

EPSON

**工业机器人/6轴机器人
CX-A系列 手册**

翻译版

© Seiko Epson Corporation 2025

Rev. 1
SCM25ZR7940F

目录

1. 前言	8
1.1 前言	9
1.2 商标	9
1.3 注意	9
1.4 制造商	9
1.5 联系方式	9
1.6 报废	9
1.7 阅读本手册之前	10
1.8 本产品相关手册	10
2. CX4 机械手	12
2.1 关于安全	13
2.1.1 关于正文中的符号	13
2.1.2 设计与安装注意事项	13
2.1.3 操作注意事项	14
2.1.4 紧急停止	14
2.1.5 安全防护 (SG)	15
2.1.6 电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法	16
2.1.6.1 使用制动解除单元时	17
2.1.6.2 使用软件时	17
2.1.7 低功率模式时的注意事项	18
2.1.8 警告标签	18
2.1.8.1 警告标签	18
2.1.8.2 标签	19
2.1.9 紧急状态和异常状态时的对策	20
2.1.9.1 机械手发生碰撞	20
2.1.9.2 当被机械手卡住	20
2.2 规格	21
2.2.1 型号	21
2.2.2 各部分名称和动作方向	22
2.2.3 外形尺寸	24
2.2.3.1 CX4-A601***	24

2.2.4 标准动作区域	25
2.2.4.1 CX4-A601***	25
2.2.5 规格	26
2.2.5.1 规格表	26
2.2.5.2 选件	26
2.2.6 机型设定方法	26
2.3 环境与安装	27
2.3.1 环境	27
2.3.2 机械手的安装尺寸	29
2.3.3 开箱、搬运、安装	30
2.3.4 电缆连接	34
2.3.4.1 如何连接机械手和M/C电缆	35
2.3.4.2 如何连接控制器和M/C电缆	38
2.3.5 用户配线与配管	38
2.3.6 主要姿态的确认	40
2.3.7 移设与保管	41
2.3.7.1 移设与保管注意事项	41
2.4 设置末端夹具	45
2.4.1 安装末端夹具	45
2.4.2 安装相机和气动阀等	45
2.4.3 WEIGHT设置与INERTIA设置	46
2.4.3.1 WEIGHT设置	49
2.4.3.2 INERTIA设置	54
2.4.4 自动加/减速注意事项	58
2.5 动作范围	59
2.5.1 通过脉冲范围设置动作区域（各关节）	59
2.5.1.1 J1最大脉冲范围	59
2.5.1.2 J2最大脉冲范围	60
2.5.1.3 J3最大脉冲范围	61
2.5.1.4 J4最大脉冲范围	61
2.5.1.5 J5最大脉冲范围	62
2.5.1.6 J6最大脉冲范围	62
2.5.2 通过机械挡块设置动作区域	63
2.5.2.1 设置第1机械臂的动作区域	63
2.5.3 通过组合关节角度进行动作限制	64

2.5.4 关于坐标系	66
2.5.5 机型变更步骤	68
2.5.6 设定机械手XY坐标系中的矩形范围	70
2.6 选件	71
2.6.1 制动解除单元	71
2.6.1.1 电源电缆	72
2.6.1.2 安装制动解除单元	73
2.6.1.3 拆卸制动解除单元	73
2.6.1.4 制动解除单元的使用方法	74
2.6.2 相机安装板	74
2.6.3 C4兼容法兰	79
2.6.4 可调机械挡块	81
2.6.5 外部配线套件	82
2.6.6 用户配线与配管用选件	89
3. CX7-A 机械手	91
3.1 关于安全	92
3.1.1 关于正文中的符号	92
3.1.2 设计与安装注意事项	92
3.1.3 操作注意事项	93
3.1.4 紧急停止	93
3.1.5 安全防护(SG)	94
3.1.6 电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法	95
3.1.6.1 使用制动解除单元时	96
3.1.6.2 使用软件时	96
3.1.7 低功率模式时的注意事项	97
3.1.8 警告标签	97
3.1.8.1 警告标签	97
3.1.8.2 标签	98
3.1.9 紧急状态和异常状态时的对策	99
3.1.9.1 机械手发生碰撞	99
3.1.9.2 当被机械手卡住	99
3.2 规格	100
3.2.1 型号	100
3.2.2 各部分名称和动作方向	101

3. 2. 3 外形尺寸	103
3. 2. 3. 1 CX7-A701***	103
3. 2. 3. 2 CX7-A901***	104
3. 2. 4 标准动作区域	105
3. 2. 4. 1 CX7-A701***	105
3. 2. 4. 2 CX7-A901***	107
3. 2. 5 规格	108
3. 2. 5. 1 规格表	108
3. 2. 5. 2 选件	108
3. 2. 6 机型设定方法	108
3. 3 环境与安装	109
3. 3. 1 环境	109
3. 3. 2 机械手的安装尺寸	111
3. 3. 3 开箱、搬运、安装	114
3. 3. 4 电缆连接	118
3. 3. 5 用户配线与配管	119
3. 3. 6 主要姿态的确认	121
3. 3. 7 移设与保管	122
3. 3. 7. 1 移设与保管注意事项	122
3. 4 设置末端夹具	127
3. 4. 1 安装末端夹具	127
3. 4. 2 安装相机和气动阀等	128
3. 4. 3 WEIGHT设置与INERTIA设置	129
3. 4. 3. 1 WEIGHT设置	132
3. 4. 3. 2 INERTIA设置	137
3. 4. 4 自动加/减速注意事项	141
3. 5 动作范围	142
3. 5. 1 通过脉冲范围设置动作区域（各关节）	142
3. 5. 1. 1 第1关节最大脉冲范围	142
3. 5. 1. 2 第2关节最大脉冲范围	143
3. 5. 1. 3 第3关节最大脉冲范围	144
3. 5. 1. 4 第4关节最大脉冲范围	145
3. 5. 1. 5 第5关节最大脉冲范围	145
3. 5. 1. 6 第6关节最大脉冲范围	145

3. 5. 2 通过机械挡块设置动作区域	146
3. 5. 2. 1 设置第1关节的动作区域	146
3. 5. 3 通过组合关节角度进行动作限制	147
3. 5. 4 关于坐标系	150
3. 5. 5 机型变更步骤	152
3. 5. 6 设定机械手XY坐标系中的矩形范围	154
3. 6 选件	155
4. 定期维护	156
4. 1 CX4机械手的定期维护	157
4. 1. 1 检查	157
4. 1. 1. 1 维护检查进度表	157
4. 1. 1. 2 检查内容	157
4. 1. 2 检修（部件更换）	159
4. 1. 3 润滑脂加注	159
4. 1. 4 紧固内六角螺栓	159
4. 2 CX7机械手的定期维护	161
4. 2. 1 检查	161
4. 2. 1. 1 维护检查进度表	161
4. 2. 1. 2 检查内容	161
4. 2. 2 检修（部件更换）	163
4. 2. 3 润滑脂加注	163
4. 2. 4 紧固内六角螺栓	163
5. Appendix	165
5. 1 Appendix A: 规格表	166
5. 1. 1 CX4 规格表	166
5. 1. 2 CX7 规格表	172
5. 2 Appendix B: 紧急停止时的停止时间和停止距离	179
5. 2. 1 CX4-A 紧急停止时的停止时间和停止距离	181
5. 2. 2 CX7-A 紧急停止时的停止时间和停止距离	200
5. 2. 3 紧急停止时的停止时间和停止距离的补充信息	214
5. 2. 3. 1 在客户环境测量停止时间和停止距离的方法	214
5. 2. 3. 2 介绍用于测量停止时间和停止距离的命令	215
5. 3 Appendix C: 安全防护开启时的停止时间和停止距离	216
5. 3. 1 CX4-A 安全防护开启时的停止时间和停止距离	218

5. 3. 2 CX7-A 安全防护开启时的停止时间和停止距离	237
5. 3. 3 安全防护时的停止时间和停止距离的补充信息	251
5. 3. 3. 1 在客户环境测量停止时间和停止距离的方法	251
5. 3. 3. 2 介绍用于测量停止时间和停止距离的命令	252

1. 前言

1.1 前言

感谢您购买本公司的机器人系统。本手册记载了正确使用机器人系统的所需事项。

安装该机器人系统前，请仔细阅读本手册与其他相关手册。

阅读之后请妥善保管，以便随时取阅，如有不明之处，请再次阅读。

本公司的产品均通过严格的测试和检查，以确保机器人系统的性能符合本公司的标准。但是如果在超出本手册所描述的环境中使用本产品，则可能会影响产品的基本性能。

本手册阐述了本公司可以预见的危险和问题。请务必遵守本手册中的安全注意事项，安全正确地使用机器人系统。

1.2 商标

Microsoft, Windows, Windows标识为美国Microsoft Corporation在美国及其它国家的注册商标或商标。其它品牌与产品名称均为各公司的注册商标或商标。

1.3 注意

禁止擅自复印或转载本手册的部分或全部内容。

本手册记载的内容将来可能会随时变更，恕不事先通告。

如您发现本手册的内容有误或需要改进之处，请不吝斧正。

1.4 制造商

SEIKO EPSON CORPORATION

1.5 联系方式

联系方式的详细内容登载于以下手册中的“销售商”处。

各地区的咨询处有所不同，敬请注意。

“安全手册” - 联系方式”

从以下网站也可浏览安全手册。

URL: <https://download.epson.biz/robots/>



1.6 报废

报废本产品时，请根据各国或各地区的法律法规进行报废处置。

1.7 阅读本手册之前

本节介绍了您在阅读本手册之前应了解的事项。

控制系统的构成

CX-A系列机械手，其系统由以下控制器与软件组合构成。

机械手	控制器	软件
CX-A系列	RC800-A	Epson RC+ 8.0

使用软件进行设定

Epson
RC+

本手册包含使用软件进行设定的步骤。利用上方标记进行解说。

开启/关闭控制器电源

本手册中出现“开启或关闭控制器电源”的指示时，请务必开启或关闭控制器所有硬件组件的电源。

手册中的照片

由于出厂时间差异，您使用的机械手可能与本手册中的照片和图片不同，请以实物为准。

1.8 本产品相关手册

以下为本产品具有代表性的手册类型及说明概要。

■ 安全手册

该手册记载的安全注意事项，适用于所有使用本公司产品的用户。并说明了从开箱到使用的步骤以及接下来要阅读的手册。请首先阅读本手册。

- 关于机器人系统的安全注意事项和残余风险
- 符合性声明
- 培训
- 从开箱到使用的流程

■ 机器人控制器 安全功能手册

介绍本产品的安全功能设置步骤以及设置用的软件。该手册主要面向机器人系统的设计人员。

■ RC800-A 手册

该手册介绍了机器人系统的安装方法，以及控制器的规格和功能。该手册主要面向机器人系统的设计人员。

- 机器人系统的安装步骤（从开箱到使用的具体细节）
- 控制器的日常检查
- 控制器规格和基本功能

■ CX-A系列 手册

该手册介绍了机械手的规格和功能。该手册主要面向机器人系统的设计人员。

- 机械手安装方法、设计所需的技术信息、功能和规格等

- 机械手的日常检查

■ 状态代码和错误代码

该手册记载了控制器上显示的代码编号，以及软件的信息区中显示的信息代码。该手册主要面向机器人系统的设计或编程人员。

■ **Epson RC+ 用户指南 **

该手册包含了程序开发软件的所有信息。

■ Epson RC+ SPEL+语言参考

该手册介绍了机器人编程语言“SPEL+”。

其他手册

机器人系统或软件的各类选件手册。

维护手册及服务手册 (PDF)

维护手册和服务手册不是出厂随附品。请由经过本公司或销售商维护培训的专业人员，进行机器人维护。有关详细信息，请咨询当地销售商。

2. CX4 机械手

记载了设置与操作机械手的相关事项。

请务必在设置与操作之前阅读。

2.1 关于安全

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机械手及相关设备的开箱、运输和安装。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

使用本产品前，请先阅读本手册，和相关手册，确保正确使用。阅读之后请妥善保管，以便随时取阅，如有不明之处，请再次阅读。

本产品用于在隔离的安全区域内，搬运和组装零件。

2.1.1 关于正文中的符号

使用下述标记来记载安全注意事项。请务必阅读。

⚠ 警告

如果用户忽视该指示或处理不当，可能会导致死亡或重伤。

⚠ 警告

如果用户忽略该指示或处理不当，可能会因触电而受伤。

⚠ 注意

如果用户忽略该指示或处理不当，可能会导致人身伤害或财产损失。

2.1.2 设计与安装注意事项

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机器人系统及相关设备的设计和安装。

进行设计的人员，请参考以下手册。

- “安全手册”
- “控制器手册”
- “机器人手册”

安装相关的注意事项，请参阅以下内容。

环境与安装

请务必阅读并根据注意事项安全地进行安装作业。

2.1.3 操作注意事项

请操作人员遵守下述安全注意事项。

⚠ 警告

- 进行机器人系统的操作前, 请认真阅读《安全手册》。如果未理解遵守事项进行机器人系统的操作, 则可能会导致重伤或重大损害, 非常危险。
- 操作机器人系统之前, 请确认安全防护棚内侧没有人。不过, 即使安全防护棚内有人, 也可以在示教操作模式下操作机器人系统。虽然动作, 始终处于受限状态(低速、, 低功率), 这样可确保作业人员的安全。但在机械手进行意想不到的动作时, 也可能会造成严重的安全问题, 非常危险。
- 如果在操作机器人系统期间机械手异常动作, 请立即按下紧急停止开关。

⚠ 警告

- 通过拔下电源插头来关闭机器人系统的电源。请务必把AC电源电缆连接到电源插头上, 切勿直接连到工厂电源上。
- 进行维护作业前请关闭控制器和周边设备的电源并拔下插头, 然后设置更换作业中的指示牌。如果在通电状态下作业, 可能会导致触电或机器人系统故障。
- 请勿在打开控制器电源的状态下插拔M/C电缆连接器。机械手可能会发生故障, 非常危险。此外, 如果在通电状态下作业, 可能会导致触电或故障。

⚠ 注意

- 原则上一个人操作机器人系统。如果需要多人操作该机器人系统, 请确保所有相关人员相互告知正在进行何种操作并采取所有必要的安全措施。
- 如果在动作角度小于5度的范围内重复操作关节, 在这样的情况下容易造成轴承油膜不足, 因此可能导致关节过早损坏。重复操作可能会导致过早损坏。为防止过早损坏, 请操作机械手, 使各轴移动大于30度, 大约每小时进行一次。
- 机器人低速动作(Speed: 5~20%)时根据机械臂方向与夹具末端负载的组合情况可能连续发生振动(共振)。振动为机械臂的自然振动频率所致, 可以通过以下措施进行控制。
 - 改变机器人速度
 - 改变示教点
 - 改变末端夹具负载

2.1.4 紧急停止

各机器人系统需要设有使作业人员能立即停止系统动作的装置。请利用控制器和所有其他装置的紧急停止输入, 安装紧急停止装置。

使用紧急停止开关前, 需了解以下事项。

只有在紧急情况下才能使用紧急停止开关来停止机械手。

除在紧急情况下按下紧急停止开关外, 需使用分配至标准I/O的Pause(停止)或STOP(程序停止)命令。

Pause与STOP命令不会关闭电机。因此, 制动器也不会工作。

在非紧急（正常）情况下，如需使机械手处于紧急停止状态，请在机械手不工作时按下紧急停止开关。

但在机械手正常动作时，请避免不必要的按下紧急停止开关。

可能导致以下的寿命缩短。

- 制动器的使用寿命

制动器锁定时会磨损制动器摩擦片。

制动器的正常寿命：约2年（制动100次/天）

但不必要的按下紧急停止开关会影响继电器的正常寿命（参考：约20,000次）。

- 减速机的使用寿命

对减速机施加冲击力时，可能会缩短减速机的寿命。

如果在操作时通过关闭控制器电源停止机械手，可能会发生以下问题。

- 缩短寿命和造成减速器损坏
- 关节的位置偏移

此外，如果在机械手操作时，机械手因控制器停电等类似的情况下被迫关闭，请务必在恢复电力时检查下列各点。

- 减速器是否受损
- 关节是否在正确位置

如果发生偏移，需进行调试。有关详细信息，请咨询当地销售商。

紧急停止时的停止距离

按下紧急停止开关后，正在运行的机械手不会立即停止。影响停止时间和停止距离的条件如下。

- 末端夹具重量、WEIGHT设置、ACCEL设置、工件重量、SPEED设置、动作姿态 等

机械手的停止时间及停止距离，请参阅以下内容。

Appendix B：紧急停止时的停止时间和停止距离

2.1.5 安全防护(SG)

请在机械手周围设置安全防护栅，并在安全防护栅的出入口处安装安全防护装置。

本手册中所述的“安全防护”是指带有进入安全防护栅所需互锁的安全装置。具体为安全门开关、安全护栏、安全光幕、安全闸门、安全地垫等。安全防护输入用于通知机器人控制器可能有作业人员在安全门内。在安全功能管理器中，必须分配一个安全防护（SG）。

打开安全防护时保护停止生效，进入安全防护打开状态（显示：S0）。

- 安全防护开启

进入动作禁止状态。要使机器人重新开始运行，可以关闭安全防护释放闩锁并继续执行程序，或者激活使能电路，将机器人运行模式更改为TEACH或TEST。

- 安全防护关闭

机器人可以在无限制状态下（高功率运作）自动运行。

警告

- 当作业人员在安全防护棚内工作时，其他人不小心解除安全防护是非常危险的。为保护在安全防护棚内工作的作业人员，请对闩锁释放开关采取上锁挂牌措施。
- 为了保护在机器人附近作业的人员，请务必连接安全防护开关并确保其正常工作。

安装安全防护棚

在机械手的最大区域内安装安全防护棚时，请结合SLP等安全功能。请充分考虑末端夹具和要夹紧的工件尺寸，使移动部件和安全防护棚之间没有干扰。

安装安全防护

安全防护的设计需符合以下条件。

- 使用钥匙开关型的安全设备时，请使用强制打开互锁触点的类型。请勿使用由于互锁自身的弹簧打开触点（变为打开状态）的类型。
- 对于互锁机制类型，请勿禁用互锁机制。

考虑停止距离

即使安全防护开启时，正在运行的机械手不会立即停止。影响停止时间和停止距离的条件如下。

- 末端夹具重量、WEIGHT设置、ACCEL设置、工件重量、SPEED设置、动作姿态 等

机械手的停止时间及停止距离，请参阅以下内容。

[Appendix C：安全防护开启时的停止时间和停止距离](#)

安全防护操作上的注意事项

请尽量避免在在电机励磁时打开安全门。频繁的安全门输入会影响继电器的寿命。

- 继电器的正常寿命：约20,000次。

2.1.6 电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法

可使用以下2种方法解除电磁制动器。请按照任一步骤方法解除电磁制动器，然后直接用手移动机械臂。

- **使用制动解除单元时**

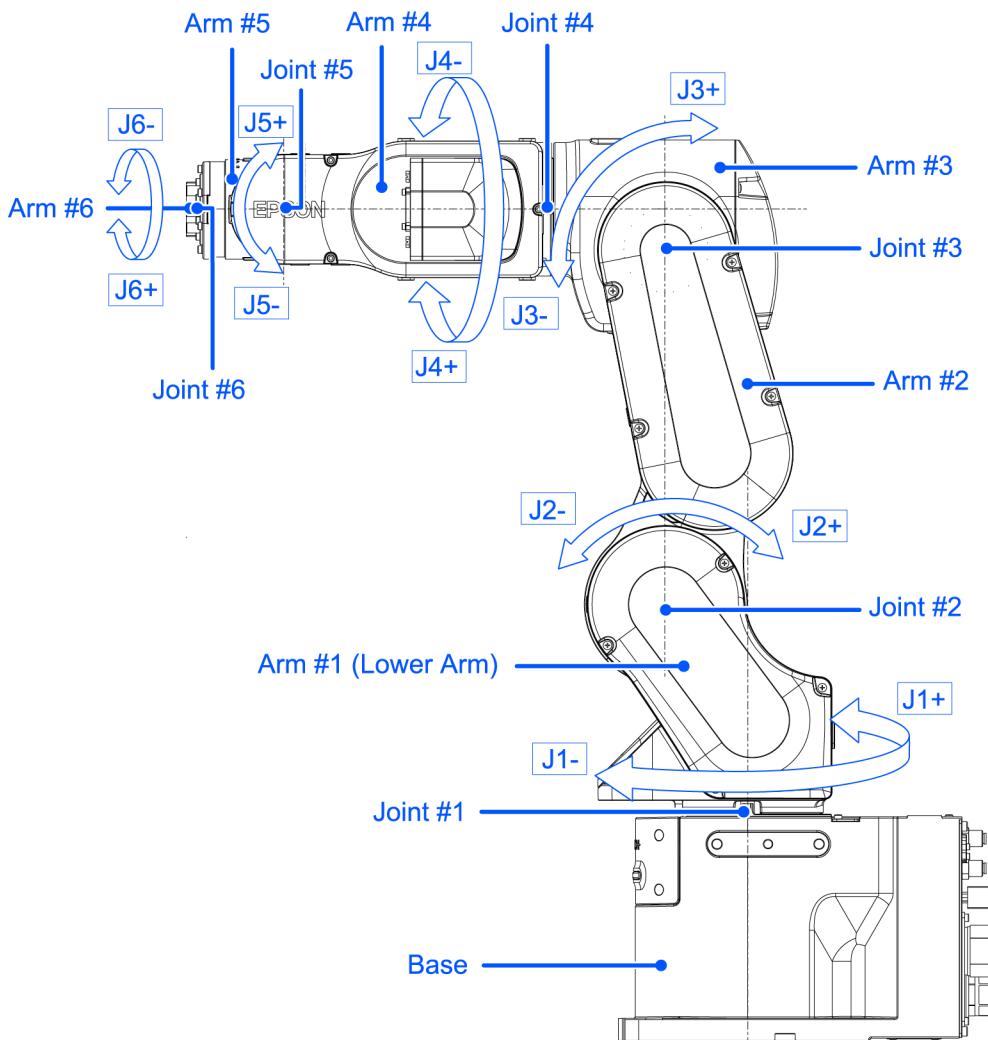
主要是在刚开箱之后或控制器处于未启动状态时

- **使用软件时**

软件处于可使用状态时

电磁制动器动作期间（紧急停止状态等），即使用手按压所有的机械臂，也不会进行动作。

各机械臂的动作方向



2.1.6.1 使用制动解除单元时

包括制动解除单元选件。有关详细信息，请参阅下述内容。

[选件](#)

2.1.6.2 使用软件时

⚠ 注意

- 通常需逐一释放各关节的制动器。如果需要同时释放两个以上关节的制动器，则需特别注意。同时释放两个以上关节的制动器，机械臂可能会发生意外动作，并造成手指夹伤或机械手损坏、故障。
- 解除制动器时机械臂可能会因自重而下降，或朝预料之外的方向移动。请采取相应措施防止手臂自由下落，并在开始工作前检查周围区域确保安全。
- 释放制动器之前，务必将紧急停止开关放在手边。当紧急停止开关没有在手边，若发生误操作等导致机械臂下降时，可能会造成机械手损坏或故障。

Epson
RC+

释放紧急停止开关后，需执行[命令窗口]中的以下命令。

```
>Reset
>Brake Off, [解除制动的机械臂 (1~6)]
```

执行以下命令重新开启制动器。

```
>Brake On, [开启制动的机械臂 (1~6)]
```

2.1.7 低功率模式时的注意事项

在低功率状态下，机器人会以低速和低扭矩动作。但也可能会产生下表所示的较高扭矩，以支撑机器人的自身重量。否则可能导致手指被夹伤，或由于机械手与周边设备发生干涉而导致机械手损坏或故障。操作时，请多加注意。

低功率模式时的最大关节输出扭矩 [单位: N·m]

关节		第1	第2	第3	第4	第5	第6
关节输出扭矩	CX4-A601***	45.63	112.10	56.16	19.31	16.68	9.55
	CX4-A601***W	136.90					

⚠ 注意

- 在低功率状态下，请小心操作机器人。因为可能会产生较高扭矩。同时，机器人还可能会碰撞外围装置，进而导致夹手或设备损坏或机器人故障。

2.1.8 警告标签

机械手主体贴有以下警告标志。贴有警告标志的位置，代表其附近存在特定的风险。请谨慎操作。为了安全的操作并维护机械手，请务必遵守警告标志上的注意事项。请勿破坏、损坏或撕毁这些警告标签。

2.1.8.1 警告标签

A



如果在通电时触碰控制器内部通电零件，可能会触电。

B

可能会因高温而导致烫伤。

C

解除制动器时，请注意因机械臂自重而产生的下降和旋转。

机械手与制动解除单元选件上面也有该警告标签。

使用制动解除单元时：

有关使用制动解除单元解除制动器的方法，请参阅以下章节内容。

[电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法](#)

2.1.8.2 标签

1

记载了产品名称、型号、序列号、相应的法律法规信息、产品规格 (Weight、MAX. REACH、MAX. PAYLOAD、AIR PRESSURE、Motor Power)、Main document No.、生产商、进口商、生产日期和生产国家等。

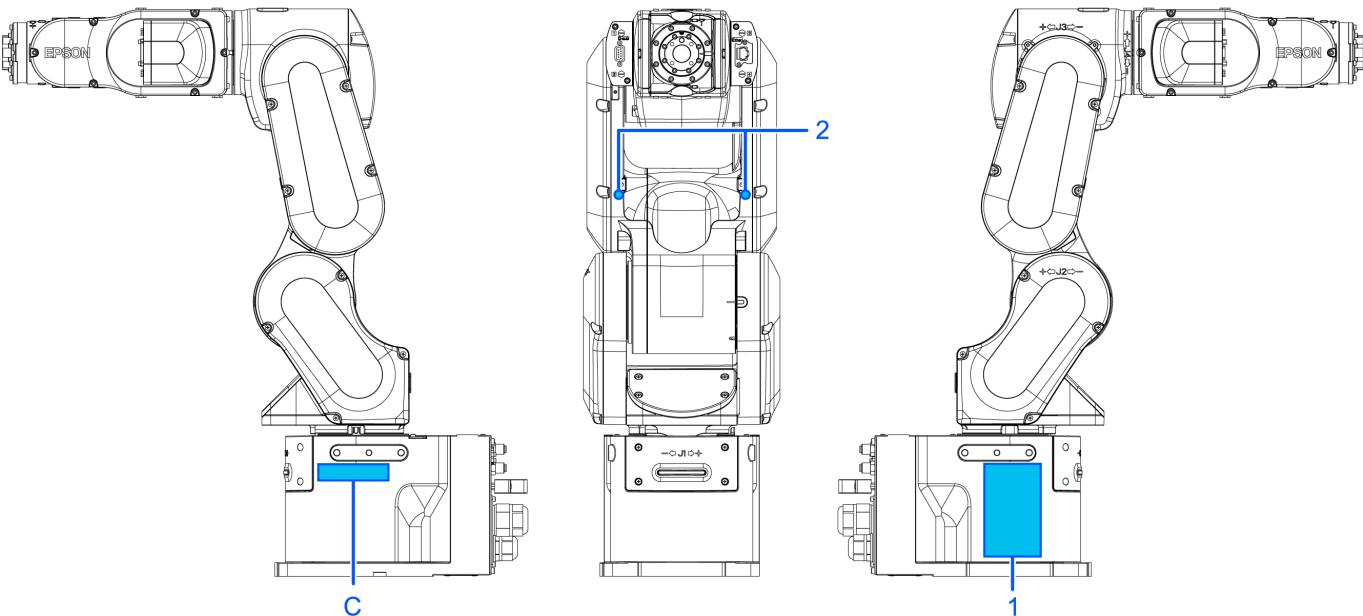
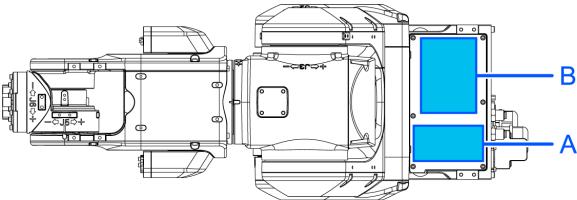
详情请参阅贴在产品上的标签。

2

表示吊环螺栓的安装位置。有关吊环螺栓的使用示例，请参阅以下章节内容。

[环境与安装](#)

标示位置



2.1.9 紧急状态和异常状态时的对策

2.1.9.1 机械手发生碰撞

如果机械手与机械挡块或周边设备等发生碰撞，请立即停止使用并联系销售商。

2.1.9.2 当被机械手卡住

如果作业人员被卡在机械手和安装台架或其他机械部件之间，请按下紧急停止开关，并解除对象机械臂的制动器，然后手动移动机械臂。

关于制动解除方法

- 使用制动解除单元时，请参阅以下章节内容。

[制动解除单元](#)

- 使用软件时，请参阅以下章节内容。

[使用软件时](#)

2.2 规格

2.2.1 型号

CX4 - A 6 0 1 S □ □

_____ [a] _____ [b] [c] _____ [d] _____ [e]

- a: 机械臂长
 - 6: 600 mm
- b: 制动器
 - 1: 所有关节都附带制动器
- c: 环境
 - S: 标准 *1
 - C: 洁净型&ESD (防静电) *1
 - P: 防护型 *2
- d: 安装方式
 - □: 台面安装
 - R: 吊顶安装 *3
 - W: 侧壁安装 *3
- e: 机内配线
 - □: 有
 - -NIW: 无

