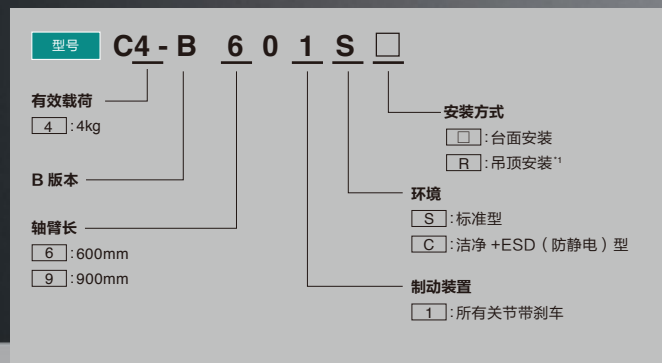


C4-B

在有限工作区域内机器人具有
曲线操作的灵活性

- 最大负载 4kg
- RC700-E 控制器内置安全板卡,拓展安全功能
- 免电池马达单元,易于维护
- 高速度,高重复定位精度,提升生产效率
- 设计紧凑,配置灵活
- C4-A901 长臂型号也可选



^{*1}: 发货时,所有机型设置为“台面安装”。如果您想使用机械手作为吊顶安装,您必须配置机型设置。
关于如何配置机型的详细信息,请参见“爱普生RC+用户指南机器人设置”。



规格表

产品名称		C4-B	
产品型号		C4-B601 □	C4-B901 □
臂长	P 点: J1-J5 中心 (mm)	600.0	900.0
	J1-J6 法兰面 (mm)	665.0	965.0
负载 ^{*1}	额定值 (kg)	1.0	1.0
	最大值 (kg)	4.0(轴臂向下定位 5.0 kg)	
重复定位精度	第 1- 第 6 关节 (mm)	±0.02	±0.03
标准循环时间 ^{*2}	(秒)	0.362	0.455
最大运动速度	第 1 关节 (°/s)	450	275
	第 2 关节 (°/s)	450	275
	第 3 关节 (°/s)	514	289
	第 4 关节 (°/s)	555	
	第 5 关节 (°/s)	555	
	第 6 关节 (°/s)	720	
容许惯性力矩 ^{*3}	第 4 关节 (kg·m ²)	0.15	
	第 5 关节 (kg·m ²)	0.15	
	第 6 关节 (kg·m ²)	0.1	
安装方式		台面安装, 吊顶安装 ^{*4}	
安装环境		标准型 / 洁净 ^{*5} +ESD (防静电) ^{*6} 型	
本体重量 (不含线缆) (kg)		27	30
适配控制器		RC700-E	
用户电路		9 针 (D-Sub 模拟接口)	
用户气路		气管 φ4 mm x 4 : 耐压 0.59MPa(6 kgf/cm ²)	
电压	(V)	AC200-240 单相电	
功耗 ^{*7}	(kVA)	1.7	
线缆长度	(m)	标准 / 高柔: 3 / 5 / 10 / 15 / 20	
安全标准 ^{*8}		CE, UKCA, KC/KCs, NRTL	

^{*1}: 请勿超过最大负载使用。

^{*2}: 循环时间基于额定负载加速模式下(水平300mm,垂直25mm),往返弧形运动的时间(最大速度最优行程坐标)。

^{*3}: 根据负载和末端执行器的状态,通过Inertia命令来设置参数(参数计算方法使用说明书)。

^{*4}: 发货时,所有设置为“台面安装”。如果您想使用机械手作为吊顶安装,您必须配置模型设置。关于如何设置模型的详细信息,请参见“爱普生RC+用户指南机器人设置”。

