			
重复精度	XYZ	±0.03 mm		
关节范围	关节1	±170°		
	关节2	-190°、+45°		
	关节3	-29°、+256°		
	关节4	±190°		
	关节5	±120°		
	关节6	±360°		
惯性力矩 (最大)	关节4	0.295 kgm ²		
	关节5	0.295 kgm ²		
	关节6	0.045 kgm ²		
关节速度	关节1	250°/s		
	关节2	250°/s		
	关节3	250°/s		
	关节4	375°/s		
	关节5	375°/s		
	关节6	600°/s		

产品名称	Viper			
	尺寸	850		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
电源要求	DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相			
防护等级	底座	IP40	IP40	IP54
	机器人关节 (J4、J5、J6)	IP40	IP40	IP65
清洁室等级		---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C		
	湿度范围	5~90% (无结露)		
重量	36 kg			
基本配置	控制器	eCS-ECAT		
	板载I/O (输入/输出)	12/8		
	传送带跟踪输入	2		
	RS-232C串行通讯 端口	1		
	编程环境	Sysmac Studio 64位		
	ACE Sight	有		
ePLC连接	无			
ePLC I/O	无			
可连接的控制器	欧姆龙NJ501-R系列			

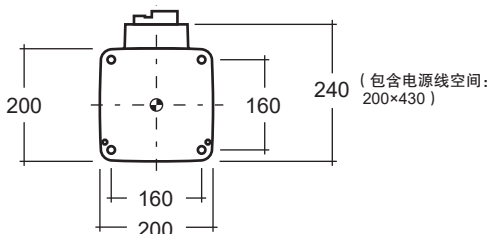
外形尺寸

(单位: mm)

Viper 850

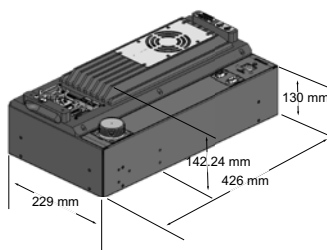


占地面积



eCS-ECAT

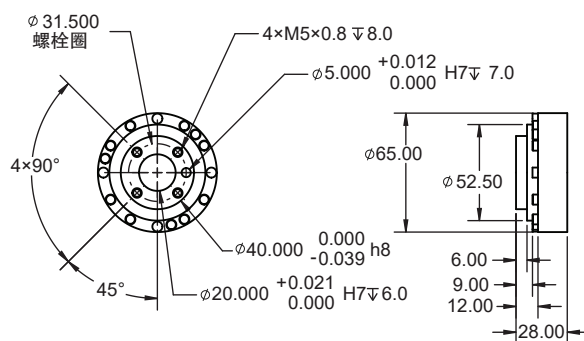
重量: 8.57 kg



前面板



法兰



机器人部件代码与随附配件

类型	Viper		
	Standard	清洁室	IP54/65
清洁室/IP			
Viper 850	RL6-2068000	RL6-2068020	RL6-2068010
概述	机器人 + eCS-ECAT机器人控制器		
用途	与NJ501-R系列控制器结合使用, 可通过EtherCAT连接最多8台机器人		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) • 前面板套件 (92546-10358) • 机械臂电源/信号电缆, 4 m/13 ft <ul style="list-style-type: none"> - Standard型号: 05020-000 - 清洁室和IP54/65型号: 05463-000 		

NJ501-R系列

控制器具有实现机械控制以及安全性、可靠性和可维护性所需的功能和高速处理能力。

- 整合机器人、逻辑和运动于单个CPU。
- 符合IEC 61131-3 (JIS B 3503)标准编程和PLCopen运动控制功能块的要求。
- 符合IEC 61131-3 (JIS B 3503)标准编程和机器人与运动控制的传统V+脚本的要求。
- 变量编程让用户可以高效地创建复杂的程序。
- 在保证PLC可靠性和耐用性的前提下提高速度。
- 完整的RAS功能：传输帧错误检查、超时、总线诊断、看门狗（WDT）、内存检查、拓扑检查等。
- 在保证PLC可靠性和耐用性的前提下提高速度。
- 线性和圆弧插补。
- 电子齿轮和凸轮同步。
- 通过同步所有EtherCAT设备（如视觉系统、伺服系统、机器人和IO）和控制器，实现快速准确地控制。
- 在不降低可靠性的前提下提高速度。



产品规格

项目	产品说明	
产品名称	NJ501-R[][]	
说明	具有序列、运动和机器人功能的机器控制器	
软件	Sysmac Studio	
编程	IEC 61131-3（梯形图、结构化文字、功能块）eV+脚本	
程序容量	20 MB	
内存卡	SD/SDHC内存卡	
可变容量	无保留属性	4 MB
	保留属性	2 MB
内置端口	EtherCAT、Ethernet/IP、USB 2.0	
EtherCAT从站数量	192	
最大机器人数量	8	
最大轴数	64、32、16	
订购信息	P072 Sysmac目录	

Sysmac Studio Ver.1

面向机器创造者的Sysmac Studio

Sysmac Studio可为CPU单元、NY系列、工业PC和其他机械自动化控制器以及EtherCAT从站提供整合的开发环境

- 一款面向运动、逻辑顺序、机器人、安全、驱动、视觉和HMI的软件。
- 完全符合开放系统标准IEC 61131-3。
- 支持带有丰富指令集的梯形图、结构化文字、功能块编程语言和eV+机器人编程语言。
- CAM编辑器可轻松编程复杂的运动配置文件。
- 在3D环境中整合模拟机器与机器人的运行。
- 高级安全功能使用32位安全密码
- 可配置机器人应用模块（PackManager、机器人视觉管理器）。



系统要求

项目	产品说明
订购信息	Sysmac Studio Ver.1.[] [] 数据表
项目	要求
操作系统 (OS) *1 *2	Windows 10 (64位)
CPU *2	需要配备Intel® Core™ i5-3xxx (第三代: Ivy Bridge处理器) 或等效/更高级处理器的DOS/V (IBM AT兼容机器) 个人计算机。
主内存 *2	4 GB以上 推荐使用8 GB以上内存。
硬盘	需安装空间至少为8 GB的硬盘。
显示器	XGA 1024×768, 1600万色。 宽屏扩展图形阵列 (WXGA) 推荐1280×800以上
通信端口	用于USB 2.0的USB端口或以太网端口 *3
支持的语言	日语、英语、德语、法语、意大利语、西班牙语、简体中文、繁体中文、韩语

*1.Sysmac Studio操作系统注意事项: 系统要求和硬盘空间可能会随系统环境的不同而异。

*2.如果创建内存容量超过20 MB的用户程序, 推荐使用配备Intel® Core™ i7或等效/速度更快的处理器以及8 GB或以上容量RAM的个人计算机。

*3.关于硬件 (如: PC和CPU单元) 连接方法和电缆, 请参见各硬件手册。

注: 3D模拟选购件的系统环境如下。

- 推荐使用配备Intel® Core™ i5 8250U (1.60-3.40 GHz)或等效/速度更快的处理器Intel® Core™ i7 9750H的DOS/V (IBM AT兼容机器) 个人计算机。
- 8 GB以上RAM
- 推荐使用16 GB以上RAM
- 至少为1920×1080, 1600万彩色全高清显示器

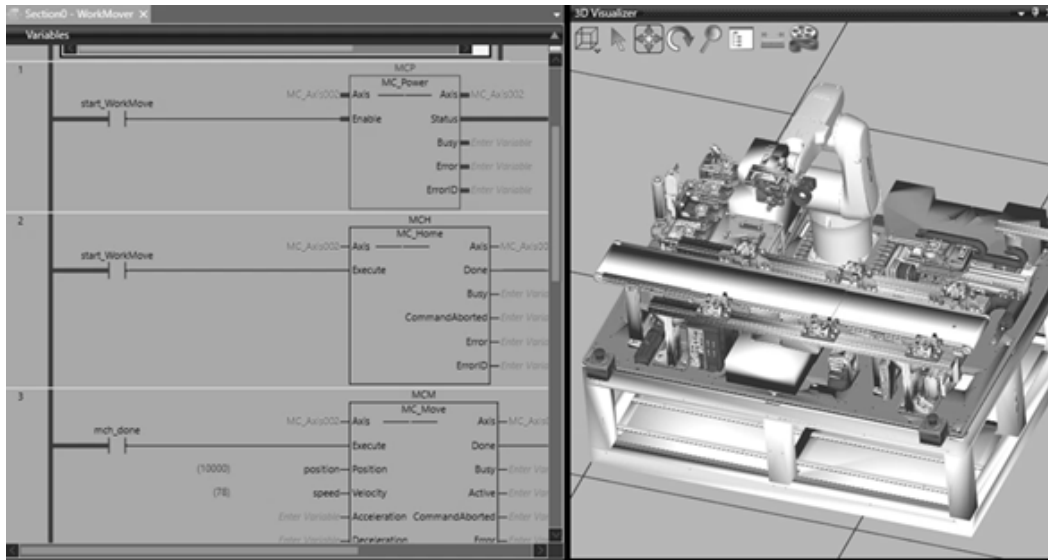
显卡: 推荐至少为NVIDIA® GeForce® GTX1650 Ti

Sysmac Studio 3D模拟

只需将模拟功能的可选许可添加至Sysmac Studio编程软件中， Sysmac Studio 3D模拟便可对生产设施进行简化运行模拟。可对机器人和外围设备进行高精度的实时运行模拟。此外，在实际开机之前，本产品可对机器性能进行可视化和初步验证，因此可缩短确认设备生产能力、开机和修改所需的时间。

主要特性：

- 只需使用加载了3D CAD数据*1的Sysmac Studio即可进行3D模拟。可在虚拟环境中验证机器开发期间所创建的控制程序的运行情况。大大提高设计期间程序的准确性，从而减少使用物理设备进行验证时的返工，缩短了开发时间。
- 模拟可在工序设计期间用于可行性测试，或在运行设计期间统一机械设计人员与电气设计人员之间的意识，从而提高设计质量和工程效率。



项目	产品说明
订购信息	Sysmac Studio Ver.1.[] [] 数据表

*1. 3D CAD数据支持STEP/IGES

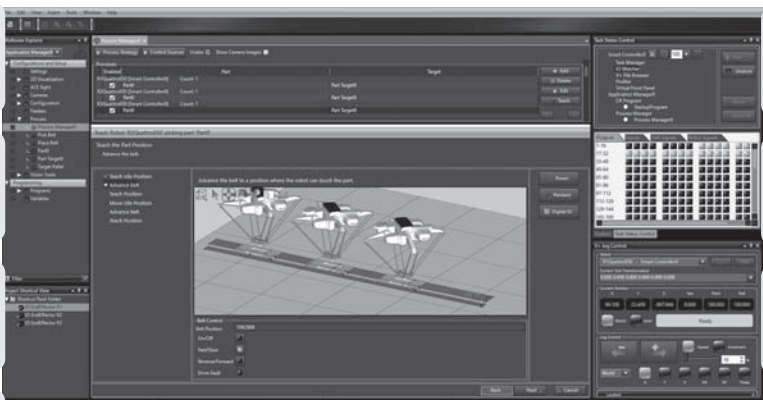
应用管理器

Sysmac Studio通过应用管理器模块进一步简化应用开发。这些模块支持包装（PackManager）和视觉（机器人视觉管理器）应用的高级编程。

PackManager可管理从集成到部署的可扩展包装线，且具有逐步引导，无需脚本。通过设置特定项目，如控制器、机器人和传送带，无需编程，此软件可引导您轻松完成包装应用的配置。

主要特性：

- 进程管理器可优化资源，从而减少空转时间，并最大限度地提高每台机器人加工的部件数。
- 完全可定制，允许进行线路配置和高级负载平衡。



可扩展
管理包装线上的机器人

简便
无需漫长的编程

快速
通过用户友好GUI更快部署应用

可修改
使用内置UI构建器创建自己的操作员界面

可重复使用
应用范围广

可视化
获取包装线的3D视图

完整
通过eV+和C#调整控制设置

机器人视觉管理器可提供将视觉系统轻松集成至机器人应用的算法和工具。此管理器支持相机校准、部件识别和图像处理工具。

应用管理器模块可通过Sysmac Studio配置，并可在欧姆龙IPC应用控制器上执行。

应用管理器许可配置

许可	型号	项目
PackManager	20409-000	实现PackManager软件的完整功能
机器人视觉管理器	20410-000	实现机器人视觉管理器功能和检查工具库
双许可 (PackManager和机器人视觉管理器)	20433-000	实现PackManager和机器人视觉管理器的功能

系统要求

项目	要求
操作系统 (OS)	Windows 7 (64位版) / Windows 10 (64位版)
CPU	Intel® Core™ i5或等效处理器，推荐使用速度更快的处理器。
主内存	2 GB以上 (推荐使用8 GB内存)
显存	512 MB以上
硬盘	可用空间为1 GB以上
显示器	XGA 1024×768, 1600万色。 宽屏扩展图形阵列 (WXGA) 推荐1280×800以上
通信端口	USB端口 (用于硬件锁)、以太网端口
支持的语言	英语、法语、德语、日语、西班牙语、意大利语、韩语、简体中文及繁体中文

独立型机器人与软件





Hornet 565

并联机器人——适用于食品、制药和日化行业

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程
- 放大器和控制器内置于机器人，可减少电缆数量
- 高达1.4 m/s的传送带跟踪速度
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 有效降低安装成本和机器人振动
- 最大工作直径1130 mm
- 工作高度425 mm
- 最大有效载荷可达8 kg
- 重量52 kg



产品规格

产品名称		Hornet				
		565				
尺寸		3轴		4轴		
轴数		Standard		Standard		
IP		IP65/67		IP65/67		
型号		1720[]-45600	1720[]-45610	1720[]-45604	1720[]-45614	
安装		倒置式				
工作范围	X、Y轴（行程）	1130 mm				
	Z轴（行程）	425 mm				
	旋转轴（旋转角度）	-		±360°		
最大有效载荷		8 kg		3 kg		
重复精度		±0.10 mm				
连续节拍时间 (20°C测试环境)*1	有效载荷0.1 kg	0.32 s		0.35 s		
	有效载荷1.0 kg	0.34 s		0.37 s		
	有效载荷3.0 kg	0.38 s		0.42 s		
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相				
防护等级	底座	机器人顶部	IP20	IP65	IP20	IP65
		机器人底部	IP65			
	工作平台、臂	IP67				
环境要求	环境温度	1~40°C				
	湿度范围	5~90%（无结露）				
重量		52 kg				
基本配置	控制器	eAIB				
	板载I/O（输入/输出）	12/8				
	传送带跟踪输入	2				
	RS-232C串行通讯端口	1				
	编程环境	ACE、ePLC				
	ACE Sight	有				
	ePLC连接	有				
ePLC I/O	有					
可连接的控制器 *2		SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *3				

*1. 标准节拍距离, mm (25/305/25)

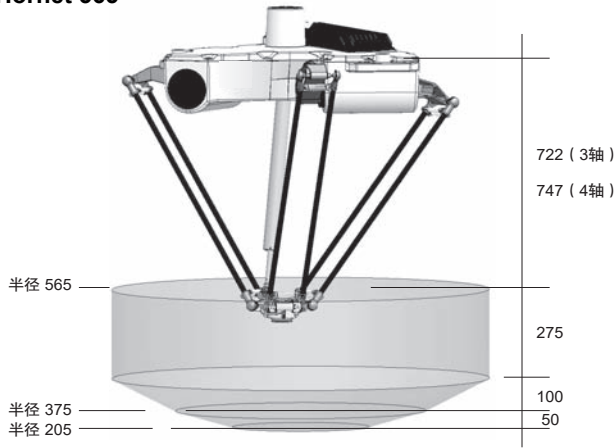
*2. 选择适合应用的控制器的。

*3. 与NJ/NX/NY系列连接, 需要机器人版本2.3.C及以上。

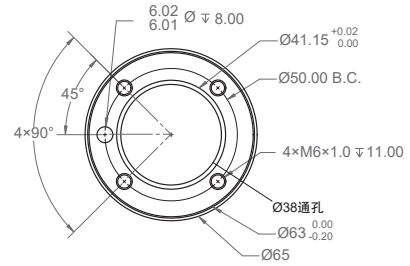
外形尺寸

(单位: mm)

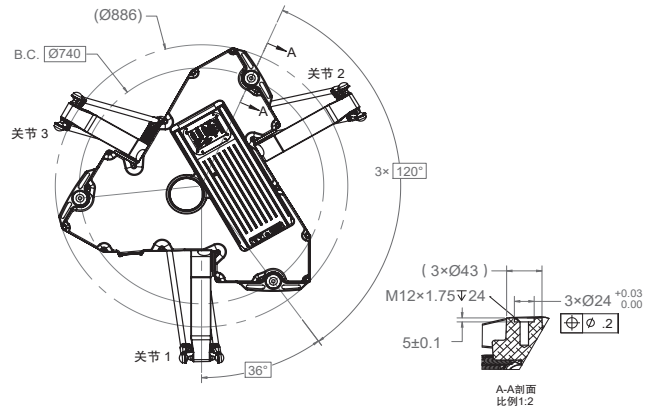
Hornet 565



法兰



占地面积



前面板



机器人部件代码与随附配件

类型	Hornet		Hornet 扩展选项	
	Standard	IP65/67	Standard	IP65/67
Hornet 565 3轴	17201-45600	17201-45610	17203-45600	17203-45610
Hornet 565 4轴	17201-45604	17201-45614	17203-45604	17203-45614
概述	机器人+eAIB, 嵌入式驱动控制		机器人+eAIB+所需连接电缆	
用途	通常用于单台机器人系统		通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接	
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) 前面板套件 (92546-10358) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) 前面板套件 (92546-10358) 电缆密封套件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (08765-000)

Quattro 650H/HS

四轴并联机器人——具备高速与高精度性能

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程。
- 四轴臂均匀分担机器人负载
- 快速、高精度搬运和装配
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 符合美国农业部防止产品污染的卫生标准（USDA）
- 最大工作直径1300 mm
- 工作高度500 mm
- 最大有效载荷可达15 kg
- 重量117 kg



产品规格

产品名称		Quattro			
尺寸		650			
类型		H		HS	
IP		Standard	IP65/67	Standard	
型号		1721-2600[]	1721[]-2602[]	1721[]-2601[]	
轴数		4			
安装		倒置式			
工作范围	X、Y轴（行程）	1300 mm			
	Z轴（行程）	500 mm			
	旋转轴（旋转角度）	0°（已固定）（P30）			
		±46.25°（P31）			
±92.5°（P32）					
		±185°（P34）			
最大有效载荷		6 kg（P30: 15 kg）		3 kg（P30: 12 kg）	
重复精度		±0.10 mm			
连续节拍时间 （20°C测试环境）	有效载荷0.1 kg	0.30 s *1, 0.46 s *2		0.39 s *1, 0.55 s *2	
	有效载荷1.0 kg	0.36 s *1, 0.47 s *2		0.41 s *1, 0.58 s *2	
	有效载荷2.0 kg	0.37 s *1, 0.52 s *2		0.42 s *1, 0.59 s *2	
	有效载荷4.0 kg	0.41 s *1, 0.58 s *2		-	
	有效载荷6.0 kg	0.43 s *1, 0.61 s *2		-	
电源要求		DC 24 V: 11 A（eAIB、SmartController） AC 200~240 V: 10 A, 单相			
防护等级	底座	机器人顶部	IP20	IP65	IP66
		机器人底部	IP65	IP65	IP66
	工作平台、臂		IP67		
环境要求	环境温度	1~40°C			
	湿度范围	5~90%（无结露）			
重量		117 kg			
经美国农业部（USDA）认证的肉食加工机型		---	---	有	
基本配置	控制器	SmartController EX			
	板载I/O（输入/输出）	12/8			
	传送带跟踪输入	4			
	RS-232C串行通讯端口	1			
	编程环境	ACE、ePLC			
	ACE Sight	有			
	ePLC连接	有			
ePLC I/O	有				
可连接的控制器的数量 *3		SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *4			

*1. 标准节拍距离, mm (25/305/25)

*2. 扩展节拍距离, mm (25/700/25)

*3. 选择适合应用的控制器的数量。

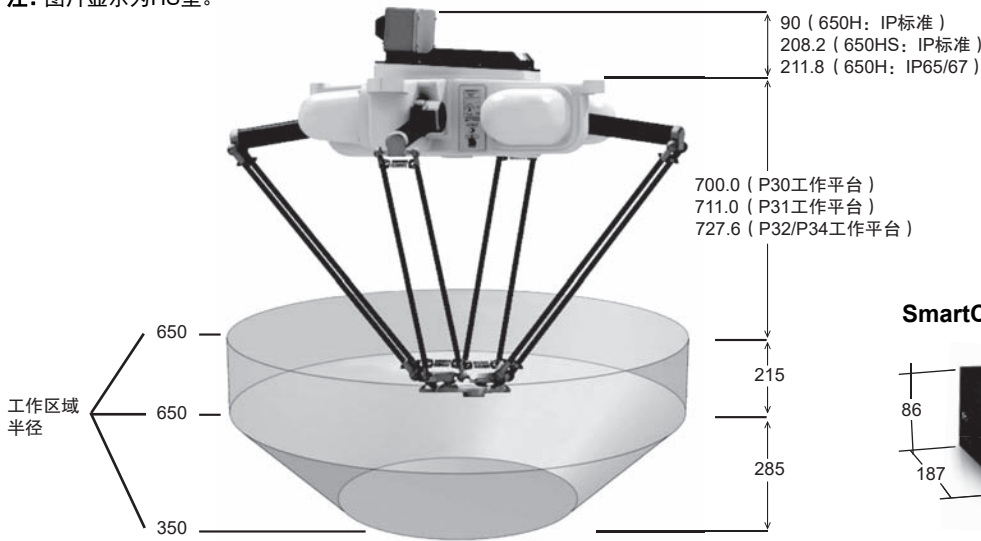
*4. 与NJ/NX/NY系列连接, 需要机器人版本2.3.C及以上。

外形尺寸

(单位: mm)

Quattro 650H/HS

注: 图片显示为HS型。



前面板



SmartController EX



四种不同的工作平台可选, 提供不同的旋转范围。

外观				
类型	P30	P31	P32	P34
旋转角度	无旋转	±46.25°	±92.5°	±185°
最大有效载荷	H: 15 kg, HS: 12 kg	H: 6 kg, HS: 3 kg	H: 6 kg, HS: 3 kg	H: 6 kg, HS: 3 kg

注: 以上显示为H型的工作平台外观。HS型的工作平台由不锈钢制成。

机器人部件代码与随附配件

类型	Quattro带EX控制器			Quattro 扩展选项		
	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67
Quattro P30	17214-26000	17214-26010	17214-26020	17213-26000	17213-26010	17213-26020
Quattro P31	17214-26001	17214-26011	17214-26021	17213-26001	17213-26011	17213-26021
Quattro P32	17214-26002	17214-26012	17214-26022	17213-26002	17213-26012	17213-26022
Quattro P34	17214-26004	17214-26014	17214-26024	17213-26004	17213-26014	17213-26024
概述	机器人+eAIB+SmartController EX+所需连接电缆			机器人+eAIB+所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统和多台机器人系统。			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> SmartController EX (09200-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 前面板套件 (92546-10358) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> SmartController EX (09200-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 前面板套件 (92546-10358) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> SmartController EX (09200-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 前面板套件 (92546-10358) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (08765-000)