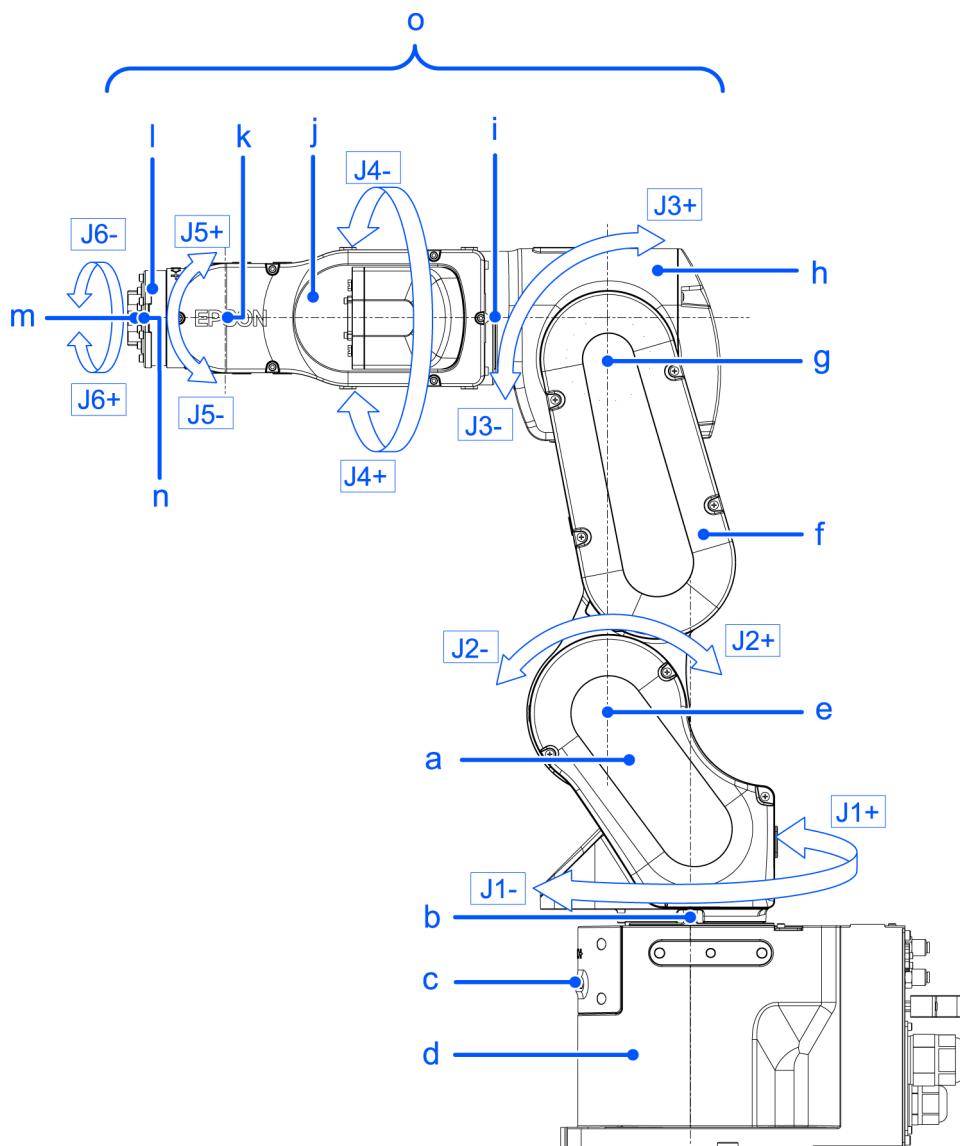
*1 IP20同等规格

*2 IP67

*3 出厂时全部设为“台面安装”或“侧壁安装”。作为“吊顶安装”使用机械手时，请客户自行进行机型设定。

- [机型变更步骤](#)
- “Epson RC+用户指南 - 机器人设置”

2.2.2 各部分名称和动作方向

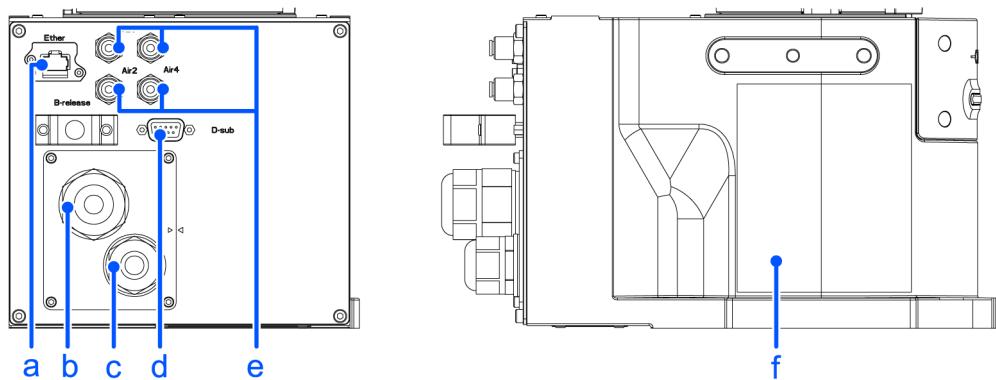


符号	说明
a	第1机械臂 (下臂)
b	第1关节 (整体旋转)
c	LED指示灯 (电机开启时点亮)
d	底座
e	第2关节 (下臂摆动)
f	第2机械臂
g	第3关节 (上臂摆动)
h	第3机械臂
i	第4关节 (手腕旋转)
j	第4机械臂
k	第5关节 (手腕摆动)
l	第5机械臂

符号	说明
m	第6机械臂
n	第6关节（末端夹具旋转）
o	上臂（第3~6机械臂）

要点

LED指示灯亮起或控制器电源开启时，机械手处于通电状态。（可能会因机械手的姿态而看不到LED指示灯。还请多加注意。）如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。请务必在关闭控制器电源的状态下进行维护作业。

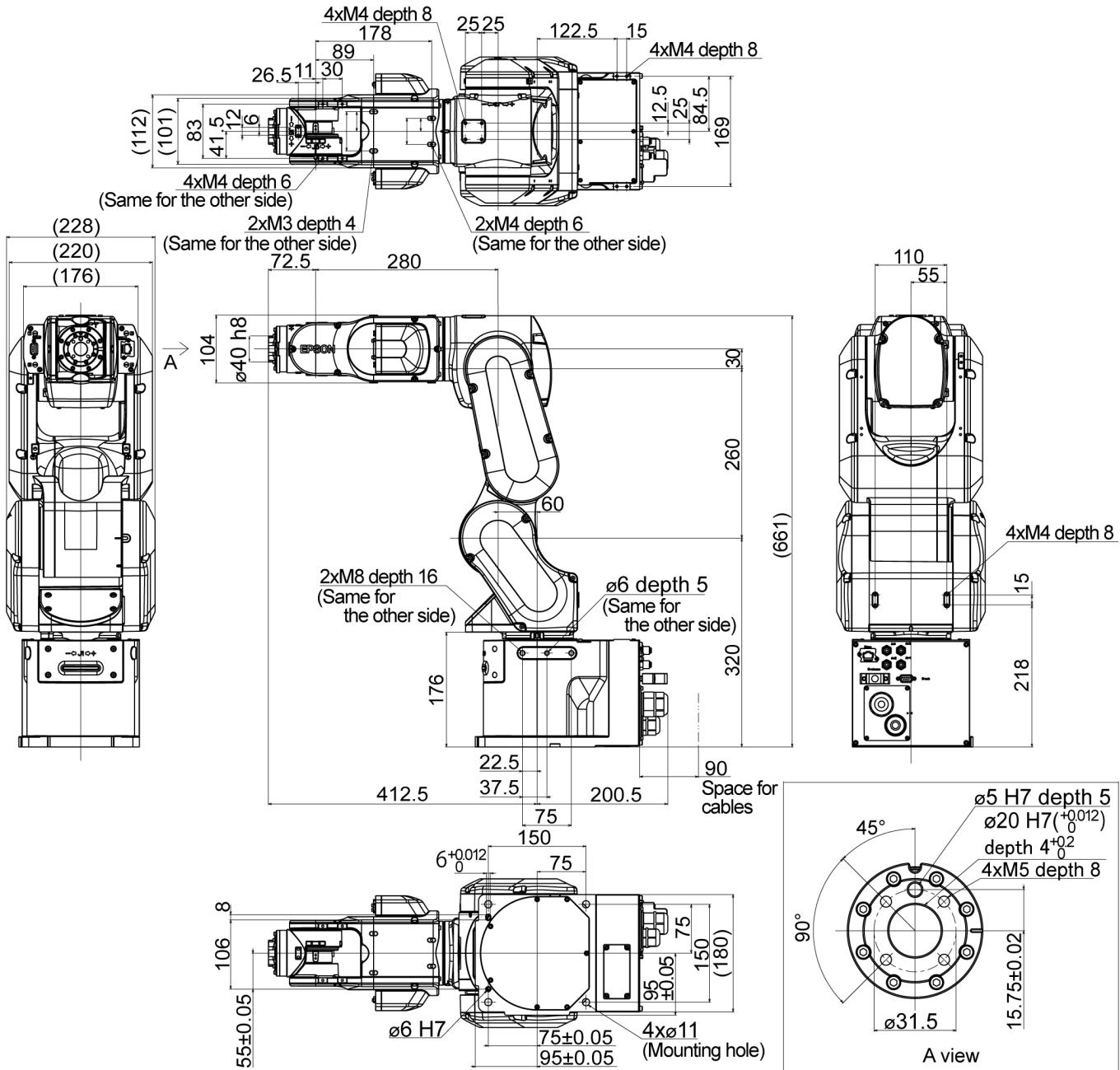


符号	说明
a	用户电缆连接器（Ether连接器）
b	电源电缆
c	信号电缆
d	用户电缆连接器（9 针 D-sub 连接器）
e	ø4 mm 配管用一键式接头
f	铭牌（机械手的序列号）

2.2.3 外形尺寸

2. 2. 3. 1 CX4-A601***

[单位: mm]

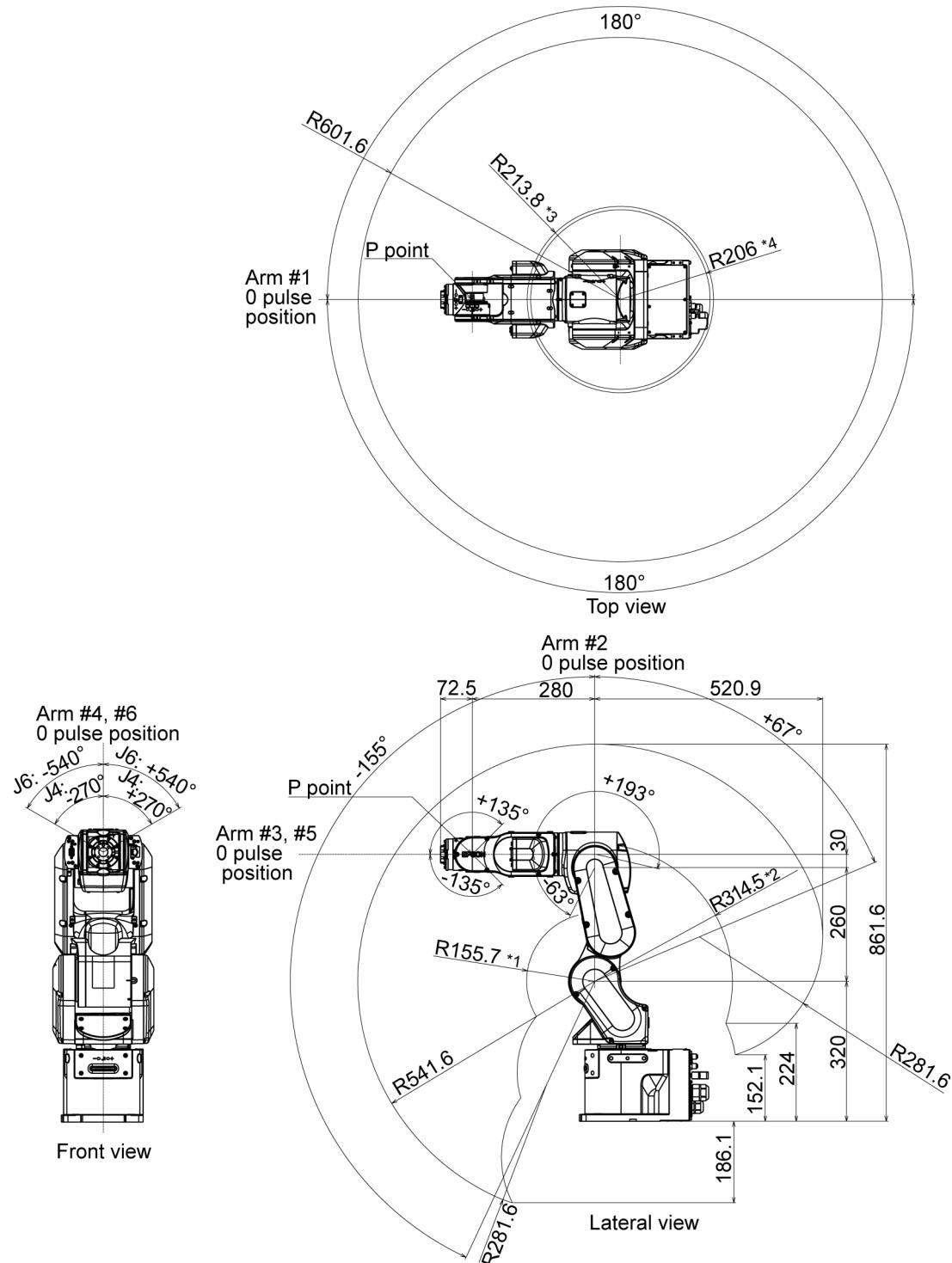


depth = 螺纹孔深度

2.2.4 标准动作区域

2.2.4.1 CX4-A601***

[单位: mm]



(deg. = °)

*1: 第3关节倾斜-63° 从侧面看到的P点位置 (第2关节中心 - P点中心)

*2: 第3关节倾斜+193° 从侧面看到的P点位置 (第2关节中心 - P点中心)

*3: 第3关节 倾斜-63° 从上部看到的P点位置（第1关节中心 - P点中心）

*4: 第3关节 倾斜+193° 从上部看到的P点位置（第1关节中心 - P点中心）

⚠ 注意

- 让机械手进行动作时，请注意主要的机械臂（第1、2、3机械臂）的姿态。第5机械臂与姿态无关，以固定的角度进行动作。手腕部分可能会因主要的机械臂的姿态而接触机械手主体，这可能会导致机械手损坏或发生故障。

2.2.5 规格

2.2.5.1 规格表

有关各机型的规格表，请参阅以下章节内容。

[CX4 规格表](#)

2.2.5.2 选件

有关详细信息，请参阅下述内容。

[选件](#)

2.2.6 机型设定方法

机械手的机型是出厂设置的。

⚠ 注意

- 如需变更机型，请务必谨慎操作。一旦设置有误，机械手可能会进行异常动作或无法运转，甚至可能引起安全问题。

特殊规格的机械手，会在机械手铭牌（S/N标签）处，注明特殊规格型号（MT***）或（X***）。

特殊规格型号的机型设定方法可能存在差异。请确认特殊规格型号并咨询当地经销商。

可通过软件设置机械手的机型。有关详细信息，请参考以下手册。

“Epson RC+用户指南 - 机器人配置”

2.3 环境与安装

机器人系统的设计和安装，需由经过本公司和经销商的机器人入门培训的人员进行。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

2.3.1 环境

为发挥并维持本机的性能并安全地进行使用，请将机械手安装于符合下述条件的环境中。

项目	条件
环境温度*	安装：5~40° C 运输和保管：-20~60° C
环境相对湿度	安装：10~80%（不得结露） 运输和保管：10~90%（不得结露）
电快速瞬变脉冲群抗扰度	1kV或以下（信号线）
静电抗扰度	4 kV或以下
海拔	1,000 m或以下

* 环境温度条件仅为机械手的适用条件。连接控制器时的环境条件，请参阅机器人控制器手册。

要点

如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，可能会在重新开始运行时，因驱动器电阻较大而发生碰撞感知的错误。这种情况下，建议预热10分钟后再运行。

要点

若机械手的2.5米范围内有，如栅栏或梯子等导体，请将导电体接地。

各环境规格机械手的安装环境，需满足以下条件。

环境规格	条件
S、C、P	<ul style="list-style-type: none"> - 设置在室内。 - 避免阳光照射。 - 不传递冲击与振动等。 - 远离电气干扰源。 - 无爆炸危险。 - 无大量辐射。
S、C	<ul style="list-style-type: none"> - 远离灰尘、油烟、盐分等其它污染物。 - 远离易燃或腐蚀性液体和气体。 - 远离有机溶剂、酸、碱、氯类切削液等。 - 远离水源

安装防护型规格的机械手时，使用环境的注意事项如下。

- 支持防护等级IP67 (IEC 60529, JIS C0920)。可在飘落粉尘、水、水溶性切削油等的环境中使用。
- 可以安装在空气中有悬浮灰尘、油烟或铁粉等环境中，但应避免含有会降低丁腈橡胶油封、O型环、填料密封和液态垫圈密封性能的任何污染物。

- 请勿在有酸碱等腐蚀性液体或液体飞溅的环境中使用。
- 安装在有盐碱成分飞溅的环境中时，机械手本体可能会生锈。
- 机械手表面有基本的耐油性，但如果在特殊油脂环境中使用时，需提前确认使用条件。有关详细信息，请咨询当地销售商。
- 如在温度与湿度急剧变化的环境中时，机械手内部可能会产生结露。
- 当用于食品搬运的应用时，需提前确认机械手是否会污染食物。有关详细信息，请咨询当地销售商。
- 防护型规格机械手的控制器，不支持防护功能。控制器需安装在满足控制器使用条件的环境中。

要点

若要在不符合上述条件的场所使用，请与销售商联系。

警告

- 请务必在控制器电源电缆上使用漏电断路器。如果未使用漏电断路器，则可能因漏电导致触电或故障。请根据不同型号选择漏电断路器。有关详细信息，请参考以下手册。
“机器人控制器手册”

注意

- 清洁机器人时，请勿用酒精或苯等用力擦拭。否则可能会导致涂装面光泽度降低。

2.3.2 机械手的安装尺寸

安装面积

除了安装机械手、控制器与外围装置等所需的面积之外，请确保下述最低所需限度的额外空间。

- 示教用空间
- 维护、检查用空间（夹具安装、安全防护棚内安全作业所需的空间）
- 电缆用空间

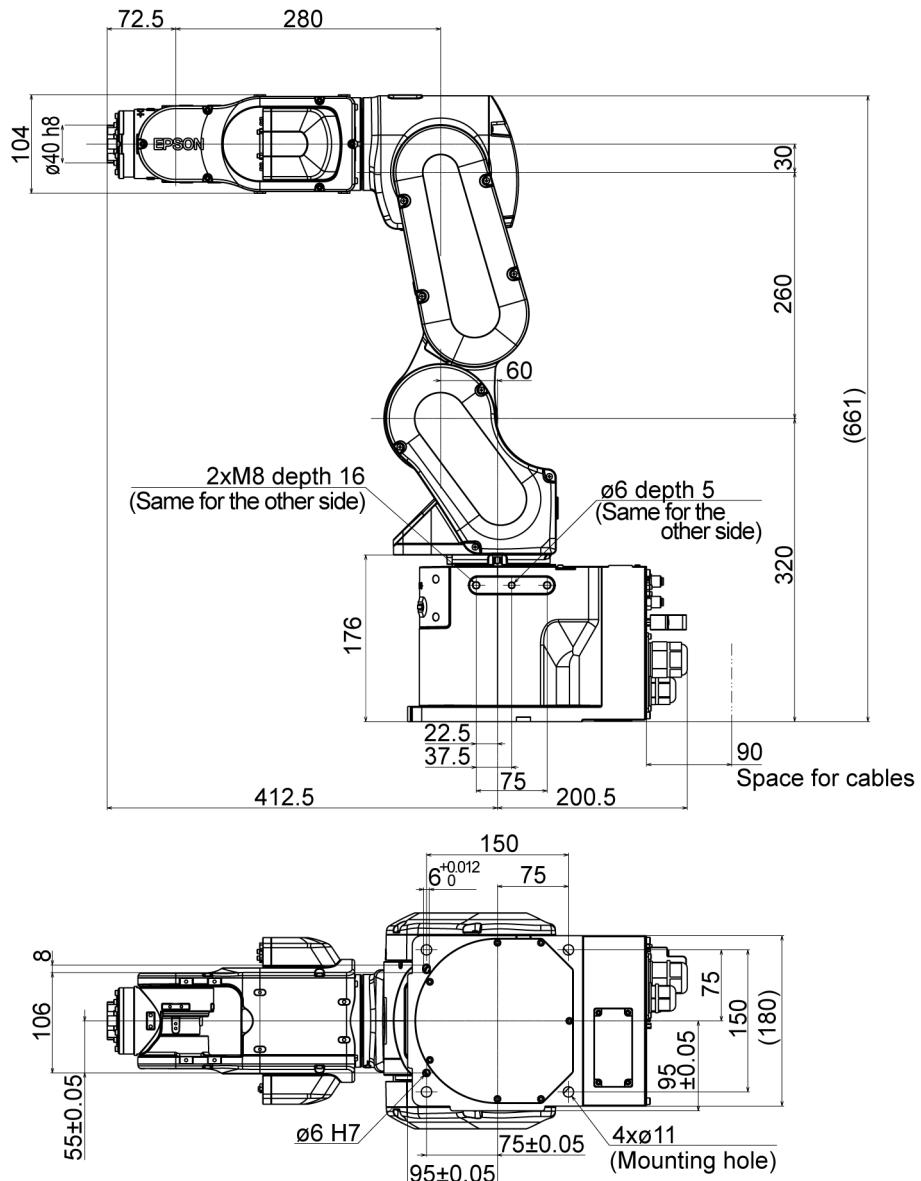
要点

- 安装时，请注意与障碍物之间的距离。
- 有关M/C电缆的最小弯曲半径，请参阅以下章节内容。

CX4 规格表

- 此外，请确保不会使其它电缆极端弯曲的空间。

机械手的安装尺寸 (CX4系列通用) [单位: mm]



depth = 螺纹孔深度

2.3.3 开箱、搬运、安装

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机械手及相关设备的移设与安装。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

⚠ 警告

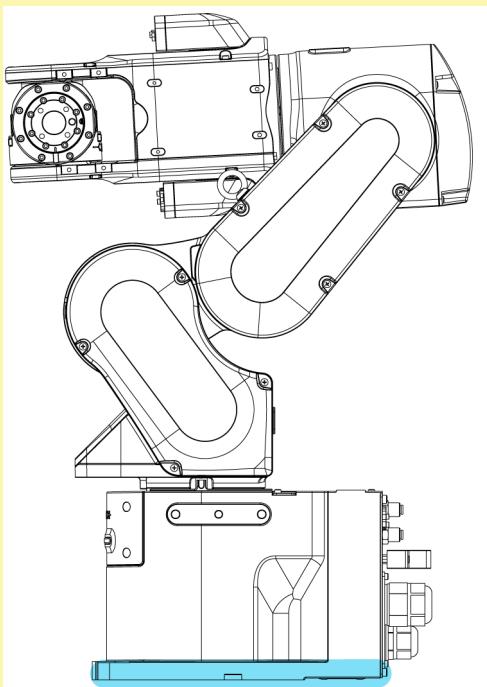
- 请由具有资格的作业人员进行司索、起重机起吊作业与叉车驾驶等搬运作业。无从业资格的人员进行操作非常危险，可能会导致重伤或重大损害。
- 吊起机械手时，请用手扶住以确保平衡。起吊不稳则可能会因机械手掉落而导致重伤或重大损害，非常危险。
- 机器人系统必须安装防护装置以确保安全。有关安全防护，请参阅以下手册。

“Epson RC+用户指南 – 关于安全：安装及设计注意事项”

- 将机器人安装在具有足够空间的位置处，以便在机器人握住工件完全延伸机械臂时防止工具或工件接触墙壁或安全护板。如发生碰撞可能会导致人员重伤或重大设备损害。
- 接通电源或操作机械手之前需进行固定。否则，可能会因机械手掉落而导致重伤或机械手系统重大损害，非常危险。
- 安装与操作机械手之前，请确保机械手的所有部件就位且无外部缺陷。部件缺失或不良可能会导致机械手操作不当。这样可能会导致重伤或重大损害，极其危险。

注意

- 请尽可能以交货时的相同方式用台车等搬运机械手。
- 拆卸固定在搬运器具上或包装箱中的机械手固定螺栓或设置螺栓时，请进行支撑，以防机械手翻倒。如果拆下固定螺栓或设置螺栓且未提供支撑，机械手则会翻倒，可能会夹住手或脚。
- 搬运机械手时，请固定在搬运器具上，或由2人或以上人员进行搬运。另外，请勿将手放在底座下面（阴影处）。否则可能会导致手指被夹，非常危险。
 - CX4-A601***



本体重量

	CX4-A601***
标准环境 (-NIW) 规格、洁净型 (-NIW) 规格	30 kg: 66.1 lb (磅)
标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格	31 kg: 68.3 lb (磅)
防护型规格	32 kg: 70.5 lb (磅)

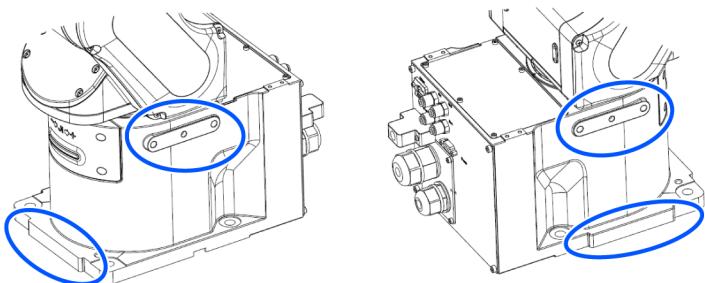
- 要搬运机械手时，请务必小心。否则可能会撞到连接器并导致其损坏。



- 搬运机械手进行拆包或搬运时，应避免对机械臂或电机施加外力。
- 长距离搬运时，请直接将机械手固定在搬运器具上以防翻倒。另外，请根据需要，进行与交货时相同的包装后再搬运。
- 安装机械手时必须避免与建筑、结构体、公共设施和其他可能造成卷入危险或挤压点的机器和设备的干扰。否则可能会撞到外围设备或夹住人体。
- 根据安装台面的刚性情况，操作期间可能发生振动（共振）。如果发生振动，提高台面刚性或改变机械手的速度或加/减速。

保护胶带

请拆下保护胶带（4处）。



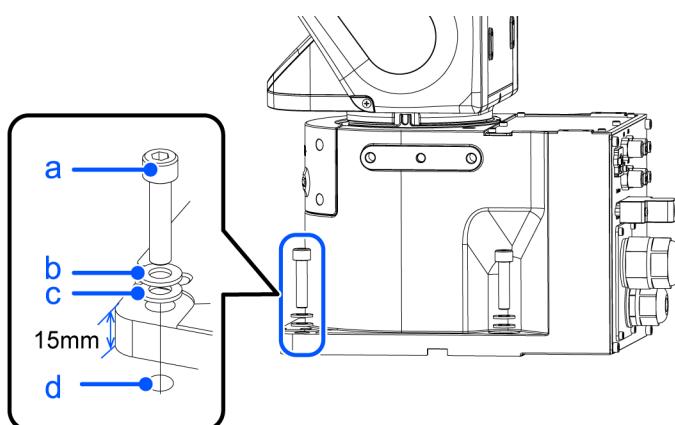
固定螺栓

有关尺寸，请参阅下述内容。

机械手的安装尺寸

机械手底座的固定用螺栓孔有4处。固定用螺栓为M8规格。请使用符合ISO898-1性能等级10.9或12.9标准的固定用螺栓。

紧固扭矩：32.0 ± 1.6 N·m (326 ± 16 kgf·cm)



符号	说明
a	4×M8×35
b	4×弹簧垫圈
c	4×平垫圈
d	螺纹孔（深20 mm或以上）

台面

未提供用于锚固机械手的台面。请客户自行制作用于固定机械手的台面。

台面的形状与大小因机器人系统的用途而异。在此列出了机械手所要求的条件，供设计台面时参考。

台架不仅可以支撑机器人的重量，还可以在机器人以最大加减速速度操作时支撑其动态动作。提供充足的横梁以产生充分的强度。

如下所示为机械手动作产生的转矩与反作用力。

	CX4-A601***
水平面旋转时最大扭矩 (N・m)	380
水平方向最大反作用力(N)	1000
垂直面旋转时最大扭矩 (N・m)	690
垂直方向最大反作用力(N)	1500

为了抑制振动，建议机械手安装面的板使用厚度为30 mm或以上的钢板。

按最大高度条件，钢板表面粗糙度为 $25 \mu\text{m}$ 或以下即可。

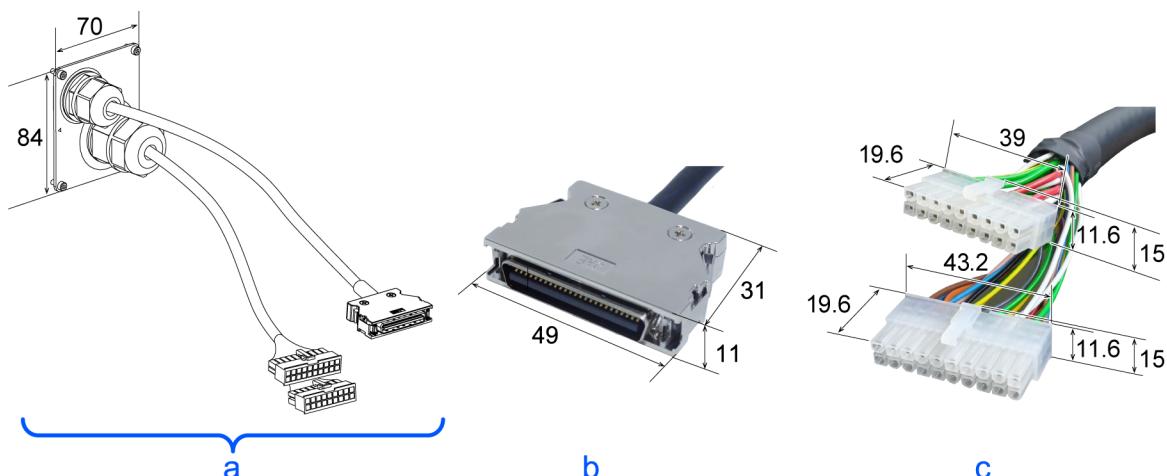
请将台面固定在外部（地面等）并且不会产生移动。

机械手安装面的平面度需在0.5 mm或以下，倾斜度在0.5° 或以下。安装面的平面度不够，可能会损坏底座，或影响机器人性能。

使用可调节台架高度的调解式支撑脚时，请使用直径大于M16的螺丝。

连接器

在台架上开孔并穿过电缆时，请参阅下图所示的连接器尺寸。(单位: mm)