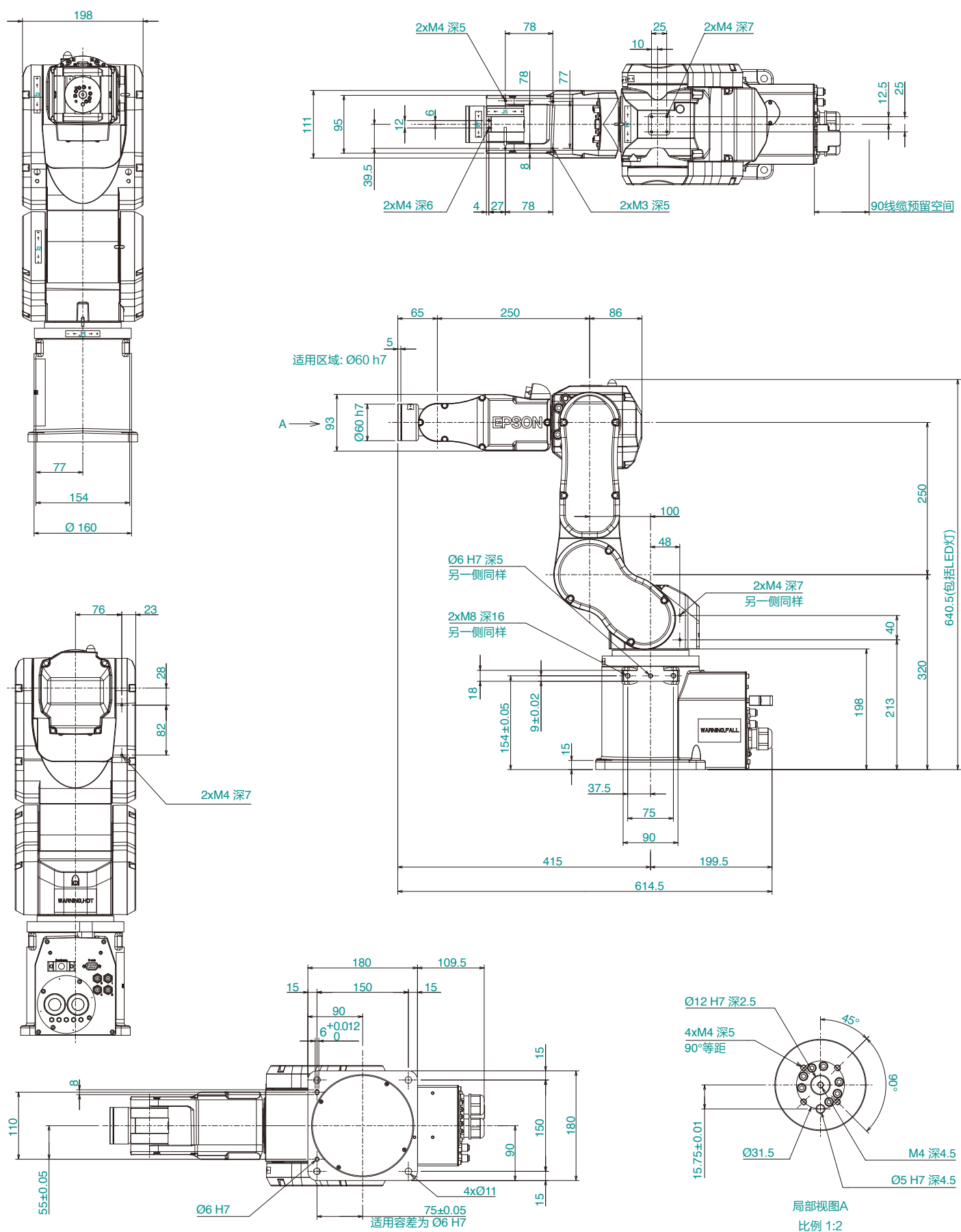
^{*5}: 洁净度等级(ISO14644-1):ISO Class 3

^{*6}: 防静电模型的主要树脂部件采用导电材料或应用板加工。对于机械手的尖端(工具安装部分),在标准下操作测量后电位差为 ± 5v或更低。

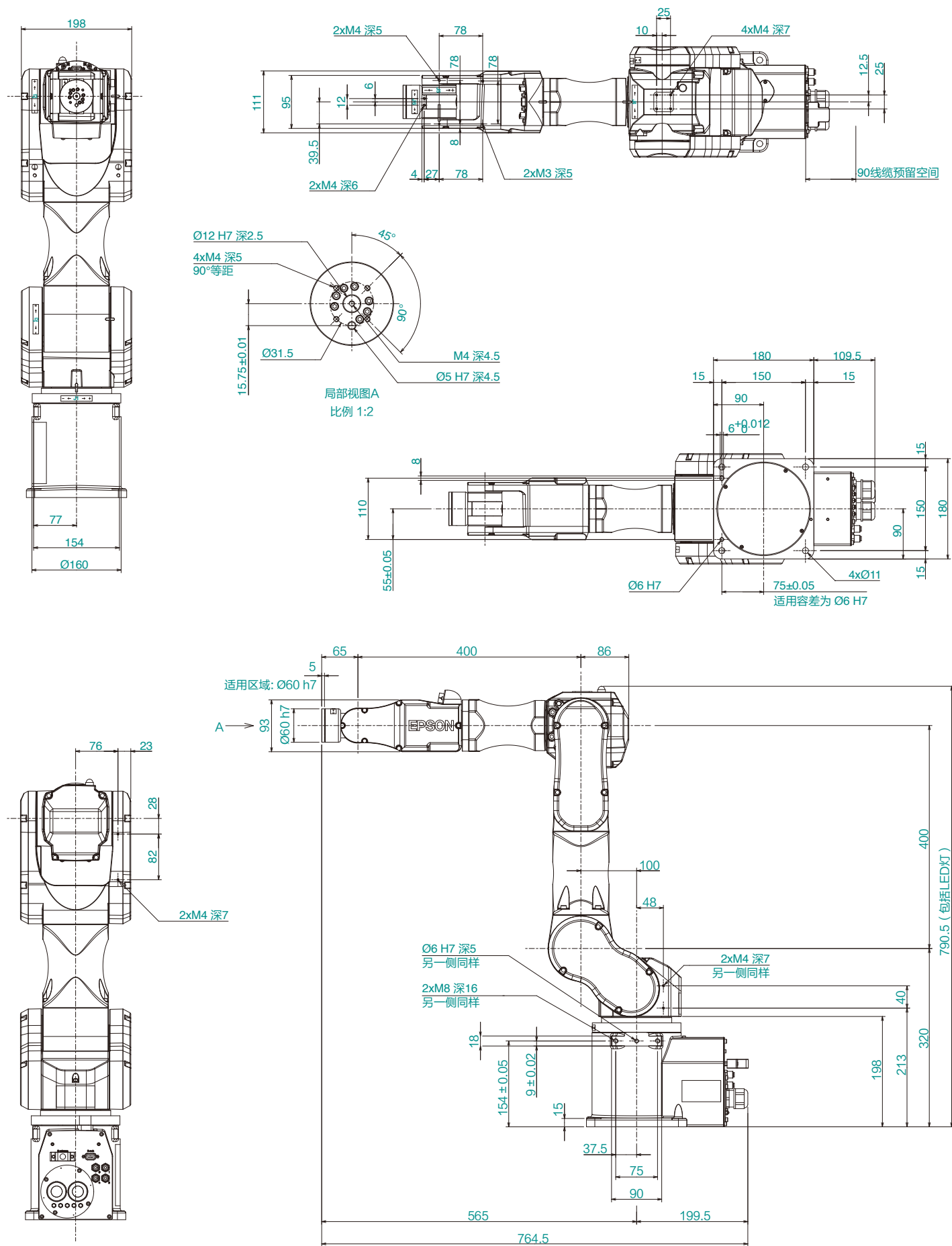
^{*7}: 实际功耗将受操作环境、操作程序等因素影响。

^{*8}: 不同标准的适用时间有所不同。

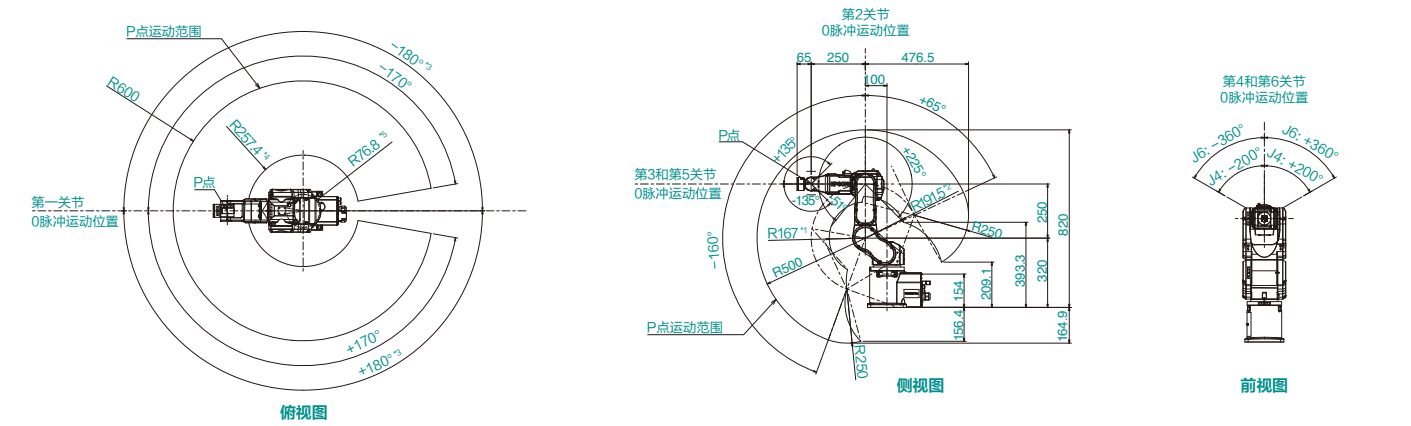
C4-B601



C4-B901



C4-B601

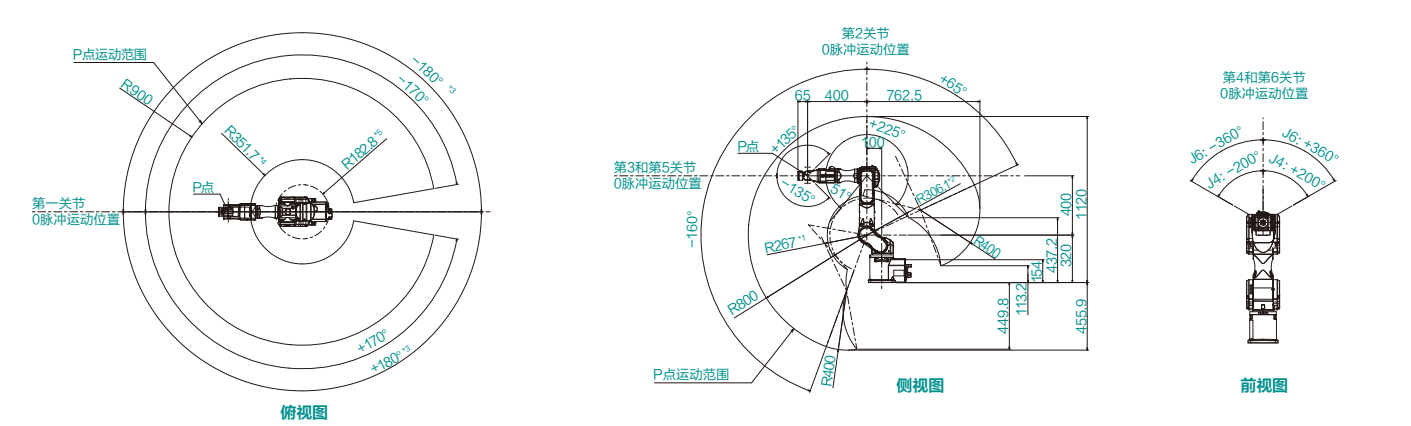


	范围	脉冲
第1关节	±170°	±4951609