Quattro 800H/HS

四轴并联机器人——具备高速与高精度性能

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程
- 四轴臂均匀分担机器人负载
- 快速、高精度搬运和装配
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 符合美国农业部防止产品污染的卫生标准（USDA）
- 最大工作直径1600 mm
- 工作高度500 mm
- 最大有效载荷可达10 kg
- 重量117 kg



产品规格

产品名称		Quattro			
		800		HS	
尺寸		H			
类型		Standard	IP65/67	Standard	
IP					
型号		1721[]-2630[]	1720[]-2632[]	1721[]-2631[]	
轴数		4			
安装		倒置式			
工作范围	X、Y轴（行程）	1600 mm			
	Z轴（行程）	500 mm			
	旋转轴 （旋转角度）	0°（已固定）（P30）			
		±46.25°（P31）			
±92.5°（P32）					
		±185°（P34）			
最大有效载荷		4 kg（P30: 10 kg）	1 kg（P30: 7 kg）		
重复精度		±0.10 mm			
连续节拍时间 （20°C测试环境）	有效载荷0.1 kg	0.33 s *1, 0.48 s *2		-	
	有效载荷1.0 kg	0.38 s *1, 0.50 s *2		0.45 s *1, 0.62 s *2	
	有效载荷2.0 kg	0.40 s *1, 0.55 s *2		-	
	有效载荷4.0 kg	0.45 s *1, 0.62 s *2		-	
电源要求		DC 24 V: 11 A（eAIB、SmartController） AC 200~240 V: 10 A, 单相			
防护等级	底座	机器人顶部	IP20	IP65	IP66
		机器人底部	IP65	IP65	IP66
	工作平台、臂	IP67			
环境要求	环境温度	1~40°C			
	湿度范围	5~90%（无结露）			
经美国农业部（USDA）认证的肉食加工机型		---	---	有	
重量		117 kg			
基本配置	控制器	SmartController EX			
	板载I/O（输入/输出）	12/8			
	传送带跟踪输入	4			
	RS-232C串行通讯端口	3			
	编程环境	ACE、ePLC			
	ACE Sight	有			
	ePLC连接	有			
ePLC I/O	有				
可连接的控制器 *3		SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *4			

*1. 标准节拍距离, mm（25/305/25）

*2. 扩展节拍距离, mm（25/700/25）

*3. 选择适合应用的控制器。

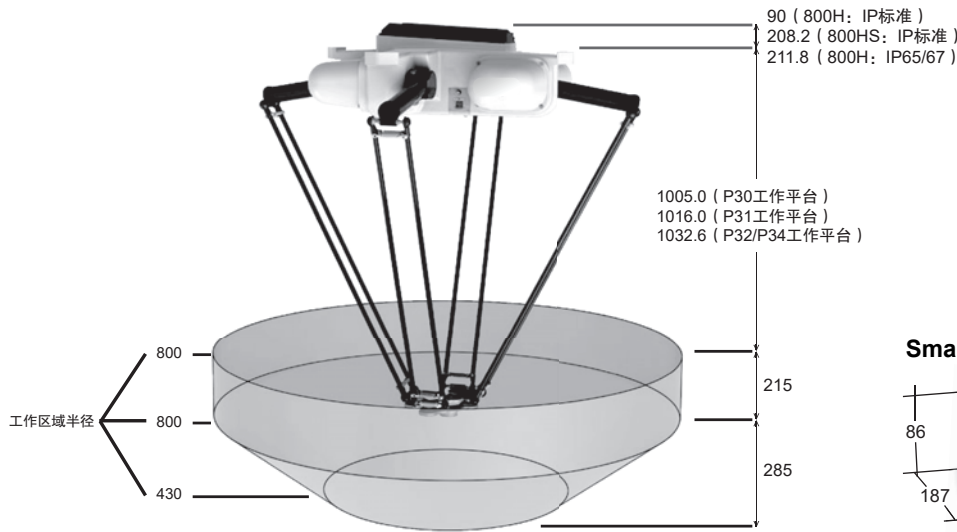
*4. 与NJ/NX/NY系列连接, 需要机器人版本2.3.C及以上。

外形尺寸

(单位: mm)

Quattro 800H/HS

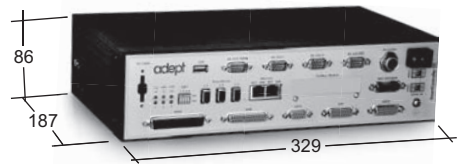
注: 图片显示为H型。



前面板



SmartController EX



四种不同的工作平台可选, 提供不同的旋转范围。

外观				
类型	P30	P31	P32	P34
旋转角度	无旋转	±46.25°	±92.5°	±185°
最大有效载荷	H: 10 kg, HS: 7 kg	H: 4 kg, HS: 1 kg	H: 4 kg, HS: 1 kg	H: 4 kg, HS: 1 kg

注: 以上显示为H型的工作平台外观。HS型的工作平台由不锈钢制成。

机器人部件代码与随附配件

类型	Quattro带EX控制器			Quattro 扩展选项		
	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67
Quattro P30	17214-26300	17214-26310	17214-26320	17213-26300	17213-26310	17213-26320
Quattro P31	17214-26301	17214-26311	17214-26321	17213-26301	17213-26311	17213-26321
Quattro P32	17214-26302	17214-26312	17214-26322	17213-26302	17213-26312	17213-26322
Quattro P34	17214-26304	17214-26314	17214-26324	17213-26304	17213-26314	17213-26324
概述	机器人+eAIB+SmartController EX+所需连接电缆			机器人+eAIB+所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统和多台机器人系统。			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> SmartController EX (09200-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 前面板套件 (92546-10358) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> SmartController EX (09200-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 前面板套件 (92546-10358) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> SmartController EX (09200-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 前面板套件 (92546-10358) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 电缆密封套件 (08765-000)

用于精密加工、装配和物料搬运的全新 i4L机器人

- 紧凑型机器人在高载荷、惯性和重复精度方面适用于数字装配。
- 紧凑型、易安装。无需额外硬件可安装至墙壁或桌面。底部和背面接口面板方向皆可用。
- 高可见性易于维护，彩色LED指示灯轻松掌握机器人状态。
- 工作半径选项：350 mm、450 mm、550 mm
- 最大有效载荷：5 kg
- 重量 350：15.1 kg；450：15.9 kg；550（180 mm）：16.4 kg；550（350 mm）：16.5 kg



产品规格

产品		i4-350L		i4-450L		i4-550L			
类型		标准Z轴行程		标准Z轴行程		标准Z轴行程		加长Z轴行程	
接口面板方向		后面板	底面板	后面板	底面板	后面板	底面板	后面板	底面板
型号		RS4-2053002	RS4-2053102	RS4-2054002	RS4-2054102	RS4-2055002	RS4-2055102	RS4-2055004	RS4-2055104
轴数		4							
工作半径 (mm)		350		450		550			
最大有效载荷 (kg)		5							
Z轴行程长度 (mm)		180				350			
重复精度	XY (mm)	±0.01							
	Z (mm)	±0.01							
	角度 (°)	±0.01							
关节范围	关节1 (°)	±135							
	关节2 (°)	±135		±148					
	关节3 (mm)	180				350			
	关节4 (°)	±360							
惯性力矩 (最大)	关节4 (kg m ²)	0.05							
最大推力——垂直	关节3 (N)	150							
关节速度	关节1 (°/s)	456							
	关节2 (°/s)	456							
	关节3 (mm/s)	800							
	关节4 (°/s)	6000							
节拍时间*1	爆发 (s)	0.54		0.48					
	连续 (s)	0.57		0.57		0.54			
	混合 (s) *2	0.45		0.42		0.38			
电源要求		DC 24 V: 5 A DC 48 V: 20 A							
防护等级		IP20/NEMA 类型 1							
环境要求	环境温度	5~40°C							
	湿度范围	5~90% (无结露)							
重量 (kg)		15.1		15.9		16.4		16.5	
基本配置	控制器	iCS-ENET							
	板载I/O	8个输出/12个输入 (主接口面板) 4个输出/5个输入 (次接口面板)							
	气动直通连接	3							
	传送带跟踪输入	2							
	RS-232C串行通信端口	1							
	编程环境	ACE							
	视觉管理器	有							
Pack Manager		有							
可连接的控制		IPC应用控制器							

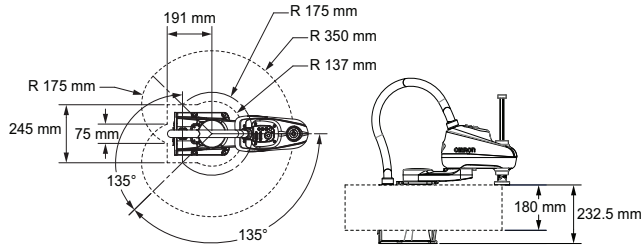
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境) 有效载荷2.0 kg

*2. 高速节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境) 有效载荷2.0 kg、有圆弧动作

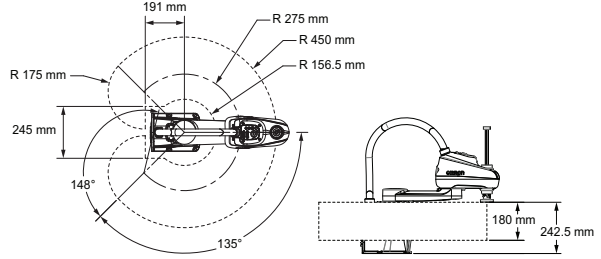
外形尺寸

(单位: mm)

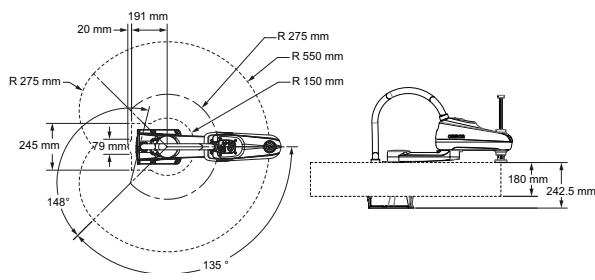
i4-350L 外形尺寸 i4 350L 工作行程



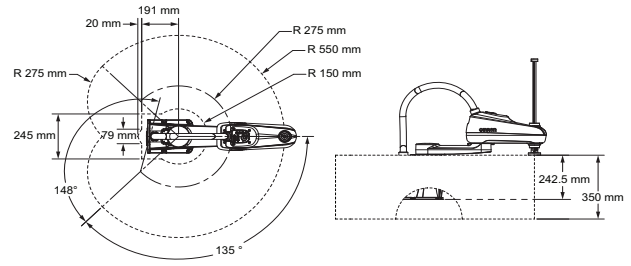
i4 450L 外形尺寸 i4 450L 工作行程



i4-550L 外形尺寸 i4 550L 工作行程

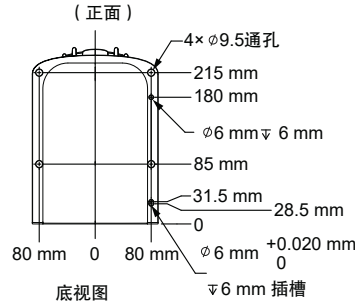
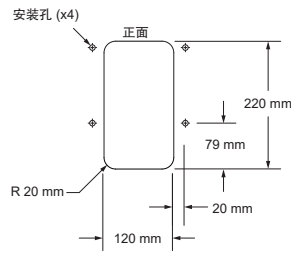
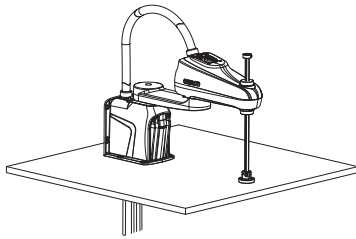


i4-550L 加长Z轴行程外形尺寸 i4 550L 加长Z轴行程工作行程

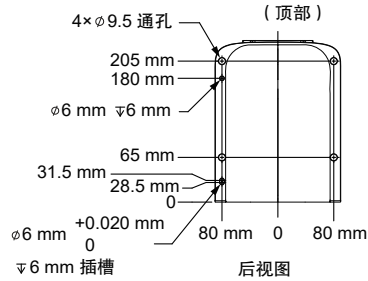
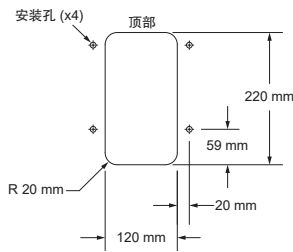
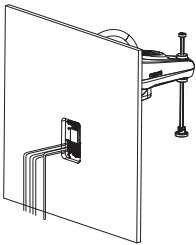


安装选项

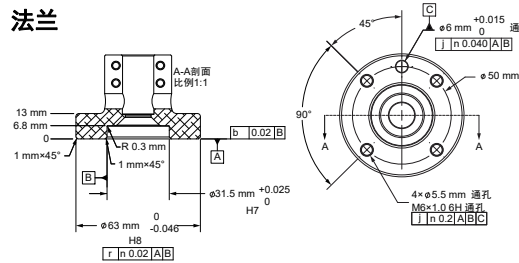
桌面电缆出口切口尺寸



墙面电缆出口切口尺寸



法兰



前面板



机器人部件代码与随附配件

产品	i4-350L		i4-450L		i4-550L			
	标准Z轴行程		标准Z轴行程		标准Z轴行程		加长Z轴行程	
接口面板方向	后面板	底面板	后面板	底面板	后面板	底面板	后面板	底面板
型号	RS4-2053002	RS4-2053102	RS4-2054002	RS4-2054102	RS4-2055002	RS4-2055102	RS4-2055004	RS4-2055104
概述	SCARA机器人机械臂 + 整合的iCS ENET控制器							
随附配件	XSYSTEM电缆带跳线和以太网管理端口, 1.8 m/6 ft (13323-100) 前面板套件 (92546-10358)							

用于物料搬运、装配、精密加工和贴合应用的中型SCARA机器人

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程。
- 重复精度高，适合精密装配
- 高载荷能力，适合执行工具进行拧螺丝，涂胶等作业
- 独立控制器，占地面积小
- 带集成电源和信号电缆的机器人
- 工作半径可达450 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量29 kg



产品规格

产品名称		Cobra
尺寸		450
型号		1720[]-14500
轴数		4
安装		桌面/地面
工作半径		450 mm
最大有效载荷		5 kg
重复精度	XY	±0.02 mm
	Z	±0.01 mm
	角度	±0.005°
关节范围	关节1	±125°
	关节2	±145°
	关节3	200 mm
	关节4	±360°
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg·cm ²
关节速度	关节1	450°/s
	关节2	720°/s
	关节3	1100 mm/s
	关节4	1940°/s
节拍时间，*1 有效载荷为2.0 kg	爆发	0.49 s
	连续	0.64 s
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相
防护等级		IP20
清洁室等级		---
环境要求	环境温度	5~40°C
	湿度范围	35~90%（无结露）
重量		29 kg
基本配置	控制器	eMotionBlox-40
	板载I/O（输入/输出）	12/8
	传送带跟踪输入	2
	RS-232C串行通讯端口	1
	编程环境	ACE、ePLC
	ACE Sight	有
	ePLC连接	有
ePLC I/O	有	
可连接的控制器 *2		eMotionBlox-40M、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

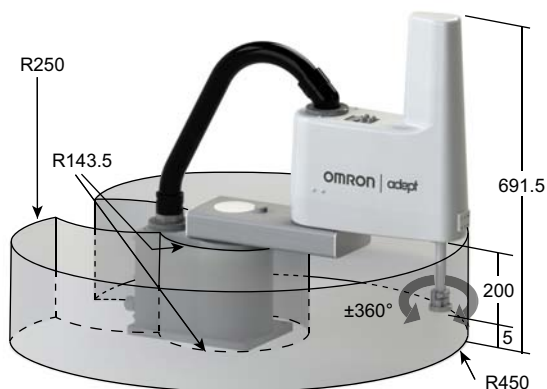
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25（秒，20°C测试环境）

*2. 选择适合应用的控制器。

外形尺寸

(单位: mm)

Cobra 450

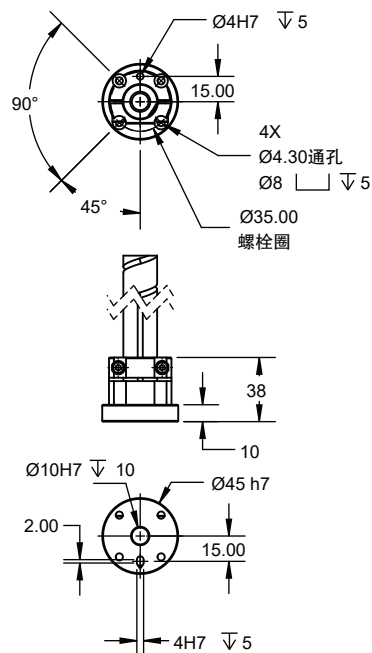


eMotionBlox-40M

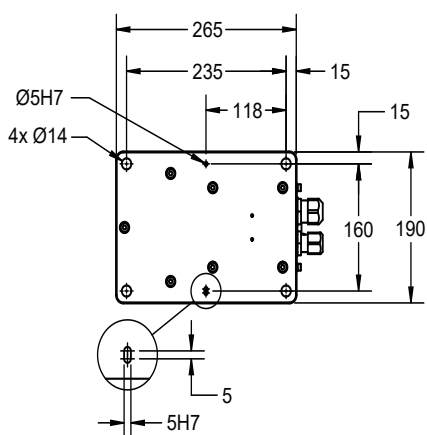


重量: 9.3 kg

法兰



占地面积



前面板 (选购件)



机器人部件代码与随附配件

类型	Cobra 450	Cobra 450 扩展选项
Cobra 450	17201-14500	17203-14500
概述	机器人+集成电源和信号电缆+带全集成控制器的eMotionBlox-40M放大器	机器人+集成电源和信号电缆+eMotionBlox-40M放大器+所需连接电缆
用途	通常用于单台机器人系统	通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接
随附电缆/配件	XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000)	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103)

SCARA机器人 Cobra 500

用于物料搬运、装配、精密加工和贴合应用的 中型SCARA机器人

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程。
- 重复精度高，适合精密装配
- 高载荷能力，适合执行工具进行拧螺丝，涂胶等作业
- 独立控制器，占地面积小
- 带集成电源和信号电缆的机器人
- 工作半径可达500 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量29 kg



产品规格

产品名称		Cobra
尺寸		500
型号		1720[]-15000
轴数		4
安装		桌面/地面
工作半径		500 mm
最大有效载荷		5 kg
重复精度	XY	±0.02 mm
	Z	±0.01 mm
	角度	±0.005°
关节范围	关节1	±125°
	关节2	±145°
	关节3	200 mm
	关节4	±360°
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg·cm ²
关节速度	关节1	450°/s
	关节2	720°/s
	关节3	1120 mm/s
	关节4	1940°/s
节拍时间，*1 有效载荷为2.0 kg	爆发	0.51 s
	连续	0.60 s
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相
防护等级		IP20
清洁室等级		---
环境要求	环境温度	5~40°C
	湿度范围	35~90%（无结露）
重量		29 kg
基本配置	控制器	eMotionBlox-40
	板载I/O（输入/输出）	12/8
	传送带跟踪输入	2
	RS-232C串行通讯端口	1
	编程环境	ACE、PackXpert、ePLC
	ACE Sight	有
	ePLC连接	有
ePLC I/O	有	
可连接的控制器 *2		eMotionBlox-40M、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

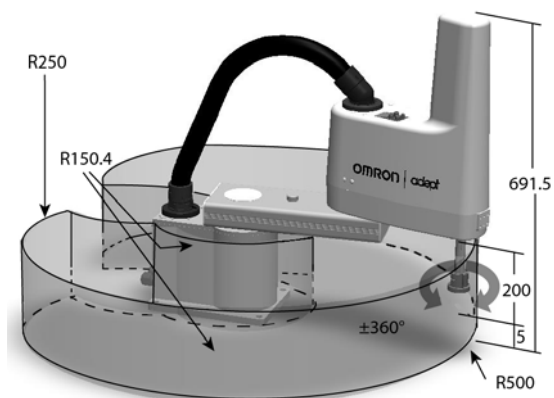
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25（秒，20°C测试环境）

*2. 选择适合应用的控制器。

外形尺寸

(单位: mm)

Cobra 500

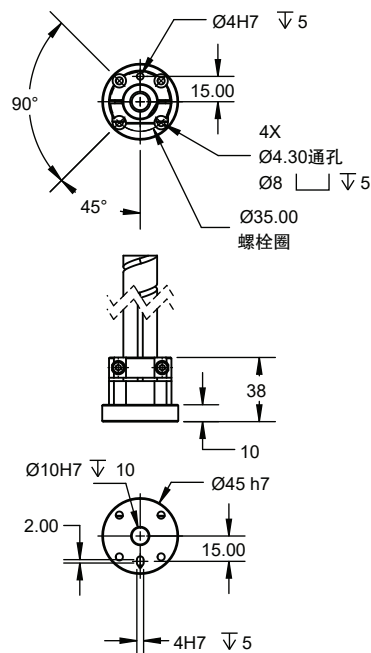


eMotionBlox-40M

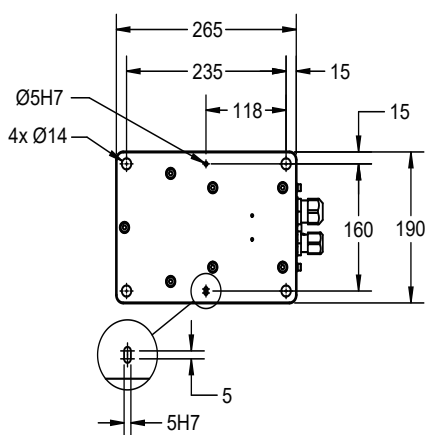


重量: 9.3 kg

法兰



占地面积



前面板 (选购件)



机器人部件代码与随附配件

类型	Cobra 500	Cobra 500 扩展选项
Cobra 500	17201-15000	17203-15000
概述	机器人+集成电源和信号电缆+带全集成控制器的 eMotionBlox-40M放大器	机器人+集成电源和信号电缆+eMotionBlox-40M放大器+所需连接电缆
用途	通常用于单台机器人系统	通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接
随附电缆/配件	XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000)	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103)

用于物料搬运、装配、精密加工和贴合应用的中型SCARA机器人

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程
- 重复精度高，适合精密装配
- 高载荷能力，适合执行工具进行拧螺丝，涂胶等作业
- 独立控制器，占地面积小
- 带集成电源和信号电缆的机器人
- 工作半径可达650 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量31 kg



产品规格

产品名称		Cobra
尺寸		650
型号		1720[]-16500
轴数		4
安装		桌面/地面
工作半径		650 mm
最大有效载荷		5 kg
重复精度	XY	±0.02 mm
	Z	±0.01 mm
	角度	±0.005°
关节范围	关节1	±125°
	关节2	±145°
	关节3	200 mm
	关节4	±360°
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg·cm ²
关节速度	关节1	450°/s
	关节2	720°/s
	关节3	1120 mm/s
	关节4	1940°/s
节拍时间，*1 有效载荷为2.0 kg	爆发	0.43 s
	连续	0.60 s
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相
防护等级		IP20
清洁室等级		---
环境要求	环境温度	5~40°C
	湿度范围	35~90%（无结露）
重量		31 kg
基本配置	控制器	eMotionBlox-40
	板载I/O（输入/输出）	12/8
	传送带跟踪输入	2
	RS-232C串行通讯端口	1
	编程环境	ACE、ePLC
	ACE Sight	有
	ePLC连接	有
ePLC I/O	有	
可连接的控制器 *2		eMotionBlox-40M、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