符号	说明
a	M/C电缆
b	信号电缆连接器
c	电源电缆连接器

请勿从机械手主体上拆下M/C电缆。

要点

有关在台面中放置控制器时的环境条件（空间条件），请参阅机器人控制器手册。

安装洁净型&ESD机械手时，请按照以下步骤安装。

1. 在无尘室外部进行开箱。
2. 用螺栓将机械手固定在搬运器具（或托盘）上，以防机械手翻倒。
3. 用沾有少量乙醇或纯水的无纺布擦拭机械手表面。
4. 搬入到无尘室内。
5. 将机械手固定在台面上。

2.3.4 电缆连接

警告

- 请务必在关闭控制器与相关装置电源并拔出电源插头之后进行更换作业。如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。
- 请务必将AC电源电缆连接到电源插头上，切勿直接连到工厂电源上。通过拔下电源插头来关闭机器人系统的电源。AC电源电缆连接在工厂电源时进行作业极其危险，可能会导致触电或机器人系统故障。
- 请将电缆连接牢固。请注意不要强行弯曲电缆类等，以免向电缆施加负荷。（另外，请勿在电缆上放置重物，强行弯曲或拉拽电缆。）否则，可能会导致电缆损伤、断线或接触不良，致使触电或系统动作不正常。
- 请务必在关闭控制器与相关设备电源并拉起警告标志（例如请勿通电）之后进行配线。如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。
- 通过与控制器的连接来实施机械手的接地。确保安装控制器并连接电缆。不正确连接底线可能会导致火灾或触电隐患。
- 连接或更换制动解除单元和外部短接连接器时，请关闭控制器与制动解除单元的电源。在接通电源的状态下装卸连接器可能会导致触电。

注意

- 将机械手连接至控制器时，请勿弄错连接关系。如果弄错连接关系，不仅机器人系统无法正常动作，还可能会造成安全问题。机械手与控制器的连接方法因控制器而异。有关连接的详细信息，请参阅以下手册。
“机器人控制器手册”
- 请由经过认定的作业人员或有资格的人员进行配线作业。如果由不具备相关知识的人员进行配线作业，则可能会导致受伤或故障。
- 如果在未连接制动解除单元或外部短接连接器的情况下操作机械手，则无法释放制动器并可能会导致其损坏。
使用制动解除单元后，请务必将外部短接连接器连至机械手，或检查制动解除单元连接器的连接。

洁净型规格机械手

机械手为洁净型规格时，需要连接排气系统。有关排气的详细信息，请参考以下章节内容。

CX4 规格表

M/C电缆连接方法

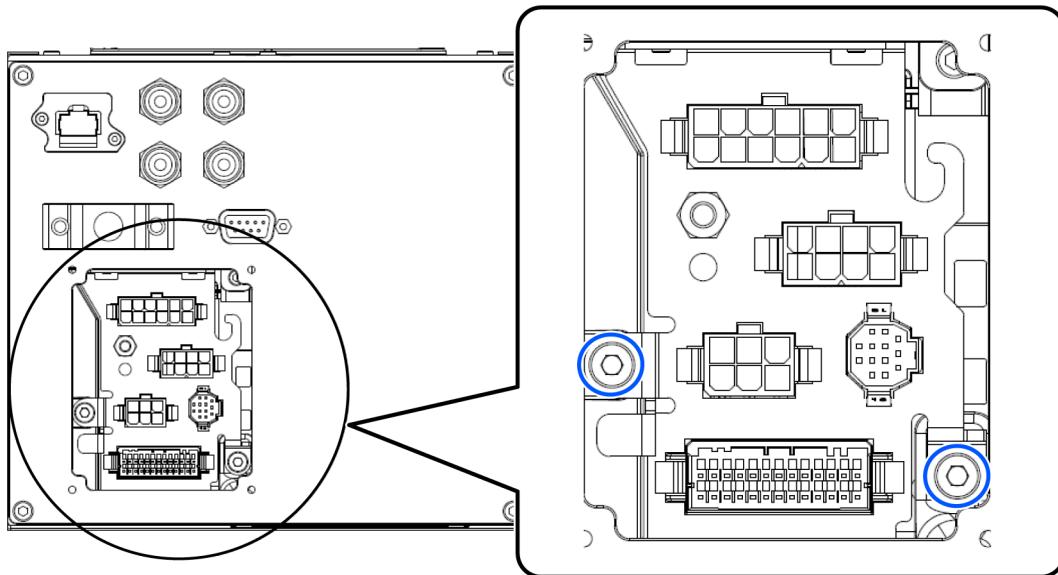
将M/C电缆的电源连接器与信号连接器连接到控制器上。

如果是机械手不附带M/C电缆的型号，需要连接M/C电缆。

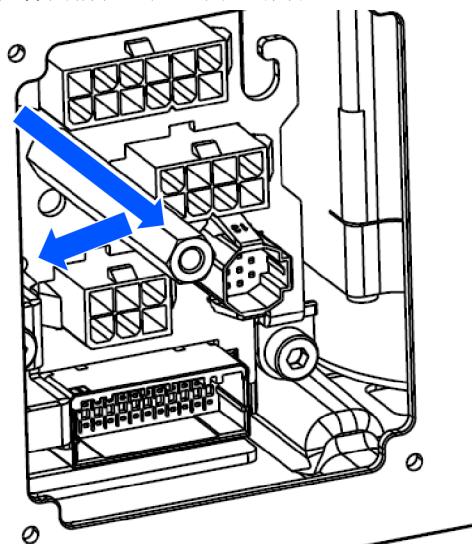
2.3.4.1 如何连接机械手和M/C电缆

1. 松开2个M4内六角螺栓。

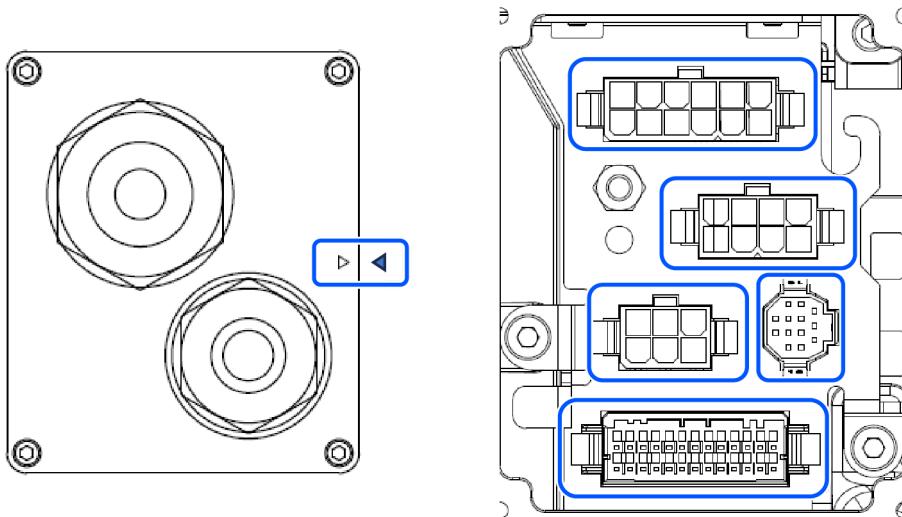
螺栓无法取下。



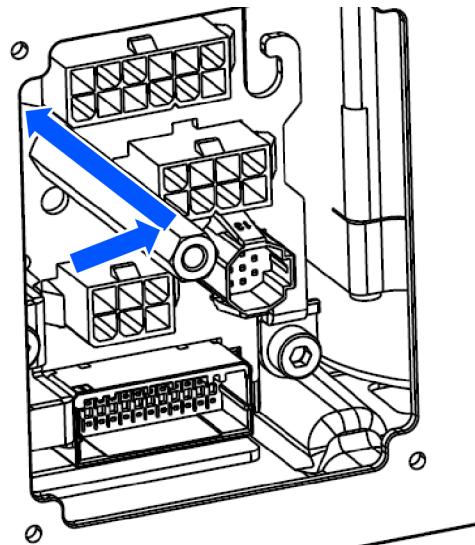
2. 将拉杆向前拉出后，向左滑动。



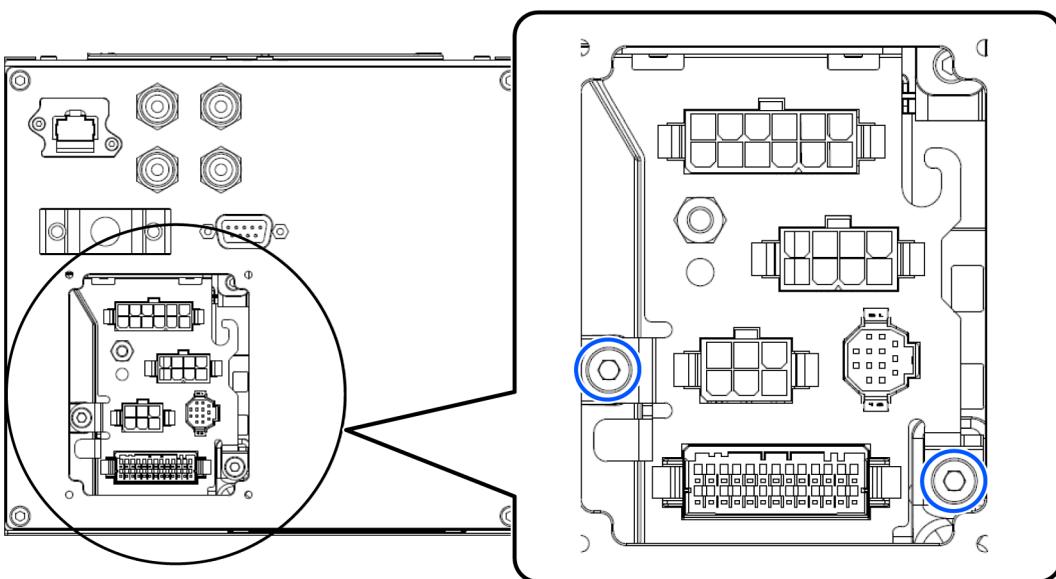
3. 将金属板的朝向放置为使标记对齐，在5处进行连接器和M/C电缆的连接。



4. 将拉杆向右滑动后，向后推入。



5. 固定2个M4内六角螺栓。



- 紧固扭矩: 2.0 ± 0.2 N·m

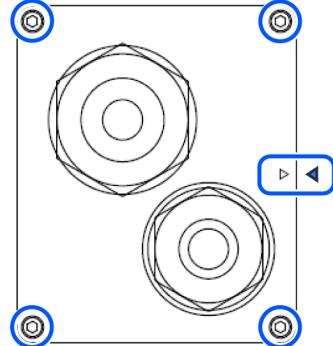
要点

请注意，不要在夹住电缆的状态下拧紧螺丝。

6. 请根据环境规格如下执行操作。

标准环境规格或洁净型规格时

调整使标记对齐后，固定4个M3内六角螺栓。



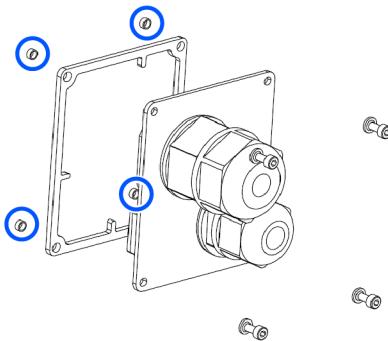
- 紧固扭矩：2.0 ± 0.1 N·m

要点

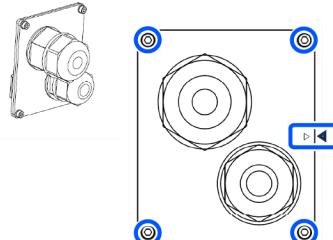
请注意，不要在夹住电缆的状态下拧紧螺丝。

防护型规格时

将垫片嵌入填料密封。



调整使标记对齐后，放入密封垫圈并固定4个M3内六角螺栓。



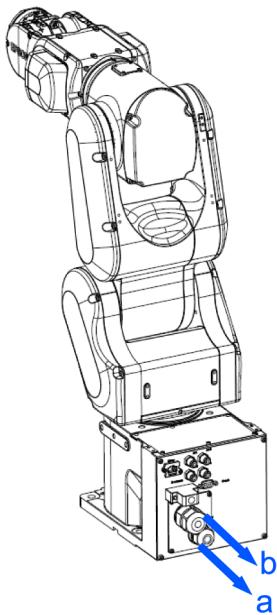
- 紧固扭矩：2.0 ± 0.1 N·m

要点

请注意，不要在夹住电缆的状态下拧紧螺丝。

2.3.4.2 如何连接控制器和M/C电缆

将M/C电缆的电源连接器与信号连接器连接到控制器上。



符号	说明
a	信号连接器
b	电源连接器

M/C电缆包括固定用与移动用2种类型。移动用电缆带有下图所示的线。



2.3.5 用户配线与配管

⚠ 注意

- 请由经过认定的作业人员或有资格的人员进行配线作业。如果由不具备相关知识的人员进行配线作业，则可能会导致受伤或故障。

可使用的电线与空气管内置于电缆单元中。

配线（电线）

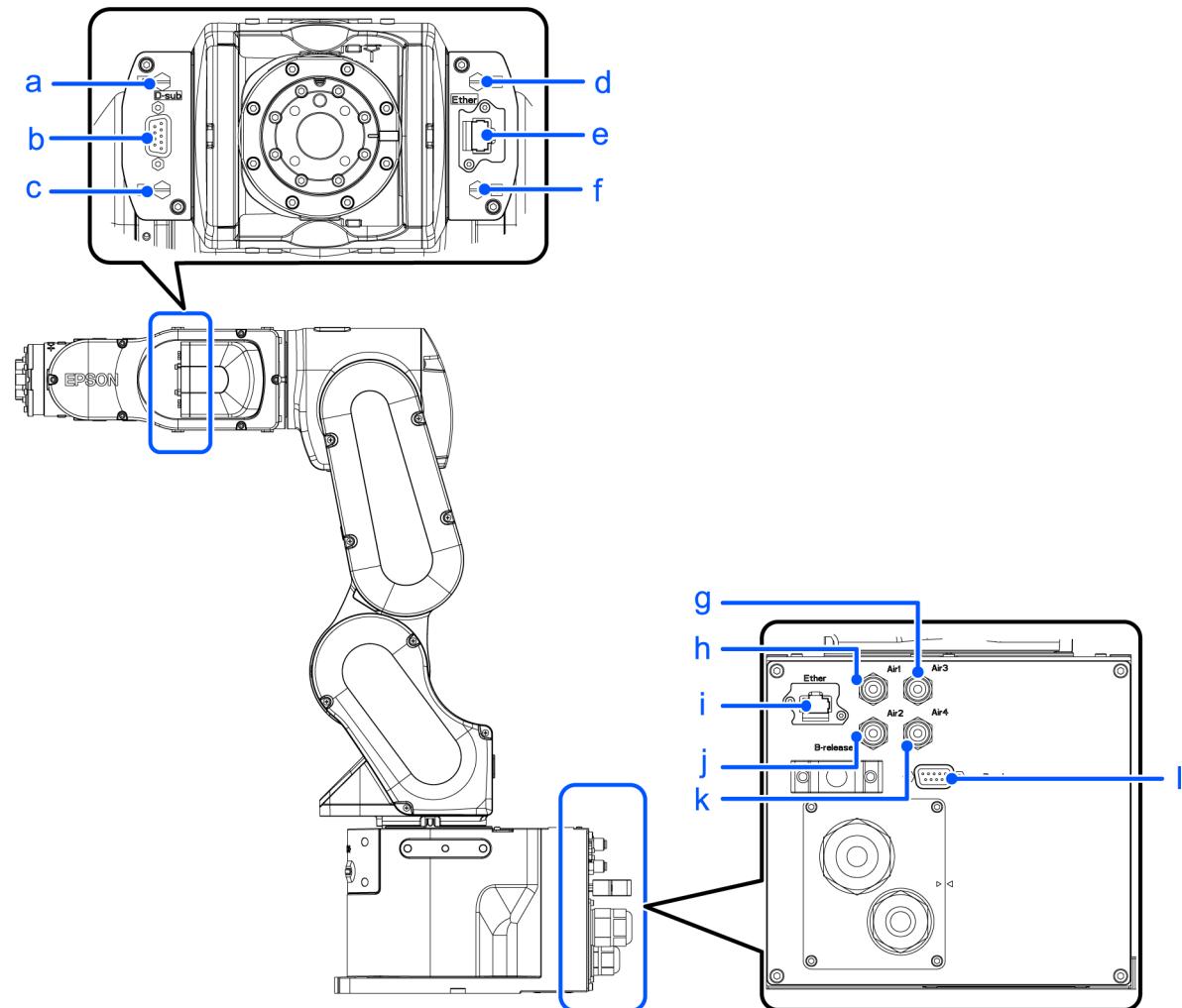
额定电压	容许电流值	线数	备注
AC/DC30V	1A	9	带屏蔽

		品牌	规格
			9 pin
连接器	JAE	DE-9PF-N (焊接型)	
	扣件	JAE	DE-C8-J9-F2-1R (嵌合螺丝: #4-40 NC)

电缆两端连接器的相同编号针类已进行配线。

配管（空气管）

最大使用压力	数量	外径 × 内径
0.59 MPa (6 kgf/cm ² : 86 psi)	4	ø4 mm × ø2.5 mm



相同编号管类已进行配管。

符号	说明
a	No. 1

符号	说明
b	用户电缆连接器（9 针 D-sub 连接器）
c	No. 2
d	No. 3
e	Ethernet电缆连接器
f	No. 4
g	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air3)
h	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air1)
i	Ethernet电缆连接器
j	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air2)
k	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air4)
l	用户电缆连接器（9 针 D-sub连接器）

2.3.6 主要姿态的确认

在安装机械手并完善环境之后，请确认移动为正确的主要姿态。

按下述步骤，将如图所示的主要姿态设为原点位置。

- 启动Epson RC+软件。
双击桌面上的[Epson RC+]图标。
- 打开命令窗口。
Epson RC+菜单-[工具]-[命令窗口]
- 在[命令窗口]中，执行以下命令。

```
>Motor On
>Go Pulse (0,0,0,0,0,0)
```

要点

发生“错误4505：因Safety板发出停止信号而无法启动电机”时，请按下述某种方法将机械手移动为主要姿态。

- 首先解除制动器，然后用手推动机械臂，将其移动到动作范围内。然后实施上述步骤。有关解除制动器的详细信息，请参阅以下章节内容。

电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法

- 按下TP3或TP4的命令按钮[Pulse0]，使机械手移动为主要姿态。有关详细信息，请参考以下手册。

TP3时

“机器人控制器 选件 示教器TP3操作篇 3.1.3 命令按钮”

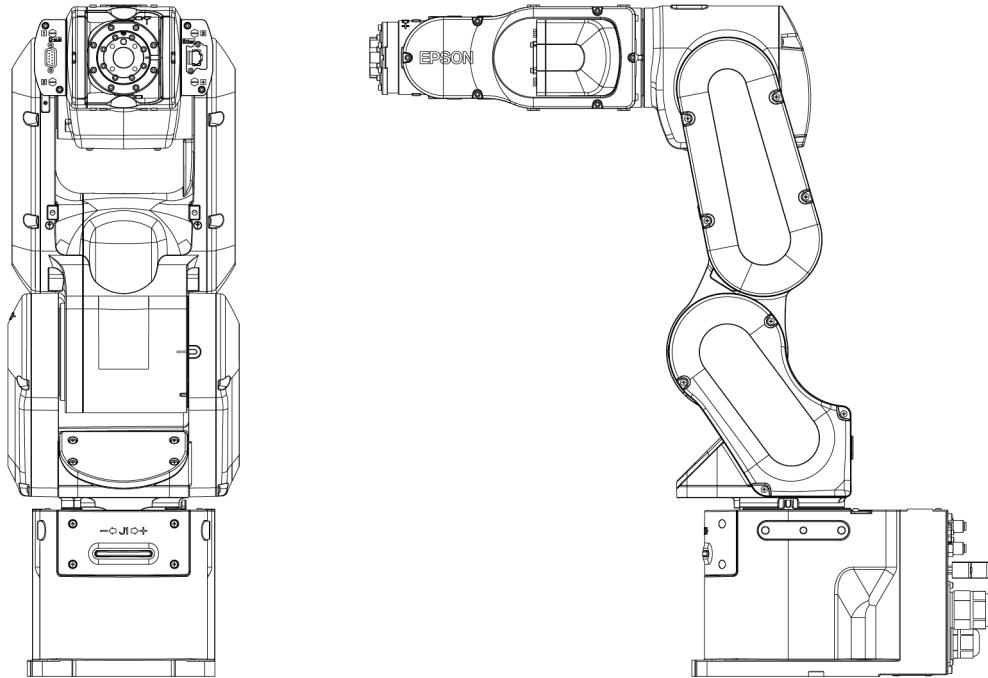
TP4时

“机器人控制器 选件 示教器 TP4 3.2.5.13.2 命令按钮”

“机器人控制器 选件 示教器 TP4 3.2.9.7.2 命令按钮”

未成为如图所示的主要姿态时，请咨询当地销售商。

主要姿态（0脉冲位置）



2.3.7 移设与保管

2.3.7.1 移设与保管注意事项

进行移设/保管/运输时，请注意下述条件。

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机械手及相关设备的移设与安装。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

⚠ 警告

- 请由具有资格的作业人员进行司索、起重机起吊作业与叉车驾驶等搬运作业。无从业资格的人员进行操作非常危险，可能会导致重伤或重大损害。

⚠ 注意

- 为了防止手指被机械手夹住，请在移设之前折叠机械臂，并用扎带等进行固定。
- 拆卸设置螺栓时，请进行支撑，以防机械手翻倒。如果拆下设置螺栓且未提供支撑，机械手则会翻倒，可能会夹住手或脚。
- 搬运机械手时，请固定在搬运器具上，或由2人或以上人员进行搬运。另外，请勿将手放在底座下面。否则可能会导致手指被夹，非常危险。

搬运机械手进行拆包或搬运时，应避免对机械臂或电机施加外力。

长距离搬运时，请直接将机械手固定在搬运器具上以防翻倒。另外，请根据需要，进行与交货时相同的包装后再搬运。

若要将长期保管之后的机械手再次组装到机器人系统中使用时，请进行试运转，确认工作正常，之后切换为正规运转。

请在温度为-20至+60°C，湿度为10至90%（不得结露）的条件下运输和保管机器人。

如果机械手在运输/保管期间产生结露，则请在消除结露之后打开电源。

运输期间，请勿施加过大的冲击或振动。

移设

要从当前位置移设机械手时，请按下述步骤进行作业。

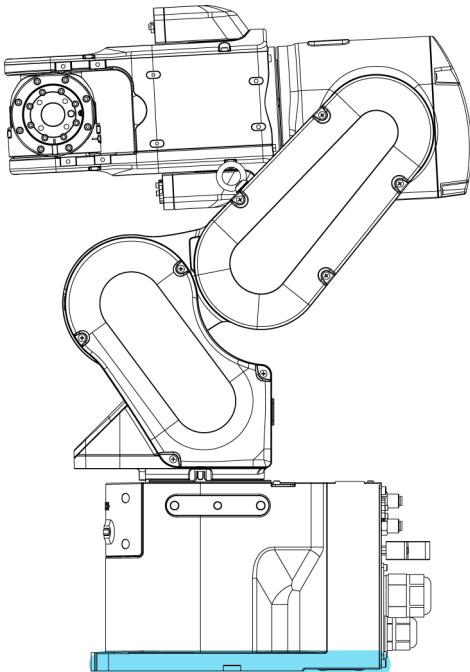
1. 关闭所有电源，然后从控制器上拆下电源电缆连接器、信号电缆连接器、
请勿从机械手主体上拆下M/C电缆（电源电缆与信号电缆）。

要点

如果是通过机械挡块进行了区域限定，请予以解除。有关区域限定的详细信息，请参阅以下章节内容。

通过机械挡块设置动作区域

2. 拆下安装螺栓，然后拆下机械手。
3. 成为如图所示的姿态，固定在搬运器具上或由2人或以上人员进行移设。
(建议：第2关节 +55°，第3关节 -58°，第4关节 +90°，第5关节 -90°)
请勿将手放在底座下面（阴影处）。否则可能会导致手指被夹，非常危险。



本体重量

	CX4-A601***
标准环境 (-NIW) 规格、洁净型 (-NIW) 规格	30 kg: 66.1 lb (磅)
标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格	31 kg: 68.3 lb (磅)
防护型规格	32 kg: 70.5 lb (磅)

吊环螺栓使用示例

使用吊环螺栓时，请在搬运之前充分确认吊环螺栓的紧固状况。另外，使用之后，请拆下吊环螺栓进行保管。

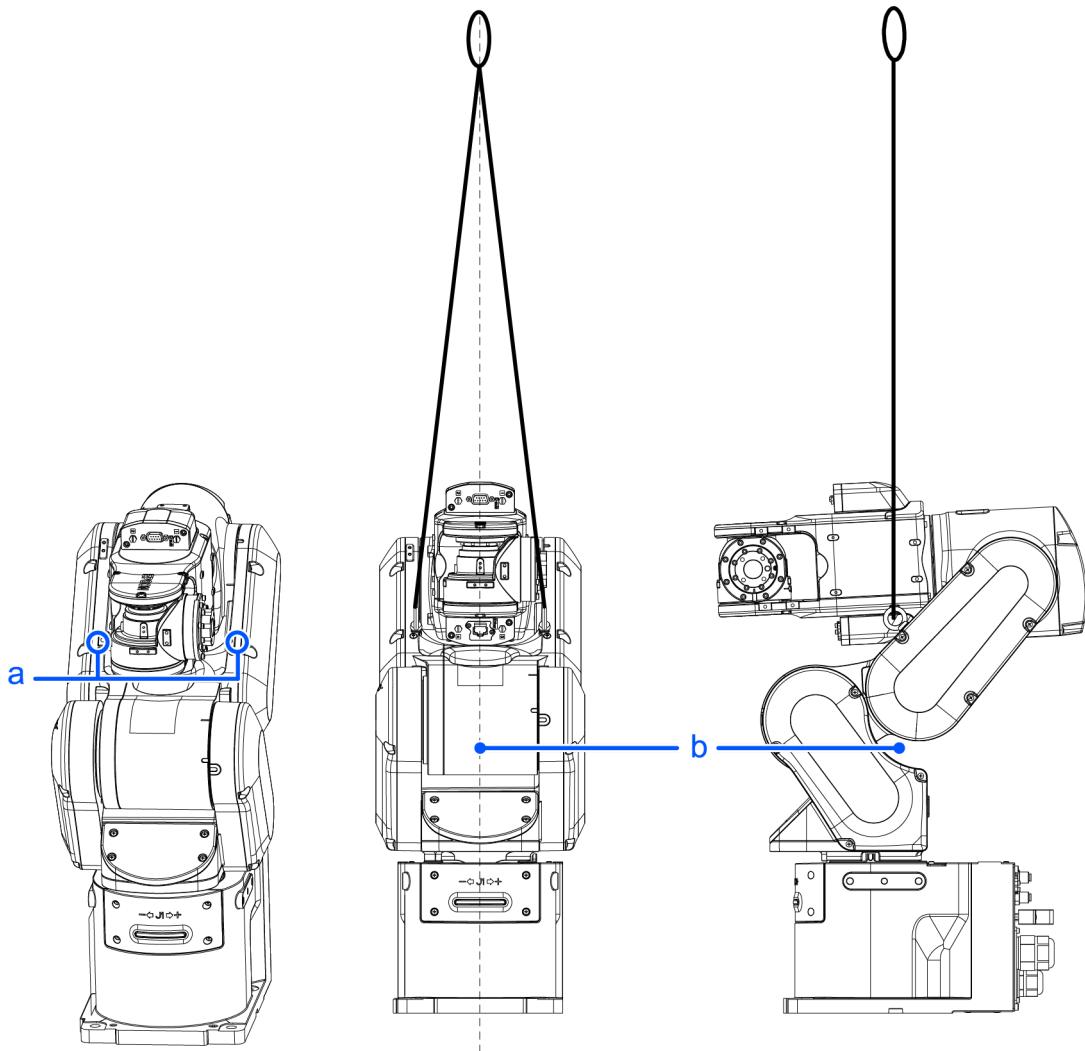
请使用可承受起吊重量（请参阅以下内容）的吊环螺栓（2个附件）与钢丝绳。

使用吊环螺栓起吊机械手时，请务必用手扶住设备以确保平衡。如果失去平衡，机械手则可能会掉落，非常危险。

为防止外罩或机械臂损坏，建议使用布等保护钢丝绳与机械臂的接触部分。尤其是外罩为树脂产品，易于损坏，敬请注意。

起吊重量

	CX4-A601***
标准环境 (-NIW) 规格、洁净型 (-NIW) 规格	29 kg: 63.9 lb (磅)
标准环境规格、洁净型规格	33 kg: 72.8 lb (磅)
防护型规格	33 kg: 72.8 lb (磅)



(deg. = °)

符号	说明
a	吊环螺栓用螺纹孔: 2×M6 depth 13
b	重心

* 有主体和钢丝绳接触的危险。请使用1,000 mm或以上的钢丝绳。

使用短的钢丝绳将机械手吊起时，如果与第4机械臂或侧外罩接触，机械手可能会损坏。

⚠ 注意

- 完成搬运或移设后，请从机械手上拆下吊环螺栓。

如果在安装吊环螺栓的状态下让机械手进行动作，则可能会导致机械臂碰撞吊环螺栓，从而造成机械手损坏或故障。

2.4 设置末端夹具

2.4.1 安装末端夹具

请客户自行制作末端夹具。关于夹具末端安装的详细信息，请参阅以下手册。

“Hand功能手册”