最大软件限制	(±180°)	±5242880
第2关节	-160° ~ +65°(225°)	-4660338 ~ +1893263
第3关节	-51° ~ +225°(276°)	-1299798 ~ +5734400
第4关节	±200°	±4723316
第5关节	±135°	±3188238
第6关节	±360°	±6553600

*此图显示了0脉冲位置的所有关节 注释:°=degree

- *1 第三关节倾斜-51° 时的P点位置 (第二关节中心到P点中心)
- *2 第三关节倾斜+225° 时的P点位置 (第二关节中心到P点中心)
- *3 第一关节最大软件限制
- *4 第三关节倾斜-51° 时的P点位置 (第一关节中心到P点中心)
- *5 第三关节倾斜+225° 时的P点位置 (第一关节中心到P点中心)

C4-B901



	范围	脉冲
第1关节	±170°	±8102633
最大软件限制	(±180°)	±8579259
第2关节	-160° ~ +65°(225°)	-7626008 ~ +3098066
第3关节	-51° ~ +225°(276°)	-2310751 ~ +10194489
第4关节	±200°	±4723316
第5关节	±135°	±3188238
第6关节	±360°	±6553600

*此图显示了0脉冲位置的所有关节 注释:°=degree

- *1 第三关节倾斜-51° 时的P点位置 (第二关节中心到P点中心)
- *2 第三关节倾斜+225° 时的P点位置 (第二关节中心到P点中心)
- *3 第一关节最大软件限制
- *4 第三关节倾斜-51° 时的P点位置 (第一关节中心到P点中心)
- *5 第三关节倾斜+225° 时的P点位置 (第一关节中心到P点中心)