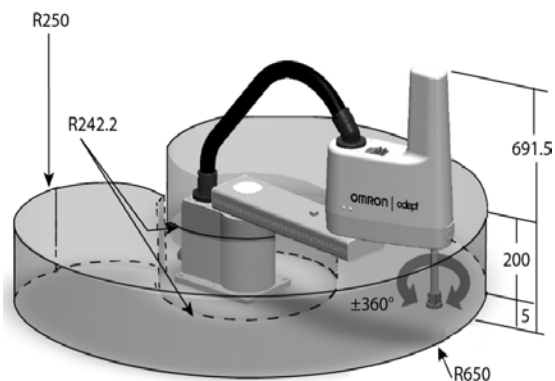
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25（秒，20°C测试环境）

*2. 选择适合应用的控制器。

外形尺寸

(单位: mm)

Cobra 650

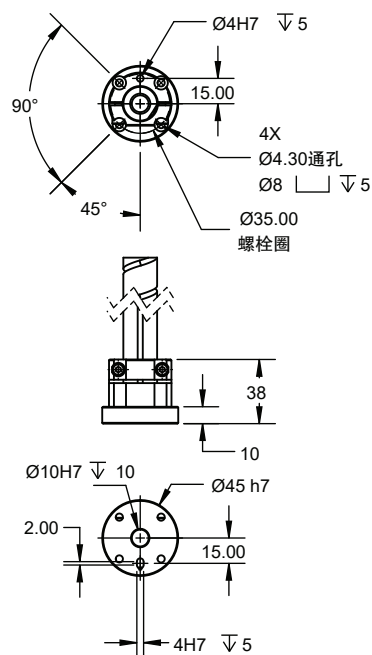


eMotionBlox-40M

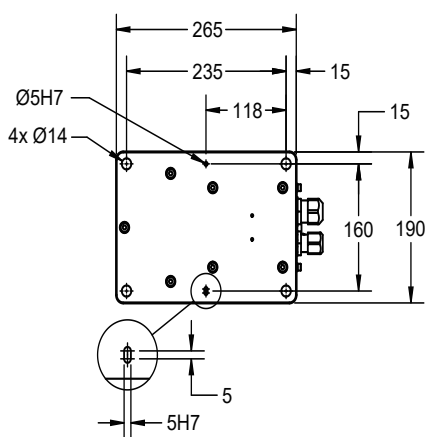


重量: 9.3 kg

法兰



占地面积



前面板 (选购件)

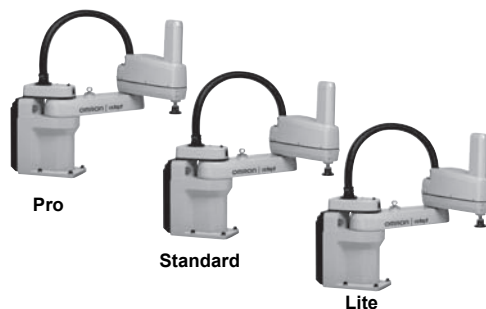


机器人部件代码与随附配件

类型	Cobra 650	Cobra 650 扩展选项
Cobra 650	17201-16500	17203-16500
概述	机器人+集成电源和信号电缆+带全集成控制器的 eMotionBlox-40M放大器	机器人+集成电源和信号电缆+ eMotionBlox-40M放大器+ 所需连接电缆
用途	通常用于单台机器人系统	通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接
随附电缆/配件	XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000)	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103)

用于精密加工、装配和物料搬运的 中型SCARA机器人

- 以太网功能通过机械自动化控制器NJ/NX/NY系列熟悉的编程语言（IEC 61131-3）控制机器人
- 重复精度高，适合物料搬运和精密装配
- 高载荷能力，适合螺杆传动工具
- 放大器和控制器内置于机器人，可减少电缆数量
- 三种不同机型可选，根据应用进行选择
- 工作半径可达600 mm
- 最大有效载荷可达5.5 kg
- 重量41 kg



产品规格

产品名称		eCobra							
		600							
		600 Lite		600 Standard		600 Pro			
尺寸		Standard		清洁室		Standard		清洁室	
类型		Standard		清洁室		Standard		清洁室	
清洁室		Standard		清洁室		Standard		清洁室	
型号		17010-16000	17010-16010	1711[-]-16000	1711[-]-16010	1721[-]-16000	1721[-]-16010		
轴数		4							
安装		桌面/地面							
工作半径		600 mm							
最大有效载荷		5.5 kg							
重复精度	XY	±0.017 mm							
	Z	±0.003 mm							
	角度	±0.019°							
关节范围	关节1	±105°							
	关节2	±150°							
	关节3	210 mm							
	关节4	±360°							
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg·cm ²							
关节速度	关节1	386°/s							
	关节2	720°/s							
	关节3	1100 mm/s							
	关节4	1200°/s							
节拍时间 *1 （有效载荷2.0 kg）	爆发	0.66 s		0.55 s		0.39 s			
	连续	0.66 s		0.55 s		0.45 s			
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相							
防护等级		IP20							
清洁室等级		---	等级10	---	等级10	---	等级10		
环境要求	环境温度	5~40°C							
	湿度范围	5~90%（无结露）							
重量		41 kg							
基本配置	控制器	eAIB							
	板载I/O（输入/输出）	12/8, 4个电磁输出							
	传送带跟踪输入	无						2	
	RS-232C串行通讯端口	无						1	
	编程环境	ACE						ACE、PackXpert、ePLC	
	ACE Sight	无 *2						有	
	ePLC连接	无						有	
ePLC I/O	无						有		
可连接的控制器 *3		无		SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *4					

*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25（秒，20°C测试环境）

*2. SmartVision MX不适用于Lite机型。

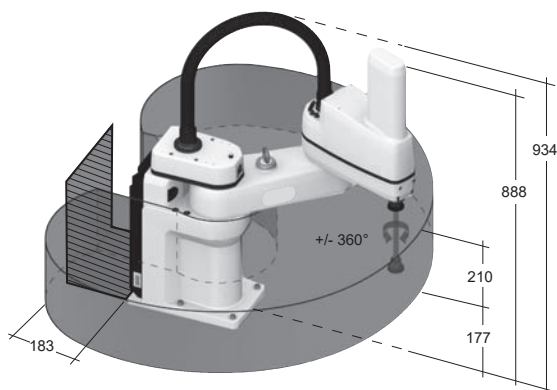
*3. 选择适合应用的控制器。

*4. 与NJ/NX/NY系列连接，需要机器人版本2.3.C及以上。

外形尺寸

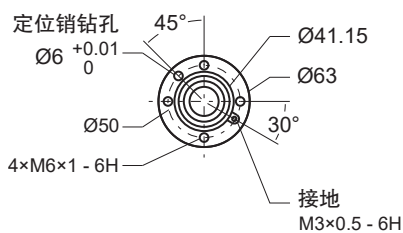
(单位: mm)

eCobra 600

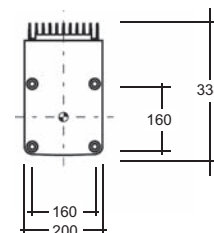


- 工作行程: 半径 600 mm
- 内限: 半径 163 mm
- 高度: 210 mm
- 需要间隙打开eAIB机架

法兰



占地面积



前面板

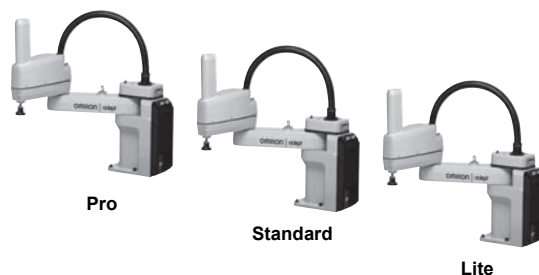


机器人部件代码与随附配件

类型	eCobra		eCobra 扩展选项	
	Standard	清洁室	Standard	清洁室
eCobra 600 Lite	17010-16000	17010-16010	---	---
eCobra 600 Standard	17111-16000	17111-16010	17113-16000	17113-16010
eCobra 600 Pro	17211-16000	17211-16010	17213-16000	17213-16010
概述	机器人+eAIB, 嵌入式驱动控制		机器人+eAIB, 带所需连接电缆	
用途	通常用于单台机器人系统		通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接	
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • 前面板套件 (92546-10358) 		<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	

用于精密加工、装配和物料搬运的 中型SCARA机器人

- 以太网功能通过机械自动化控制器NJ/NX/NY系列熟悉的编程语言（IEC 61131-3）控制机器人
- 工作半径扩展至800 mm，而重复精度并未降低
- 高载荷能力，适合螺杆传动工具
- 放大器和控制器内置于机器人，可减少电缆数量
- 三种不同机型可选，根据应用进行选择
- 工作半径可达800 mm
- 最大有效载荷可达5.5 kg
- 重量43 kg



产品规格

产品名称	eCobra										
	尺寸	800									
		800 Lite			800 Standard			800 Pro			
类型	Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65		
清洁室/IP	17010-18000	17010-18010	17010-18030	17111[-]-18000	17111[-]-18010	17111[-]-18030	17211[-]-18000	17211[-]-18010	17211[-]-18030		
型号											
轴数	4										
安装	桌面/地面										
工作半径	800 mm										
最大有效载荷	5.5 kg										
重复精度	XY	±0.017 mm									
	Z	±0.003 mm									
	角度	±0.019°									
关节范围	关节1	±105°									
	关节2	±157.5°									
	关节3	210 mm									
	关节4	±360°									
惯性力矩 (最大)	关节4	450 kg-cm ²									
关节速度	关节1	386°/s									
	关节2	720°/s									
	关节3	1100 mm/s									
	关节4	1200°/s									
节拍时间 (有效载荷2.0 kg)	爆发 *1	0.73 s			0.62 s			0.44 s			
	连续 *1	0.73 s			0.62 s			0.54 s			
电源要求	DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相										
防护等级	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65		
清洁室等级	---	等级10	---	---	等级10	---	---	等级10	---		
环境要求	环境温度	5~40°C									
	湿度范围	5~90% (无结露)									
重量	43 kg										
基本配置	控制器	eAIB									
	板载I/O (输入/输出)	12/8, 4个电磁输出									
	传送带跟踪输入	无						2			
	RS-232C串行通讯端口	无			1						
	编程环境	ACE			ACE、PackXpert、ePLC						
	ACE Sight	无 *2			有						
	ePLC连接	无			有						
ePLC I/O				无			有				
可连接的控制器 *3	无			SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *4							

*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境)

*2. SmartVision MX不适用于Lite机型。

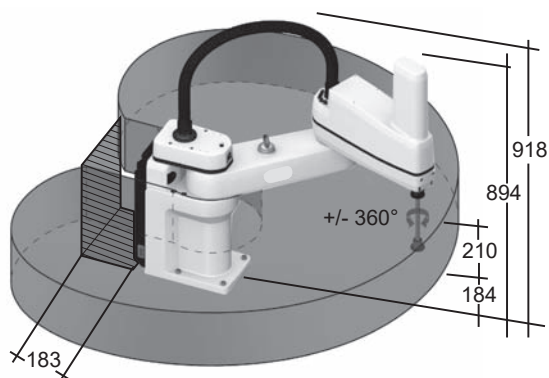
*3. 选择适合应用的控制器。

*4. 与NJ/NX/NY系列连接, 需要机器人版本2.3.C及以上。

外形尺寸

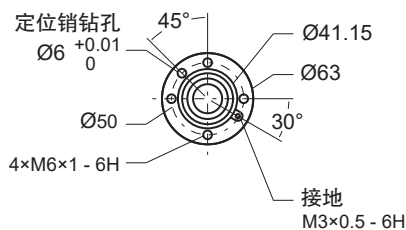
(单位: mm)

eCobra 800

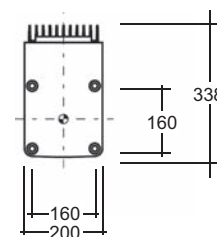


- 工作行程: 半径 800 mm
内限: 半径 164 mm
高度: 210 mm
- ▨ 需要间隙打开ICS-ECAT机架

法兰



占地面积



前面板



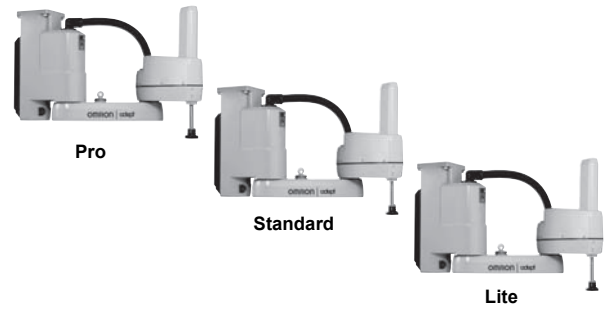
机器人部件代码与随附配件

类型	eCobra			eCobra 扩展选项			
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65
eCobra 800 Lite	17010-18000	17010-18010	17010-18030	---	---	---	---
eCobra 800 Standard	17111-18000	17111-18010	17111-18030	17113-18000	17113-18010	17113-18030	17113-18030
eCobra 800 Pro	17211-18000	17211-18010	17211-18030	17213-18000	17213-18010	17213-18030	17213-18030
概述	机器人+eAIB, 嵌入式驱动控制			机器人+eAIB, 带所需连接电缆			
用途	通常用于单台机器人系统			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接			
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • 前面板套件 (92546-10358) 		<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • 前面板套件 (92546-10358) • 电缆密封套件 (04813-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封套件 (04813-000) 		

eCobra 800倒置式 Lite/Standard/Pro

用于精密加工、装配和物料搬运的
悬挂式安装大型SCARA机器人

- 以太网功能通过机械自动化控制器NJ/NX/NY系列熟悉的编程语言（IEC 61131-3）控制机器人
- 悬挂式安装方式，有效节省空间
- 高载荷能力，适合螺杆传动工具
- 放大器和控制器内置于机器人，可减少电缆数量
- 三种不同机型可选，根据应用进行选择
- 工作半径可达800 mm
- 最大有效载荷可达5.5 kg
- 重量51 kg



产品规格

产品名称		eCobra 倒置式								
		800 Lite			800 Standard			800 Pro		
		Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65
型号	尺寸	17010-18400	17010-18410	17010-18430	17111[-]18400	17111[-]18410	17111[-]18430	17211[-]18400	17211[-]18410	17211[-]18430
轴数	类型	4								
安装	清洁室/IP	倒置式								
工作半径		800 mm								
最大有效载荷		5.5 kg								
重复精度	XY	±0.017 mm								
	Z	±0.003 mm								
	角度	±0.019°								
关节范围	关节1	±123.5°								
	关节2	±156.5°								
	关节3	210 mm								
	关节4	±360°								
惯性力矩 (最大)	关节4	450 kg·cm ²								
关节速度	关节1	386°/s								
	关节2	720°/s								
	关节3	1100 mm/s								
	关节4	1200°/s								
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A								
防护等级		IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65
清洁室等级		---	等级10	---	---	等级10	---	---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C								
	湿度范围	5~90% (无结露)								
重量		51 kg								
基本配置	控制器	eAIB								
	板载I/O (输入/输出)	12/8, 4个电磁输出								
	传送带跟踪输入	无						2		
	RS-232C串行通讯端口	无			1					
	编程环境	ACE			ACE、PackXpert、ePLC					
	ACE Sight	无*1			有					
	ePLC连接	无			有					
ePLC I/O	无			无			有			
可连接的控制器 *2		无			SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *3					

*1. SmartVision MX不适用于Lite机型。

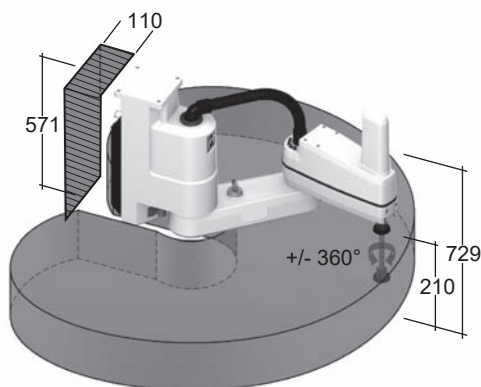
*2. 选择适合应用的控制器。

*3. 与NJ/NX/NY系列连接，需要机器人版本2.3.C及以上。

外形尺寸

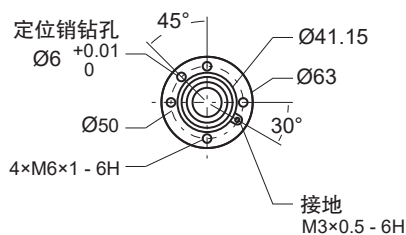
(单位: mm)

eCobra 倒置式 800

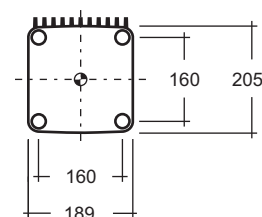


- 工作行程: 半径 800 mm
内限: 半径 167 mm
高度: 210 mm
- ▨ 需要间隙打开eAIB机架

法兰



占地面积



前面板



机器人部件代码与随附配件

类型	eCobra			eCobra 扩展选项			
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP65	Standard	清洁室	IP65
eCobra 800 倒置式 Lite	17010-18400	17010-18410	17010-18430	---	---	---	---
eCobra 800 倒置式 Standard	17111-18400	17111-18410	17111-18430	17113-18400	17113-18410	17113-18430	17113-18430
eCobra 800 倒置式 Pro	17211-18400	17211-18410	17211-18430	17213-18400	17213-18410	17213-18430	17213-18430
概述	机器人+eAIB, 嵌入式驱动控制			机器人+eAIB, 带所需连接电缆			
用途	通常用于单台机器人系统			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接			
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • 前面板套件 (92546-10358) 		<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • 前面板套件 (92546-10358) • 电缆密封套件 (09073-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 			

用于加工、装配和物料搬运的关节型机器人

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程。
- 诊断显示屏，实现更快的故障排除
- 高分辨率、绝对编码器提供高准确度、出色的低速跟随和轻松校准
- 高效率、低惯性谐波传动、轻量化机械臂提供最高加速度
- 工作半径可达653 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量34 kg



产品规格

产品名称	Viper			
	尺寸	650		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
型号		1720[-]36000	1720[-]36020	1720[-]36010
安装		桌面/地面/倒置式		
轴数		6		
工作半径		653 mm		
最大有效载荷		5 kg		
重复精度	XYZ	±0.02 mm		
关节范围	关节1	±170°		
	关节2	-190°、+45°		
	关节3	-29°、+256°		
	关节4	±190°		
	关节5	±120°		
	关节6	±360°		
惯性力矩 (最大)	关节4	0.295 kgm ²		
	关节5	0.295 kgm ²		
	关节6	0.045 kgm ²		
关节速度	关节1	328°/s		
	关节2	300°/s		
	关节3	375°/s		
	关节4	375°/s		
	关节5	375°/s		
	关节6	600°/s		

产品名称	Viper			
	尺寸	650		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相		
防护等级	底座	IP40	IP40	IP54
	机器人关节 (J4、J5、J6)	IP40	IP40	IP65
清洁室等级		---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C		
	湿度范围	5~90% (无结露)		
重量		34 kg		
cULus兼容		(有) *1		
基本配置	控制器	eMotionBlox-60R		
	板载I/O (输入/输出)	12/8		
	传送带跟踪输入	2		
	RS-232C串行通讯端口	1		
	编程环境	ACE、ePLC		
	ACE Sight	有		
ePLC连接	有			
ePLC I/O	有			
可连接的控制器 *2		eMotionBlox-60R、SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *3		

*1. cULus选购件

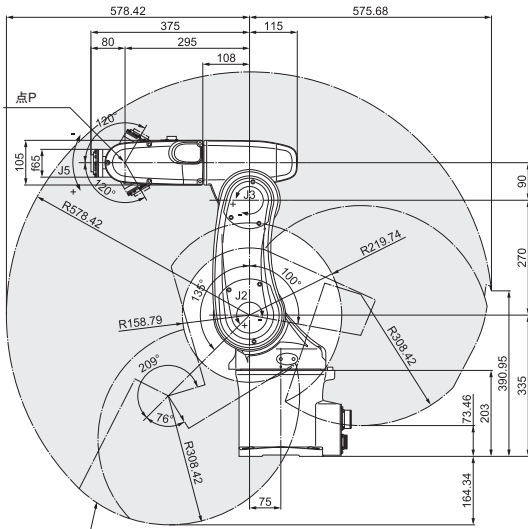
*2. 选择适合应用的控制器。

*3. 与NJ/NX/NY系列连接，需要机器人版本2.3.C及以上。

外形尺寸

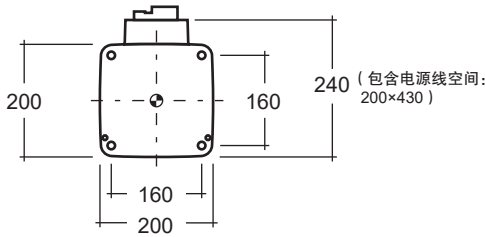
(单位: mm)

Viper 650



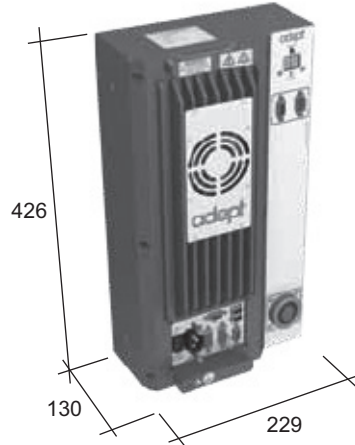
由点P定义的可工作空间

占地面积

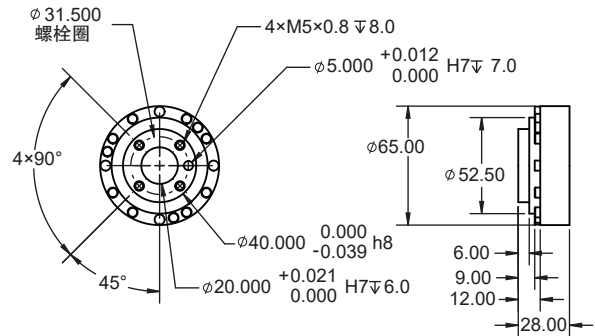


eMotionBlox-60R

重量: 9.3 kg



法兰



前面板



机器人部件代码与随附配件

类型	Viper			Viper 扩展选项			
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65	Standard	清洁室	IP54/65
Viper 650		17201-36000	17201-36020	17201-36010	17203-36000	17203-36020	17203-36010
概述	机器人+eMotionBlox-60R放大器, 嵌入式驱动控制				机器人+eMotionBlox-60R+所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统				通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • 前面板套件 (92546-10358) • 机械臂电源/信号电缆, 4 m/13 ft <ul style="list-style-type: none"> - Standard型号: 05020-000 - 清洁室和IP54/65型号: 05463-000 				<ul style="list-style-type: none"> • XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) • XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 		