第6轴机械臂端部的腕关节法兰尺寸如下。

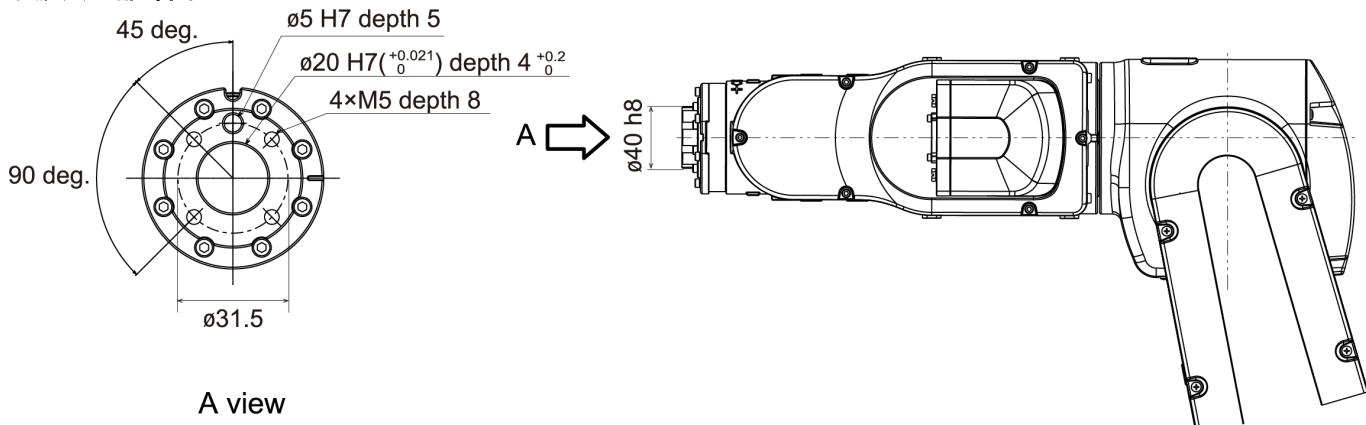
⚠ 警告

- 在安装末端夹具和周边设备时，请务必关闭控制器和周边设备的电源，并拔下插头。如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。

⚠ 注意

- 在末端夹具上设置工件夹持机构时，请正确进行配线与空气配管，即使电源关闭也不会释放工件。否则，按下紧急停止开关时则会松开工件，这可能会导致机器人系统与工件损坏。
- I/O的基本设定是通过切断电源、紧急停止开关或机器人系统自身具备的安全功能也可自动设为全部OFF (0)。但是，在末端夹具功能中设定的I/O，在执行Reset命令和紧急停止时，不会关闭 (0)。
- 有关空气残压的危险性，请在装置侧进行风险评估，采取必要的保护措施。

手腕法兰部详图



* 公差适用范围

第6机械臂

使用M5螺丝，将末端夹具安装到第6机械臂的末端。

布局

如果安装末端夹具并进行动作，则可能会因末端夹具的外径、工件的大小或机械臂的位置等导致与机械手主体接触。进行系统布局时，请充分注意末端夹具的干扰区域。

2.4.2 安装相机和气动阀等

第3机械臂与第5机械臂上设有安装座，以便于安装气动阀等。负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。

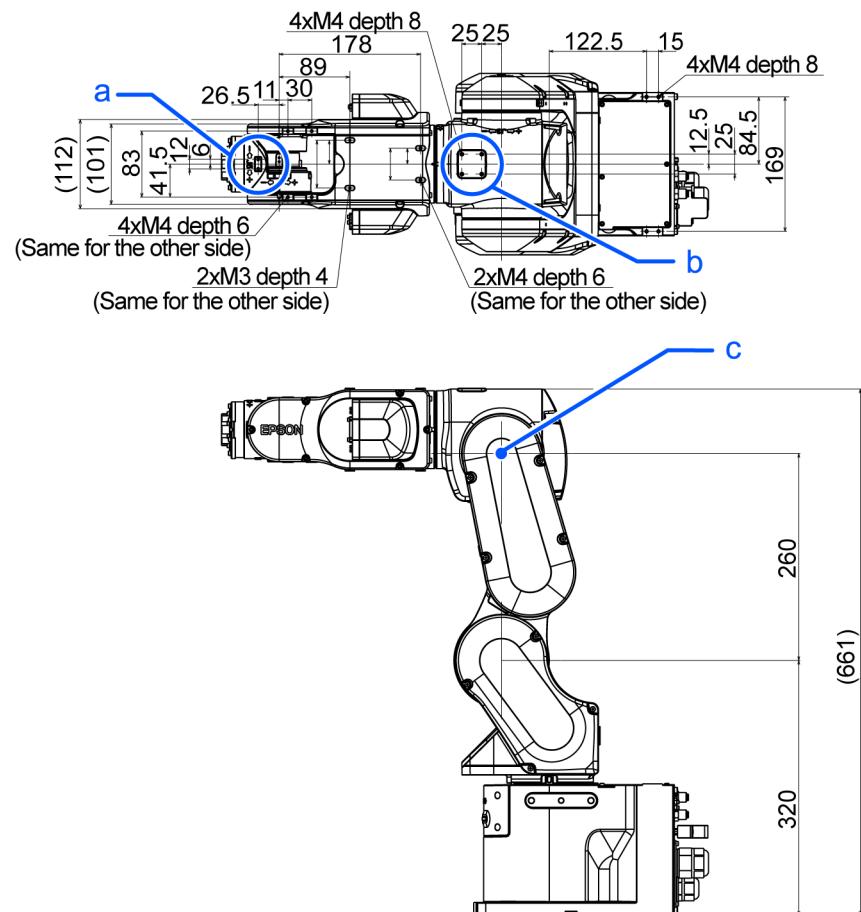
“WEIGHT设置 - 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

将相机安装到机械手上时，需要相机安装板。请准备选件“相机安装板”。有关详细信息，请参阅下述内容。

选件

[单位：mm]

CX4-A601***



符号	说明
a	第5机械臂 安装座
b	第3机械臂 安装座
c	上臂旋转中心

2.4.3 WEIGHT设置与INERTIA设置

WEIGHT与INERTIA命令用于设定机器人的负载参数。这些设定能够优化机器人的动作。

■ WEIGHT设置

WEIGHT命令用于设定负载重量。负载重量越大，总速度和加/减速度受到的抑制就越大。

■ INERTIA设置

INERTIA命令用于设定负载的惯性力矩和离心率。惯性力矩越大，第6机械臂的加/减速度受到的抑制就越大。离心率增加越大，机器人总加/减速度受到的抑制就越大。

为了最大程度发挥机器人性能，请将负载(末端夹具重量 + 工件重量)与负载的惯性力矩保持在额定范围内，并确保第6机械臂不会产生偏心(离心)。但在负载或惯性力矩超过额定值而不可避免地产生偏心(离心)时，请根据以下中的说明设定值。

■ WEIGHT设置

■ INERTIA设置

通过上述设置，可优化机械手的动作，抑制振动，缩短作业时间，提高对较大负载的对应能力。另外，对末端夹具与工件的惯性力矩较大时产生的持续振动也具有抑制效果。

另外，也可以利用“负载、惯性、偏心/偏置测量实用程序”进行设置。

有关详细信息，请参考以下手册。

“Epson RC+用户指南 – 负载、惯性、偏心/偏置测量实用程序”

CX4系列机械手的有效负载最大为4 (5) kg*。

如下表所述，力矩与惯性力矩有极限，因此负载（末端夹具重量+工件重量）需要满足这些条件。

负载为力而不为重量时，也需进行研究，使其不超过下表的值。

* 负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。

“WEIGHT 设置 – 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

负载容许量

关节名称	容许力矩	容许惯性力矩 ($GD^2/4$)
第4关节	8.86 N·m	0.20 kg·m ²
第5关节*	8.86 N·m	0.20 kg·m ²
第6关节	4.90 N·m	0.10 kg·m ²

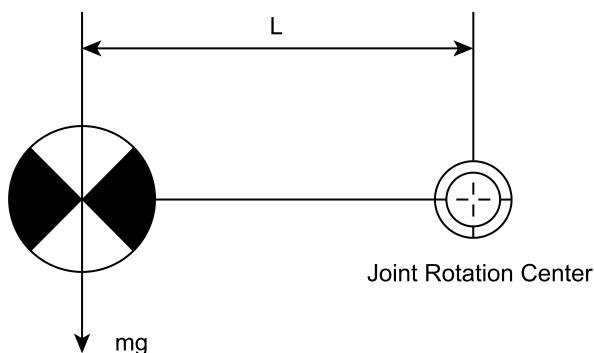
力矩

力矩表示为支撑作用于负载（末端夹具+工件）上的重力所需的施加在关节上的扭矩的大小。负载的重量或偏心率越大，力矩越大，对关节的负载也会随之增大，因此请遵守容许量规定。

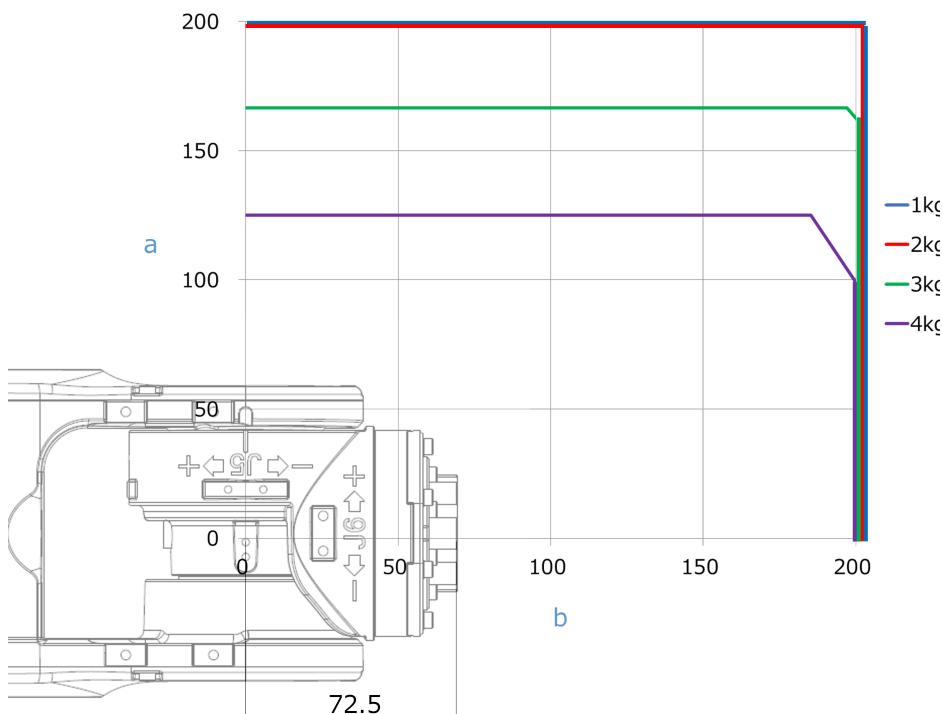
夹持扭矩的最大值T根据以下计算式求出。

$$T = m \text{ (kg)} \times L \text{ (m)} \times g \text{ (m/s}^2\text{)}$$

- m: 负载重量 (kg)
- L: 负载偏心率 (m)
- g: 重力加速度 (m/s²)



下图所示为负载（末端夹具+工件）体积较小时的负载重心位置分布状况。请参考下图设计末端夹具，以使负载的重心位置在容许值范围以内。



符号	说明
a	与机械臂* 旋转中心的距离 [mm]
b	从机械臂* 旋转中心开始的负载中心位置 [mm]

最大负载偏心率（关节旋转中心至负载极限重心位置的距离）

轴	WEIGHT 1 kg	WEIGHT 2 kg	WEIGHT 3 kg	WEIGHT 4 kg
第4	200 mm	200 mm	200 mm	200 mm
第5	200 mm	200 mm	200 mm	200 mm
第6	200 mm	200 mm	167 mm	125 mm

(最大负载偏心率限制在200 mm或以下。)

根据负载容许量计算负载的极限中心位置时，会计算与第5机械臂旋转中心之间的距离（而非与第6机械臂法兰面之间的距离）。要计算法兰面至负载重心之间的距离时，请减去第5机械臂旋转中心至法兰面之间的距离 (= 72.5 mm)。

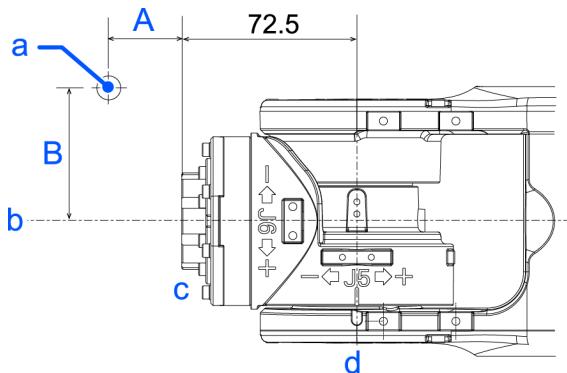
例：第6机械臂旋转中心的直线上 (B = 0) 的位置上施加2.5 (kg) 负载时的第5机械臂极限安装尺寸 (A)

受容许力矩限制的重心位置: $8.86 \text{ N} \cdot \text{m} / (2.5 \text{ kg} \times 9.81 \text{ m/s}^2) = 0.36 \text{ m} = 360 \text{ mm}$

与表比较，负载极限重心位置为200mm。

法兰面至负载极限重心位置的距离 $A = 200 \text{ mm} - 72.5 \text{ mm} = 127.5 \text{ mm}$

负载极限安装尺寸



[单位: mm]

符号	说明
a	负载重心位置
b	第6机械臂旋转中心
c	法兰面
d	第5机械臂旋转中心

2.4.3.1 WEIGHT设置

⚠ 注意

- 请务必使末端夹具+工件的重量不超过最大有效负载。
- 不超出该负载时，CX4机械手的动作不受限制。负载重量超出该负载时，请参阅后述的“负载重量超出最大有效负载时的限制事项”。
- 另外，使用WEIGHT命令时，请务必设置适合负载的值。如果设置小于实际负载的值，则可能会导致发生错误或冲击，这不仅不能充分发挥性能，而且还可能缩短各机构部件的使用寿命。

下表所述为CX4机械手的容许负载（末端夹具重量+工件重量）。

额定	最大
1 kg	4 (5) kg*

超出额定负载重量时，变更WEIGHT命令的末端夹具重量值。如果变更末端夹具重量值，则根据负载自动补偿机械手的最大速度与加减速速度。

- * 负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。
“WEIGHT设置 - 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

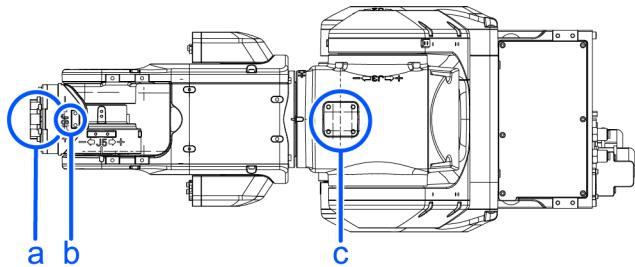
末端夹具重量值的设置方法

Epson
RC+

在[工具]-[机器人管理器]-[重量]面板-[重量]中进行设置。另外，也可以在[命令窗口]中利用WEIGHT命令进行设置。

机械手上安装负载的重量

负载的安装位置

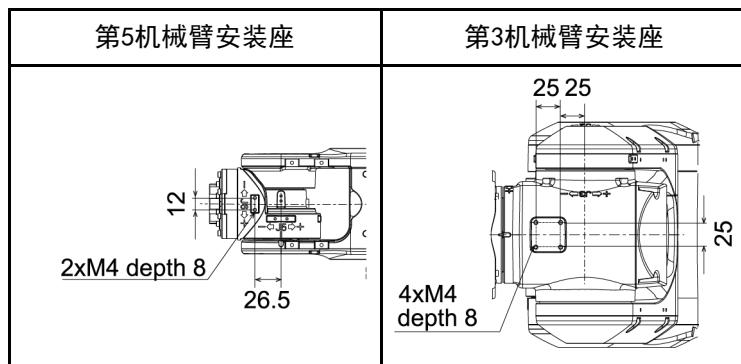
CX4-A601***

符号	说明
a	第6机械臂末端负载
b	第5机械臂安装座
c	第3机械臂安装座

CX4系列通用

安装座详图

(单位: mm)



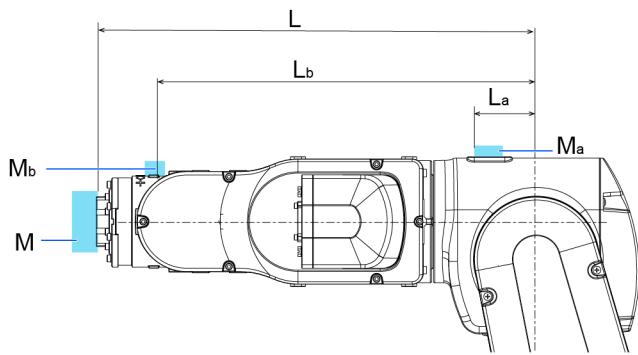
在安装座上安装相机、气动阀等情况下，将其重量换算为安装到第6机械臂末端时的等效重量，加到负载重量中，成为末端夹具重量值。

请按以下计算公式计算末端夹具重量值，然后进行变更。

末端夹具重量值的计算公式

$$\text{末端夹具重量值} = M_w + W_a + W_b$$

- M_w : 第6机械臂末端负载重量 (kg)
- W_a : 第3机械臂安装座的等效重量 (kg)
- W_b : 第5机械臂安装座的等效重量 (kg)
- $W_a = M_a \cdot (L_a)^2 / (L)^2$
- $W_b = M_b \cdot (L_b)^2 / (L)^2$
- M_a : 第3机械臂安装座的气动阀等重量 (kg)
- M_b : 第5机械臂安装座的相机等重量 (kg)
- L: 上臂长度 (352.5 mm)
- L_a : 第3关节至第3机械臂安装座的气动阀等重心的距离 (mm)
- L_b : 第3关节至第5机械臂安装座的相机等重心的距离 (mm)



<例>

在CX4的第6机械臂末端（自第3关节的L=352.5 mm）安装重量为 $M_w=1$ kg的负载，并安装以下负载时

- 在第3机械臂安装座（自第3关节的L_a=0 mm）上安装M_a=1.5 kg
- 在第5机械臂安装座（自第3关节的L_b=280 mm）上安装M_b=0.5 kg

$$W_a = 1.5 \times 0^2 / 352.5^2 = 0$$

$$W_b = 0.5 \times 280^2 / 352.5^2 = 0.315 \rightarrow 0.4 \text{ (四舍五入)}$$

$$M_w + W_a + W_b = 1 + 0 + 0.4 = 1.4$$

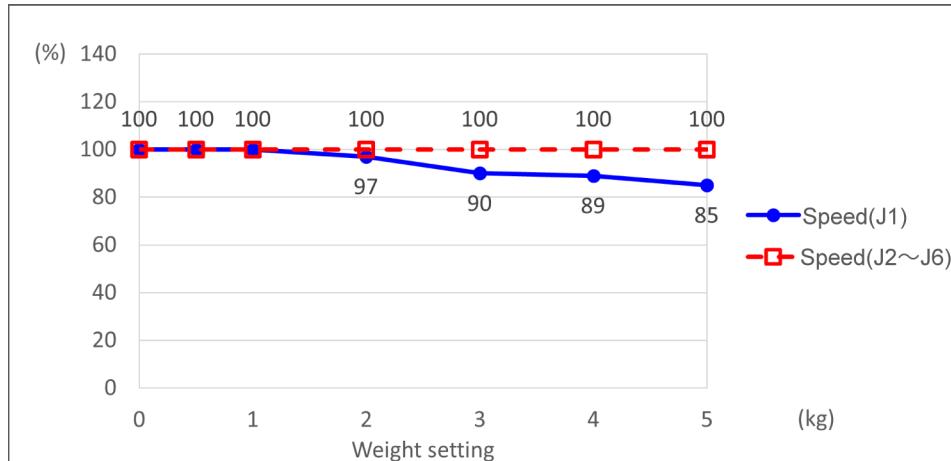
末端夹具重量值为“1.4”。

设置末端夹具重量值时的速度自动补偿

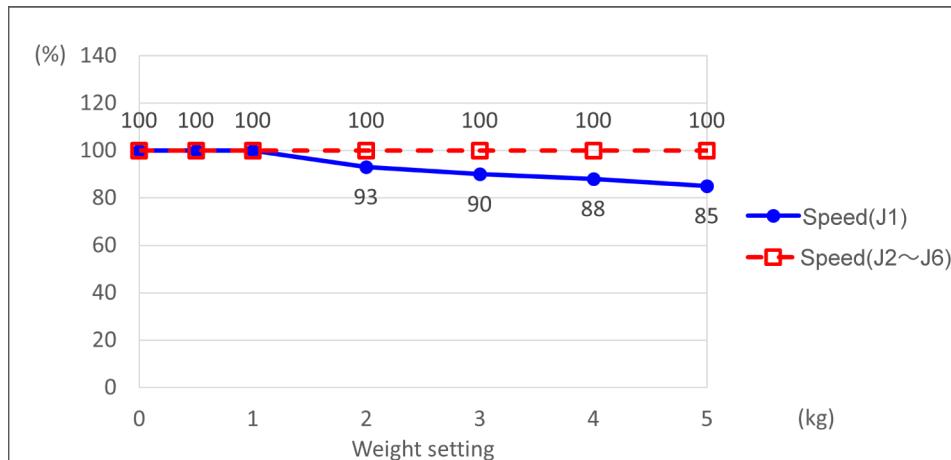
图中的百分比是当CX4规格表的[最大速度]设置为100%时的比率。

CX4-A601***

标准模式



大功率模式



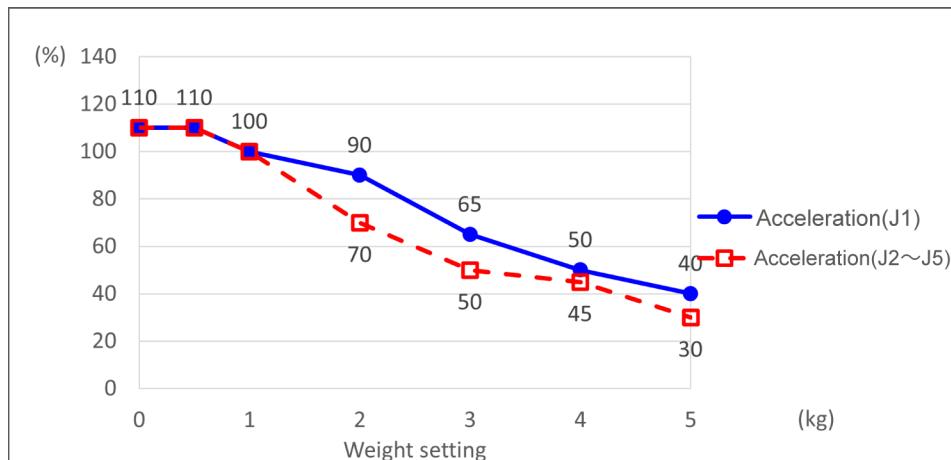
设置末端夹具重量值时的加减速速度自动补偿

图中的百分比是当分别设置为标准模式和大功率模式额定值(1 kg)时，加减速速度设置为100%时的比率。有关J6加减速速度的自动补偿，请参阅以下章节内容。

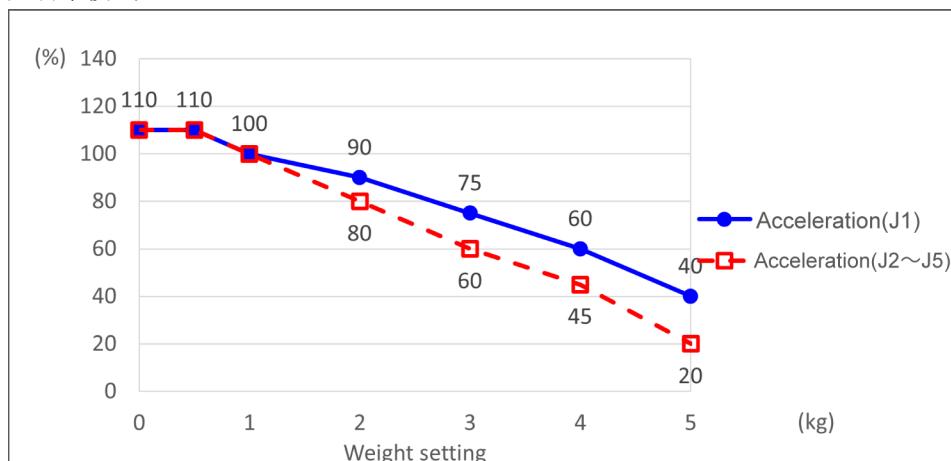
INERTIA 设置

CX4-A601***

标准模式



大功率模式



- 负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。
“WEIGHT 设置 - 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

负载重量超出最大有效负载时的限制事项

如下所示为CX4机械手的最大有效负载。通过将第5机械臂的姿态限制为朝下，可增加有效负载。

最大有效负载	通过姿态限制的最大有效负载
4 kg	5 kg

负载重量超出最大有效负载时，请在下图的限制角度内使用第5机械臂的姿态。

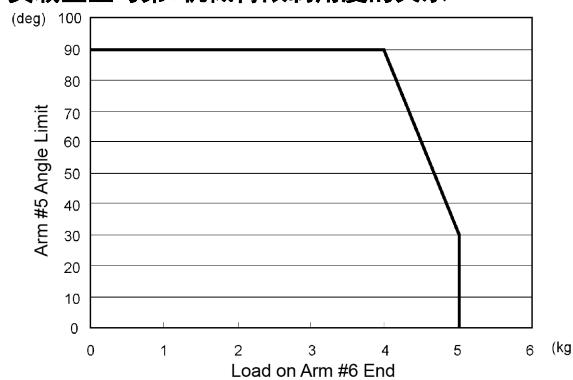
下图所示为负载重量和从垂直方向（重力作用方向）测量的第5机械臂限制角度（A1）的关系。（第6机械臂末端负载重量越大，限制角度就越小。）

机械手的动作方向与作业面垂直时，第5机械臂的姿态限制相当于作业面的倾斜限制（A2）。

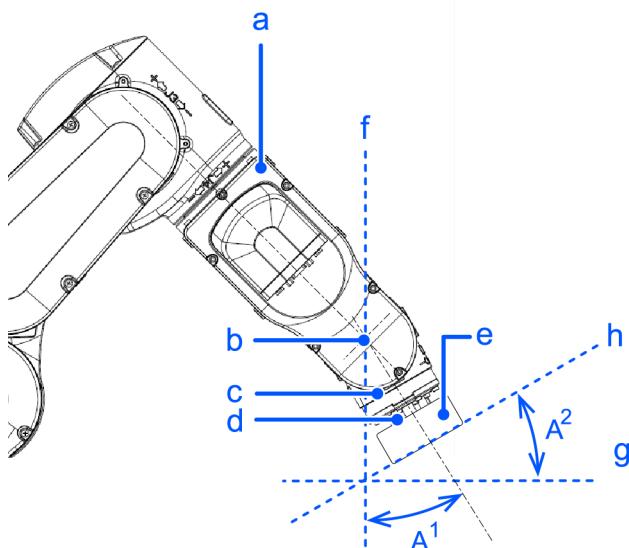
为偏心负载时，负载的重心位置和第5机械臂旋转轴连成的线与垂直方向的角度（B）为限制角度。

此外，负载的偏心率请设在机械臂4、5、6的容许力矩及容许惯性力矩之内。

负载重量与第5机械臂限制角度的关系



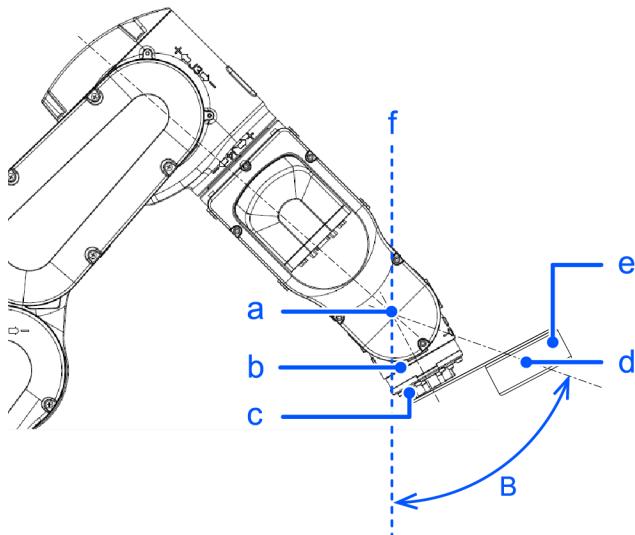
第5机械臂与作业面角度的关系



符号	说明
a	第4机械臂
b	第5机械臂旋转轴
c	第5机械臂
d	第6机械臂

符号	说明
e	第6机械臂末端负载
f	垂直方向
g	水平面
h	作业面

偏心负载时的限制角度



符号	说明
a	第5机械臂旋转轴
b	第5机械臂
c	第6机械臂
d	重心
e	第6机械臂末端负载
f	垂直方向

2.4.3.2 INERTIA设置

惯性力矩与INERTIA设置

惯性力矩是表示物体旋转阻力的量，由惯性力矩、惯性、 GD^2 等的值表示。在第6机械臂上安装末端夹具等并进行动作时，必须要考虑负载的惯性力矩。

⚠ 注意

- 负载（末端夹具+工件）的惯性力矩必须为 $0.1 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 或以下。

CX4机械手的设计不对应超过 $0.1 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 的惯性力矩。另外，请务必设置适合的惯性力矩值。如果在惯性力矩参数中设置小于实际惯性力矩的值，则可能会导致发生错误或冲击，这不仅不能充分发挥性能，而且可能缩短各机构部件的使用寿命。

CX4机械手可承受负载的惯性力矩额定值为 $0.005 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ ，最大为 $0.1 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 。负载的惯性力矩超出额定时，变更INERTIA命令的负载惯性力矩（Inertia）参数设置。如果进行设置变更，则基于“惯性力矩”自动补偿第6机械臂的最大加/减速度。

第6机械臂上安装负载的惯性力矩（Inertia）

利用Inertia命令的“惯性力矩”参数来设置第6机械臂上安装负载物（末端夹具 + 工件）的惯性力矩（Inertia）。

Epson
RC+

在[工具]-[机器人管理器]-[惯性]面板-[装载惯性]中进行设置。另外，也可以在[命令窗口]中使用Inertia命令进行设置。

偏心率与INERTIA设置

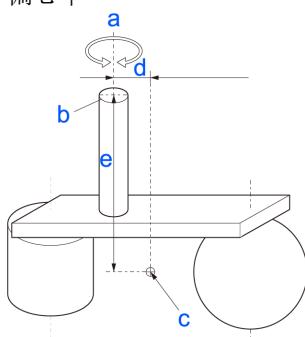


注意

- 请务必将负载（末端夹具重量+工件重量）的偏心率控制在200 mm或以下。CX4机械手的设计不对应超过200 mm的偏心率。另外，请务必设置适合的偏心率值。如果在偏心率参数中设置小于实际偏心率的值，则可能会导致发生错误或冲击，这不仅不能充分发挥性能，而且可能缩短各机构部件的使用寿命。

CX4机械手可承受的负载偏心率额定值为30 mm，最大为200 mm。负载偏心率超过额定值时，变更Inertia命令的偏心率参数设置。如果进行设置变更，则根据“偏心率”自动补偿机械手的最大加/减速度。

偏心率



符号	说明
a	旋转轴
b	法兰面
c	负载重心位置
d、e	偏心率（200 mm或以下） 设置参数时，输入d、e中较大的值

第6机械臂上安装负载的偏心率

利用Inertia命令的“偏心率”参数设置第6机械臂上安装负载物（末端夹具 + 工件）的偏心率。

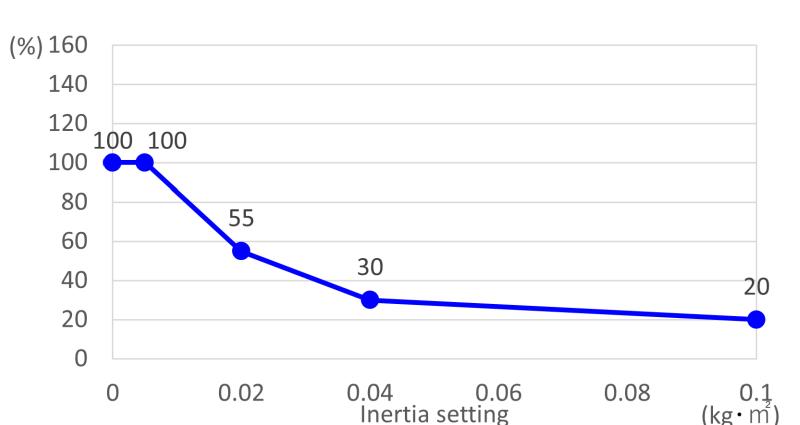
另外，在[离心率]中设置上图d、e中较大的值。

Epson
RC+

在[工具]-[机器人管理器]-[惯性]面板-[离心率]中进行设置。另外，也可以在[命令窗口]中使用Inertia命令进行设置。

设置INERTIA（惯性力矩）时的加减速速度自动补偿

图中的百分比是当设置为额定值 ($0.005 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$) 时，加减速速度设置为100%时的比率。
标准模式和大功率模式的补偿通用。

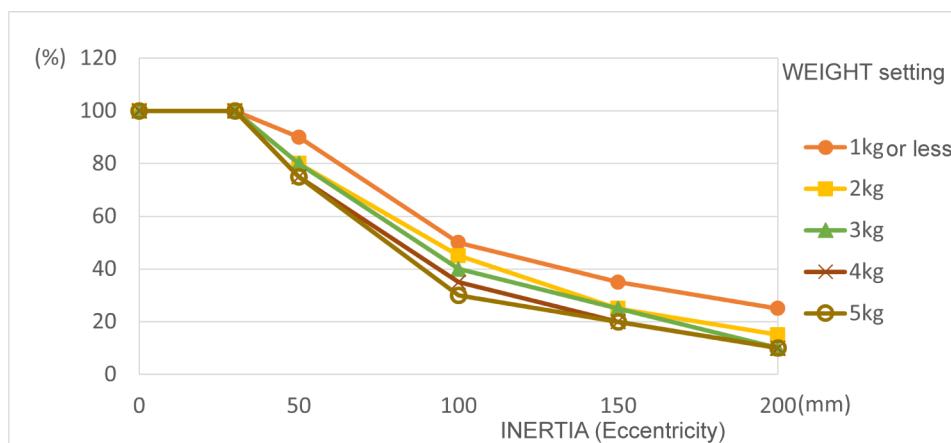


设置INERTIA（偏心率）时的加减速速度自动补偿

图中的百分比是当设置为额定值 (30 mm) 时，加减速速度设置为100%时的比率。

偏心率补偿量根据WEIGHT设置变化。

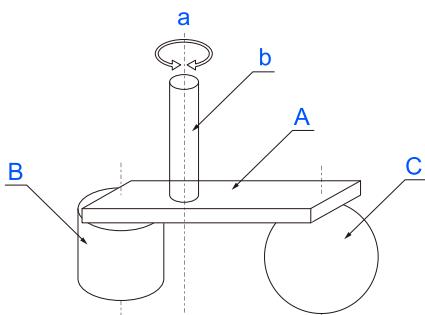
标准模式和大功率模式的补偿通用。



惯性力矩的计算方法

如下所示为负载（抓取工件的末端夹具）惯性力矩的计算示例。

按 (A) 至 (C) 之和求出全体负载的惯性力矩。

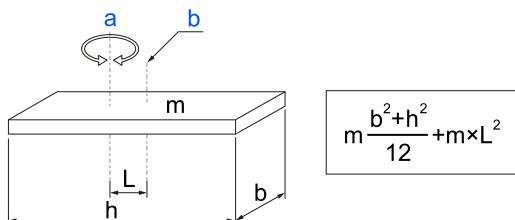


$$\text{Whole moment of inertia} = \text{Moment of inertia of end effector(A)} + \text{Moment of inertia of work piece(B)} + \text{Moment of inertia of work piece(C)}$$

符号	说明
a	旋转轴
b	轴
A	末端夹具
B	工件
C	工件

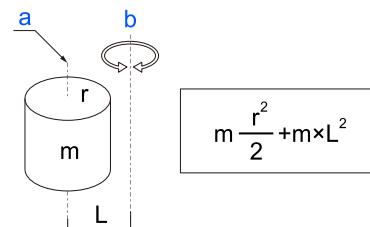
如下所示为 (A)、(B)、(C) 各惯性力矩的计算方法。请参考这些基本公式的惯性力矩，求出全体负载的惯性力矩。

(A) 长方体的惯性力矩



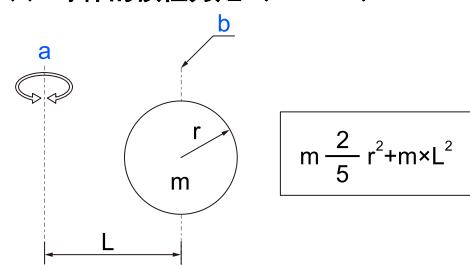
符号	说明
a	旋转轴
b	长方体的重心
m	重量

(B) 圆柱体的惯性力矩 (Inertia)



符号	说明
a	圆柱的重心
b	旋转轴
m	重量

(C) 球体的惯性力矩 (Inertia)



符号	说明
a	旋转轴

符号	说明
b	球的重心
m	重量

2.4.4 自动加/减速注意事项

机械手的动作速度和加减速度会根据WEIGHT和INERTIA的值与机器人的姿势自动优化。

WEIGHT设置

WEIGHT的设定会根据负载重量，对动作速度和加减速度进行调整。负载质量越大，对速度和加减速度的限制就越多，从而防止残余振动的发生。

INERTIA设置

第6机械臂的加/减速速度会根据INERTIA命令设定的惯性力矩进行自动调整。机械手的加/减速速度会根据INERTIA命令设定的离心率自动调整。负载的惯性力矩和离心率越大，对加减速度的限制就越大。

根据机械手姿势自动调整速度和加减速度

机械手会根据姿态紫铜调整加减速度。通过手臂的伸展姿态和易发生振动的姿态，限制加减速度。

为了充分发挥机械手的性能，请设置适当的WEIGHT和INERTIA值。

2.5 动作范围

⚠ 注意

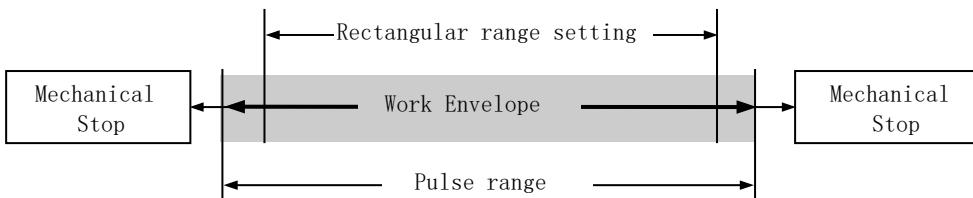
出于安全方面的考虑而限制动作区域时，请务必同时设定脉冲范围与机械挡块。

机器人出厂时已经设定了动作区域，设定如下所示。这是机械手的最大动作区域。

标准动作区域

可按下列3种方法设定动作区域：

1. 利用脉冲范围进行设置（各关节）
2. 利用机械挡块进行设置
3. 设定机械手XY坐标系中的矩形范围



为了提高布局效率或出于安全考量等而限制动作区域时，请根据以下说明进行设定。

- 通过脉冲范围设置动作区域（各关节）
- 通过机械挡块设置动作区域
- 通过组合关节角度进行动作限制
- 关于坐标系

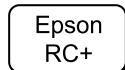
2.5.1 通过脉冲范围设置动作区域（各关节）

机械手的基本动作单位为脉冲。机械手的动作区域通过各关节脉冲下限和上限之间的脉冲范围进行控制。由伺服电机的编码器输出提供脉冲值。

请务必把脉冲范围设在机械挡块设置范围内。

要点

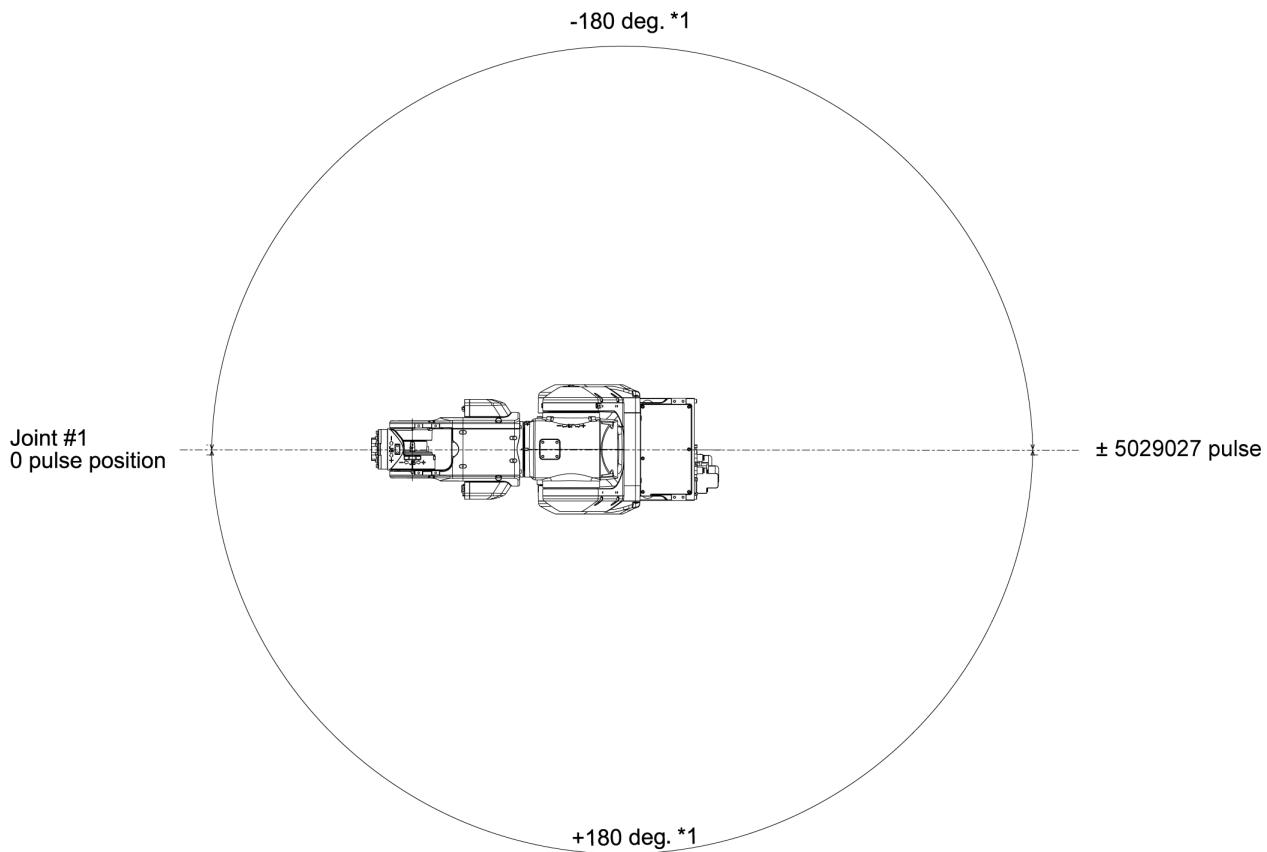
机械手接收动作命令时，会在动作之前检查命令指定的目标位置是否在脉冲范围内。如果目标位置位于设定的脉冲范围以外，则会发生错误并不进行动作。



在[工具]-[机器人管理器]-[范围]面板中进行设置。此外，也可以在[命令窗口]中利用 Range 命令进行设置。

2.5.1.1 J1最大脉冲范围

从0脉冲位置向逆时针方向的为“正脉冲值”，向顺时针方向的为“负脉冲值”。

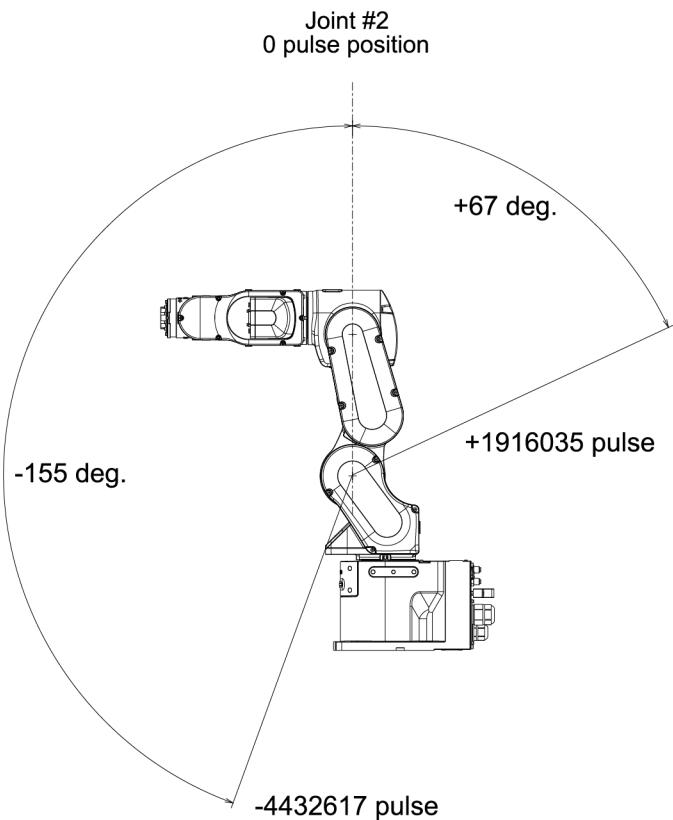
CX4-A601***

*1 软件限位最大值

2.5.1.2 J2最大脉冲范围

从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。

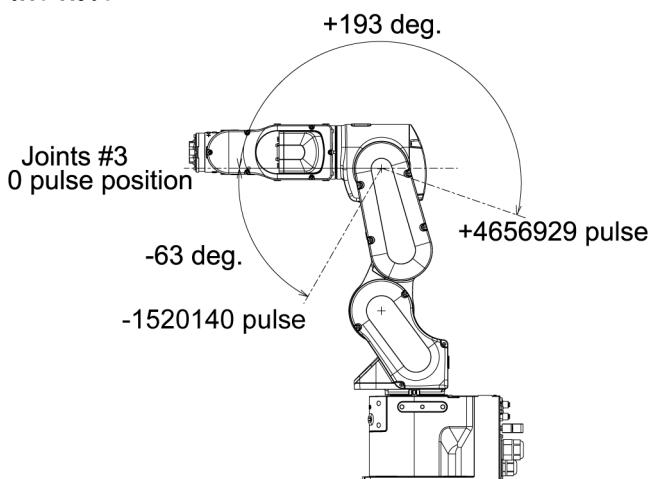
CX4-A601***



2.5.1.3 J3最大脉冲范围

从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。

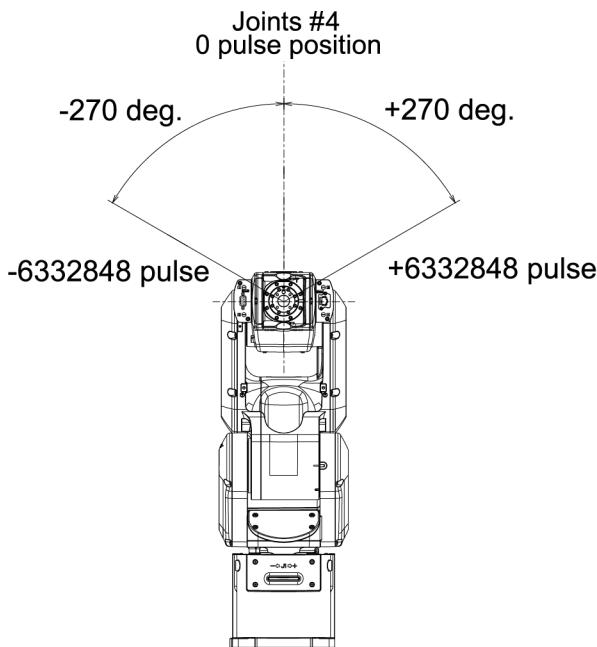
CX4-A601***



2.5.1.4 J4最大脉冲范围

从机械臂末端方向来看，从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。

CX4-A601***



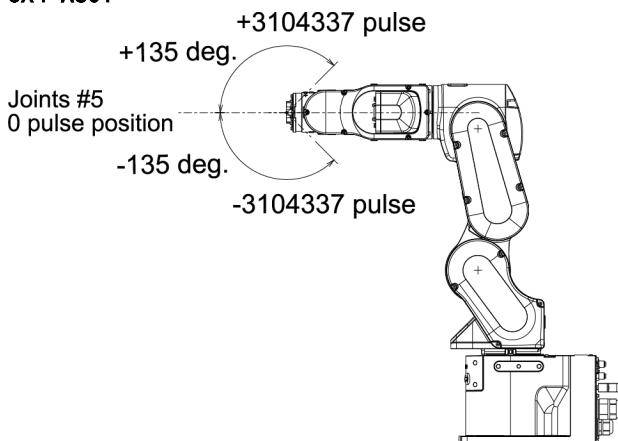
⚠ 注意

- J4脉冲范围请勿超出最大值设置及使用。J4没有机械挡块。如果超出最大脉冲范围使用J4，可能会因扭曲或夹住而造成机内配线破损，并导致机械手故障。

2.5.1.5 J5最大脉冲范围

从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。

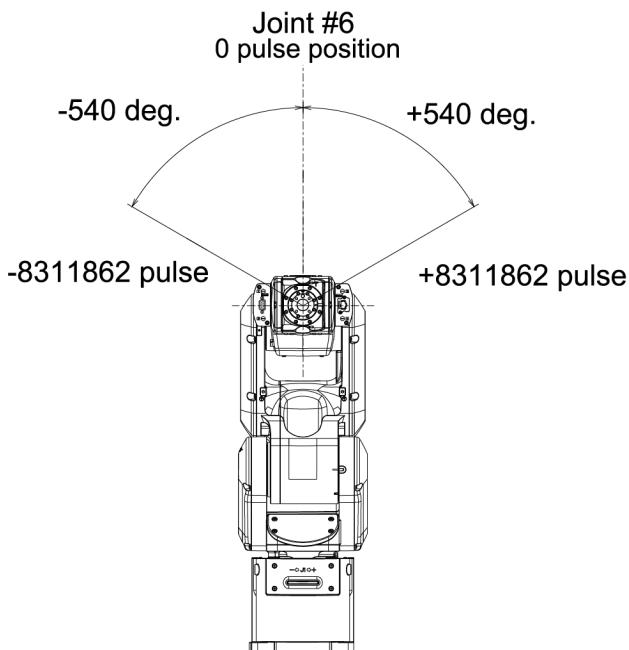
CX4-A601***



2.5.1.6 J6最大脉冲范围

从机械臂末端方向来看，从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。

CX4-A601***



2.5.2 通过机械挡块设置动作区域

以机械方式设置不可再进行动作的绝对动作区域。

请务必在关闭控制器的电源之后进行作业。

请使用标记长度且经过耐腐蚀性较高的表面处理（镀镍等）的螺栓。

另外，已变更机械挡块位置时，也请同时变更脉冲范围。

有关脉冲范围设置的详细信息，请参阅以下章节内容。

通过脉冲范围设置动作区域（各关节）

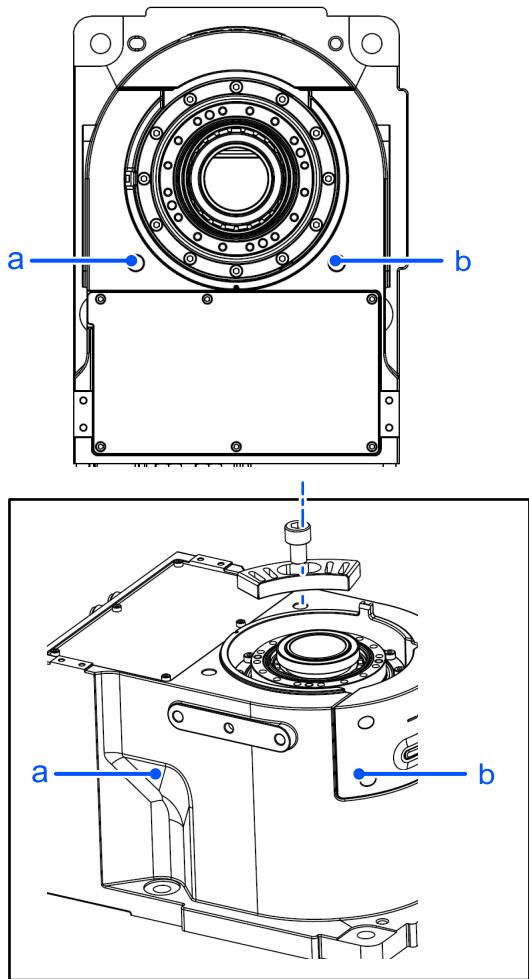
请务必将脉冲范围设在机械挡块位置内。

2.5.2.1 设置第1机械臂的动作区域

将可调机械挡块（J1）安装到对应于要设置角度的螺纹孔中。

为标准规格时，没有机械挡块。

- 内六角螺栓: M10×15
- 强度: 相当于ISO898-1 property class 10.9或12.9
- 紧固扭矩: 58.0 N·m (591 kgf·cm)



	a	b
设置角度 (°)	± 145	-45, (+180)
脉冲值 (pulse)	-3640889, +4951609	± 4660338
可调机械挡块 (J1)	有	有

2. 5. 3 通过组合关节角度进行动作限制

为防止干扰机械手主体，根据角度组合，第1、第2、第3关节设有动作限制区域。

关节角度组合为下图所示的阴影区域时，机械手的动作受到限制并停止。

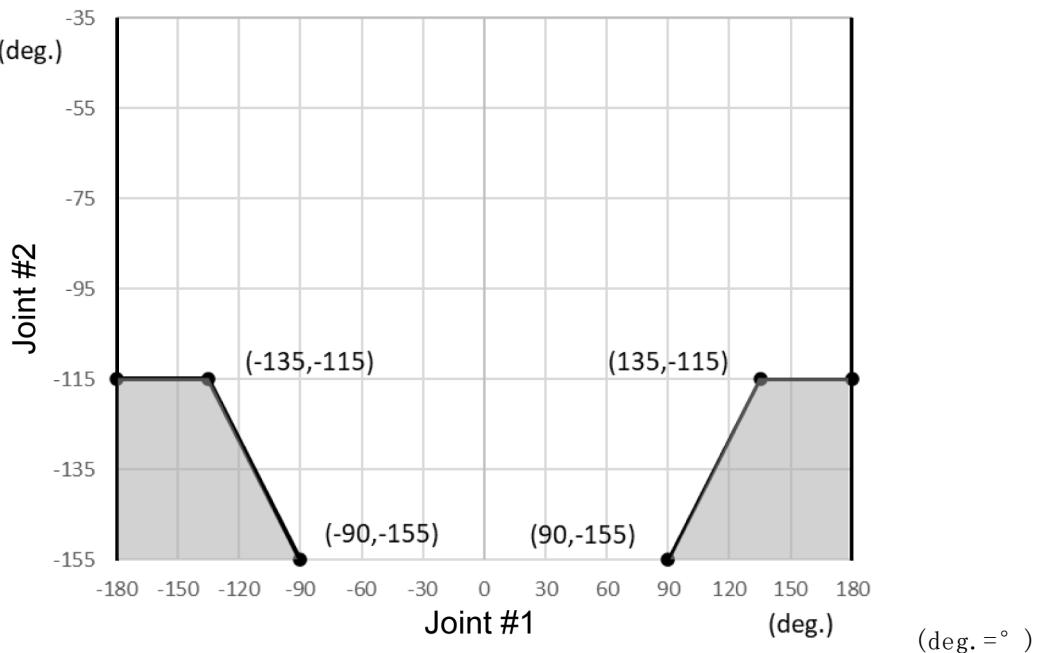
启用动作限制的动作

- 正在执行CP动作命令
- 要执行目标点（姿势）位于动作限制区域（阴影区域）的动作命令时

停用动作限制的动作

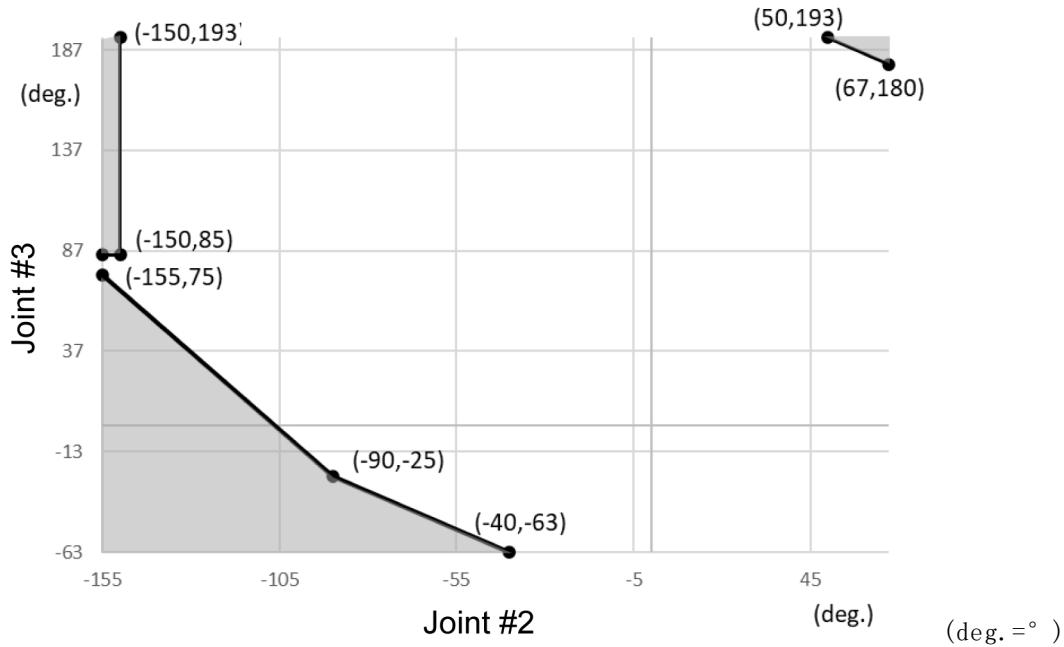
- 执行PTP动作命令期间，关节角度组合暂时通过动作限制区域（阴影区域）时

第1关节与第2关节的组合 (CX4-A601***)

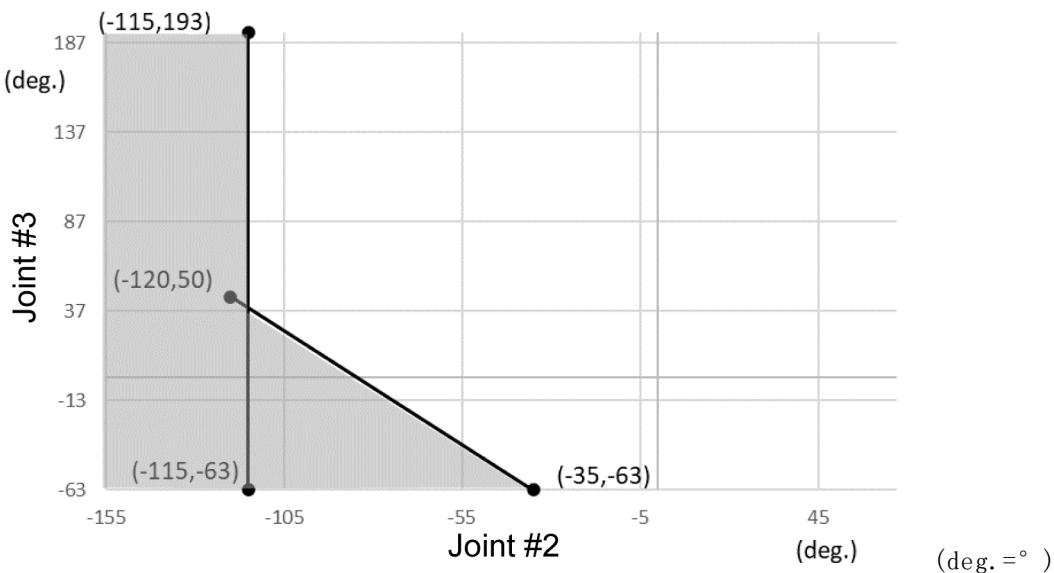


第2关节与第3关节的组合 (CX4-A601***)

- 135 deg. <= J1 <= 135 deg.