Viper 850

用于加工、装配和物料搬运的关节型机器人

- 通过ACE软件和eV+语言编程，或使用ePLC连接时通过熟悉的IEC 61131-3编程。
- 诊断显示屏，实现更快的故障排除
- 高分辨率、绝对编码器提供高准确度、出色的低速跟随和轻松校准
- 高效率、低惯性谐波传动、轻量化机械臂提供最高加速度
- 工作半径可达855 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量36 kg



产品规格

产品名称	Viper			
	尺寸	850		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
型号		1720[]-38000	1720[]-38020	1720[]-38010
安装	桌面/地面/倒置式			
轴数	6			
工作半径	855 mm			
最大有效载荷	5 kg			
重复精度	XYZ	±0.03 mm		
关节范围	关节1	±170°		
	关节2	-190°、+45°		
	关节3	-29°、+256°		
	关节4	±190°		
	关节5	±120°		
	关节6	±360°		
惯性力矩 (最大)	关节4	0.295 kgm ²		
	关节5	0.295 kgm ²		
	关节6	0.045 kgm ²		
关节速度	关节1	250°/s		
	关节2	250°/s		
	关节3	250°/s		
	关节4	375°/s		
	关节5	375°/s		
	关节6	600°/s		

产品名称	Viper			
	尺寸	850		
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相		
防护等级	底座	IP40	IP40	IP54
	机器人关节 (J4、J5、J6)	IP40	IP40	IP65
清洁室等级		---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C		
	湿度范围	5~90% (无结露)		
重量	36 kg			
cULus兼容	---			
基本配置	控制器	eMotionBlox-60R		
	板载I/O (输入/输出)	12/8		
	传送带跟踪输入	2		
	RS-232C串行通讯 端口	1		
	编程环境	ACE、ePLC		
	ACE Sight	有		
ePLC连接	有			
ePLC I/O	有			
可连接的控制器 *1	eMotionBlox-60R、SmartController EX、 NJ/NX/NY系列 *2			

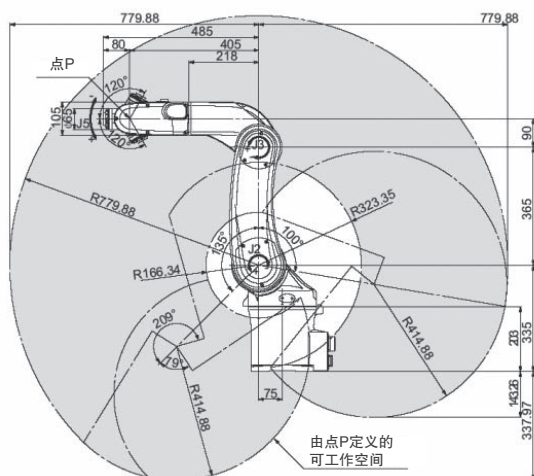
*1. 选择适合应用的控制器。

*2. 与NJ/NX/NY系列连接，需要机器人版本2.3.C及以上。

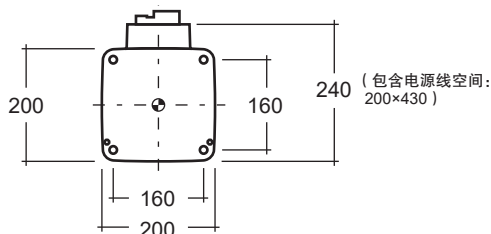
外形尺寸

(单位: mm)

Viper 850

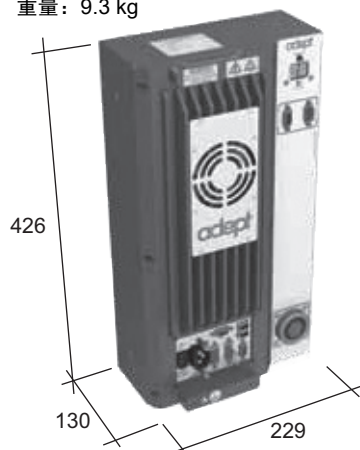


占地面积



eMotionBlox-60R

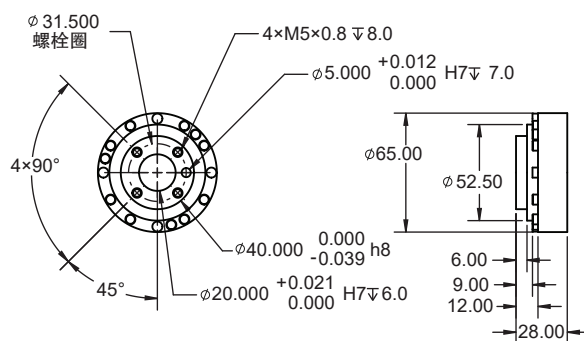
重量: 9.3 kg



前面板



法兰



机器人部件代码与随附配件

类型	Viper			Viper 扩展选项			
	清洁室/IP	Standard	清洁室	IP54/65	Standard	清洁室	IP54/65
Viper 850		17201-38000	17201-38020	17201-38010	17203-38000	17203-38020	17203-38010
概述	机器人+eMotionBlox-60R放大器, 嵌入式驱动控制				机器人+eMotionBlox-60R+所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统				通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接		
随附配件	<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) 前面板套件 (92546-10358) 机械臂电源/信号电缆, 4 m/13 ft <ul style="list-style-type: none"> - Standard型号: 05020-000 - 清洁室和IP54/65型号: 05463-000 				<ul style="list-style-type: none"> XSYSTEM电缆带跳线, 1.8 m/6 ft (13323-000) XSYS电缆, 4.5 m/15 ft (11585-000) DB9分路器 (00411-000) 1394锁定电缆, 4.5 m/15 ft (13632-045) 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 		

SmartController EX

高性能机器人运动控制器，可进行高速处理

- 最多可控制四台机器人
- 千兆以太网口
- 12个输入/8个输出
- 外观紧凑，占地面积小
- 与配置软件ACE集成，通过操作简便的界面控制复杂的机构



产品规格

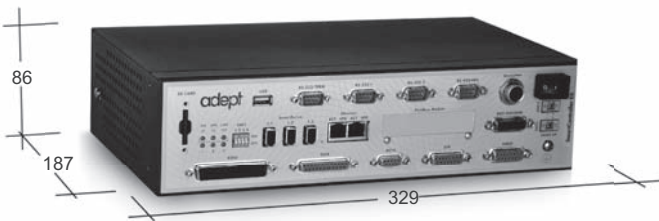
项目		产品规格
型号		19300-000
接地方法		接地低于10 Ω
尺寸 (高 × 深 × 宽)		86 × 187 × 329 mm
重量		2.6 kg
电源		DC 24 V±10%
电流消耗		5 A
功耗		120 W
运行环境	环境温度	5~40°C
	湿度范围	5~90% (无结露)
安装		面板安装、机架安装、堆叠安装、桌面
通信端口		RS-232 (115 kbps)、RS422/485、GB以太网、DeviceNet
板载I/O (输入/输出)		12/8
传送带跟踪输入		4

外形尺寸

(单位: mm)

SmartController EX

前面板



注: 配有SmartController EX的前面板。

其他输入/输出选购件

输入规格

项目	产品规格
型号	90356-30200/-30100/-40100
额定输出电流	700 mA/点
最大输出电流	50°C环境时2.5 A 25°C环境时3.7 mA
ON延迟时间	100 μs以下
OFF延迟时间	150 μs以下

输出规格

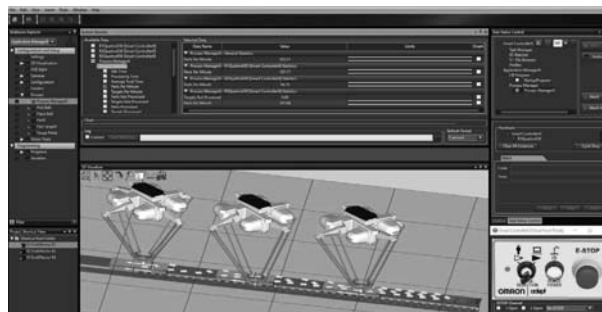
项目	产品规格
型号	90356-30200/-30100/-40100
ON电压	10 V以上
OFF电压	3 V以下
OFF电流	0.5 mA
输入电流	2.5 mA以上 7.5 mA以下
ON延迟时间	5 μs以下
OFF延迟时间	5 μs以下
隔离方式	光耦隔离
来自输入/输出电源的电流消耗	6 mA以下 (电源电压DC 24 V时)

自动化控制环境 (ACE)

ACE是基于PC的软件包，可轻松管理欧姆龙全系列机器人、控制、视觉和进料系统

ACE软件可为应用程序（从简单的拾取与放置程序到多台机器人传送带跟踪生产线）的编程和部署提供一个易于使用的环境。并可提升效率，简化配置。ACE 4.0的界面更为直观，并具有出色的数据可视化性能。

- 快速仿真和3D可视化，可迅速验证概念
- 配置引导型的友好界面，可轻松地配置和校准机器人
- 配方管理器可简化生产过程的管理，并掌控一系列产品变化，是灵活自动化以减少转换时间的理想选择
- 机器人视觉管理器支持视觉引导的传送带跟踪，并可通过向导实现AnyFeeder集成
- 机器人视觉管理器4.0还配有视觉检查工具，用以提高质量保证和可追溯性



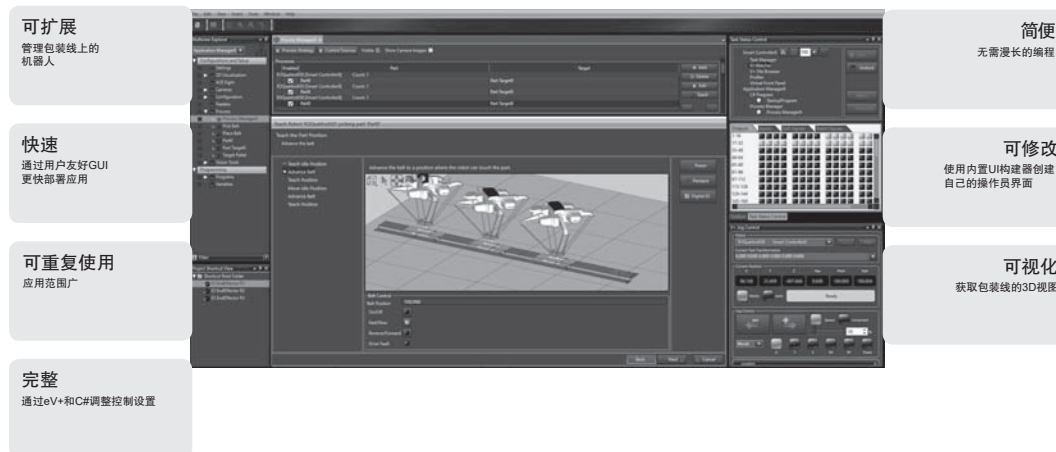
应用管理器

ACE通过应用管理器模块进一步简化应用开发。这些模块支持包装（PackManager）和视觉（机器人视觉管理器）应用的高级编程。

PackManager可管理从集成到部署的可扩展包装线，且具有逐步引导，无需脚本。通过设置特定项目，如控制器、机器人和传送带，此软件可引导您轻松完成包装应用的配置。

主要特性：

- 进程管理器可优化资源，从而减少空转时间，并最大限度地提高每台机器人加工的部件数。
- 完全可定制，允许进行线路配置和高级负载平衡。



注：当ACE PackManager用于配置应用程序时，SmartController EX和eAIB/eMotionBox的机器人节拍时间可能会有所不同。

机器人视觉管理器可提供将视觉系统轻松集成至机器人应用的算法和工具。此管理器支持相机校准、部件识别和图像处理工具。

应用管理器模块可作为ACE的组成部分运行，并可在欧姆龙IPC应用控制器上执行。

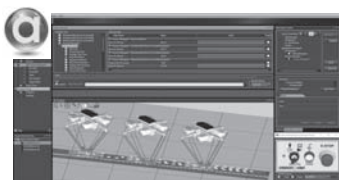
ACE许可配置

许可	型号	说明
ACE PackManager (适用于ACE 4.x)	20409-000	实现ACE PackManager软件的完整功能。
机器人视觉管理器 (适用于ACE 4.x)	20410-000	实现机器人视觉管理器功能和检查工具库。
双许可 (PackManager和机器人视觉 管理器)	20433-000	实现PackManager和机器人视觉管理器的功能

注：不使用PackManager向导和视觉系统创建机器人程序时，无需ACE许可。

系统要求

项目	要求
操作系统 (OS)	Windows 7 (64位版) / Windows 10 (64位版)
CPU	Intel® Core™ i5或等效处理器，推荐使用速度更快的处理器。
主内存	2 GB以上 (推荐使用8 GB内存。)
显存	512 MB以上
硬盘	可用空间为1 GB以上
显示器	XGA 1024×768，1600万色。 宽屏扩展图形阵列 (WXGA) 推荐1280×800以上
通信端口	USB端口 (用于硬件锁)、以太网端口
支持的语言	英语、法语、德语、日语、西班牙语、意大利语、韩语、简体中文及繁体中文



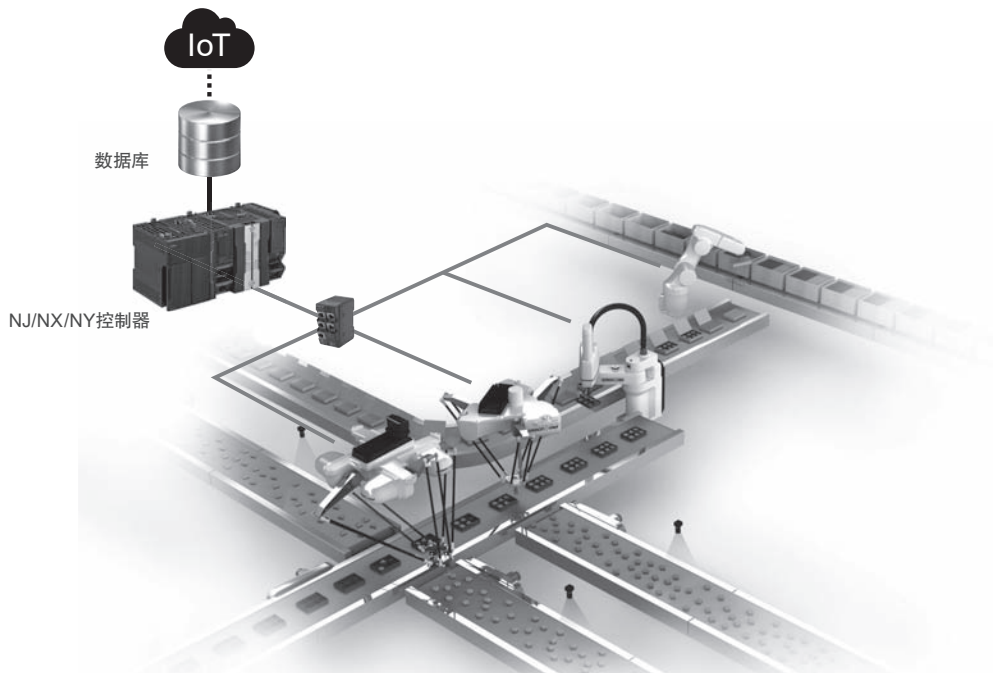
自动化控制环境 (ACE)

ACE是基于PC的软件包，协助您快速轻松地配置机器人系统。
可从欧姆龙网站下载ACE，网址：<http://www.adept.com/Robots-Tool>

ePLC Robot控制库

无需学习新的机器人编程语言NJ/NX/NY控制器直接控制机器人

- 可使用相同的说明以及编程方式控制任意类型机器人：并联、SCARA和关节型机器人。
- 使用梯形图或ST语言的功能块控制机器人。
- 集成化并可视化机器人、控制器和其他设备上的数据。
- 机器人可通过EtherNet/IP连接至NJ/NX/NY控制器。*



* 机器人与NJ/NX/NY控制器之间的通信周期时间取决于机器人控制器。当使用SmartController EX时，通信周期时间比使用eAIB/eMotionBlox时快15倍。

功能块（FB）规格

内容	功能块名称	说明
设置工具转换	ARB_SetToolTransform	设置工具系统转换至机器人。
重置工具转换	ARB_ResetToolTransform	重置已设置到机器人的机器人工具。
定义位置	ARB_DefineLocation	定义机器人中位置。
定义棘爪	ARB_DefinePallet	定义机器人中所有棘爪信息。
重置错误	ARB_ResetRobotError	重置机器人中已存错误。
机器人控制	ARB_RobotControl	控制主机器人设置并监视机器人状态。
示教位置	ARB_TeachPosition	示教当前机器人位置和配置。
输入输出信号	ARB_InputOutputSignals	通过机器人的数字输入和输出与其通信。
示教操纵杆控制	ARB_TeachPendantControl	手动控制安装于机器人的操纵杆，发送信息到操纵杆或接收来自操纵杆的信息。
读取锁	ARB_ReadLatch	当输入外部触发时，输出当前机器人位置。
移动	ARB_MoveCommand	使用线性插补或PTP操作，移动机器人至目标位置。
拾取和放置	ARB_PickAndPlaceCommand	将机器人移动到三部分运动的目标位置。
慢移	ARB_Jog	移动机器人的指定关节或轴。
对齐工具命令	ARB_AlignToolCommand	旋转工具以对齐世界坐标系。
移动弧命令	ARB_MoveArcCommand	沿弧轨迹移动机器人至指定目标位置。
移动圆命令	ARB_MoveCircularCommand	沿圆轨迹移动机器人，通过指定2个位置。
定义带	ARB_DefineBelt	定义传送带。
带读取锁	ARB_BeltReadLatch	当输入外部触发时，输出传送带编码器值。
跟踪带	ARB_TrackBelt	启用跟踪工件。

兼容型号

内容		型号	版本
Adept Robot控制库		SYSMAC-XR009	---
机械自动化控制器 NJ/NX CPU单元		NX701-[]-[]-[]/NJ101-[]-[]-[]	版本1.10及以上
		NJ501-[]-[]-[]/NJ301-[]-[]-[]	版本1.01及以上
		NX1P2-[]-[]-[]-[](1)	版本1.13及以上
工业PC平台NY IPC机器控制器		NY5[]-[]-1	版本1.12及以上
自动化软件Sysmac Studio		SYSMAC-SE2[]-[]	版本1.15及以上
并联机器人	Hornet 565	1720[]-4560[]	版本2.3.C及以上
	Quattro 650H/HS、800H/HS	1720[]-26[]-[]	版本2.3.C及以上
SCARA机器人	eCobra 600/800	17[]-[]-[]-1[]-[]00	版本2.3.C及以上
	Cobra 450/500/650	1720[]-1[]-[]00	---
关节型机器人	Viper 650/850	1720[]-36[]000	版本2.3.C及以上



Sysmac库

Sysmac库是一组软件功能组件，可用于NJ/NX/NY控制器的程序。

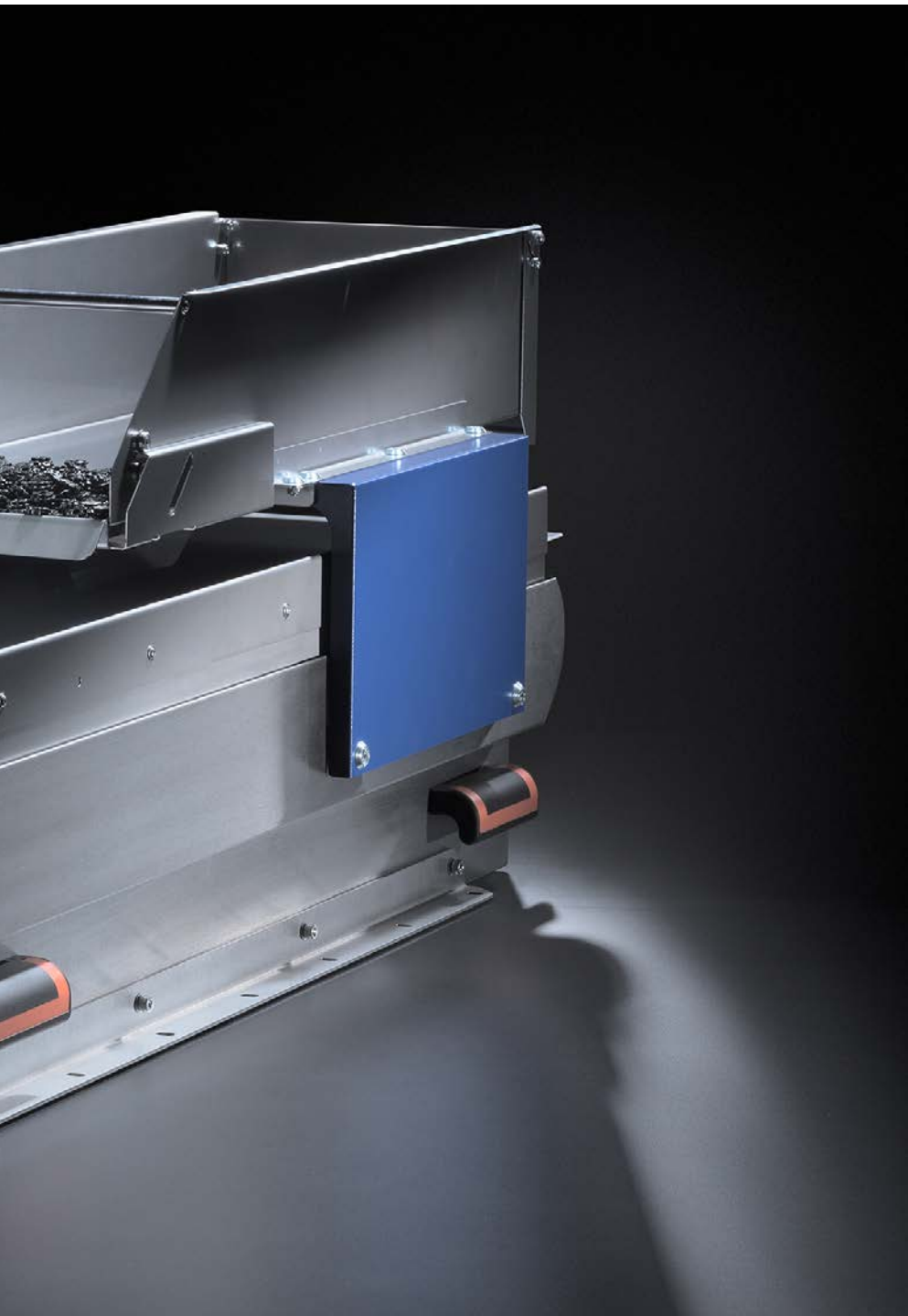
请从以下URL下载，并安装到自动化软件Sysmac Studio。

http://www.ia.omron.com/sysmac_library/

通过使用相同的指令和编程方法，Adept Robot控制库可从NJ/NX/NY控制器控制Omron Adept Technologies Inc.制造的并联、SCARA和关节型机器人。

机器人配件





针对视觉引导机器人应用而优化的工业计算机

- 经过优化的内置视觉处理器（配备128GB SSD），可处理高分辨率和高帧率图像，兼容ACE 4.X
- 使用PC进行系统配置，包含Sysmac Studio
- 机器人视觉管理器、PackManager和配方管理器的外观特性
- 简单的散热设计，可实现正常运行时间最大化
- GigE PoE和USB 3.0端口，可加强连接，加快数据传输
- 同时支持最多8部相机
- 兼容欧姆龙UPS S8BA系列
- 紧凑型设计，可最小化面板空间，支持2种安装方向