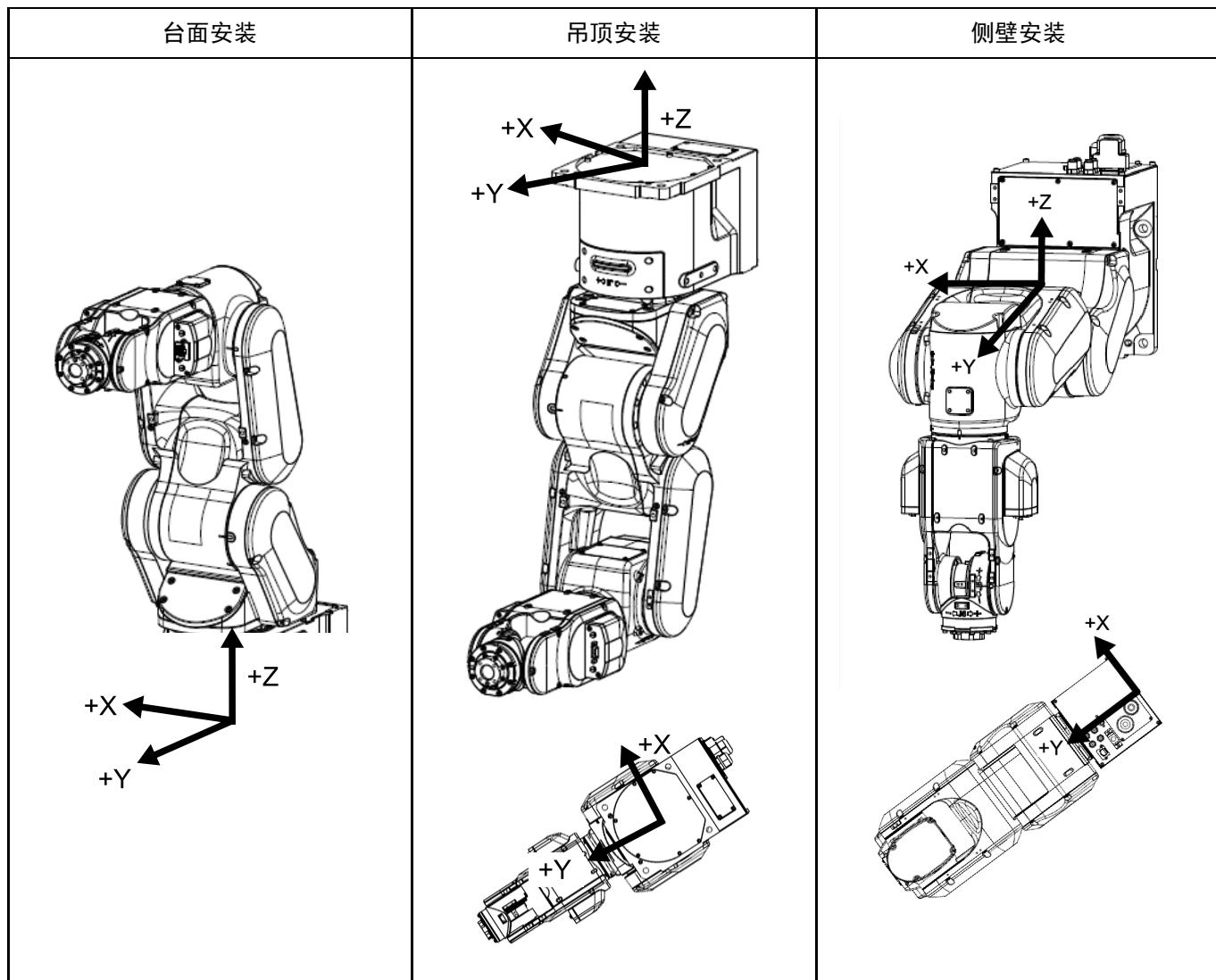
- 180 deg. <= J1 < -135 deg. 或 135 deg. < J1 <= 180 deg.



2.5.4 关于坐标系

原点为安装面与第1关节旋转轴的相交位置。

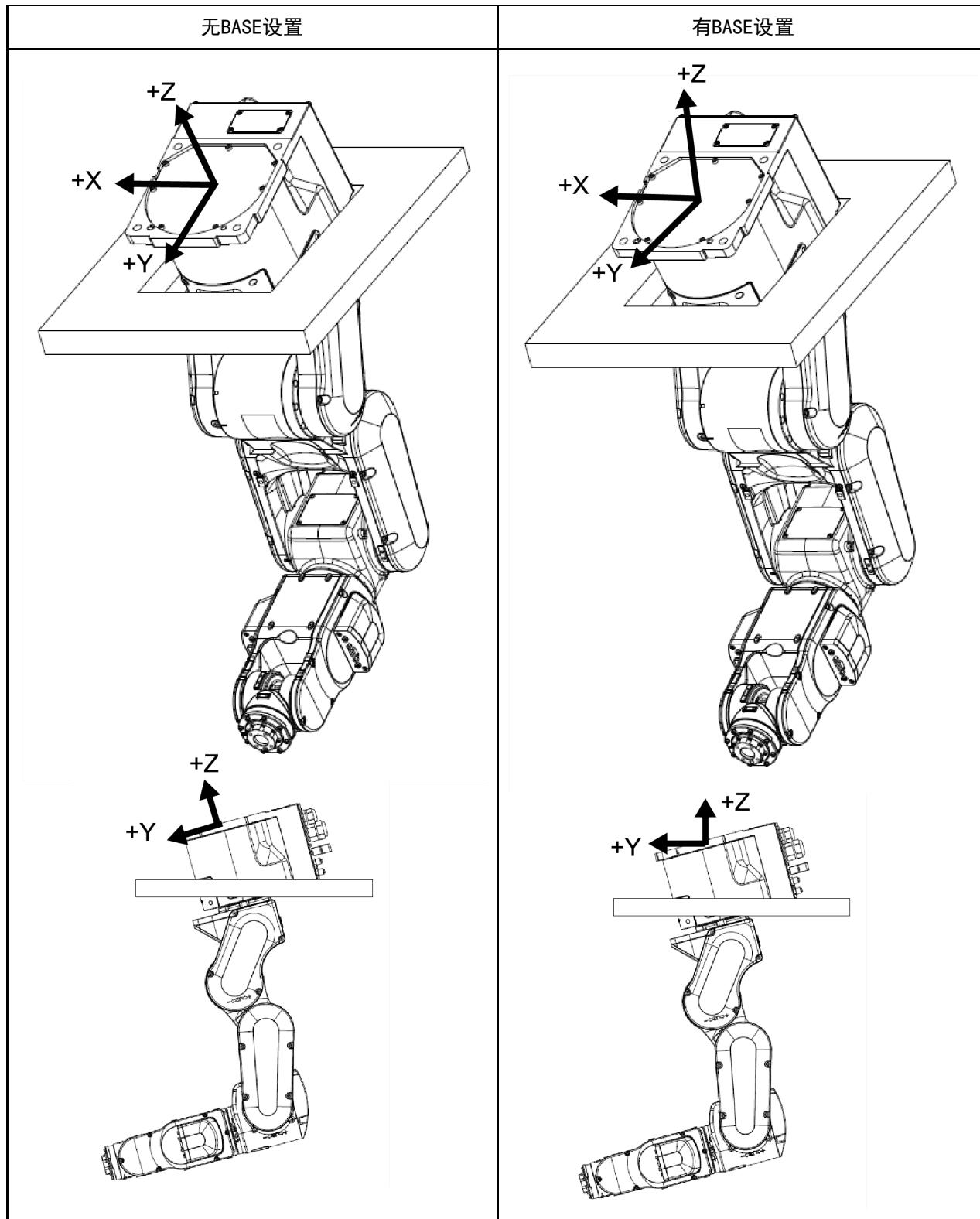
有关坐标系的详细内容，请参阅Epson RC+ 用户指南。



倾斜安装机器人时，适合BASE设置。

如果进行BASE设置，则可变更机器人固有的坐标系，以使步进/示教的World坐标系与装置的坐标系一致。

有关BASE设置方法，请参阅SPEL+语言参考“BASE命令”。



2.5.5 机型变更步骤

下面对Epson RC+的机型变更步骤进行说明。

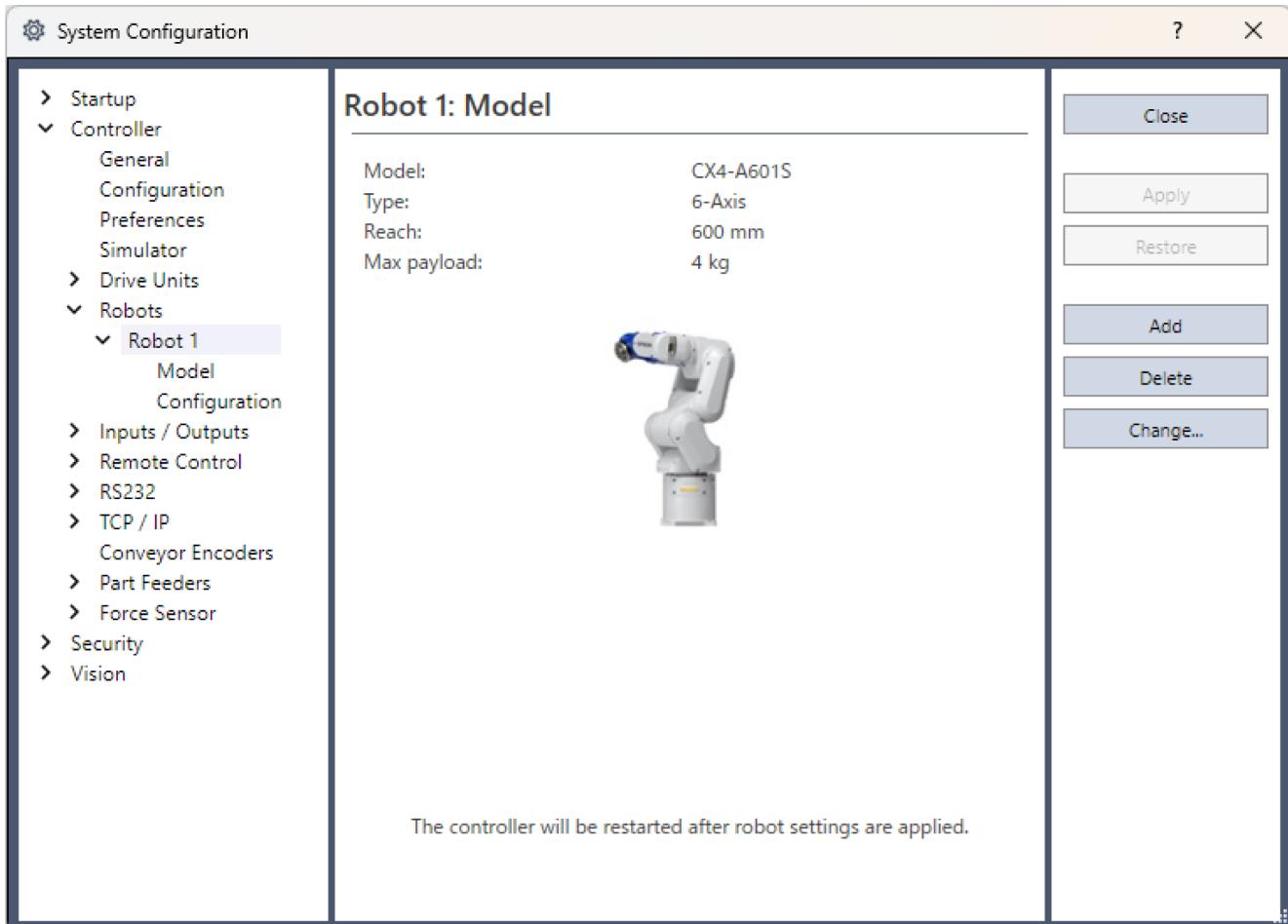
(出厂时设为“台面安装类型”。)

⚠ 注意

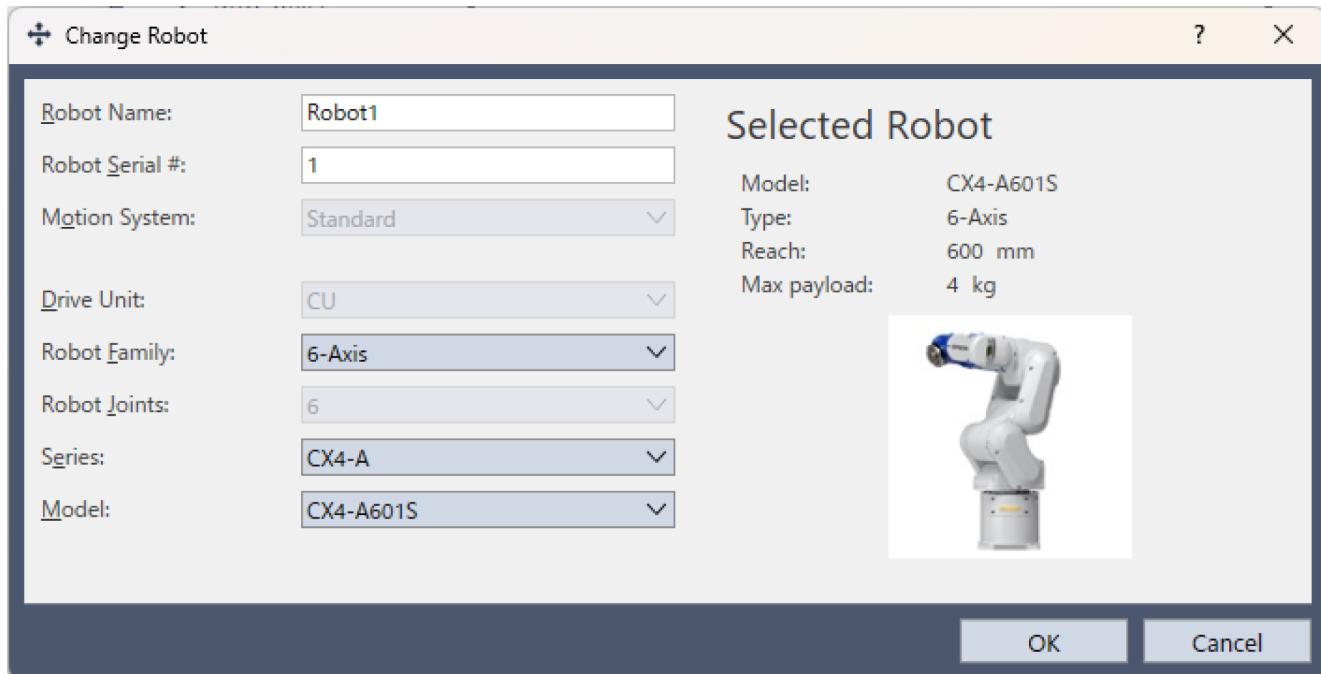
机器人变更请谨慎操作。如果变更机器人，机器人校准参数（Hofs、CaPIs）和附加轴信息、PG参数的数据将初始化。变更机器人前，请按以下步骤保存校准数据。

1. 选择Epson RC+菜单-[设置]-[系统设置]。
2. 选择树列表-[控制器]-[机器人]-[机器人**]-[校准]，然后单击[保存]。

1. 选择Epson RC+菜单-[设置]-[系统设置]。
2. 选择树列表-[控制器]-[机器人]-[机器人**]。(画面为Epson RC+ 8.0)



3. 单击[更改]按钮。显示下述对话框。



4. 输入要变更的机器人名称与机器人铭牌上记载的序列号。可输入任意序列号，但请输入机器人上刻印的编号。
5. 在[机器人类型]框中选择机器人类型。
6. 在[系列]框中选择机器人系列名称。
7. 在[型号]框中选择机器人型号。
此时会显示控制器上安装的可根据电机驱动器型号使用的机器人。已使用[空运行]时，显示（6）选中系列的所有机器人。为吊顶安装类型时，请选择最后是“R”的型号（例：CX4-A601SR）。
8. 单击[OK]按钮。控制器会重启。

2.5.6 设定机械手XY坐标系中的矩形范围

机械手XY坐标系中的矩形范围设定有定义为末端夹具与机械手主体后部不发生干涉的动作限制区域，以及客户可设定X坐标值与Y坐标值上限/下限的XYLIM。

这些设定仅为通过软件的范围设定，并不会改变最大区域。

这些设定在关节Jog动作期间停用。注意不要使末端夹具与机械手主体和周边设备发生干涉。

Epson
RC+

在[工具] - [机器人管理器] - [XYZ 限定]面板中进行设定。另外，也可以在[命令窗口]中利用XYLIM命令进行设定。

2.6 选件

CX系列机械手带有下述选件。

- 制动解除单元
- 相机安装板
- C4兼容法兰
- 可调机械挡块
- 外部配线套件
- 用户配线与配管用选件

2.6.1 制动解除单元

电磁制动器动作期间（紧急停止状态等），即使用手按压所有的机械臂，也不会进行动作。通常在拆箱后或控制器电源关闭后，则可使用制动解除单元，释放电磁制动器并用手移动机械臂。

要点

使用制动解除单元时的注意事项

- 请至少准备一套。
- 请将其放在方便取放的位置，以便在紧急情况下可立即使用。

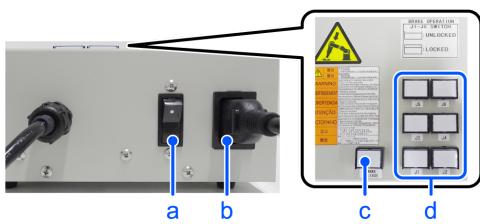
警告

- 连接或更换制动解除单元和外部短接连接器时，请关闭控制器与制动解除单元的电源。在接通电源的状态下装卸连接器可能会导致触电。

注意

- 通常需逐一释放各关节的制动器。如果需要同时释放两个以上关节的制动器，则需特别注意。同时释放两个以上关节的制动器，机械臂可能会发生意外动作，并造成手指夹伤或机械手损坏、故障。
- 解除制动器时机械臂可能会因自重而下降，或朝预料之外的方向移动。请采取相应措施防止手臂自由下落，并在开始工作前检查周围区域确保安全。

宽	180 mm
进深	150 mm
高	87 mm
重量（不包括电缆）	1.7 kg
主体连接电缆	2 m

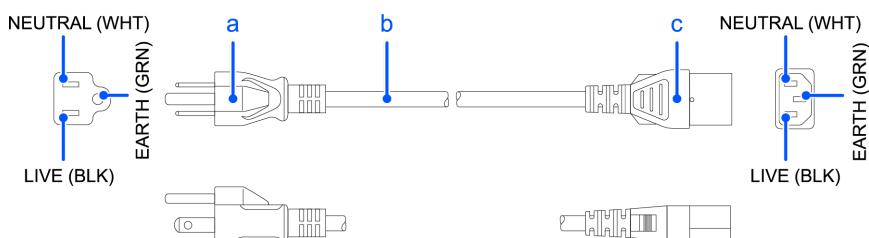


符号	说明
a	电源开关
b	电源电缆 (请客户准备)
c	电源指示灯
d	制动解除开关

2.6.1.1 电源电缆

请客户自行准备电源电缆。请使用以下规格的产品。

符号	项目	规格
a	插头	符合各地区安全法规的产品 <ul style="list-style-type: none"> ■ Class I (2P + PE), AC250V, 6A或10A 例: CEE Pub. 7认证产品、CCC认证产品、KC认证产品、BS1363认证产品、PSB认证产品、BIS认证产品、SABS认证产品 ■ Class I (2P + PE), AC125V, 7A、12A、15A等 例: UL认证产品、PSE认证产品、BSMI认证产品
b	柔性电缆	符合IEC/EN标准或各地区安全法规的产品 例: <ul style="list-style-type: none"> ■ IEC 60227-1: 通用要求 ■ IEC 60227-5: 额定电压450/750V或以下的聚氯乙烯绝缘电缆 - 第5部分: 柔性电缆(软线) ■ EN 50525-1: 通用要求 ■ EN 50525-2-11: 电缆 - 额定电压到450/750V (Uo/U) 为止的低压能源电缆 - 第2-11部分: 一般应用电缆 - 使用热塑性PVC绝缘材料的柔性电缆
c	器具耦合器	符合IEC/EN标准或各地区安全法规的产品 <ul style="list-style-type: none"> ■ IEC / EN 60320-1: 家用和类似用途器具耦合器 - 第1部分: 通用要求 ■ Standard Sheet C13: AC250V / 10A



仅日本

项目	规格
插头	PSE认证产品 Class I (2P+PE), AC125V, 7A或以上
软线	PSE认证产品 0.75 mm ² 或以上
连接器	PSE认证产品 IEC 60320-1 Standard Sheet C13:AC125V/10A或以上

使用注意事项

⚠ 注意

- 如果在不连接制动解除单元或外部短接连接器的状态下让机械手进行动作，制动器可能会不解除，而导致制动器损坏。
此外，使用制动解除单元后，请务必将外部短接连接器连接至机械手或确认制动解除单元的连接器仍然连接。
- 请勿丢失外部短接连接器。如果丢失外部短接连接器，制动器将无法解除。
- 如果在按下制动解除开关的状态下开启制动解除单元的电源，机械臂可能会意外下降。开启制动解除单元的电源之前，请确认制动解除开关未按下。
- 如果在连接器未连接的状态下开启制动解除单元的电源，因连接器使用公插针，可能会短路。开启制动解除单元的电源之前，请确认连接器已连接。

2.6.1.2 安装制动解除单元

1. 关闭控制器电源。
2. **M/C电源电缆未被连接到控制器时：**
连接M/C短接连接器或连接到控制器上。
(请将控制器电源保持关闭状态。)

M/C电源电缆被连接到控制器时：

- 请进入步骤 3。
3. 拆下外部短接连接器。
 4. 将制动解除单元连接到连接电缆的连接器上。

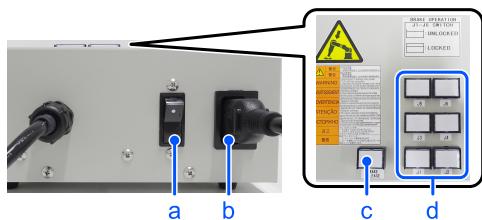
2.6.1.3 拆卸制动解除单元

1. 关闭制动解除单元主体的电源。
2. 拆下制动解除单元的电源电缆。
3. 从连接电缆的连接器上拆下制动解除单元。
4. 将外部短接连接器安装到连接电缆的连接器上。

2.6.1.4 制动解除单元的使用方法

⚠ 注意

- 解除制动器时机械臂可能会因自重而下降，或朝预料之外的方向移动。请采取相应措施防止手臂自由下落，并在开始工作前检查周围区域确保安全。
- 当松开制动器时，手臂的下降动作不平稳，或下降速度比平时快，请立即停止操作并联系当地经销商。因为制动解除单元可能产生了故障，如果继续操作，可能会导致手指夹伤，机械手损坏、故障。



符号	说明
a	电源开关
b	电源电缆（请客户准备）
c	电源指示灯
d	制动解除开关

- 请参阅前述中“安装制动解除单元”的步骤，将制动解除连接到连接电缆的连接器上。
- 将电源电缆插入制动解除单元。
- 将电源电缆插入电源插头。
- 开启制动解除单元。只有当制动解除单元启用时，电源指示灯才会亮起。
- 按下需要移动的机械臂（J1~J6）开关，然后移动机械臂。按下开关一次将释放制动器。再次按下开关将启用制动器。

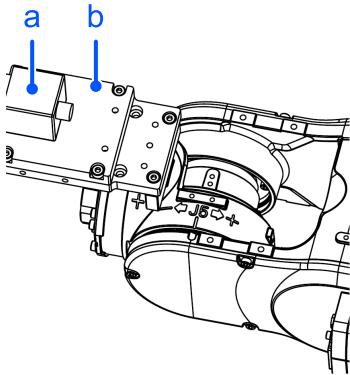
💡 要点

移动释放制动的机械手臂时，必须至少由两个人（一人按下开关另一人移动机械臂）进行操作。机械臂非常重，需要很大的力进行移动。

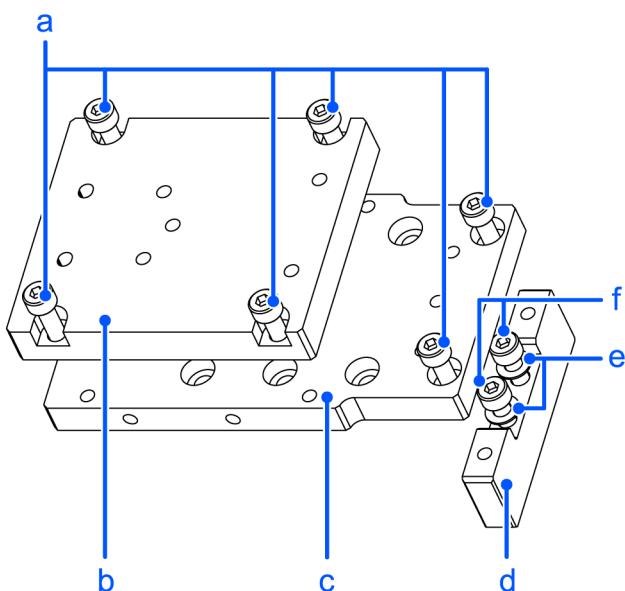
2.6.2 相机安装板

将相机安装到CX系列机械手上时，请安装相机安装板。

已安装相机的机械臂末端示意图



符号	说明
a	相机
b	相机安装板



随附品		数量
a	内六角螺栓 M4×12	6
b	相机适配器板	1
c	相机中间板	1
d	相机底板	1
e	平垫圈 M4用（小垫圈）	2
f	内六角螺栓 M4×20	2

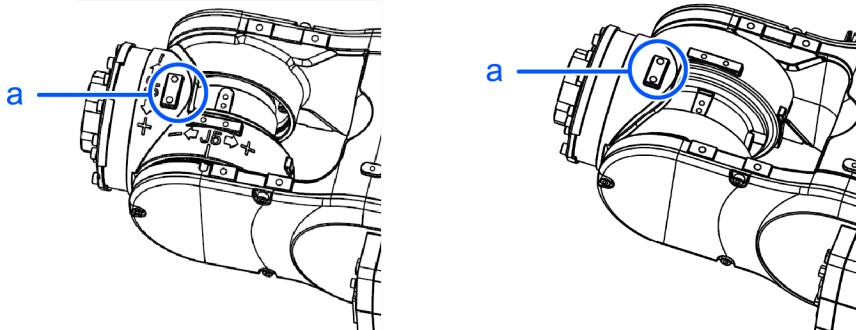
安装

要点

紧固内六角螺栓时，请参阅以下内容。

紧固内六角螺栓

- 将相机底板安装到机械手。
2×M4×20+平垫圈 M4用（小垫圈）



- | 符号 | 说明 |
|----|---------|
| a | 相机底板安装孔 |
- 将相机中间板安装到相机底板。
2×M4×12

要点

根据安装相机中间板时使用的安装孔不同，动作范围、本选件安装后的尺寸会变化。有关详细信息，请参阅后述表中内容。

- 将相机主体安装到相机适配器板。

要点

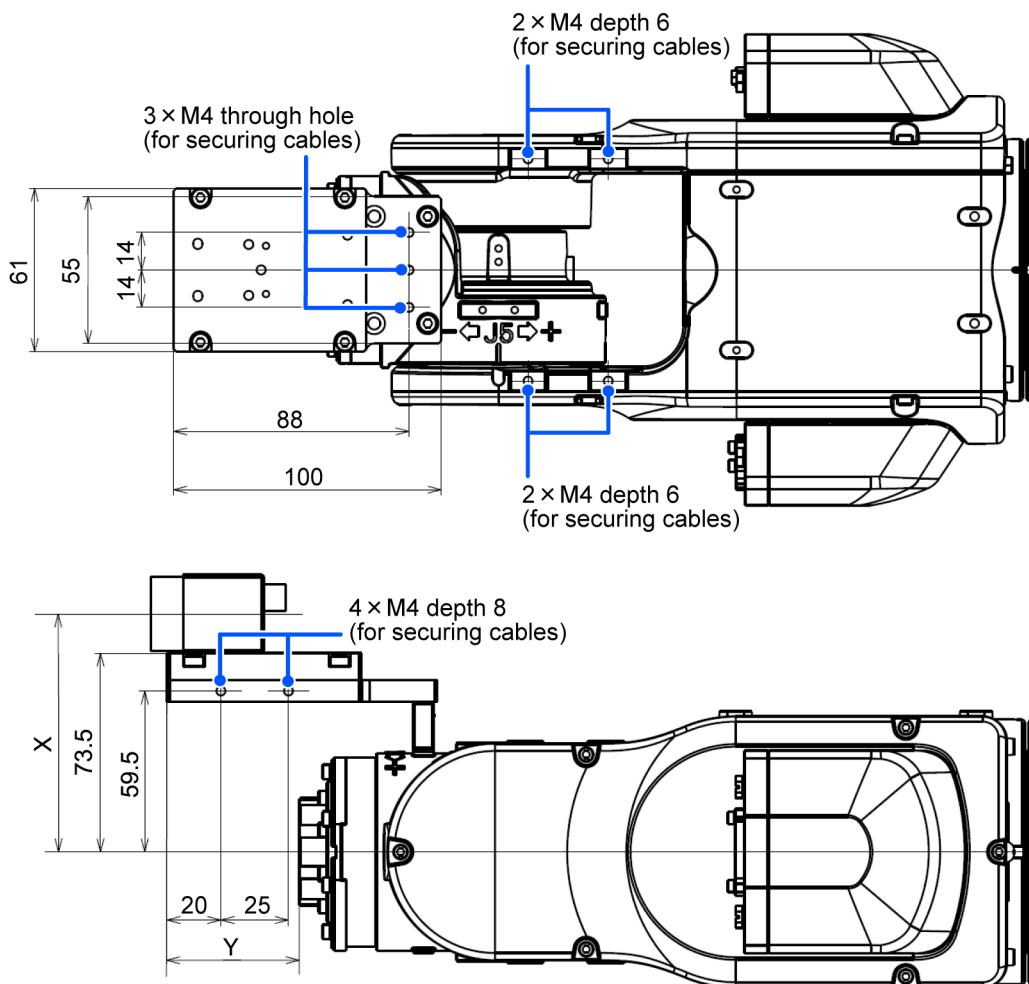
可使用的相机适配器板安装孔因相机而不同。有关详细信息，请参阅后述内容。

- 将相机适配器板和相机安装到相机中间板。
4×M4×12
- 将电缆固定在不妨碍机械手动作的位置。

要点

固定电缆时弯曲范围过小，或机械手动作时电缆被磨损，可能会断线。请注意。

安装相机安装板后的尺寸

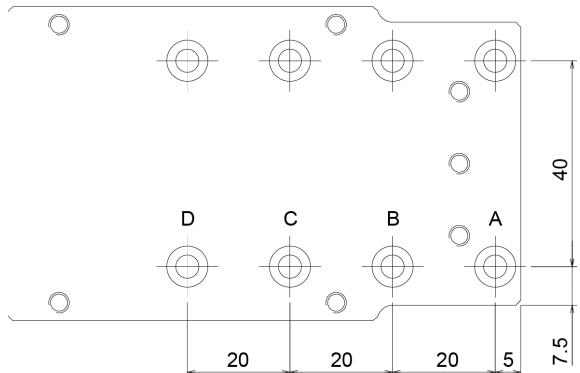


X与Y因相机中间板的安装位置以及要使用相机的尺寸而异。有关数值，请参阅后述表中内容。

相机中间板

相机中间板可使用A-D的安装孔。

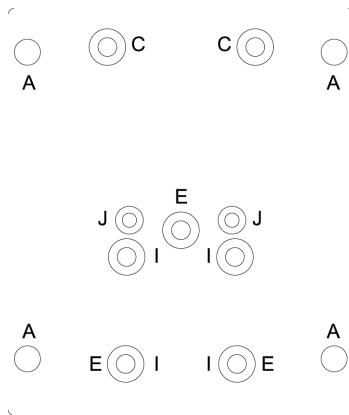
根据要使用的安装孔，可利用4档不同的位置安装到相机底板上。



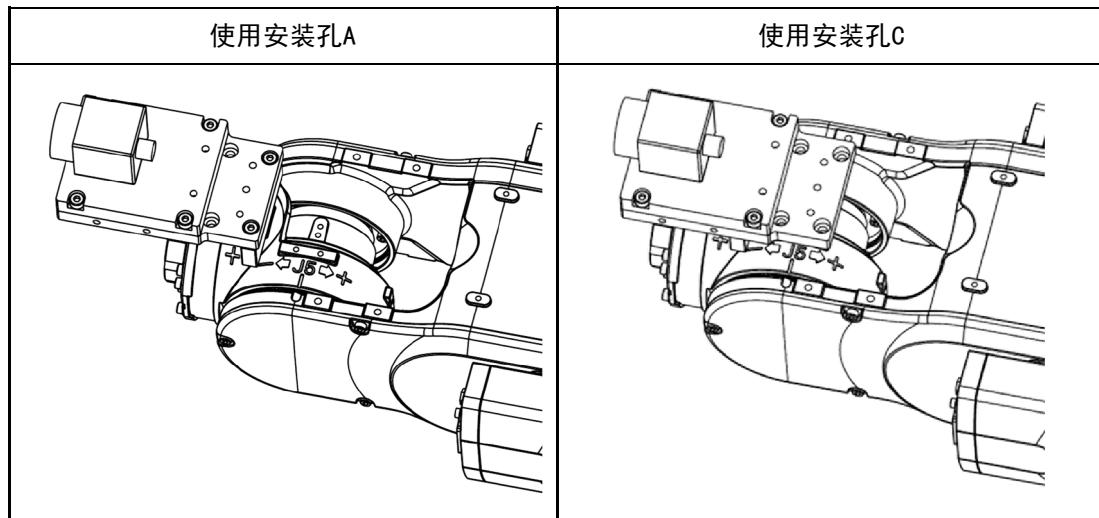
相机适配器板

可使用的安装孔因相机而不同。

- USB相机: J (2个)
- GigE相机: E (3个)



安装示例



相机为XC-ES30（例）

使用相机与第5关节动作范围（参考值）

第5关节的动作范围因相机中间板的安装位置以及要使用的相机而异。

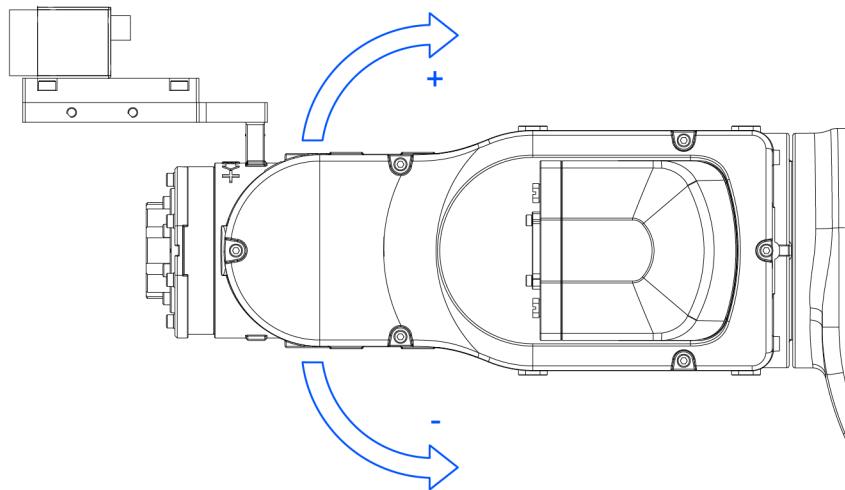
如下所述为本选件可使用的相机以及基于相机中间板安装位置的第5关节动作范围（参考值）。表中的数值因配线的固定方法等而异。

可通过变更Y的位置延长相机与末端夹具安装面之间的距离，或扩大末端夹具的部件形状。第5关节的动作范围受到限制，敬请注意。

USB相机、GigE相机	A	B	C	D	X
CX4-A系列（上面安装）	-135° ~+60°	-135° ~+50°	-135° ~+35°	-135° ~+25°	93 mm
CX4-A系列（下面安装）	-60° ~+135°	-50° ~+135°	-35° ~+135°	-25° ~+135°	93 mm
CX7-A系列（上面安装）	-135° ~+60°	-135° ~+50°	-135° ~+40°	-135° ~+35°	88 mm
CX7-A系列（下面安装）	-60° ~+135°	-50° ~+135°	-40° ~+135°	-35° ~+135°	88 mm

Y	A	B	C	D
CX4-A系列	49 mm	29 mm	9 mm	-11 mm
CX7-A系列	43 mm	23 mm	3 mm	-17 mm

第5关节动作方向

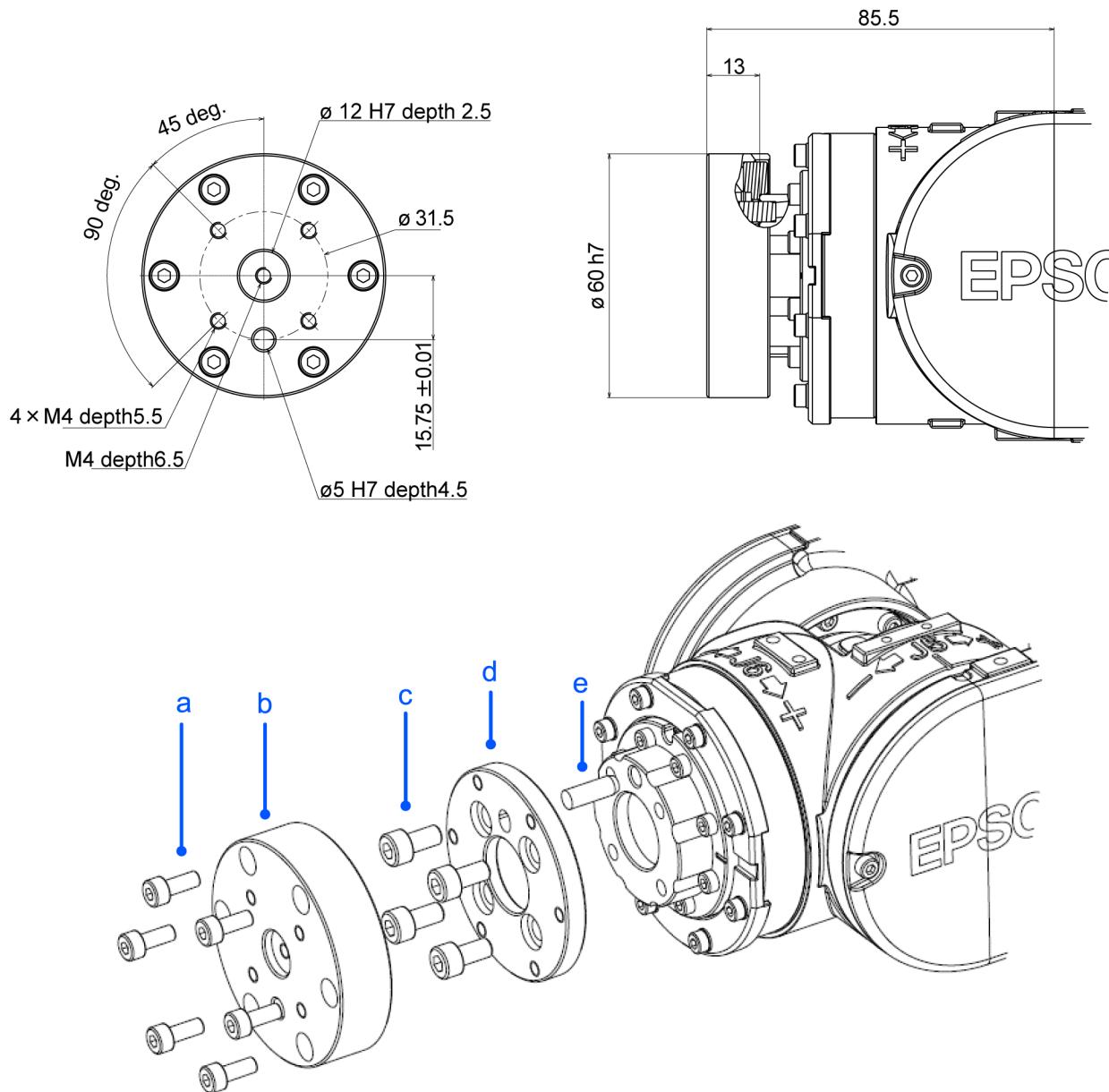


2.6.3 C4兼容法兰

该板用于将C4系列中使用的末端夹具、设计用于ISO法兰的末端夹具安装到CX系列上。

随附品		数量
a	内六角螺栓M4×10	6
b	C4兼容法兰	1
c	内六角螺栓M5×10	4
d	法兰	1
e	定位销	1

尺寸详图



depth = 螺纹孔深度

90° 均分

* 各尺寸与公差依据ISO9409-1-31. 5-4-M5。

安装

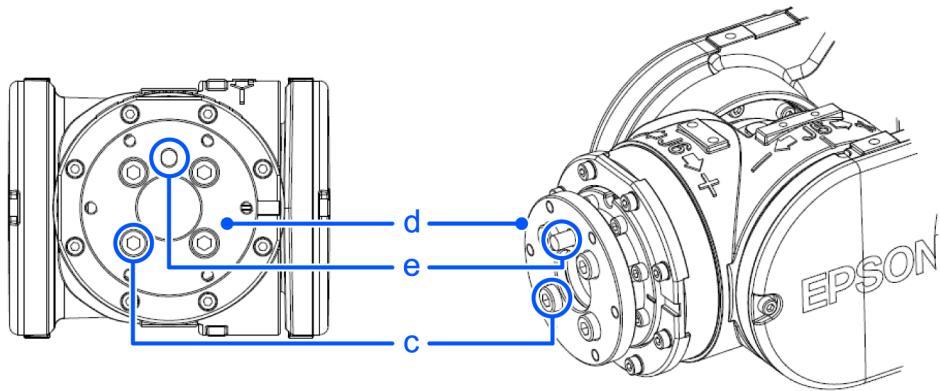
要点

紧固内六角螺栓时, 请参阅以下内容。

紧固内六角螺栓

1. 将机械臂末端法兰的外径（Ø40h8）与法兰的孔（Ø40H7）对准。
2. 从法兰侧插入定位销，确定机械臂和法兰的位置。
3. 用4个内六角螺栓固定法兰。

4×M5×10

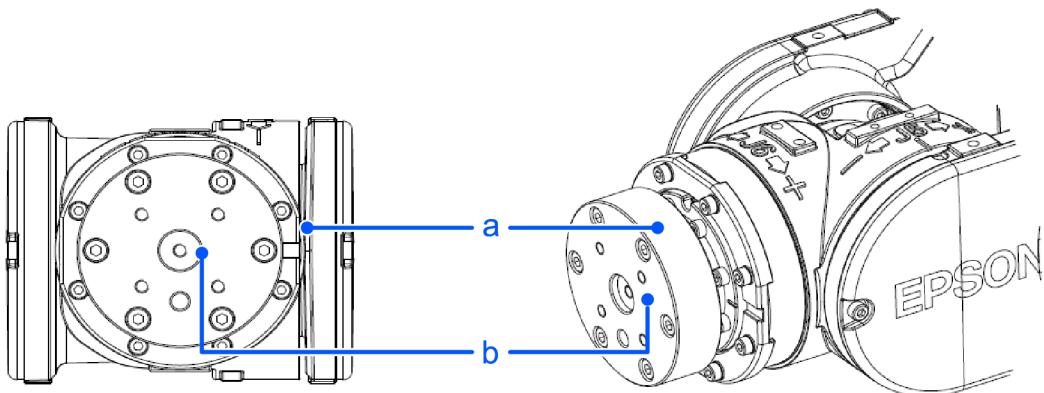


要点

如果在插入定位销的状态下让机械手进行动作，定位销可能会脱出。固定法兰后，请务必取出定位销。

4. 将法兰的外径 ($\phi 56\text{h}7$) 与C4兼容法兰的孔 ($\phi 56\text{H}7$) 和C4兼容法兰的定位销孔与定位销对准。
5. 用6个内六角螺栓固定C4兼容法兰。

6×M4×10



要点

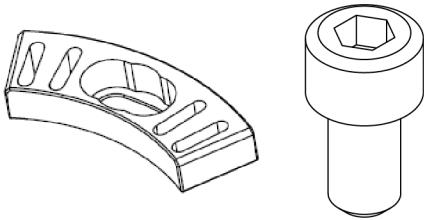
如果在插入定位销的状态下让机械手进行动作，定位销可能会脱出。固定PS兼容板2后，请务必取出定位销。

2.6.4 可调机械挡块

该选件用于以机械方式限制动作区域。

有关安装方法与角度限制方法，请参阅以下章节内容。

[通过机械挡块设置动作区域](#)

可调机械挡块 (J1)

随附品		数量
a	机械挡块 (J1)	1
b	内六角螺栓 M10×20	1

2.6.5 外部配线套件

该选件用于将末端夹具用配线和空气管沿机械手固定。使用外部配线套件时，请根据客户的机械手动作条件，选择所需的电缆固定金属板。

紧固内六角螺栓时，请参阅以下内容。

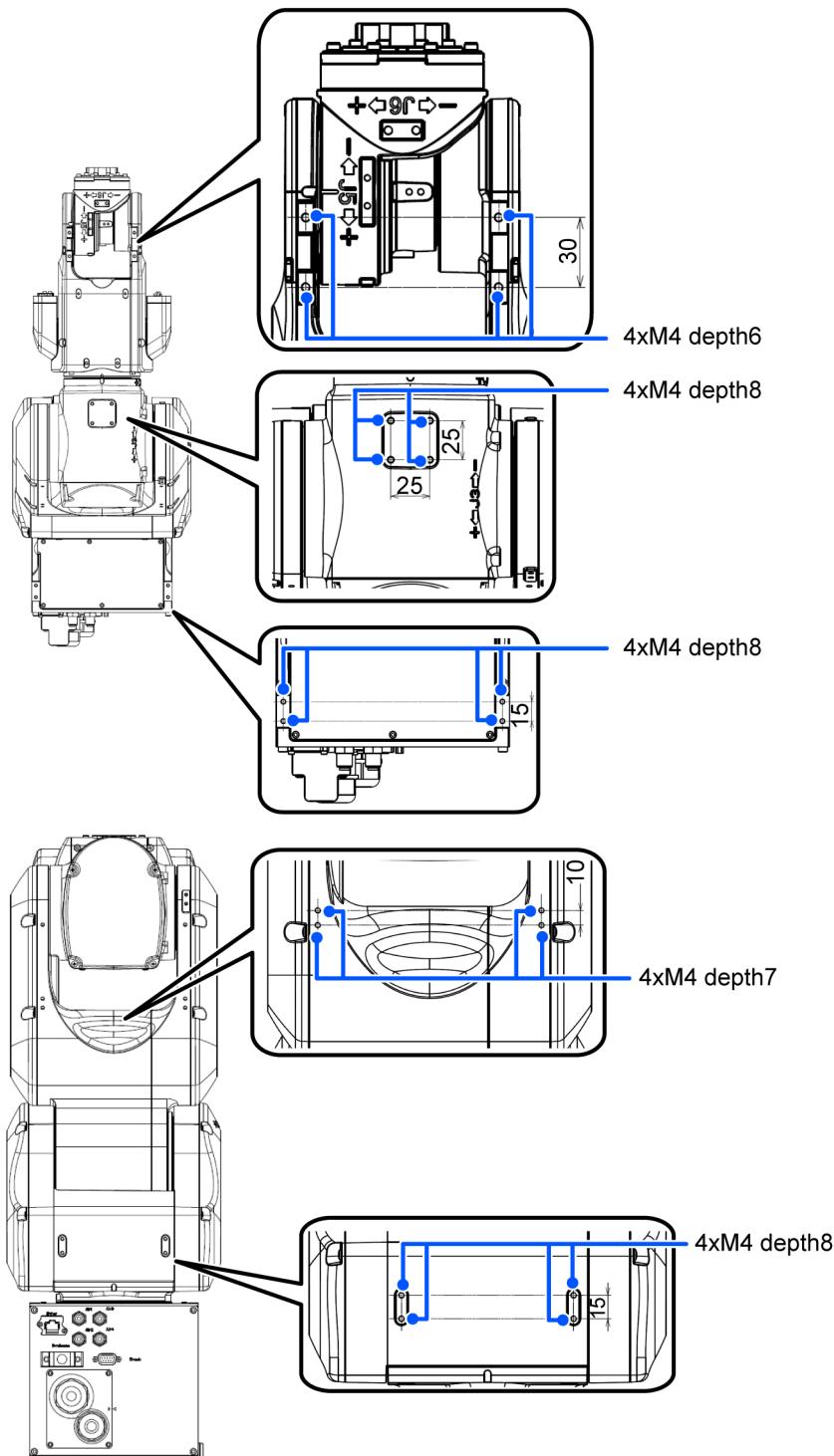
紧固内六角螺栓

随附品	数量
电缆固定金属板	底座、第2关节、第3关节通用
	6
	第4关节用
	1
第5关节用1 	1
第5关节用2 	1
扎带	15

随附品	数量
电缆保护片	10
内六角螺栓 M4×8	20
六角支柱 BSF410-E	4

电缆固定金属板的安装位置

底座用安装部位在底座两侧的2处。请根据客户的机械手动作条件，选择适合拉线的场所，并使用电缆固定金属板。



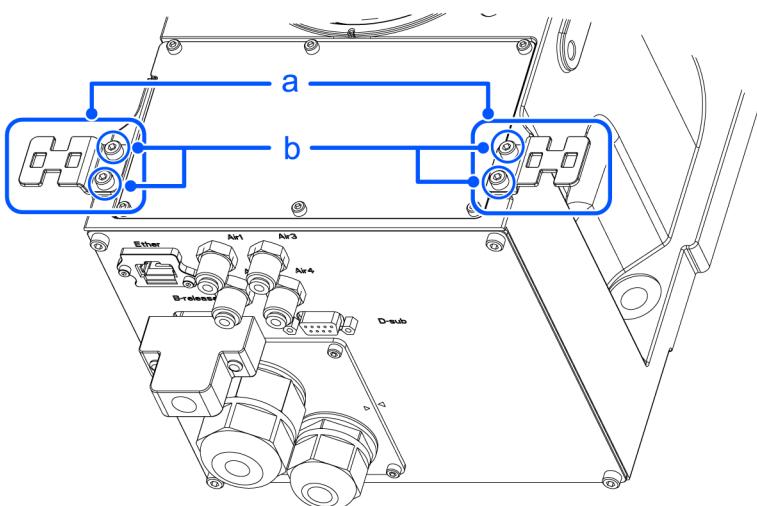
电缆固定金属板安装方法

底座用

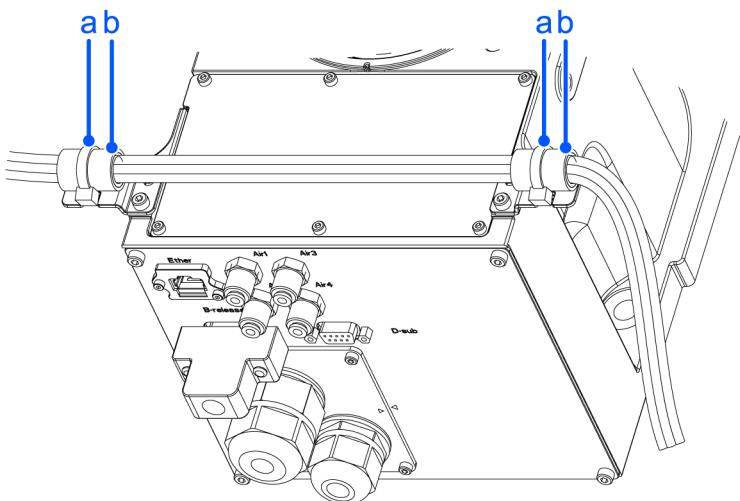
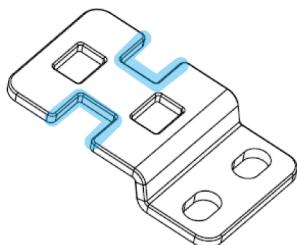
1. 将电缆固定金属板 (a) 安装到机械手。

内六角螺栓 (b)：2-M4×8

紧固扭矩：4.0 ± 0.2 N·m



2. 将扎带 (a) 穿过电缆固定金属板上的电缆固定用切口部分后，从电缆保护片 (b) 上面固定电缆。



要点

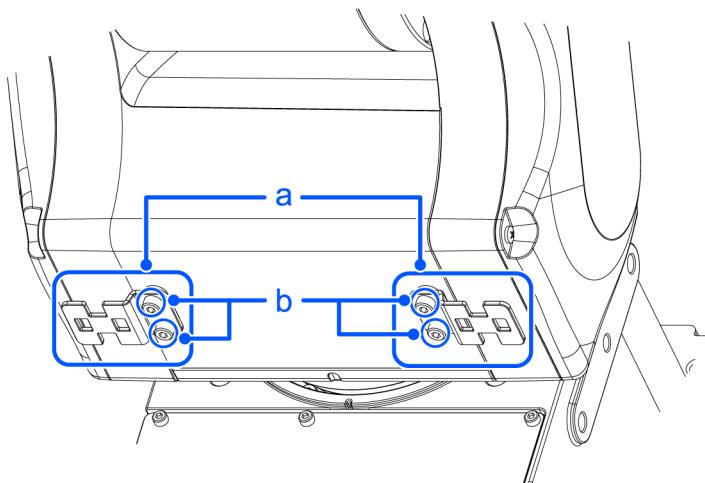
固定电缆时，请预留长度，使电缆在各关节动作时不会拉紧，并在使用弯曲半径R的电缆规格范围内。

第2关节用

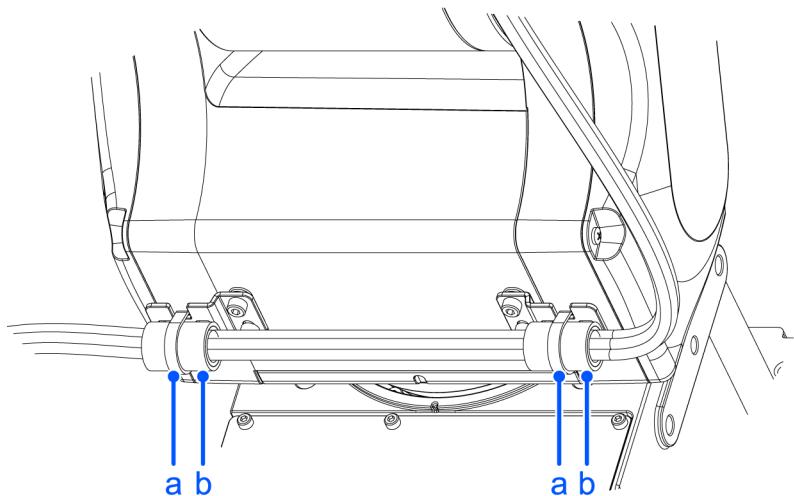
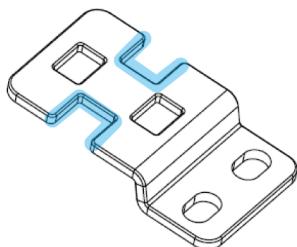
1. 将电缆固定金属板 (a) 安装到机械手。

内六角螺栓 (b)：4-M4×8

紧固扭矩：4.0 ± 0.2 N·m



- 将扎带 (a) 穿过电缆固定金属板上的电缆固定用切口部分后，从电缆保护片 (b) 上面固定电缆。



要点

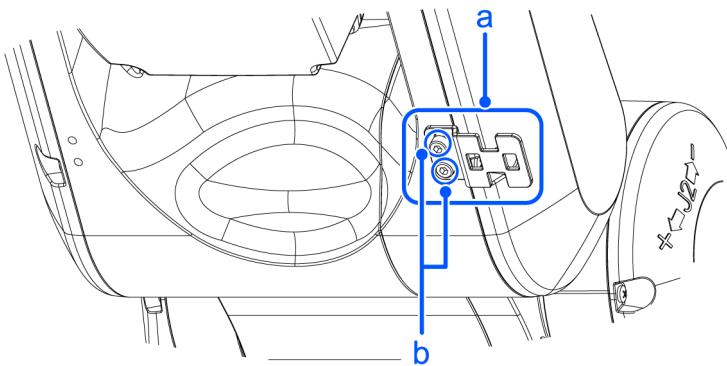
固定电缆时，请预留长度，使电缆在各关节动作时不会拉紧，并在使用弯曲半径R的电缆规格范围内。

第3关节用

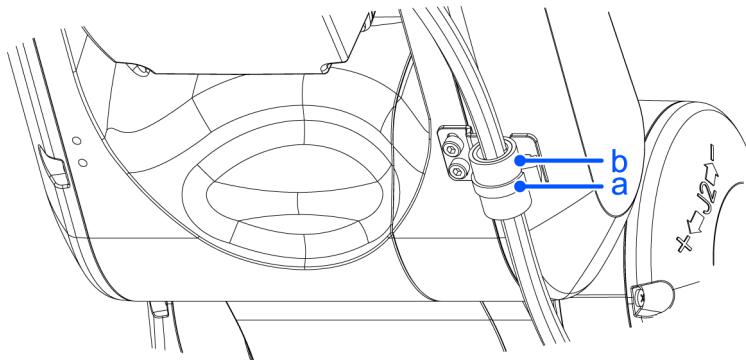
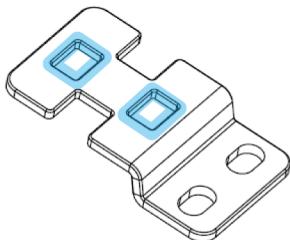
- 将电缆固定金属板 (a) 安装到机械手。

内六角螺栓 (b)：4-M4×8

紧固扭矩：4.0 ± 0.2 N·m



- 将扎带 (a) 穿过电缆固定金属板上的电缆固定用长孔 (2个) 后，从电缆保护片 (b) 上面固定电缆。



要点

固定电缆时，请预留长度，使电缆在各关节动作时不会拉紧，并在使用弯曲半径R的电缆规格范围内。

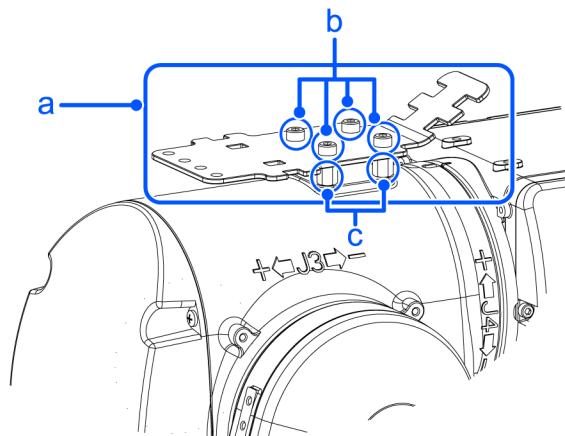
第4关节用

- 将电缆固定金属板 (a) 安装到机械手。

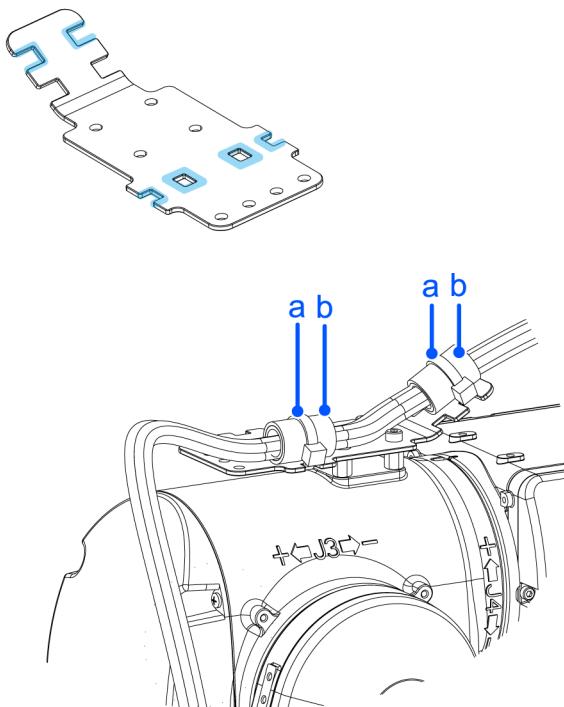
内六角螺栓 (b)：4-M4×8

紧固扭矩: 4.0 ± 0.2 N·m

六角支柱 (c): BSF410-E×4



- 将扎带 (a) 穿过电缆固定金属板上的电缆固定用切口部分和长孔部分后, 从电缆保护片 (b) 上面固定电缆。



要点

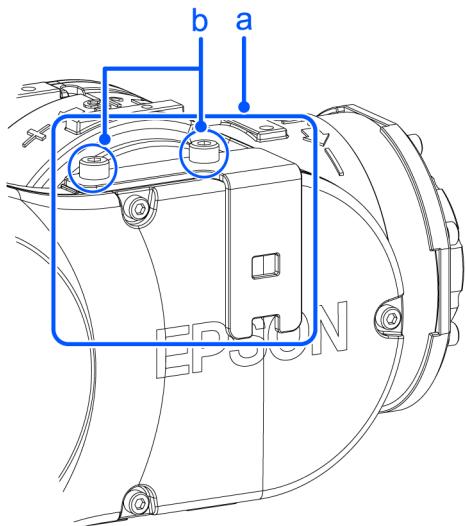
固定电缆时, 请预留长度, 使电缆在各关节动作时不会拉紧, 并在使用弯曲半径R的电缆规格范围内。