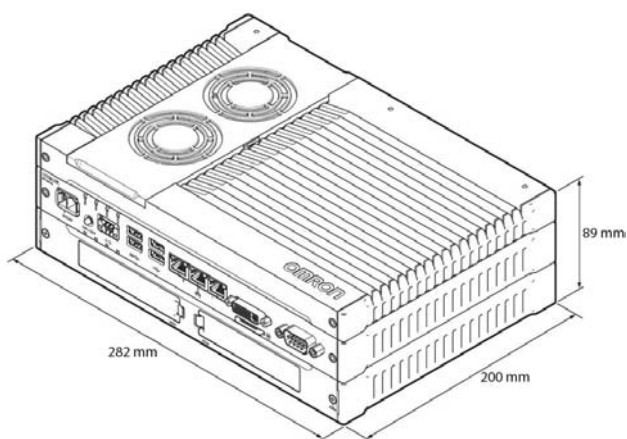
产品规格

项目		产品规格
型号		AC1-152000
重量		3.8 kg
接地方法		接地低于100 Ω
尺寸（高×深×宽）		89 × 200 × 282 mm
主系统	CPU	Intel® Core™ i5-7440EQ
	主内存	8 GB DDR4
	可信平台模块	可用
	图形控制器	Intel®HD Graphics
	看门狗	有
操作系统		Windows 10 IoT Enterprise LTSC - 64位
存储设备	硬盘	128 GB SSD 可使用额外的3.5英寸硬盘插槽 可使用额外的SD内存卡插槽，32 GB以下容量
电源		DC 20.4~28.8 V
功耗		97.6 W（使用2个USB 3.0和4部POE相机）
通信端口	电源连接器	DC 24 V
	I/O连接器	2个输入（UPS信号和电源关闭控制）和1个输出（箱式工控机电源状态）
	以太网连接器	千兆以太网×3，带POE的千兆以太网×4 每个端口的最大功耗为3 W
	USB	USB 3.0×4（电缆长度3 m以下），USB 2.0×2（电缆长度5 m以下）
	显示器	DVI连接器×1（60 Hz时1920 × 1200以下）
	RS-232C	标准DSUB9连接器（非隔离型）
电池	型号	CJ1W-BAT01
	使用寿命	25°C时为5年
风扇单元	型号	NY000-AF00
	使用寿命	温度为40°C以及相对湿度为15%~65%时持续运行70000小时
LED		PWR、ERR、HDD、RUN
运行环境	环境温度	运行：0~55°C，存储：-20°C~70°C
	湿度范围	10~90%（无结露）

外形尺寸

(单位: mm)

IPC应用控制器

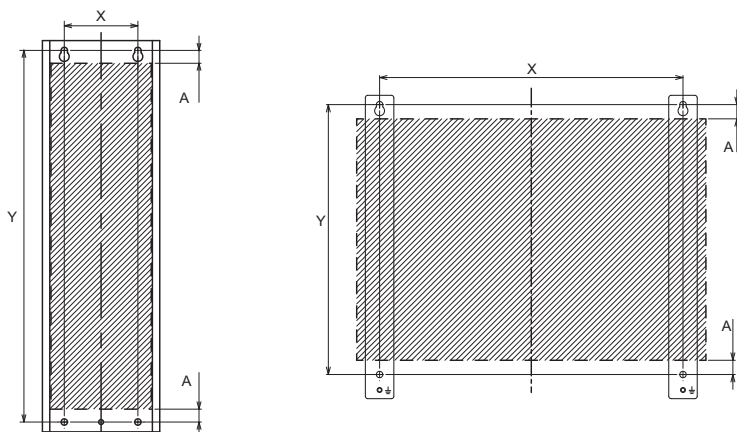


加密狗



注: ACE许可随附加加密狗, IPC包内并不包含ACE许可。将加密狗插入IPC应用控制器的USB端口中。

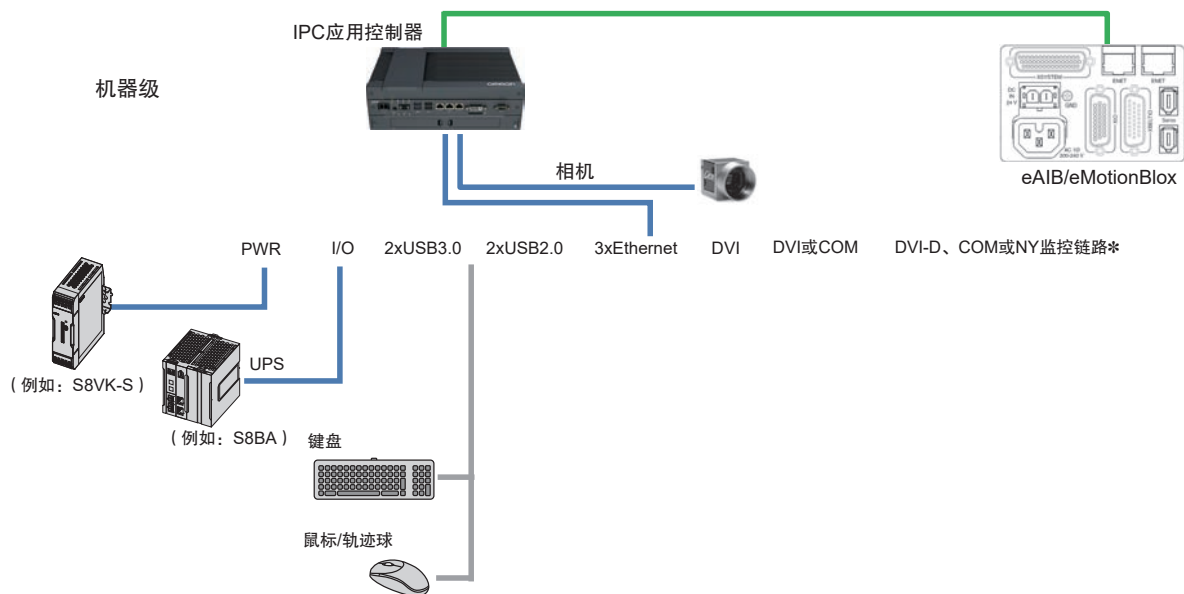
支架尺寸



(单位: mm)

型号	支架类型	钻孔规格			产品尺寸	
		孔距X	孔距Y	孔距A	支架宽度	支架高度
NYB45-SPK	书架式安装	60 mm	303 mm	11 mm	96 mm	319 mm
	壁式安装	245 mm	218 mm	12 mm	23 mm	245 mm

系统配置



配件

可选硬件

产品名称	产品规格	型号
安装支架	书架式安装	NY000-AB00 NY000-AB04
	壁式安装	NY000-AB01
SD内存卡	卡类型: SD卡 容量: 2 GB 格式: FAT16	HMC-SD291
	卡类型: SDHC卡 容量: 4 GB 格式: FAT32	HMC-SD491
USB闪存盘	容量: 2 GB	FZ-MEM2G
	容量: 8 GB	FZ-MEM8G
存储设备	存储类型: SSD, 容量: 128 GB (与默认的内置SSD相同)	NY000-AS04
USB Type-A至USB Type-B电缆	电缆长度: 2 m USB 2.0 最小弯曲半径: 25 mm	FH-VUAB 2M
	电缆长度: 5 m USB 2.0 最小弯曲半径: 25 mm	FH-VUAB 5M
DVI 电缆	电缆长度: 2 m 支持DVI-D 最小弯曲半径: 36 mm	NY000-AC00 2M
	电缆长度: 5 m 支持DVI-D 最小弯曲半径: 36 mm	NY000-AC00 5M
工业监视器	<ul style="list-style-type: none"> • LCD触摸屏 • 多点式触控功能 • 电源电压: DC 24 V • 60 Hz时最高1280×800像素 • 2个USB Type-A连接器 • 可编程亮度控制 • 可提供标准电缆和100 m电缆型号。 	NYM1[] W-C10[] []
电源	<ul style="list-style-type: none"> • 输出电源电压: DC 24 V • Push-In Plus端子台 	S8VK-S[] [] [] 24
UPS	备份操作期间的输出电源电压: DC 24 V ± 5%	S8BA, 版本号04或以上*1
UPS通信电缆	电缆长度: 2 m 信号 <ul style="list-style-type: none"> • 信号输出 (BL、TR、BU、WB) • 远程开/关输入 • UPS停机信号输入 (BS) 	S8BW-C02

*1. 版本号04或以上。可在产品和产品包装的序列号标签上检索到UPS的版本号。

备件

以下为可用的箱式工控机备件。

产品名称	产品规格	型号
电池	箱式工控机随附一个电池。电池为实时时钟供电。 电池内置于箱式工控机。 使用寿命: 25°C时为5年	CJ1W-BAT01*1
风扇单元	风扇单元可用于具有主动式冷却的箱式工控机。 使用寿命: 温度为40°C以及相对湿度为15%~65%时持续运行70000小时 保存期限: 6个月 无电源供给时的存储限制。	NY000-AF00
配件包	箱式工控机随附包含所有配件的配件包。 <ul style="list-style-type: none"> • 电源连接器 • I/O连接器 • 用于安装驱动的驱动支架 • 用于安装驱动的4个安装螺钉 • 用于安装PCIe卡的PCIe卡托 • 用于安装PCIe卡的PCIe卡夹 	NY000-AK00

*1. 仅适用于带可更换电池的型号。

电气规格

项目	产品规格	
额定电源电压	DC 24 V, 非隔离型	
允许的电源电压范围	DC 20.4~28.8 V	
接地方法	接地低于100 Ω	
浪涌电流	DC 24 V时: 在室温条件下, 冷启动为12 A/6 ms以下	
过压类别	JIS B3502和IEC 61131-2: 二类	
EMC抗扰度等级	IEC 61131-2: B区	
RTC精度	55°C的环境温度条件下: 每个月误差为-3.5~+0.5 min 25°C的环境温度条件下: 每个月误差为-1.5~+1.5 min 0°C的环境温度条件下: 每个月误差为-3~+1 min	
电源按钮使用寿命	100000次操作	
电池使用寿命	25°C时为5年 (适用于CJ1W-BAT01电池)	
风扇使用寿命	40°C时持续运行8年	
功耗*	-	
驱动	-	
	SSD iMLC 128 GB	0.8 W
扩展	-	
	USB	14 W以下 (5 V时为2×500 mA) + (5 V时为2×900 mA)
	POE	3 W以下

注: 详情请参见《IPC应用控制器用户手册》(I632)。

* 总功耗为箱式工控机中安装的所有项目的功耗总和。

为保证S8BA UPS与IPC结合使用的性能, 必须使用指定的UPS和电源组合。

项目	最低电源要求	
电源	240 W	120 W
UPS	120 W	120 W

环境规格

项目	产品规格	
运行环境	运行环境温度*1	0~55°C
	存储环境温度*1	-20~70°C
	运行环境湿度*1	10%~90%, 无结露
	存储环境湿度*1	10%~90%, 无结露
	运行空气要求	无腐蚀性气体
	海拔	2000 m以下
	抗噪性 (运行期间)	符合IEC61000-4-4, 2kV (电源线)
	耐振动 (运行期间)	符合IEC 60068-2-6。 对于配备SSD的产品: 5~8.4 Hz, 3.5 mm单振幅; 以及8.4~150 Hz, 9.8 m/s ² , X、Y和Z方向各10次。 对于配备HDD的产品, 耐振动取决于安装方向*2。
	耐冲击 (运行期间)	符合IEC 60068-2-27。 147 m/s ² , X、Y和Z方向各3次
	安装方法	书架式、壁式
污染程度	2或更低: 符合JIS B3502和IEC 61131-2要求。	
适用标准*3	EU指令: EMC Directive 2014/30/EU (EN 61131-2)和RoHS指令 RCM、EAC	

*1. 允许的运行环境温度和湿度取决于产品类型、CPU类型、安装方向和存储设备类型。

*2. 耐振动取决于IPC应用控制器的安装方向和存储设备类型:

安装方向	SSD
书架式	9.8 m/s ²
壁式	

*3. 请访问欧姆龙网站 (www.fa.omron.com.cn) 或与您的欧姆龙销售代表联系, 了解每个型号的最新适用标准。

3D拣选管理器解决方案

完全统合的3D零件拣选解决方案使用Photoneo

3D PhoXi扫描仪和易于使用的3D拣选管理器

- 点击式示例应用向导可快速指导用户完成零件和料箱设置、相机设置和拣选顺序。
- 3D拣选管理器 + 校准套装包括在Viper机器人上启动和运行3D 拣选应用所需的所有硬件和软件。
- 适用于Viper 650/850独立型机器人系列
- 将高质量Photoneo PhoXi 3D扫描仪完全统合到ACE软件平台
- 轻松上传零件CAD文件或使用简单的几何图形示教目标零件
- 3D拣选管理器附带以下内容：
 - Photoneo PhoXi 3D扫描仪
 - PoE电缆 + 电力注射器
 - Ethercat电缆（自PoE至IPC）
- 3D扫描仪校准套装包括示教相对于3D扫描仪的机器人位置所需的所有硬件



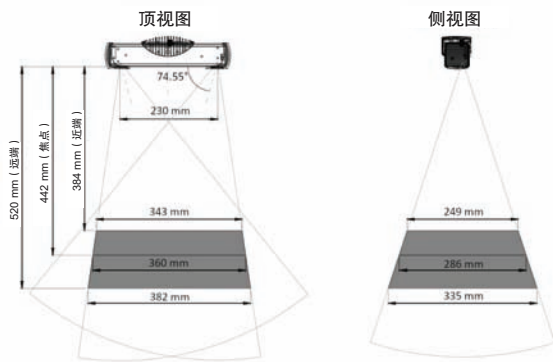
产品规格

产品名称	尺寸 清洁室/IP	3D拣选管理器		
		小	中	大
型号		21857 - 100	21857 - 200	21857 - 300
扫描范围		384 - 520 mm	458 - 1118 mm	870 - 2150 mm
最佳扫描距离（最佳点）		442 mm	650 mm	1239 mm
扫描区域（处于最佳点）		360 × 286 mm	590 × 421 mm	1082 × 802 mm
点到点距离		0.174	0.286	0.524
校准精度		0.05	0.1	0.2
时间噪音		0.05	0.1	0.19
扫描时间		250 - 2250 ms	250 - 2500 ms	250 - 2750 ms
外形尺寸		77 × 68 × 296 mm	77 × 68 × 416 mm	77 × 68 × 616 mm
基线		230 mm	450 mm	550 mm
重量		900 g	950 g	1100 g
投影角度		74.55°	78.25°	80.55°

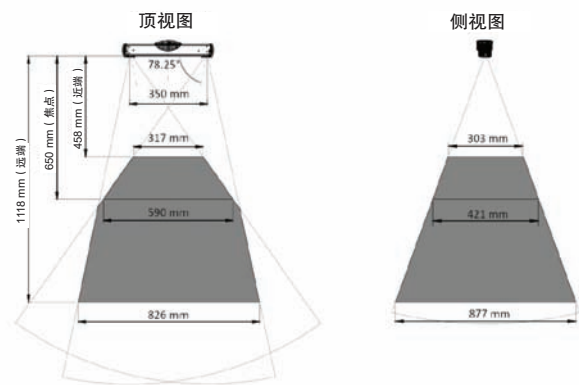
外形尺寸

(单位: mm)

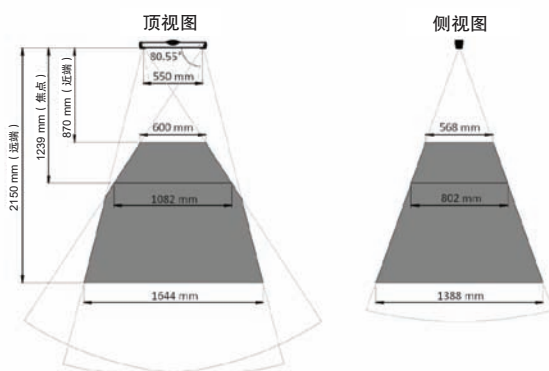
PhoXi 3D扫描仪 (小)



PhoXi 3D扫描仪 (中)



PhoXi 3D扫描仪 (大)



额外配件

类型	校准套装
型号	21857-900
概述	校准套装是校准相对于3D扫描仪的机器臂位置的必需品。
所需配件	需要IPC应用管理器 (pn: AC1-152000) 运行3D拣选管理器SW并直接连接到3D扫描仪

与机器人完全整合的工业相机

高性能工业相机，可与机器人和控制环境无缝通信。
此产品组合采用了CMOS传感器技术，可用于自动化工序。

GIGEVISION



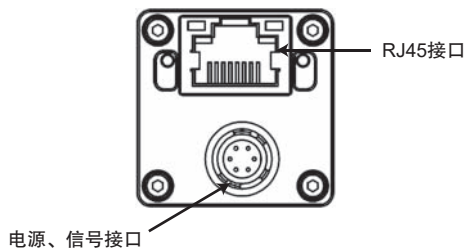
- 适用于各种机器人应用，具有高图像质量、高帧率和紧凑设计等特性
- 兼容ACE中35个以上功能强大的工具，可用于视觉引导和检查，只需单击程序即可添加整合式视觉系统
- 随附与机器人连接的电缆和配件

ORT型号	摄像元件	有效像素	彩色/黑白	帧率	镜头安装	电源	随附配件	一般信息
31940-010	1/2.9 CMOS	720×540	黑白	282.2 fps	C	POE或 DC 10.8~26.4 V	相机三脚架CAT 5e电缆10 m, 电 源I/O电缆10 m	GigE Vision 2.1 兼容
31940-011	1/2.9 CMOS	720×540	彩色	282.2 fps				
31940-130	1/1.8 CMOS	1280×1024	黑白	61 fps				
31940-131	1/1.8 CMOS	1280×1024	彩色	61 fps				
31940-160	1/2.9 CMOS	1440×1088	黑白	70.7 fps				
31940-161	1/2.9 CMOS	1440×1088	彩色	70.7 fps				
31940-200	1/1.7 CMOS	1624×1240	黑白	54.6 fps				
31940-201	1/1.7 CMOS	1624×1240	彩色	54.6 fps				
31940-320	1/1.8 CMOS	2048×1536	黑白	34.9 fps				
31940-321	1/1.8 CMOS	2048×1536	彩色	34.9 fps				
31940-500	2/3 CMOS	2448×2048	黑白	21.9 fps				
31940-501	2/3 CMOS	2448×2048	彩色	21.9 fps				
31940-530	1/2.5 CMOS	2592×1944	黑白	14 fps				
31940-531	1/2.5 CMOS	2592×1944	彩色	14 fps				
31940-100	1/2.3 CMOS	3856×2764	黑白	10.3 fps				
31940-120	1/1.7 CMOS	4000×3000	黑白	9.2 fps				
31940-121	1/1.7 CMOS	4000×3000	彩色	9.2 fps				GigE Vision 2.1兼容; 卷帘快门



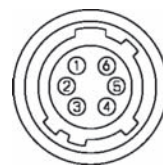
项目	GigE类型						
	24114-101	24114-200	24114-201	24114-250	24114-251	24114-300	24114-301
型号	24114-101	24114-200	24114-201	24114-250	24114-251	24114-300	24114-301
摄像元件	1/4英寸CCD	1/3英寸CCD	1/3英寸CCD	1/1.8英寸CMOS	1/1.8英寸CMOS	1英寸CMOS	1英寸CMOS
有效像素	658(H)× 492(V)	1296(H)× 966(V)	1294(H)× 964(V)	1602(H)× 1202(V)	1600(H)× 1200(V)	2048(H)× 2048(V)	2046(H)× 2046(V)
彩色/黑白	彩色	黑白	彩色	黑白	彩色	黑白	彩色
帧率	120 fps	30 fps	30 fps	60 fps	60 fps	25 fps	25 fps
触发输入	• 软件触发 • 外部触发			• 软件触发		• 软件触发 • 外部触发	
I/F	千兆以太网 (1 Gbit/s)						
镜头安装	• C卡口 • CS卡口			• C卡口	• C卡口 • CS卡口	• C卡口	
电源电压	PoE或DC 12 V						
功耗 (PoE/AUX)	2.5 W/2.0 W	2.7 W/2.2 W		2.7 W/2.1 W		3.1 W/2.6 W	
重量	约90 g						
随附电缆	相机电缆, 10 m (18472-000) 电源I/O电缆, 10 m (09454-610)						

连接



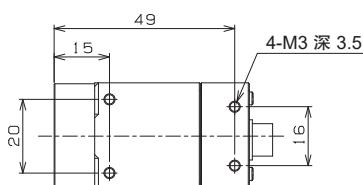
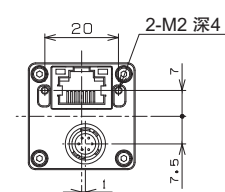
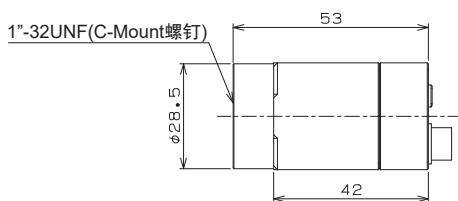
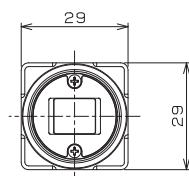
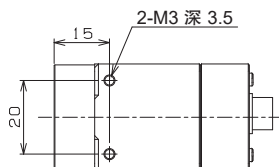
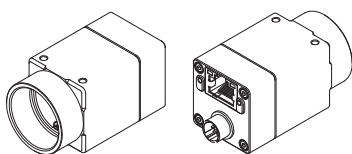
插针分配

针号	信号名称	输入输出	信号电压
1	POWER IN	IN	10.8 ~ 26.4 Vdc
2	绝缘输入 (Line0)	IN	Low: 1.0 V以下 High: 3.0 ~ 26.4 V ※ 绝缘输入与绝缘输入输出共通端的电位差
3	非绝缘输入输出 (Line2)	IN / OUT	3.0 ~ 26.4 V / Open Collector
4	绝缘输出 (Line1)	OUT	Open Collector
5	绝缘输入输出共通	IN	
6	GND	IN	0 V



外形尺寸

(单位: mm)



T20操纵杆

出色的可操作性和人体工学设计

- 经1.5米掉落工业地面的测试
- 显示自定义消息
- 紧急停止开关（双通道电路）
- 支持背部开关
- 明亮显示屏，带背光和对比度调整



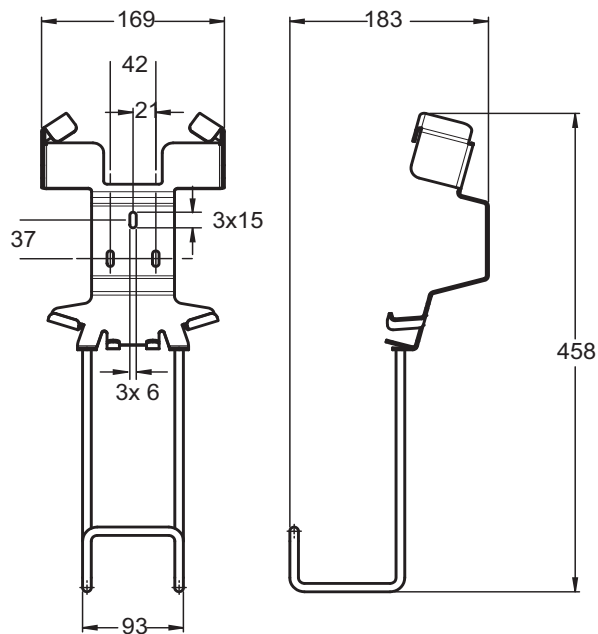
外形尺寸

(单位: mm)

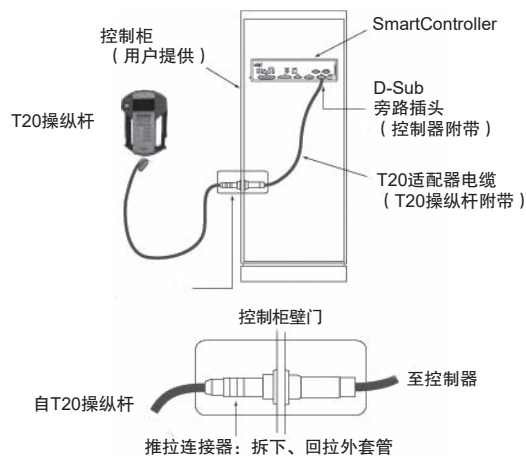
T20操纵杆



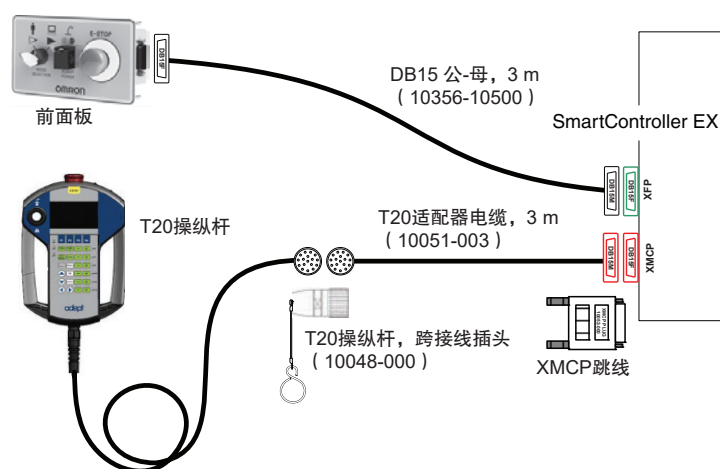
墙装支架尺寸 - 可选



连接到SmartController



面板和前面板安装



内容	详细信息	型号
示教器	T20操纵杆, 10 m电缆	10046-010
	T20操纵杆跳线插头	10048-000
	T20操纵杆墙装支架	10079-000
	T20适配器电缆, 3 m	10051-003

AnyFeeder

为对齐和组装供应批量部件

- 可翻转、前进和后退，方便结合视觉系统的机器人进行拾取
- 可在翻转部件后拾取，以确定前面或后面
- 使用ACE软件中的向导可轻松配置AnyFeeder、视觉系统和机器人
- 可灵活供应在ACE或Sysmac软件中的配方管理器注册的各种部件
- 适用于所有型号的SCARA、关节型和并联机器人



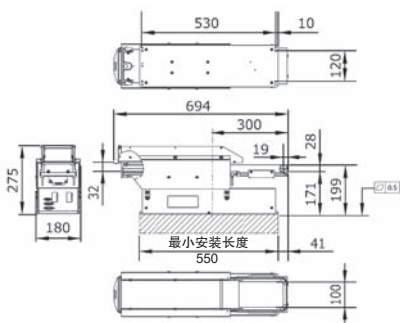
订购信息

产品名称		SXM-100	SXM-140
智慧工厂型号		900-001-161	900-001-162
欧姆龙型号		09725-500 *	18819-500 *
具有集成背光的替代型号	红外	09725-501 *	18819-501 *
	红色	09725-502 *	18819-502 *
视觉识别区域		100×134 mm	140×193 mm
适用部件	材料	金属、塑料、玻璃（稳定）	金属、塑料、玻璃（稳定）
	主要尺寸	< 30 mm	< 45 mm
	厚度	> 0.15 mm	> 0.15 mm
	重量	< 15 g	< 25 g
视觉识别区域内最大载重		500 g	500 g
连接	电气	1	1
	气动	-	-
	串口	1	1
重量		18 kg	22 kg
电源要求		DC 24 V 10 A	DC 24 V 10 A
典型用电量		100 W（取决于使用情况）	100 W（取决于使用情况）
空气要求		-	-
驱动器		2个130 W无刷伺服电机	2个130 W无刷伺服电机
数据接口		RS232（D-SUB 9连接器）	RS232（D-SUB 9连接器）
环境要求	温度	5 ~ 45°C	5 ~ 45°C
	湿度	5~90%（无结露）	5~90%（无结露）
结构材料：主机、散装容器、送料平台、送料表面边界		不锈钢 1.4301（304）	不锈钢 1.4301（304）
批量存储容量		3 kg	5 kg

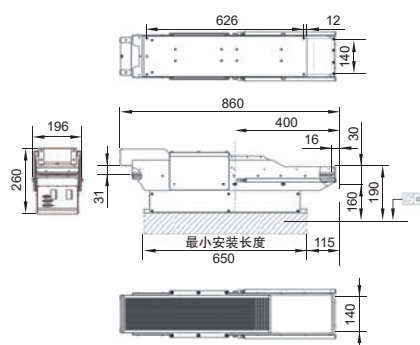
产品名称		SX-240	SX-340
智慧工厂型号		900-001-164	900-001-165
欧姆龙型号		12480-500 *	14269-500 *
具有集成背光的替代型号	红外	12480-501 *	14269-501 *
	红色	12480-502 *	14269-502 *
视觉识别区域		240×320 mm	340×453 mm
适用部件	材料	金属、塑料、玻璃（稳定）	金属、塑料、玻璃（稳定）
	主要尺寸	< 75 mm	< 110 mm
	厚度	> 0.5 mm	> 0.5 mm
	重量	< 60 g	< 80 g
视觉识别区域内最大载重		1500 g	1500 g
连接	电气	1	1
	气动	1	1
	串口	1	1
重量		50 kg/110 lb	55 kg/121 lb
电源要求		DC 24 V 10 A	DC 24 V 10 A
典型用电量		100 W（取决于使用情况）	100 W（取决于使用情况）
空气要求		6 bar/87 psi、压缩空气、过滤、无润滑	6 bar/87 psi、压缩空气、过滤、无润滑
驱动器		2个130 W无刷伺服电机	2个130 W无刷伺服电机
数据接口		RS232（D-SUB 9连接器）	RS232（D-SUB 9连接器）
环境要求	温度	5 ~ 45°C	5 ~ 45°C
	湿度	5~90%（无结露）	5~90%（无结露）
结构材料：主机、散装容器、送料平台、送料表面边界		不锈钢 1.4301（304）	不锈钢 1.4301（304）
批量存储容量		10 kg	12 kg

* AnyFeeder备有电源线、5 m的AnyFeeder、RS232电缆和4.5 m的AnyFeeder。

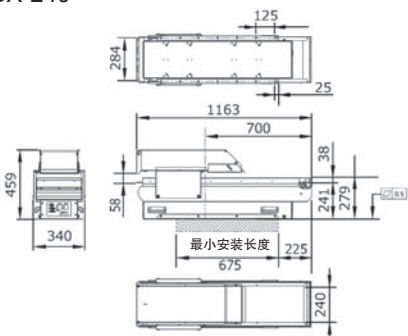
SXM-100



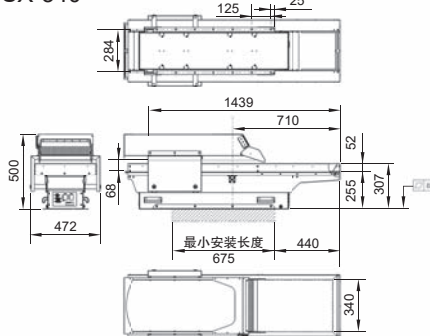
SXM-140



SX-240



SX-340



选购件

类型	名称/产品规格	智慧工厂型号	欧姆龙型号
背光	背光源 - 红外 875 nm、SXM100	900-000-072	09725-202
	背光源 - 红色 630 nm、SXM100	900-000-367	09725-201
	背光源 - 红外 875 nm、SXM140	900-000-215	14630-000
	背光源 - 红色 630 nm、SXM140	900-000-346	14630-001
	背光源 - 红外 875 nm、SX240	900-000-158	05284-208
	背光源 - 红色 630 nm、SX240	900-000-238	05284-206
	背光源 - 红外 875 nm、SX340	900-000-235	14269-001
	背光源 - 红色 630 nm、SX340	900-000-373	14269-002
表面	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SXM100	007-001-679	09725-104
	表面、POM-C、平坦、黑色、SXM100 (不支持背光)	003-562-000	09725-102
	表面、POM-C、平坦、黑色、ESD、SXM100 (不支持背光)	007-001-357	09725-103
	表面、POM-C、平坦、白色、SXM100	002-290-000	09725-101
	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SXM140	007-001-012	09725-303
	表面、POM-C、平坦、黑色、SXM140 (不支持背光)	004-931-000	09725-302
	表面、POM-C、平坦、白色、SXM140	003-965-100	09725-301
	表面、PVC、平坦、浅灰色、SXM140 (不支持背光)	007-001-359	09725-304
	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SX240	007-001-046	05284-103
	表面、POM-C、平坦、黑色、SX240 (不支持背光)	001-821-000	05284-102
	表面、POM-C、平坦、黑色、ESD、SX240 (不支持背光)	007-001-794	05284-104
	表面、POM-C、平坦、白色、SX240	001-820-000	05284-101
	表面、PVC、平坦、灰色、SX240 (不支持背光)	005-434-000	05284-105
	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SX340	007-001-791	14269-005
	表面、POM-C、平坦、黑色、SX340 (不支持背光)	005-386-000	14269-004
	表面、PVC、平坦、浅灰色、SX340 (不支持背光)	007-001-295	14269-006
表面、POM-C、平坦、白色、SX340	004-439-000	14269-003	
其它	ESD选购件、SX240	-	05284-204
	镜头滤光片 (日光)、M27×5	-	09324-000

压力传感器

扩展机器人功能，用于高级触觉应用

- 测量3个轴的压力和力矩
- 数字输出直连到机器人控制器
- 通过命令和操作模式与ACE（eV+）交互
- 与eCobra Standard、Pro、Viper、Hornet和Quattro机器人兼容



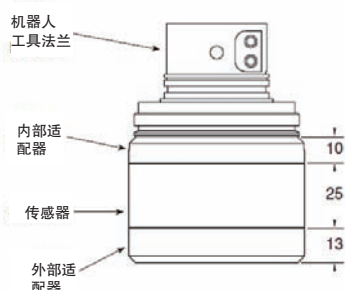
订购信息

项目		产品规格
JR3型号		67M25A3
欧姆龙型号		进入选购件平台
外径		67 mm
厚度		25 mm
材质		AL 2024
重量		175 g
标称精度（所有轴）		±1.0%
运行温度		-40~65°C
防护等级		IP40
F _x 和F _y 常数	标准测量范围	±200 N
	数字分辨率	0.050 N
	单轴有效载荷	930 N
F _z 常数	标准测量范围	±400 N
	数字分辨率	0.100 N
	单轴有效载荷	3870 N
M _x 和M _y 常数	标准测量范围	±12 N·m
	数字分辨率	0.0032 N·m
	单轴有效载荷	58 N·m
M _z 常数	标准测量范围	±12 N·m
	数字分辨率	0.0032 N·m
	单轴有效载荷	48 N·m
操作范围		DC 9~12 V
采样率		8000 Hz
传感器输出端口		RJ-11

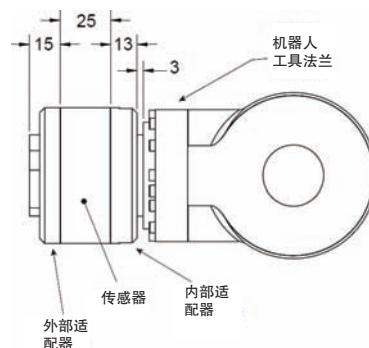
外形尺寸

（单位：mm）

传感器，用于eCobra/Hornet/Quattro的内/外部适配器



传感器，用于Viper的内/外部适配器



外部适配器具有与机器人工具法兰相同的孔和螺纹样式。

选购件

类型	套件, 智能压力感应、安装和布线	套件, 传感器安装和布线 (无传感器)
eCobra 600/800/800倒置式	14161-100	14161-105
Viper 650/850	14161-200	14161-205
Hornet 565和Quattro 650/800	14161-300	14161-305
概述	压力传感器, 带安装适配器、法兰和每个机器人类型的布线	安装适配器、法兰和布线。不包含传感器
用途	为无压力传感器的客户提供完整的安装套件	适用于已有JR3 67M25A3压力传感器的客户且需要备件或适配器用于其他机器人类型的套件
通用电缆/配件	三层电缆 (DB9 M到eAIB/eMB-60R XBELTIO) 转接板 (内) 转接板 (外) 智能压力感应用户指南	
Cobra、Hornet和Quattro, 仅电缆	Cobra上部电缆 (RJ11 6针到DB25M) Cobra下部电缆 (机器人底座到三层EXPIO - DB25F - DB9)	
Viper, 仅电缆	Viper上部电缆 (RJ11 6针到CN21) Viper下部电缆 (CN20到三层EXPIO - DB9 F)	

选购件/配件

选购件/配件

类型	名称/产品规格	型号
机器人控制器	SmartController EX带前面板	19300-000
	SmartController EX (不带前面板)	19200-000
示教器	T20操纵杆带10 m电缆	10046-010
	T20操纵杆跳线插头	10048-000
	T20操纵杆墙装支架	10079-000
	T20适配器电缆, 3 m	10051-003
视觉控制器	IPC应用控制器	AC1-152000
	SmartVision MX	14189-901
相机	套件, 相机, GigE, POE, 720×540, 282.2 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-010
	套件, 相机, GigE, POE, 720×540, 282.2 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-011
	套件, 相机, GigE, POE, 1280×1024, 61 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-130
	套件, 相机, GigE, POE, 1280×1024, 61 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-131
	套件, 相机, GigE, POE, 1440×1088, 70.7 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-160
	套件, 相机, GigE, POE, 1440×1088, 70.7 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-161
	套件, 相机, GigE, POE, 1624×1240, 54.6 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-200
	套件, 相机, GigE, POE, 1624×1240, 54.6 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-201
	套件, 相机, GigE, POE, 2048×1536, 34.9 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-320
	套件, 相机, GigE, POE, 2048×1536, 34.9 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-321
	套件, 相机, GigE, POE, 2448×2048, 21.9 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-500
	套件, 相机, GigE, POE, 2448×2048, 21.9 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-501
	套件, 相机, GigE, POE, 2592×1944, 14 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-530
	套件, 相机, GigE, POE, 2592×1944, 14 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-531
	套件, 相机, GigE, POE, 3856×2764, 10.3 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-100
	套件, 相机, GigE, POE, 4000×3000, 9.2 fps, 黑白, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-120
	套件, 相机, GigE, POE, 4000×3000, 9.2 fps, 彩色, M系列, 附带相机电缆 (10 m)	31940-121
	GigE PoE, 658×492像素, 120 fps, 彩色, CCD (相当于1/4英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-101
	GigE PoE, 1296×966像素, 30 fps, 黑白, CCD (相当于1/3英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-200
	GigE PoE, 1294×964像素, 30 fps, 彩色, CCD (相当于1/3英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-201
	GigE PoE, 1602×1202像素, 60 fps, 黑白, CMOS (相当于1/1.8英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-250
	GigE PoE, 1600×1200像素, 60 fps, 彩色, CMOS (相当于1/1.8英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-251
	GigE PoE, 2048×2048像素, 25 fps, 黑白, CMOS (相当于1英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-300
GigE PoE, 2046×2046像素, 25 fps, 彩色, CMOS (相当于1英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-301	

类型	名称/产品规格	型号
皮带编码器 (传送带跟踪)	编码器套件IP65	09742-001
	Y形适配器电缆, 3 m	09443-000
	编码器延长线, 5 m	09446-050
	SCEX-BELT, Y形适配器电缆, 0.5 m	09550-000
	XBELTIO电缆, 0.6 m	13463-000
其他输入/输出选购件	IO Blox (连接到机器人), 8个输入/8个输出, 附带电缆 (0.3 m)	90356-30200
	IO Block (连接到上一个IO Blox), 8个输入/8个输出, 附带电缆 (0.3 m)	90356-30100
	IO Blox-to-robot电缆, 3 m	04677-030
	IO Blox-to-IO Blox电缆, 0.3 m	04679-003
	IO Blox-to-IO Blox电缆, 3 m	04679-030
	XIO端子台, 12个输入/8个输出, 附带电缆 (1.8 m)	90356-40100
	XDIO端子台, 50针, 附带电缆 (2m)	09747-000
前面板	前面板电缆, 3 m	92546-10358
电源/电源线	AC电源线, 5 m	04118-000
	DC 24 V电源线, 5 m	04120-000
	DC 24 V, 6.5 A, 150 W (正面安装), 电源	S8FS-G15024C
	DC 24 V, 6.5 A, 150 W (DIN导轨安装), 电源	S8FS-G15024CD
	1394电缆, 4.5 m	13632-045
	XSYSTEM电缆组件, 1.8 m	13323-000
	XSYSTEM电缆组件 (带ENET管理端口), 1.8 m	13323-100
	XIO分接电缆	04465-000
	DB9分路器, 0.3 m	00411-000
	eAIB XSYS电缆, 4.5 m	11585-000
	以太网网线	XS6W-6LSZH8SS[][][]CM-Y
	工业交换式集线器	W4S1-05D
电磁阀套件	eCobra机器人	02853-000
电缆密封套件	Hornet 565 IP65/67、Quattro 650HS IP65/67、Quattro 800HS IP65/67	08765-000
	Quattro 650HS Standard/Quattro 800HS Standard	09564-000
	eCobra 800 IP65/67	04813-000
	eCobra 800 倒置式 IP65	09073-000
i4专用配件	支架、壁式安装	20089-000
	转接板, eCobra适配器 (可使用eCobra安装孔安装i4H)	21636-000
	相机支架卡口	18908-000
	电磁阀套件	19165-000
软件许可	自动化控制环境 (ACE 4.x)	请从以下网址下载: https://robotics.omron.com/browse-documents/?dir_id=8
	ACE PackManager (适用于ACE 4.x和Sysmac Studio 1.2x)	20409-000
	机器人视觉管理器 (适用于ACE 4.x和Sysmac Studio 1.2x)	20410-000
	ACE PackManager和ACE机器人视觉管理器 (适用于ACE 4.x和Sysmac Studio 1.2x) 此许可包含ACE PackManager许可和ACE机器人视觉管理器许可。	20433-000
	Sysmac Studio标准版 版本1.xx	SYSMAC-SE201L
Sysmac Studio 3D模拟选购件	SYSMAC-SA401L-64	




安装图示



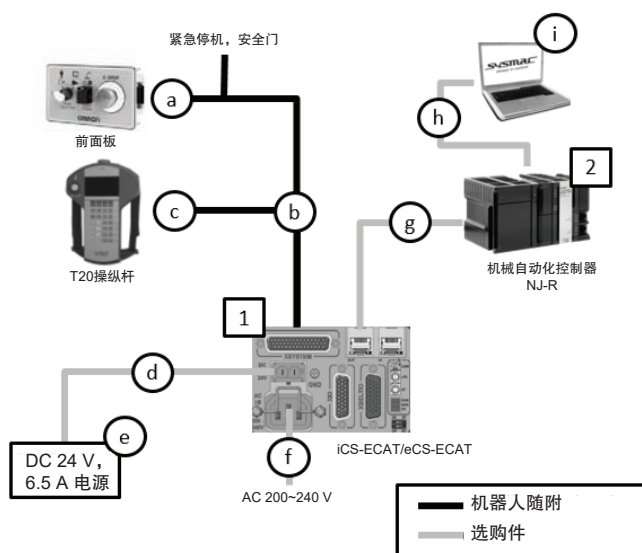


机器人集成解决方案系统配置

机器人控制器

机器人	说明
i4H, iX3, iX4, eCobra	iCS-ECAT 
Viper	eCS-ECAT 
NJ501-R	机械自动化控制器 

基本配置

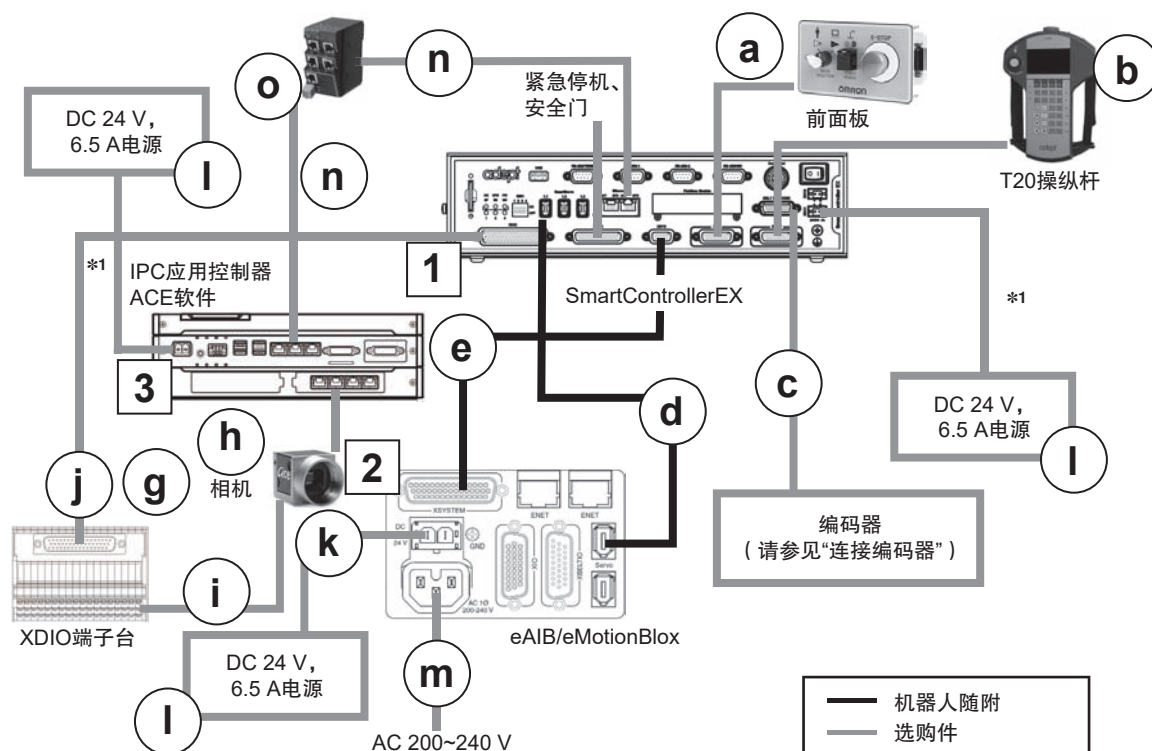


i4H、iX3、iX4、eCobra、Viper

部件	内容	型号	备注	数量
1	机器人	RL[][]-[][][][]		1
a	前面板带电缆	92546-10358	机器人随附	(1)
b	XSYSTEM电缆 (带ENET管理端口)	13323-100	机器人随附	(1)
c	T20操纵杆带电缆	10046-010		1
d	DC 24 V电源线	04120-000		1
e	DC 24 V, 6.5 A 电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		2
f	AC电源线	04118-000		1
g	以太网网线 (EtherCAT网络)	XS6W-6LSZH8SS[][][]CM-Y	可用于EtherCAT连接	1
h	以太网网线 (以太网)	XS6W-6LSZH8SS[][][]CM-Y		1
2	机械自动化控制器NJ501-R系列	NJ501-R[][][]	通过EtherCAT最多可连接8台机器人	1
i	自动化软件Sysmac Studio	SYSMAC-SE2[][][]	可添加其他模拟许可 (SYSMAC-SE200D-64)	1*3

SCEX传送带跟踪机器人系统

由SCEX控制，带IPC应用控制器（使用视觉系统时）



eCobra、Viper、Hornet

部件	内容	型号	备注	数量
1	SmartController EX	19300-000		1
a	前面板带电缆	92546-10358	SmartController EX随附	(1)
b	T20操纵杆带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
2	机器人扩展选项	17[][13-[][][][]]		1
d	IEEE 1394电缆	13632-045	机器人扩展选项随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人扩展选项随附	(1)
3	IPC应用控制器	AC1-152000	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	319[][1-[][][]]		1*2
h	相机以太网网线	---	相机随附	1*2
i	相机IO电缆	---	相机随附	1*2
j	XDIO电缆	09747-000	XDIO端子台随附	1
k	DC 24 V电源线	04120-000	机器人随附电缆连接器	1
l	DC 24 V, 6.5 A 电源	S8FS-G15024C 或S8FS-G15024D		3
m	AC电源线	04118-000	机器人随附电缆连接器	1
n	以太网网线	XS6W-6LSZH8SS [][][CM-Y		2
o	工业交换式集线器	W4S1-05D		1
---	ACE PackManager 带机器人视觉管理器许可	20433-000	包含加密狗	1

*1. 用户提供屏蔽电源线。

*2. 数量取决于系统。

Quattro

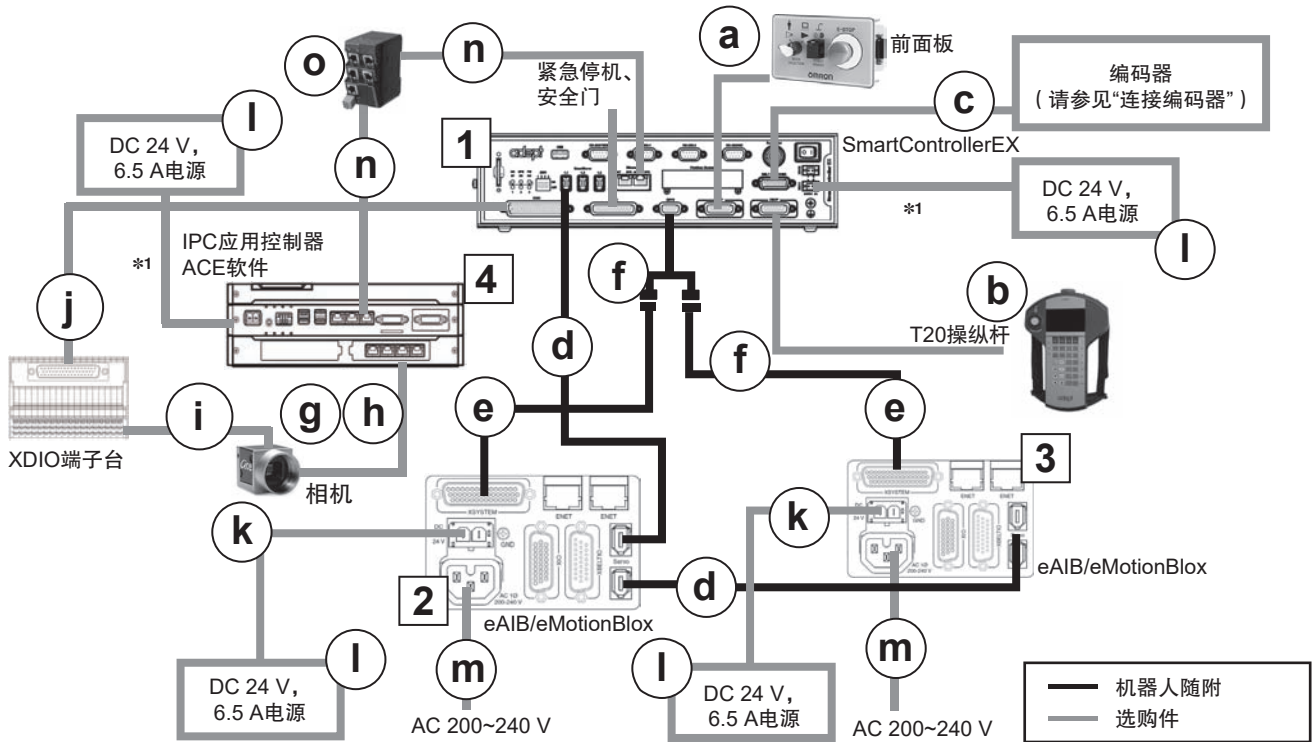
部件	内容	型号	备注	数量
2	机器人	17214-2[][][]]		1
1	SmartController EX	09200-000	机器人随附	(1)
a	前面板带电缆	92546-10358	机器人随附	(1)
d	IEEE 1394电缆	13632-045	机器人随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人随附	(1)
b	T20操纵杆带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
3	IPC应用控制器	AC1-152000	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	319[][1-[][][]]		1*2
h	相机以太网网线	---	相机随附	1*2
i	相机IO电缆	---	相机随附	1*2
j	XDIO电缆	09747-000	XDIO端子台随附	1
k	DC 24 V电源线	04120-000		1
l	DC 24 V, 6.5 A 电源	S8FS-G15024C 或S8FS-G15024D		3
m	AC电源线	04118-000		1
n	以太网网线	XS6W-6LSZH8SS [][][CM-Y		2
o	工业交换式集线器	W4S1-05D		1
---	ACE PackManager 带机器人视觉管理器许可	20433-000	包含加密狗	1

*1. 用户提供屏蔽电源线。

*2. 数量取决于系统。

传送带跟踪双机器人系统

2台机器人由SCEX控制，带IPC应用控制器（使用视觉系统时）



eCobra、Viper、Hornet

部件	内容	型号	备注	数量
1	SmartController EX	19300-000		1
a	前面板带电缆	92546-10358	SmartController EX随附	(1)
b	T20操纵杆带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
2、3	机器人扩展选项	17[][3]-[][][][]		2
d	IEEE 1394电缆	13632-045	机器人扩展选项随附	(2)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人扩展选项随附	(2)
f	DB9分路器	00411-000	机器人扩展选项随附	(2)
4	IPC应用控制器	AC1-152000	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	319[][]-[][][]		1*2
h	相机以太网网线	---	相机随附	1*2
i	相机IO电缆	---	相机随附	1*2
j	XDIO电缆	09747-000	XDIO端子台随附	1
k	DC 24 V电源线	04120-000	机器人随附电缆连接器	2
l	DC 24 V, 6.5 A 电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		4
m	AC电源线	04118-000	机器人随附电缆连接器	2
n	以太网网线	XS6W-6LSZH8SS[][][] CM-Y		2
o	工业交换式集线器	W4S1-05D		1
---	ACE PackManager 带机器人视觉管理器许可	20433-000	包含加密狗	1

*1. 用户提供屏蔽电源线。

*2. 数量取决于系统。

Quattro

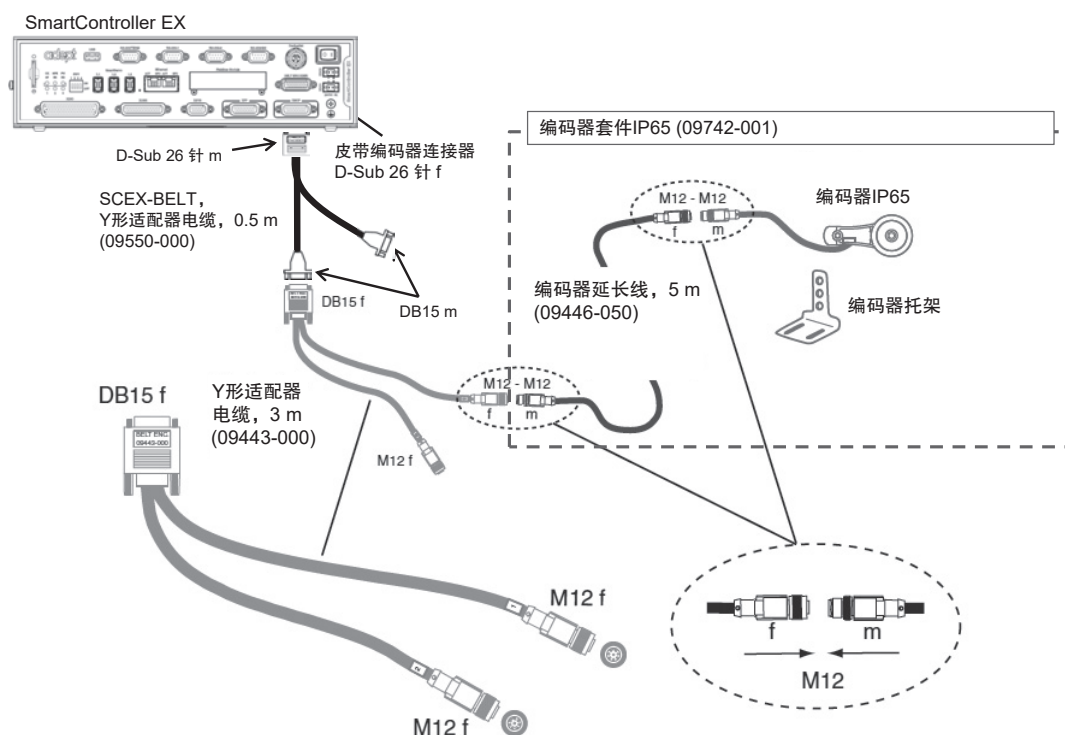
部件	内容	型号	备注	数量
2	机器人	17214-2[][][][]		1
1	SmartController EX	09200-000	机器人随附	(1)
a	前面板带电缆	92546-10358	机器人随附	(1)
d	IEEE 1394电缆	13632-045	机器人随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人随附	(1)
b	T20操纵杆带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
3	机器人扩展选项	17203-2[][][][]		1
d	IEEE 1394电缆	13632-045	机器人扩展选项随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人扩展选项随附	(1)
f	DB9分路器	00411-000	机器人扩展选项随附	(1)
4	IPC应用控制器	AC1-152000	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	319[][]-[][][]		1*2
h	相机以太网网线	---	相机随附	1*2
i	相机IO电缆	---	相机随附	1*2
j	XDIO电缆	09747-000	XDIO端子台随附	1
k	DC 24 V电源线	04120-000		2
l	DC 24 V, 6.5 A 电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		4
m	AC电源线	04118-000		2
n	以太网网线	XS6W-6LSZH8SS[][][] CM-Y		2
o	工业交换式集线器	W4S1-05D		1
---	ACE PackManager 带机器人视觉管理器许可	20433-000	包含加密狗	1

*1. 用户提供屏蔽电源线。

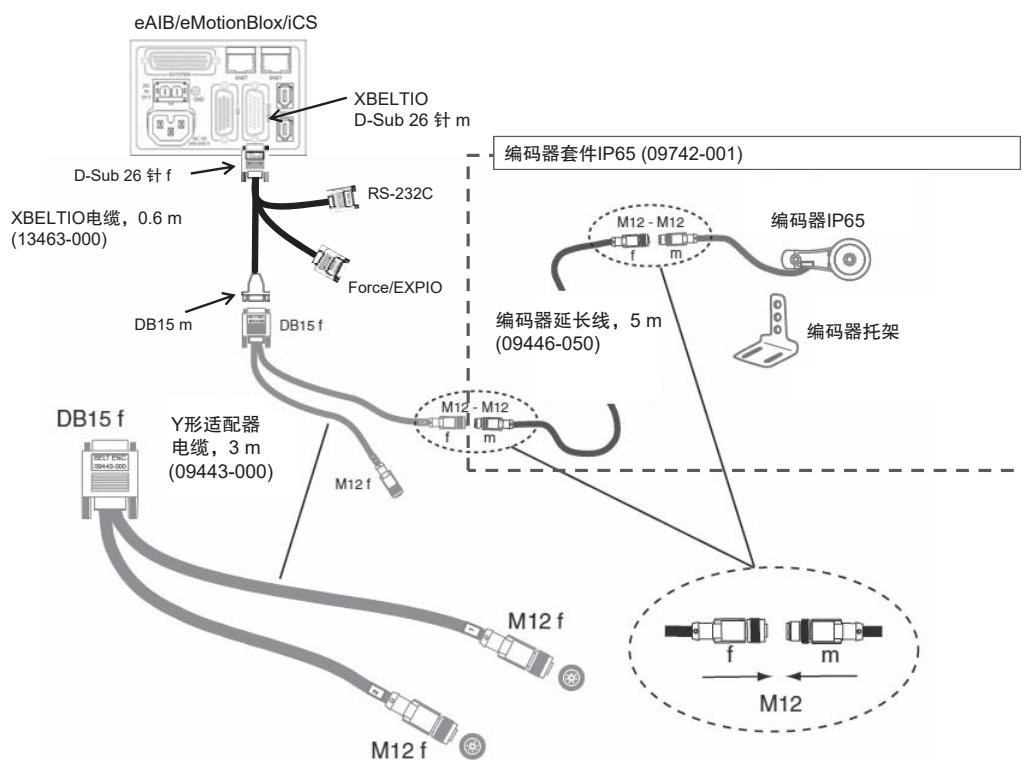
*2. 数量取决于系统。

连接编码器

SmartController EX

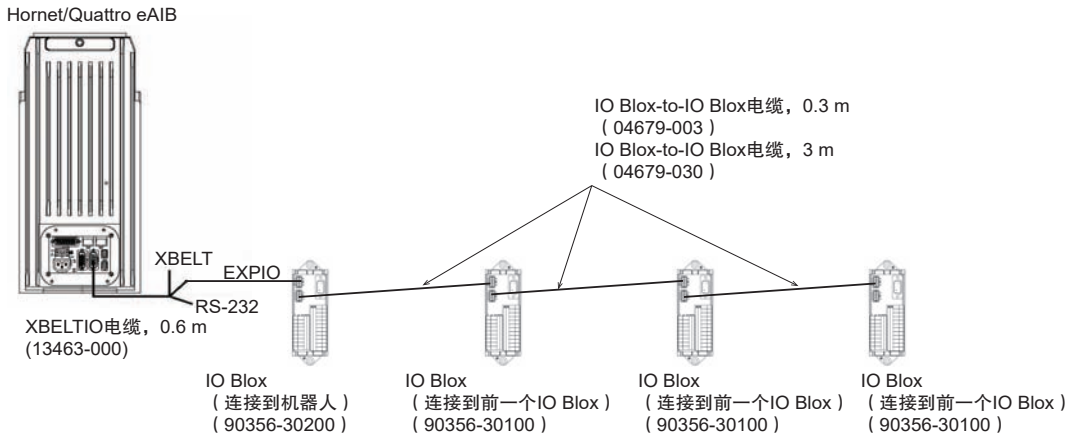
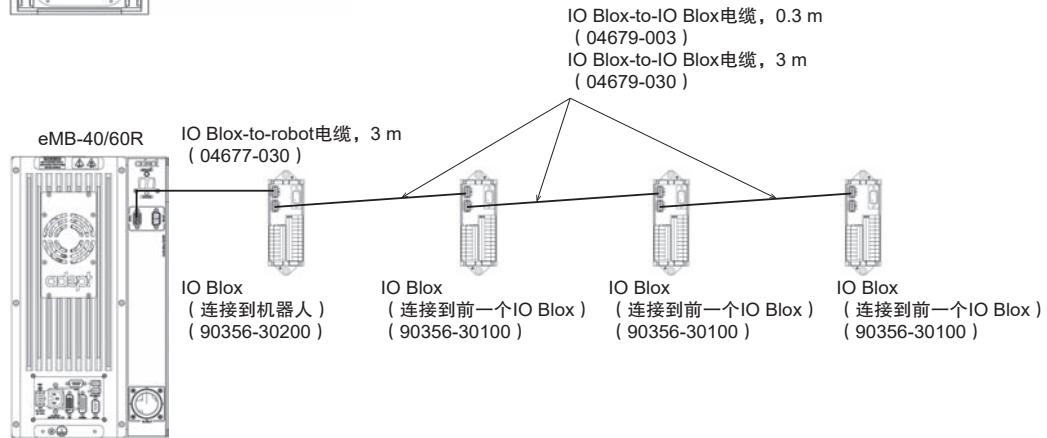
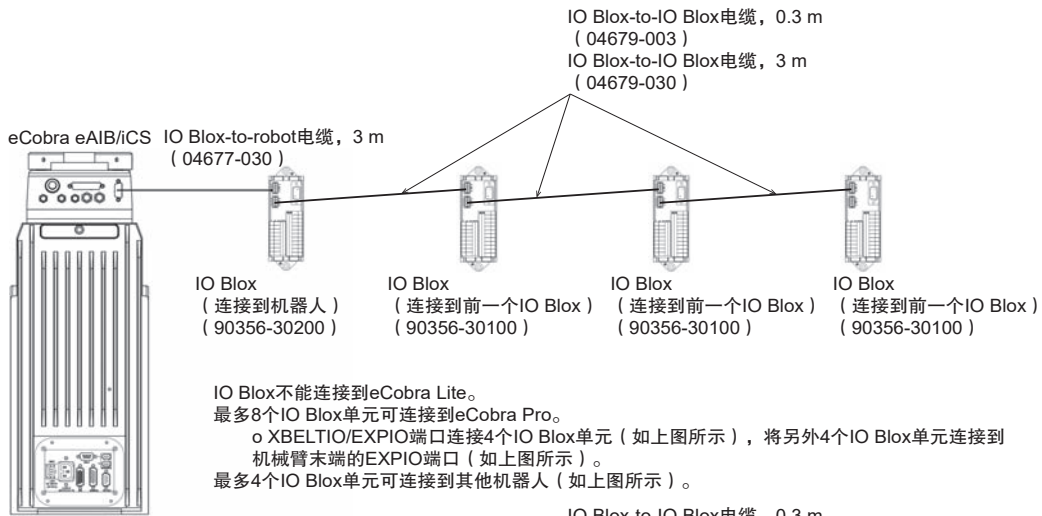


eAIB/eMotionBlox/iCS

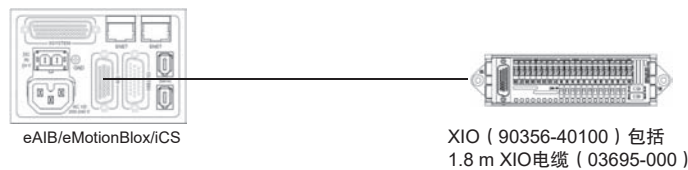


连接外部I/O选配件

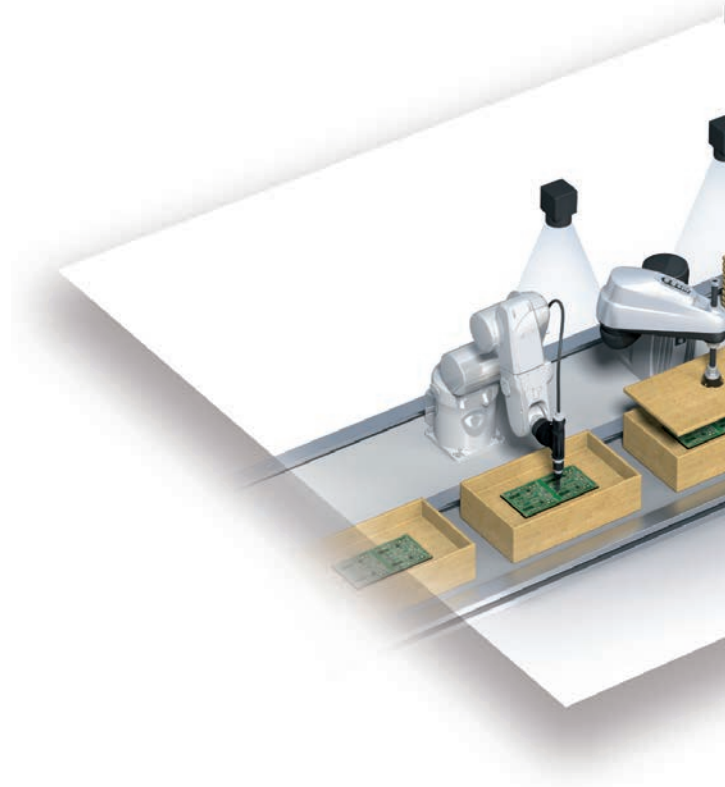
连接IO Blox（8个输入，8个输出）以增加I/O端口

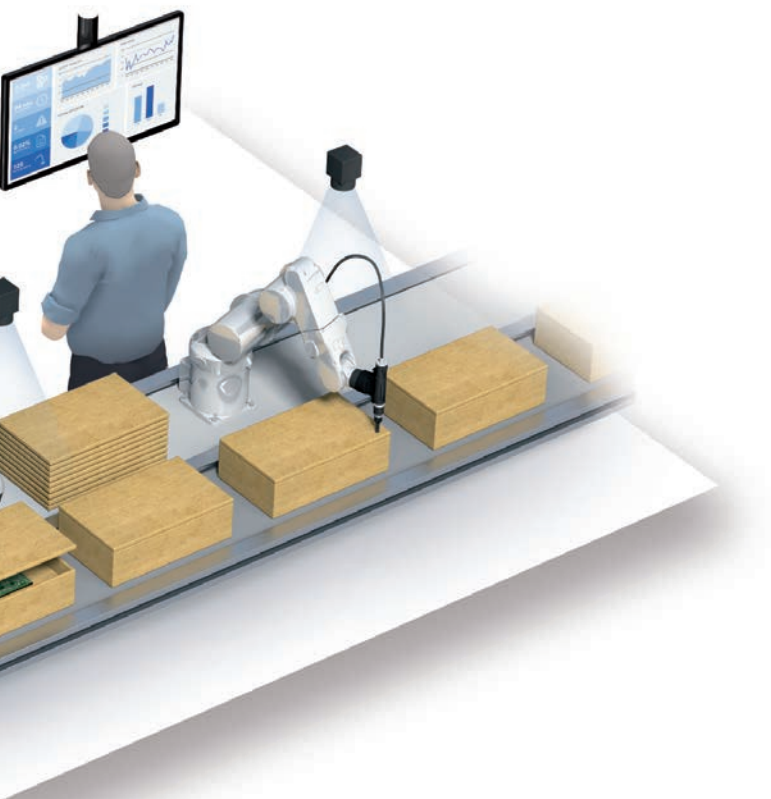


连接XIO（12个输入，8个输出）以增加I/O端口



订购信息





订购信息

并联机器人 型号结构

带EtherCAT的iX3机器人

R X3-2 0 6 5 6 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	系列	X3	iX3
(3)	性能	2	默认
(4)	版本	0	
(5)	配置	6	带iCS-ECAT
(6)	尺寸	65	565 mm
(7)	类型	0	Standard
		1	IP65
(8)	选购件	0	3轴
		4	4轴

型号列表

类型	型号
iX3-565, 3轴, iCS-ECAT	RX3-2065600
iX3-565, 4轴, iCS-ECAT	RX3-2065604
iX3-565, 3轴, IP65, iCS-ECAT	RX3-2065610
iX3-565, 4轴, IP65, iCS-ECAT	RX3-2065614

带EtherCAT的iX4机器人

R X4-2 1 6 6 0 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	系列	X4	iX4
(3)	性能	2	默认
(4)	版本	1	
(5)	配置	2	带iCS-ECAT
(6)	尺寸	60	650 mm
(7)	类型	63	800 mm
		0	Standard (H)
		1	HS
(8)	平台选项	2	IP65
		0	P30
		1	P31
		2	P32
		4	P34

型号列表

类型	型号
iX4-650H, P30, iCS-ECAT	RX4-2166000
iX4-650H, P31, iCS-ECAT	RX4-2166001
iX4-650H, P32, iCS-ECAT	RX4-2166002
iX4-650H, P34, iCS-ECAT	RX4-2166004
iX4-650HS, USDA, P30, iCS-ECAT	RX4-2166010
iX4-650HS, USDA, P31, iCS-ECAT	RX4-2166011
iX4-650HS, USDA, P32, iCS-ECAT	RX4-2166012
iX4-650HS, USDA, P34, iCS-ECAT	RX4-2166014
iX4-650H, IP65, P30, iCS-ECAT	RX4-2166020
iX4-650H, IP65, P31, iCS-ECAT	RX4-2166021
iX4-650H, IP65, P32, iCS-ECAT	RX4-2166022
iX4-650H, IP65, P34, iCS-ECAT	RX4-2166024
iX4-800H, P30, iCS-ECAT	RX4-2166300
iX4-800H, P31, iCS-ECAT	RX4-2166301
iX4-800H, P32, iCS-ECAT	RX4-2166302
iX4-800H, P34, iCS-ECAT	RX4-2166304
iX4-800HS, USDA, P30, iCS-ECAT	RX4-2166310
iX4-800HS, USDA, P31, iCS-ECAT	RX4-2166311
iX4-800HS, USDA, P32, iCS-ECAT	RX4-2166312
iX4-800HS, USDA, P34, iCS-ECAT	RX4-2166314
iX4-800H, IP65, P30, iCS-ECAT	RX4-2166320
iX4-800H, IP65, P31, iCS-ECAT	RX4-2166321
iX4-800H, IP65, P32, iCS-ECAT	RX4-2166322
iX4-800H, IP65, P34, iCS-ECAT	RX4-2166324

注：型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

并联机器人 型号结构

Hornet

17 2 0 1 - 4 56 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	0	
(4)	配置	1	Standard
		3	扩展选项
(5)	机器人类型	4	Hornet
(6)	尺寸	56	565 mm
(7)	清洁室/IP等级	0	Standard
		1	IP65/67
(8)	选购件	0	3
		4	4

型号列表

类型	型号
Hornet 565 4轴	17201-45604
Hornet 565 3轴	17201-45600
Hornet 565 4轴 IP65/67	17201-45614
Hornet 565 3轴 IP65/67	17201-45610
Hornet 565 4轴 扩展选项	17203-45604
Hornet 565 3轴 扩展选项	17203-45600
Hornet 565 4轴 IP65/67 扩展选项	17203-45614
Hornet 565 3轴 IP65/67 扩展选项	17203-45610
Quattro 650H P30	17214-26000
Quattro 650H P31	17214-26001
Quattro 650H P32	17214-26002
Quattro 650H P34	17214-26004
Quattro 650H P30 IP65/67	17214-26020
Quattro 650H P31 IP65/67	17214-26021
Quattro 650H P32 IP65/67	17214-26022
Quattro 650H P34 IP65/67	17214-26024
Quattro 650HS P30	17214-26010
Quattro 650HS P31	17214-26011
Quattro 650HS P32	17214-26012
Quattro 650HS P34	17214-26014
Quattro 800H P30	17214-26300
Quattro 800H P31	17214-26301
Quattro 800H P32	17214-26302
Quattro 800H P34	17214-26304
Quattro 800HS P30	17214-26310
Quattro 800HS P31	17214-26311
Quattro 800HS P32	17214-26312
Quattro 800HS P34	17214-26314

Quattro

17 2 1 4 - 2 60 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	1	
(4)	配置	3	扩展选项
		4	带EX控制器
(5)	机器人类型	2	Quattro
(6)	尺寸	60	650 mm
		63	800 mm
(7)	清洁室/IP等级/HS	0	Standard
		1	HS
(8)	选购件	2	IP65/67
		0	P30
		1	P31
		2	P32
		4	P34

型号列表

类型	型号
Quattro 800H P30 IP65/67	17214-26320
Quattro 800H P31 IP65/67	17214-26321
Quattro 800H P32 IP65/67	17214-26322
Quattro 800H P34 IP65/67	17214-26324
Quattro 650H P30 扩展选项	17213-26000
Quattro 650H P31 扩展选项	17213-26001
Quattro 650H P32 扩展选项	17213-26002
Quattro 650H P34 扩展选项	17213-26004
Quattro 650HS P30 扩展选项	17213-26010
Quattro 650HS P31 扩展选项	17213-26011
Quattro 650HS P32 扩展选项	17213-26012
Quattro 650HS P34 扩展选项	17213-26014
Quattro 650H P30 IP65/67 扩展选项	17213-26020
Quattro 650H P31 IP65/67 扩展选项	17213-26021
Quattro 650H P32 IP65/67 扩展选项	17213-26022
Quattro 650H P34 IP65/67 扩展选项	17213-26024
Quattro 800H P30 扩展选项	17213-26300
Quattro 800H P31 扩展选项	17213-26301
Quattro 800H P32 扩展选项	17213-26302
Quattro 800H P34 扩展选项	17213-26304
Quattro 800HS P30 扩展选项	17213-26310
Quattro 800HS P31 扩展选项	17213-26311
Quattro 800HS P32 扩展选项	17213-26312
Quattro 800HS P34 扩展选项	17213-26314
Quattro 800H P30 IP65/67 扩展选项	17213-26320
Quattro 800H P31 IP65/67 扩展选项	17213-26321
Quattro 800H P32 IP65/67 扩展选项	17213-26322
Quattro 800H P34 IP65/67 扩展选项	17213-26324

SCARA机器人

型号结构

带EtherCAT的i4H机器人

RS4 - 2066502

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8) (9)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	系列	S4	i4
(3)	性能水平	2	默认
(4)	版本	0	
(5)	配置	6	带iCS-ECAT
(6)	尺寸	6	650 mm
		7	750 mm
		8	850 mm
(7)	类型	5	Standard
		7	倒置式
(9)	Z轴行程长度	2	210 mm
		4	410 mm

型号列表

类型	型号
i4-650H Standard带iCS-ECAT	RS4-2066502
i4-650H Standard, 加长Z轴行程 (410 mm) 带iCS-ECAT	RS4-2066504
i4-650H倒置式带iCS-ECAT	RS4-2066702
i4-650H倒置式, 加长Z轴行程 (410 mm) 带iCS-ECAT	RS4-2066704
i4-750H Standard带iCS-ECAT	RS4-2067502
i4-750H Standard, 加长Z轴行程 (410 mm) 带iCS-ECAT	RS4-2067504
i4-750H倒置式带iCS-ECAT	RS4-2067702
i4-750H倒置式, 加长Z轴行程 (410 mm) 带iCS-ECAT	RS4-2067704
i4-850H Standard带iCS-ECAT	RS4-2068502
i4-850H Standard, 加长Z轴行程 (410 mm) 带iCS-ECAT	RS4-2068504
i4-850H倒置式带iCS-ECAT	RS4-2068702
i4-850H倒置式, 加长Z轴行程 (410 mm) 带iCS-ECAT	RS4-2068704

带EtherCAT的eCobra 600/800机器人

RL4 - 1166000

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	系列	L4	eCobra
(3)	性能水平	1	Standard
		2	Pro
(4)	版本	1	
(5)	配置	6	带iCS-ECAT
(6)	尺寸	60	600 mm
		80	800 mm
		0	Standard
(7)	清洁室/IP等级	1	等级10
		3	IP 65 (不适用600 mm)
(8)	选购件	0	无

型号列表

类型	型号
eCobra 600 Standard, 带iCS-ECAT	RL4-1166000
eCobra 600 Standard 清洁室, 带iCS-ECAT	RL4-1166010
eCobra 600 Pro, 带iCS-ECAT	RL4-2166000
eCobra 600 Pro 清洁室, 带iCS-ECAT	RL4-2166010
eCobra 800 Standard 清洁室, 带iCS-ECAT	RL4-1168000
eCobra 800 Standard IP65, 带iCS-ECAT	RL4-1168010
eCobra 800 Pro, 带iCS-ECAT	RL4-1168030
eCobra 800 Pro 清洁室, 带iCS-ECAT	RL4-2168000
eCobra 800 Pro IP65, 带iCS-ECAT	RL4-2168010

注：型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

SCARA机器人

型号结构

Cobra 450/500/650

17 2 0 1 - 1 45 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	0	
(4)	配置	1	Standard
		3	扩展选项
(5)	机器人类型	1	Cobra
(6)	尺寸	45	450 mm
		50	500 mm
		65	650 mm
(7)	清洁室/IP等级	0	Standard
(8)	选购件	0	无

型号列表

类型	型号
Cobra 450	17201-14500
Cobra 500	17201-15000
Cobra 650	17201-16500
eCobra 600 Lite	17010-16000
eCobra 600 Standard	17111-16000
eCobra 600 Pro	17211-16000
eCobra 600 Lite 清洁室	17010-16010
eCobra 600 Standard 清洁室	17111-16010
eCobra 600 Pro 清洁室	17211-16010
eCobra 800 Lite	17010-18000
eCobra 800 Standard	17111-18000
eCobra 800 Pro	17211-18000
eCobra 800 Lite 清洁室	17010-18010
eCobra 800 Standard 清洁室	17111-18010
eCobra 800 Pro 清洁室	17211-18010
eCobra 800 Lite IP65	17010-18030
eCobra 800 Standard IP65	17111-18030
eCobra 800 Pro IP65	17211-18030
eCobra 800 倒置式 Lite	17010-18400
eCobra 800 倒置式 Standard	17111-18400
eCobra 800 倒置式 Pro	17211-18400
eCobra 800 倒置式 Lite 清洁室	17010-18410
eCobra 800 倒置式 Standard 清洁室	17111-18410
eCobra 800 倒置式 Pro 清洁室	17211-18410
eCobra 800 倒置式 Lite IP65	17010-18430
eCobra 800 倒置式 Standard IP65	17111-18430
eCobra 800 倒置式 Pro IP65	17211-18430

eCobra 600/800/800倒置式

17 0 1 0 - 1 60 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)			工业机器人
(2)	性能水平	0	Lite
		1	Standard
		2	Pro
(3)	版本	1	
(4)	配置	0	不支持ePLC
		1	Standard
		3	扩展选项
(5)	机器人类型	1	eCobra
(6)	尺寸	60	600 mm
		80	800 mm
		84	800 mm 倒置式
(7)	清洁室/IP等级	0	Standard
		1	等级 10
		3	IP65 (不适用600 mm)
(8)	选购件	0	无

型号列表

类型	型号
Cobra 450 扩展选项	17203-14500
Cobra 500 扩展选项	17203-15000
Cobra 650 扩展选项	17203-16500
eCobra 600 Standard 扩展选项	17113-16000
eCobra 600 Pro 扩展选项	17213-16000
eCobra 600 Standard 清洁室 扩展选项	17113-16010
eCobra 600 Pro 清洁室 扩展选项	17213-16010
eCobra 800 Standard 扩展选项	17113-18000
eCobra 800 Pro 扩展选项	17213-18000
eCobra 800 Standard 清洁室 扩展选项	17113-18010
eCobra 800 Pro 清洁室 扩展选项	17213-18010
eCobra 800 Standard IP65 扩展选项	17113-18030
eCobra 800 Pro IP65 扩展选项	17213-18030
eCobra 800 倒置式 Standard 扩展选项	17113-18400
eCobra 800 倒置式 Pro 扩展选项	17213-18400
eCobra 800 倒置式 Standard 清洁室 扩展选项	17113-18410
eCobra 800 倒置式 Pro 清洁室 扩展选项	17213-18410
eCobra 800 倒置式 Standard IP65 扩展选项	17113-18430
eCobra 800 倒置式 Pro IP65 扩展选项	17213-18430

注：型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

SCARA机器人

型号结构

带ENET的i4L机器人

RS4-2053002

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8) (9)

编号	项目	符号	产品规格
(1)	工业机器人		
(2)	系列	S4	i4
(3)	性能水平	2	默认
(4)	版本	0	
(5)	配置	5	带ICS-ENET
(6)	尺寸	3	350 mm
		4	450 mm
		5	550 mm
(7)	接口面板方向	0	后面板
		1	底面板
(9)	Z轴行程长度	2	180 mm
		4	350 mm

型号列表

类型	型号
i4-350L后面板带ICS-ENET	RS4-2053002
i4-450L后面板带ICS-ENET	RS4-2054002
i4-550L后面板带ICS-ENET	RS4-2055002
i4-550L 350 mm-Z后面板带ICS-ENET	RS4-2055004
i4-350L底面板带ICS-ENET	RS4-2053102
i4-450L底面板带ICS-ENET	RS4-2054102
i4-550L底面板带ICS-ENET	RS4-2055102
i4-550L 350 mm-Z底面板带ICS-ENET	RS4-2055104

注：型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

关节型机器人

型号结构

带EtherCAT的Viper 650/850机器人

R L6 - 2 0 6 60 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)		工业机器人	
(2)	系列	L6	Viper
(3)	性能水平	2	性能水平 (Viper机器人默认2)
(4)	版本	0	
(5)	配置	6	带eCS-ECAT
(6)	尺寸	60	650 mm
		80	850 mm
(7)	清洁室/IP等级	0	Standard
		1	IP54/65
		2	Class10
(8)	选购件	0	无

型号列表

类型	型号
Viper 650带eCS-ECAT	RL6-2066000
Viper 650 IP54/65带eCS-ECAT	RL6-2066010
Viper 650 清洁室带eCS-ECAT	RL4-2166000
Viper 850带eCS-ECAT	RL6-2068000
Viper 850 IP54/65带eCS-ECAT	RL62068010
Viper 850 清洁室带eCS-ECAT	RL4-1168010

Viper

17 2 0 1 - 3 60 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

编号	项目	符号	产品规格
(1)		工业机器人	
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	2	性能水平 (Viper机器人默认2)
(4)	配置	0	
		6	带eCS-ECAT
(5)	机器人类型	3	Viper
(6)	尺寸	60	650 mm
		80	850 mm
		84	850 mm倒置式
(7)	清洁室/IP等级	0	Standard
		1	IP54/65
		2	等级10
(8)	选购件	0	无

型号列表

类型	型号
Viper 650	17201-36000
Viper 650 清洁室	17201-36020
Viper 650 IP54/65	17201-36010
Viper 850	17201-38000
Viper 850 清洁室	17201-38020
Viper 850 IP54/65	17201-38010
Viper 650 扩展选项	17203-36000
Viper 650 清洁室 扩展选项	17203-36020
Viper 650 IP54/65 扩展选项	17203-36010
Viper 850 扩展选项	17203-38000
Viper 850 清洁室 扩展选项	17203-38020
Viper 850 IP54/65 扩展选项	17203-38010

注：型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

相关文档

目录编号	手册
I590	机器人安全指南
I593	eCobra 600、800和800倒置式机器人用户指南
I594	eCobra 600、800和800倒置式机器人ePLC快速安装指南
I595	Hornet 565机器人快速安装指南
I596	Hornet 565机器人用户指南
I597	Quattro 650H/650HS/800H/800HS用户指南
I598	Quattro 650H/650HS/800H/800HS ePLC快速安装指南
I599	带eMB-60R的Viper 650/850机器人用户指南
I600	Viper 650/850 ePLC快速安装指南
I601	T20操纵杆用户指南
I602	SmartController EX用户指南
I603	ACE用户指南
I604	eV+语言用户指南
I605	eV+语言参考指南
I606	eV+操作系统用户指南
I607	eV+操作系统参考指南
I608	SmartVision MX用户指南
I609	ACE Sight参考指南
I632	IPC应用控制器用户手册
I633	自动化控制环境（ACE）版本4用户手册
I651	eV+3用户手册
I652	eV+3关键字参考手册
I653	带iCS-ECAT的eCobra 600和800用户手册
I654	带eCS-eCS-ECAT的Viper 650和850用户手册
I658	i4L机器人用户手册
I661	带EtherCAT的i4H机器人用户手册
I655	带EtherCAT的iX3 565机器人用户手册
I656	带EtherCAT的iX4 650 H/HS和800 H/HS机器人用户手册
I832	Cobra 450、500和650机器人用户指南
O037	NJ系列机器人整合CPU单元用户手册
O049	NJ系列机器人整合系统入门指南
W595	Sysmac Studio整合机器人系统控制功能操作手册

承诺事项

承蒙对欧姆龙株式会社(以下简称“本公司”)产品的一贯厚爱和支持,藉此机会再次深表谢意。

如果未特别约定,无论贵司从何处购买的产品,都将适用本承诺事项中记载的事项。

请在充分了解这些注意事项基础上订购。

1. 定义

本承诺事项中的术语定义如下。

- (1) “本公司产品”:是指“本公司”的FA系统机器、通用控制器、传感器、电子/结构部件。
- (2) “产品目录等”:是指与“本公司产品”有关的欧姆龙综合产品目录、FA系统设备综合产品目录、安全组件综合产品目录、电子/机构部件综合产品目录以及其他产品目录、规格书、使用说明书、操作指南等,包括以电子数据方式提供的资料。
- (3) “使用条件等”:是指在“产品目录等”资料中记载的“本公司产品”的使用条件、额定值、性能、运行环境、操作使用方法、使用时的注意事项、禁止事项以及其他事项。
- (4) “客户用途”:是指客户使用“本公司产品”的方法,包括将“本公司产品”组装或运用到客户生产的部件、电子电路板、机器、设备或系统等产品中。
- (5) “适用性等”:是指在“客户用途”中“本公司产品”的(a)适用性、(b)动作、(c)不侵害第三方知识产权、(d)法规法令的遵守以及(e)满足各种规格标准。

2. 关于记载事项的注意事項

对“产品目录等”中的记载内容,请理解如下要点。

- (1) 额定值及性能值是在单项试验中分别在各种条件下获得的值,并不构成对各额定值及性能值的综合条件下获得值的承诺。
- (2) 提供的参考数据仅作参考,并非可在该范围内一直正常运行的保证。
- (3) 应用示例仅作参考,不构成对“适用性等”的保证。
- (4) 如果因技术改进等原因,“本公司”可能会停止“本公司产品”的生产或变更“本公司产品”的规格。

3. 使用时的注意事項

选用及使用本公司产品时请理解如下要点。

- (1) 除了额定值、性能指标外,使用时还必须遵守“使用条件等”。
- (2) 客户应事先确认“适用性等”,进而再判断是否选用“本公司产品”。“本公司”对“适用性等”不做任何保证。
- (3) 对于“本公司产品”在客户的整个系统中的设计用途,客户应负责事先确认是否已进行了适当配电、安装等事项。
- (4) 使用“本公司产品”时,客户必须采取如下措施:(i)相对额定值及性能指标,必须在留有余量的前提下使用“本公司产品”,并采用冗余设计等安全设计(ii)所采用的安全设计必须确保即使“本公司产品”发生故障时也可将“客户用途”中的危险降到最小程度、(iii)构建随时提示使用者危险的完整安全体系、(iv)针对“本公司产品”及“客户用途”定期实施各项维护保养。
- (5) 因DDoS攻击(分布式DoS攻击)、计算机病毒以及其他技术性有害程序、非法侵入,即使导致“本公司产品”、所安装软件、或者所有的计算机器材、计算机程序、网络、数据库受到感染,对于由此而引起的直接或间接损失、损害以及其他费用,“本公司”将不承担任何责任。
对于(i)杀毒保护、(ii)数据输入输出、(iii)丢失数据的恢复、(iv)防止“本公司产品”或者所安装软件感染计算机病毒、(v)防止对“本公司产品”的非法侵入,请客户自行负责采取充分措施。
- (6) “本公司产品”是作为应用于一般工业产品的通用产品而设计生产的。除“本公司”已表明可用于特殊用途的,或已经与客户有特殊约定的情形外,若客户将“本公司产品”直接用于以下用途的,“本公司”无法作出保证。
 - (a) 必须具备很高安全性的用途(例:核能控制设备、燃烧设备、航空/宇宙设备、铁路设备、升降设备、娱乐设备、医疗设备、安全装置、其他可能危及生命及人身安全的用途)
 - (b) 必须具备很高可靠性的用途(例:燃气、自来水、电力等供应系统、24小时连续运行系统、结算系统、以及其他处理权利、财产的用途等)
 - (c) 具有苛刻条件或严酷环境的用途(例:安装在室外的设备、会受到化学污染的设备、会受到电磁波影响的设备、会受到振动或冲击的设备等)
 - (d) “产品目录等”资料中未记载的条件或环境下的用途
- (7) 除了不适用于上述3.(6)(a)至(d)中记载的用途外,“本产品目录等资料中记载的产品”也不适用于汽车(含二轮车,以下同)。请勿配置到汽车上使用。关于汽车配置用产品,请咨询本公司销售人员。

4. 保修条件

“本公司产品”的保修条件如下。

- (1) 保修期限 自购买之日起1年。(但是,“产品目录等”资料中有明确说明时除外。)
- (2) 保修内容 对于发生故障的“本公司产品”,由“本公司”判断并可选择以下其中之一方式进行保修。
 - (a) 在本公司的维修保养服务点对发生故障的“本公司产品”进行免费修理(但是对于电子、结构部件不提供修理服务。)
 - (b) 对发生故障的“本公司产品”免费提供同等数量的替代品
- (3) 当故障因以下任何一种情形引起时,不属于保修的范围。
 - (a) 将“本公司产品”用于原本设计用途以外的用途
 - (b) 超过“使用条件等”范围的使用
 - (c) 违反本注意事项“3.使用时的注意事項”的使用
 - (d) 非因“本公司”进行的改装、修理导致故障时
 - (e) 非因“本公司”出品的软件导致故障时
 - (f) “本公司”生产时的科学、技术水平无法预见的原因
 - (g) 除上述情形外的其它原因,如“本公司”或“本公司产品”以外的原因(包括天灾等不可抗力)

5. 责任限制

本承诺事项中记载的保修是关于“本公司产品”的全部保证。对于因“本公司产品”而发生的其他损害,“本公司”及“本公司产品”的经销商不负任何责任。

6. 出口管理

客户若将“本公司产品”或技术资料出口或向境外提供时,请遵守中国及各国关于安全保障进出口管理方面的法律、法规。否则,“本公司”有权不予提供“本公司产品”或技术资料。

IC321GC-zh

202306

注:规格如有变更,恕不另行通知。请以最新产品说明书为准。

欧姆龙自动化(中国)有限公司

<http://www.fa.omron.com.cn> 咨询热线: 400-820-4535