第5关节用1

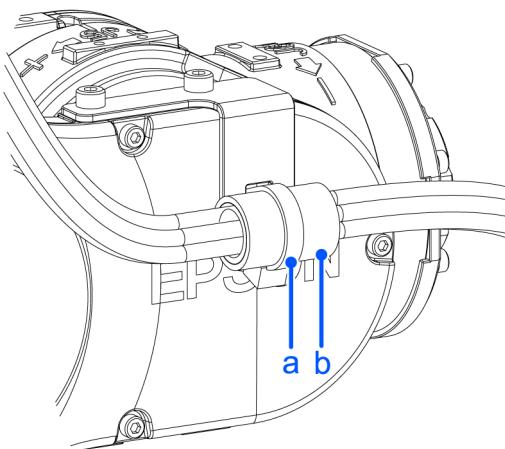
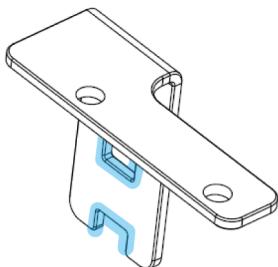
- 将电缆固定金属板 (a) 安装到机械手。

内六角螺栓 (b)：4-M4×8

紧固扭矩：4.0 ± 0.2 N·m



2. 将扎带 (a) 穿过电缆固定金属板上的电缆固定用切口部分和长孔部分后，从电缆保护片 (b) 上面固定电缆。



要点

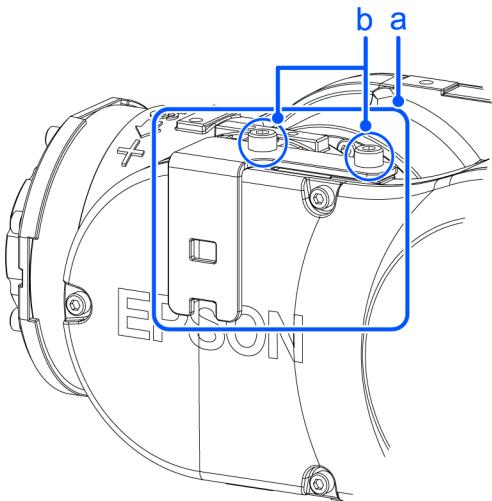
固定电缆时，请预留长度，使电缆在各关节动作时不会拉紧，并在使用弯曲半径R的电缆规格范围内。

第5关节用2

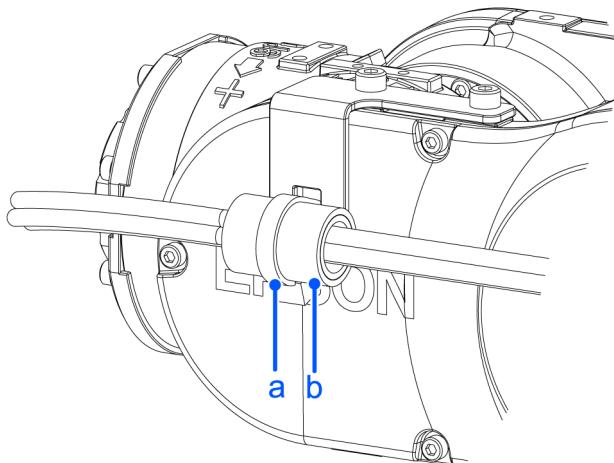
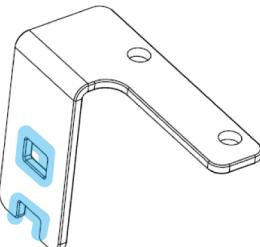
1. 将电缆固定金属板 (a) 安装到机械手。

内六角螺栓 (b)：4-M4×8

紧固扭矩：4.0 ± 0.2 N·m



2. 将扎带 (a) 穿过电缆固定金属板上的电缆固定用切口部分和长孔部分后，从电缆保护片 (b) 上面固定电缆。



要点

固定电缆时，请预留长度，使电缆在各关节动作时不会拉紧，并在使用弯曲半径R的电缆规格范围内。

2.6.6 用户配线与配管用选件

使用机械手的机内配线或配管进行末端夹具驱动作业时，请使用下述选件。

用户接头套件 (ø4直形)

随附品	数量	品牌	规格
ø4直接头	4	SMC	KQ2H04-M5N

* 标准附带。丢失或不足时，请追加采购。

用户接头套件 (ø4弯管)

随附品	数量	品牌	规格
ø4弯管接头	4	SMC	KQ2L04-M5N

* 标准附带。丢失或不足时，请追加采购。

标准用户连接器套件 (D-sub)

随附品	数量	品牌	规格
连接器	2	JAE	DE-9PF-N (焊接型)
扣件	2	HRS	HDE-CTH (4-40) (10)(嵌合螺丝: #4-40 UNC)

* 标准环境规格和洁净型规格的机械手标准附带。丢失或不足时，请追加采购。

防水用户连接器套件 (D-sub)

随附品	数量	品牌	规格
连接器	2	HARTING	09 67 009 5615 (焊接型)
扣件	2	HARTING	09 67 009 0538 (嵌合螺丝: #4-40 UNC)

* 防护型规格的机械手标准附带。丢失或不足时，请追加采购。

防水用户连接器套件 (Ethernet)

随附品	数量	品牌	规格
连接器	2	HARTING	09 45 145 1560

* 非标准附带。要使用时请购买。已使用其他连接器时，不符合保护等级IP67。请注意。

3. CX7-A 机械手

记载了设置与操作机械手的相关事项。

请务必在设置与操作之前阅读。

3.1 关于安全

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机械手及相关设备的开箱、运输和安装。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

使用本产品前，请先阅读本手册，和相关手册，确保正确使用。阅读之后请妥善保管，以便随时取阅，如有不明之处，请再次阅读。

本产品用于在隔离的安全区域内，搬运和组装零件。

3.1.1 关于正文中的符号

使用下述标记来记载安全注意事项。请务必阅读。



警告

如果用户忽视该指示或处理不当，可能会导致死亡或重伤。



警告

如果用户忽略该指示或处理不当，可能会因触电而受伤。



注意

如果用户忽略该指示或处理不当，可能会导致人身伤害或财产损失。

3.1.2 设计与安装注意事项

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机器人系统及相关设备的设计和安装。

进行设计的人员，请参考以下手册。

- “安全手册”
- “控制器手册”
- “机器人手册”

安装相关的注意事项，请参阅以下内容。

环境与安装

请务必阅读并根据注意事项安全地进行安装作业。

3.1.3 操作注意事项

请操作人员遵守下述安全注意事项。

⚠ 警告

- 进行机器人系统的操作前, 请认真阅读《安全手册》。如果未理解遵守事项进行机器人系统的操作, 则可能会导致重伤或重大损害, 非常危险。
- 操作机器人系统之前, 请确认安全防护棚内侧没有人。不过, 即使安全防护棚内有人, 也可以在示教操作模式下操作机器人系统。虽然动作, 始终处于受限状态(低速、, 低功率), 这样可确保作业人员的安全。但在机械手进行意想不到的动作时, 也可能会造成严重的安全问题, 非常危险。
- 如果在操作机器人系统期间机械手异常动作, 请立即按下紧急停止开关。

⚠ 警告

- 通过拔下电源插头来关闭机器人系统的电源。请务必将AC电源电缆连接到电源插头上, 切勿直接连到工厂电源上。
- 进行维护作业前请关闭控制器和周边设备的电源并拔下插头, 然后设置更换作业中的指示牌。如果在通电状态下作业, 可能会导致触电或机器人系统故障。
- 请勿在打开控制器电源的状态下插拔M/C电缆连接器。机械手可能会发生故障, 非常危险。此外, 如果在通电状态下作业, 可能会导致触电或故障。

⚠ 注意

- 原则上一个人操作机器人系统。如果需要多人操作该机器人系统, 请确保所有相关人员相互告知正在进行何种操作并采取所有必要的安全措施。
- 如果在动作角度小于5度的范围内重复操作关节, 在这样的情况下容易造成轴承油膜不足, 因此可能导致关节过早损坏。重复操作可能会导致过早损坏。为防止过早损坏, 请操作机械手, 使各轴移动大于30度, 大约每小时进行一次。
- 机器人低速动作(Speed: 5~20%)时根据机械臂方向与夹具末端负载的组合情况可能连续发生振动(共振)。振动为机械臂的自然振动频率所致, 可以通过以下措施进行控制。
 - 改变机器人速度
 - 改变示教点
 - 改变末端夹具负载

3.1.4 紧急停止

各机器人系统需要设有使作业人员能立即停止系统动作的装置。请利用控制器和所有其他装置的紧急停止输入, 安装紧急停止装置。

使用紧急停止开关前, 需了解以下事项。

- 只有在紧急情况下才能使用紧急停止开关来停止机械手。
- 若要在非紧急情况下停止机械手运行程序, 需使用分配至标准I/O的Pause(停止)或STOP(程序停止)命令。Pause与STOP命令不会关闭电机。因此, 制动器也不会工作。

在非紧急(正常)情况下, 如需使机械手处于紧急停止状态, 请在机械手不工作时按下紧急开关。

但在机械手正常动作时，请避免不必要的按下紧急停止开关。

可能导致以下的寿命缩短。

- 制动器的使用寿命

制动器锁定时会磨损制动器摩擦片，导致制动器寿命缩短。

- 制动器的正常寿命：

约2年（制动100次/天）

或约20,000次

- 减速机的使用寿命

对减速机施加冲击力时，可能会缩短减速机的寿命。

如果在操作时通过关闭控制器电源停止机械手，可能会发生以下问题。

- 缩短寿命和造成减速器损坏

- 关节的位置偏移

此外，如果在机械手操作时，机械手因控制器停电等类似的情况下被迫关闭，请务必在恢复电力时检查下列各点。

- 减速器是否受损

- 关节是否在正确位置

如果发生偏移，需进行调试。有关详细信息，请咨询当地销售商。

紧急停止时的停止距离

按下紧急停止开关后，正在运行的机械手不会立即停止。影响停止时间和停止距离的条件如下。

- 末端夹具重量、WEIGHT设置、ACCEL设置、工件重量、SPEED设置、动作姿态 等

机械手的停止时间及停止距离，请参阅以下内容。

[Appendix B：紧急停止时的停止时间和停止距离](#)

3.1.5 安全防护(SG)

请在机械手周围设置安全防护栅，并在安全防护栅的出入口处安装安全防护装置。

本手册中所述的“安全防护”是指带有进入安全防护栅所需互锁的安全装置。具体为安全门开关、安全护栏、安全光幕、安全闸门、安全地垫等。安全防护输入用于通知机器人控制器可能有作业人员在安全门内。在安全功能管理器中，必须分配一个安全防护（SG）。

打开安全防护时保护停止生效，进入安全防护打开状态（显示：S0）。

- 安全防护开启

进入动作禁止状态。要使机器人重新开始运行，可以关闭安全防护释放闩锁并继续执行程序，或者激活使能电路，将机器人运行模式更改为TEACH或TEST。

- 安全防护关闭

机器人可以在无限制状态下（高功率运作）自动运行。

⚠ 警告

- 当作业人员在安全防护栅内工作时，其他人不小心解除安全防护是非常危险的。为保护在安全防护栅内工作的作业人员，请对闩锁释放开关采取上锁挂牌措施。
- 为了保护在机器人附近作业的人员，请务必连接安全防护开关并确保其正常工作。

安装安全防护栅

在机械手的最大区域内安装安全防护栅时，请结合SLP等安全功能。请充分考虑末端夹具和要夹紧的工件尺寸，使移动部件和安全防护栅之间没有干扰。

安装安全防护

安全防护的设计需符合以下条件。

- 使用钥匙开关型的安全设备时，请使用强制打开互锁触点的类型。请勿使用由于互锁自身的弹簧打开触点（变为打开状态）的类型。
- 对于互锁机制类型，请勿禁用互锁机制。

考虑停止距离

即使安全防护开启时，正在运行的机械手不会立即停止。影响停止时间和停止距离的条件如下。

- 末端夹具重量、WEIGHT设置、ACCEL设置、工件重量、SPEED设置、动作姿态 等

机械手的停止时间及停止距离，请参阅以下内容。

[Appendix C：安全防护开启时的停止时间和停止距离](#)

安全防护操作上的注意事项

请尽量避免在在电机励磁时打开安全门。频繁的安全门输入会影响继电器的寿命。

- 继电器的正常寿命：约20,000次。

3.1.6 电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法

可使用以下2种方法解除电磁制动器。请按照任一步骤方法解除电磁制动器，然后直接用手移动机械臂。

■ 使用制动解除单元时

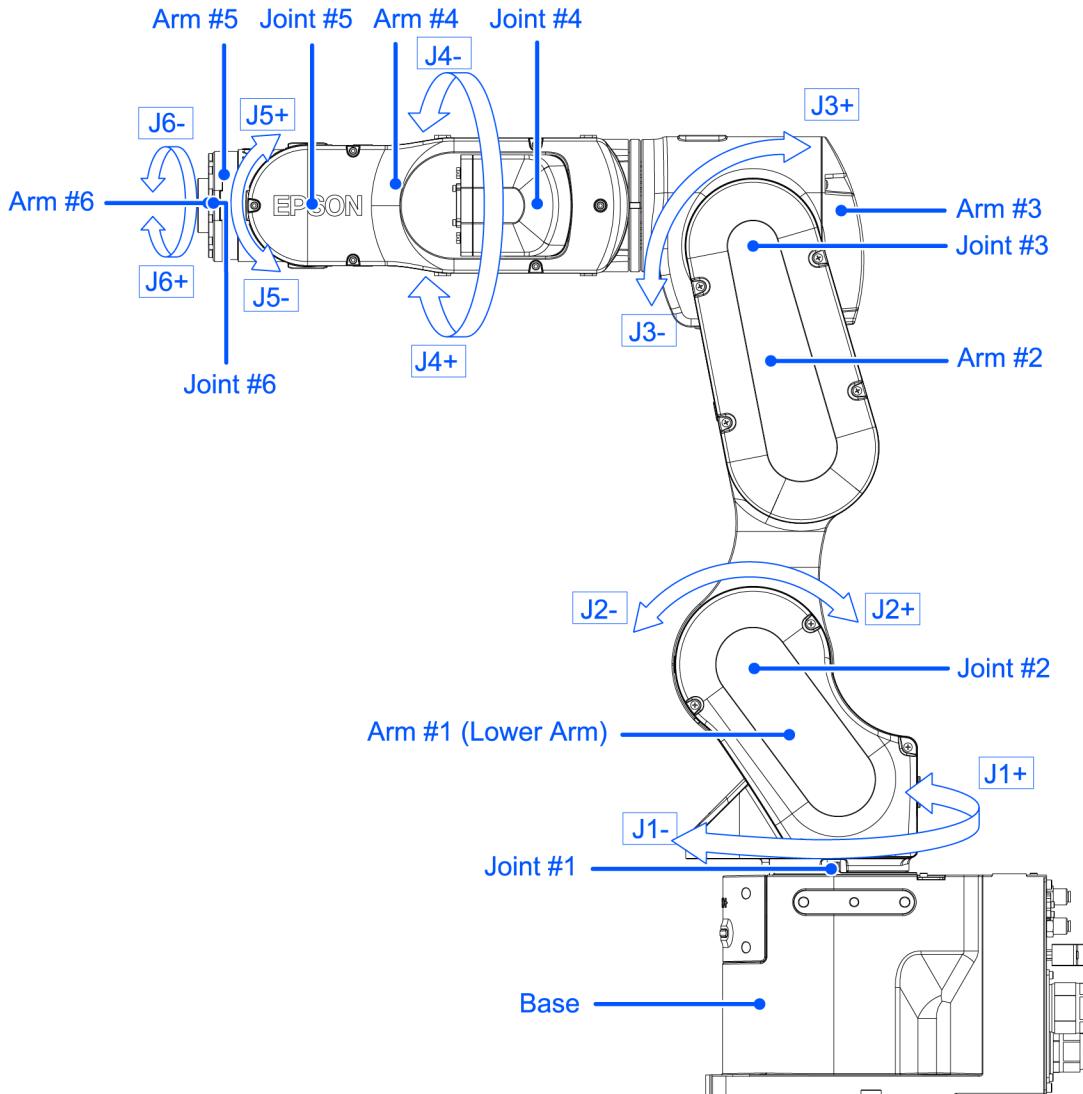
主要是在刚开箱之后或控制器处于未启动状态时

■ 使用软件时

软件处于可使用状态时

电磁制动器动作期间（紧急停止状态等），即使用手按压所有的机械臂，也不会进行动作。

各机械臂的动作方向



3.1.6.1 使用制动解除单元时

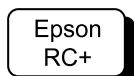
包括制动解除单元选件。有关详细信息，请参阅下述内容。

选件

3.1.6.2 使用软件时

⚠ 注意

- 通常需逐一释放各关节的制动器。如果需要同时释放两个以上关节的制动器，则需特别注意。同时释放两个以上关节的制动器，机械臂可能会发生意外动作，并造成手指夹伤或机械手损坏、故障。
- 解除制动器时机械臂可能会因自重而下降，或朝预料之外的方向移动。请采取相应措施防止手臂自由下落，并在开始工作前检查周围区域确保安全。
- 释放制动器之前，务必将紧急停止开关放在手边。当紧急停止开关没有在手边，若发生误操作等导致机械臂下降时，可能会造成机械手损坏或故障。



释放紧急停止开关后，需执行[命令窗口]中的以下命令。

>Reset
>Brake Off, [解除制动的机械臂 (1~6)]

执行以下命令重新开启制动器。

>Brake On, [开启制动的机械臂 (1~6)]

3.1.7 低功率模式时的注意事项

在低功率状态下，机器人会以低速和低扭矩动作。但也可能会产生下表所示的较高扭矩，以支撑机器人的自身重量。否则可能导致手指被夹伤，或由于机械手与周边设备发生干涉而导致机械手损坏或故障。操作时，请多加注意。

低功率模式时的最大关节输出扭矩 [单位: N · m]

关节		第1	第2	第3	第4	第5	第6
关节输出扭矩	CX7-A701***	51.00	160.27	86.70	32.89	32.72	19.71
	CX7-A701***W	188.71					
	CX7-A901***	63.59	245.71	110.57	32.89	32.72	19.71
	CX7-A901***W	263.92					



- 在低功率状态下，请小心操作机器人，导致夹手或设备损坏或机器人故障。

3.1.8 警告标签

机械手主体贴有以下警告标志。贴有警告标志的位置，代表其附近存在特定的风险。请谨慎操作。为了安全的操作并维护机械手，请务必遵守警告标志上的注意事项。请勿破坏、损坏或撕毁这些警告标签。

3.1.8.1 警告标签

A



如果在通电时触碰控制器内部通电零件，可能会触电。

B

可能会因高温而导致烫伤。

C

解除制动器时，请注意因机械臂自重而产生的下降和旋转。

机械手与制动解除单元选件上面也有该警告标签。

使用制动解除单元时：

有关使用制动解除单元解除制动器的方法，请参阅以下章节内容。

[电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法](#)

3.1.8.2 标签

1

记载了产品名称、型号、序列号、相应的法律法规信息、产品规格 (Weight、MAX. REACH、MAX. PAYLOAD、AIR PRESSURE、Motor Power)、Main document No.、生产商、进口商、生产日期和生产国家等。

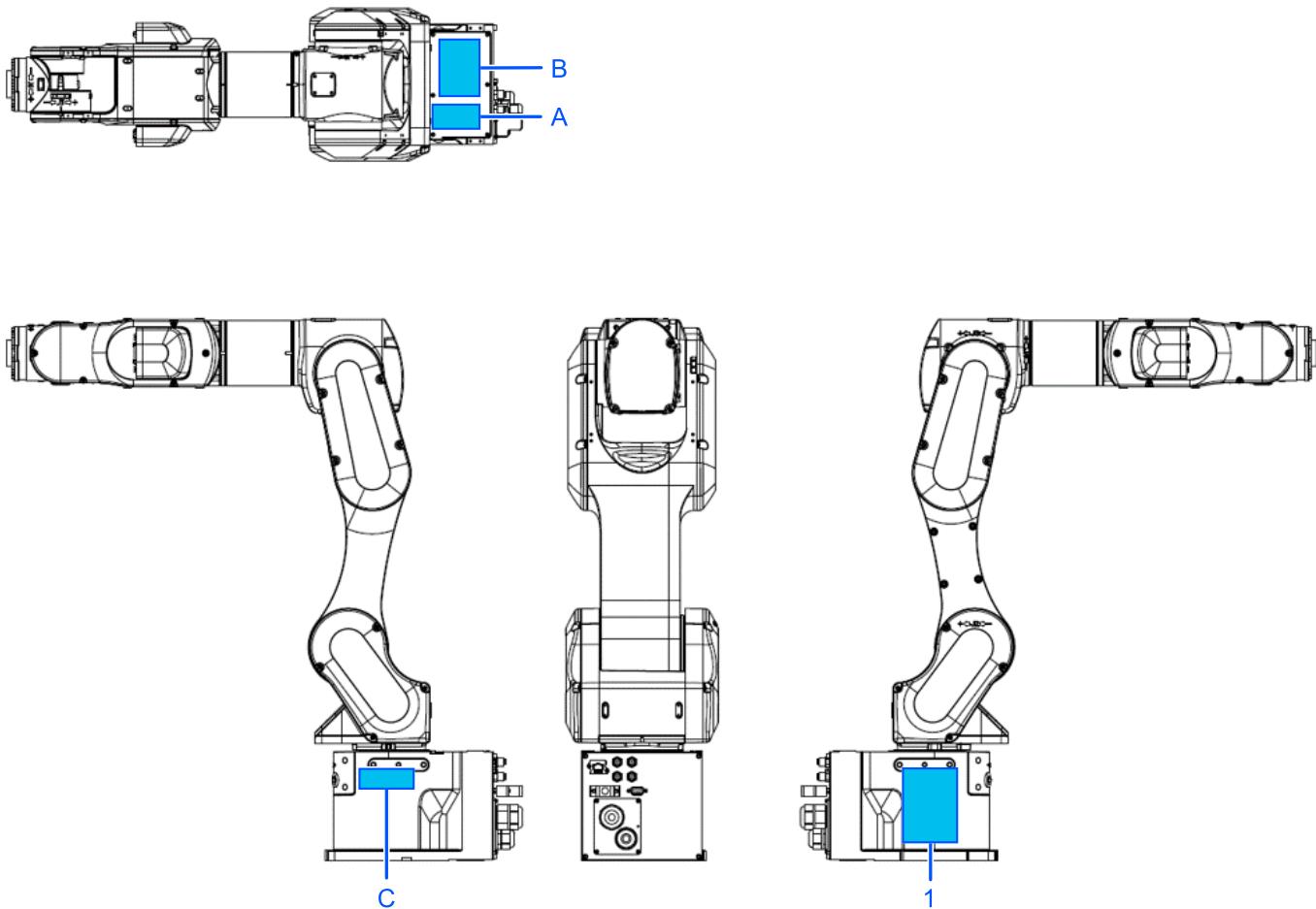
详情请参阅贴在产品上的标签。

2

表示吊环螺栓的安装位置。有关吊环螺栓的使用示例，请参阅以下章节内容。

[环境与安装](#)

标示位置



3.1.9 紧急状态和异常状态时的对策

3.1.9.1 机械手发生碰撞

如果机械手与机械挡块或周边设备等发生碰撞，请立即停止使用并联系销售商。

3.1.9.2 当被机械手卡住

如果作业人员被卡在机械手和安装台架或其他机械部件之间，请按下紧急停止开关，并解除对象机械臂的制动器，然后手动移动机械臂。

关于制动解除方法

- 使用制动解除单元时，请参阅以下章节内容。

制动解除单元

- 使用软件时，请参阅以下章节内容。

使用软件时

3.2 规格

3.2.1 型号

CX7-A 701S □ □
[a] [b] [c] [d] [e]

- a: 机械臂长
 - 7: 700 mm (型号: CX7)
 - 9: 900 mm (型号: CX7L)
- b: 制动器
 - 1: 所有关节都附带制动器
- c: 环境
 - S: 标准 *1
 - C: 洁净型&ESD (防静电) *1
 - P: 防护型 *2
- d: 安装方式
 - □: 台面安装
 - R: 吊顶安装 *2
 - W: 侧壁安装 *2
- e: 机内配线
 - □: 有
 - -NIW: 无

*1 IP20同等规格

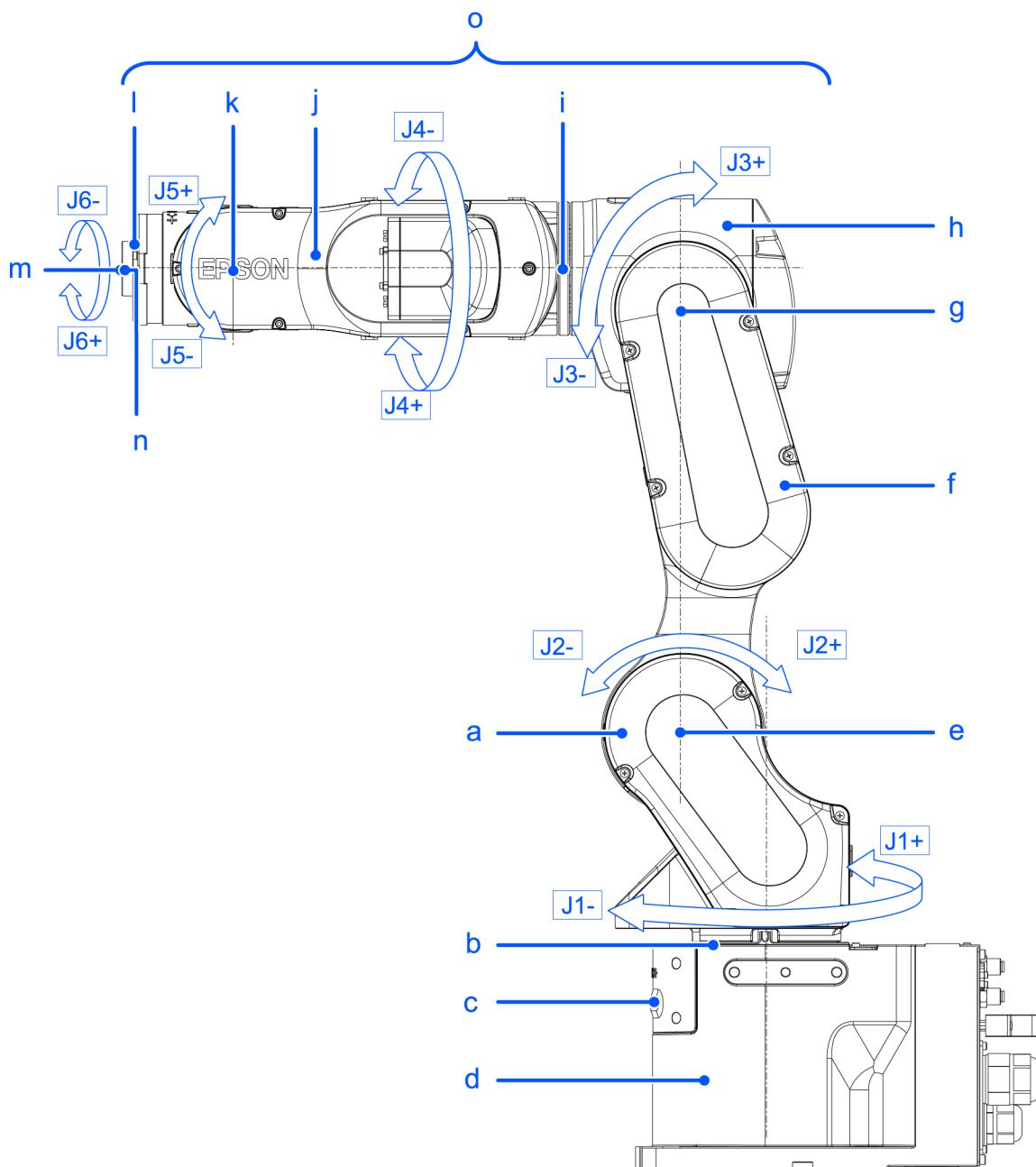
*2 IP67

*3 出厂时全部设为“台面安装”或“侧壁安装”。作为“吊顶安装”使用机械手时，请客户自行进行机型设定。

机型变更步骤

- “Epson RC+用户指南 - 机器人设置”

3.2.2 各部分名称和动作方向

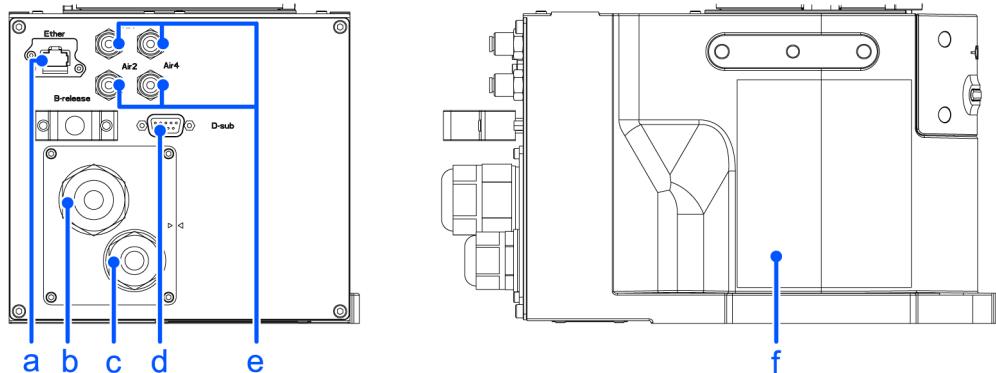


符号	说明
a	第1机械臂 (下臂)
b	第1关节 (整体旋转)
c	LED指示灯 (电机开启时点亮)
d	底座
e	第2关节 (下臂摆动)
f	第2机械臂
g	第3关节 (上臂摆动)
h	第3机械臂
i	第4关节 (手腕旋转)

符号	说明
j	第4机械臂
k	第5关节（手腕摆动）
l	第5机械臂
m	第6机械臂
n	第6关节（末端夹具旋转）
o	上臂（第3~6机械臂）

要点

LED指示灯亮起或控制器电源开启时，机械手处于通电状态。（可能会因机械手的姿态而看不到LED指示灯。还请多加注意。）如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。请务必在关闭控制器电源的状态下进行维护作业。

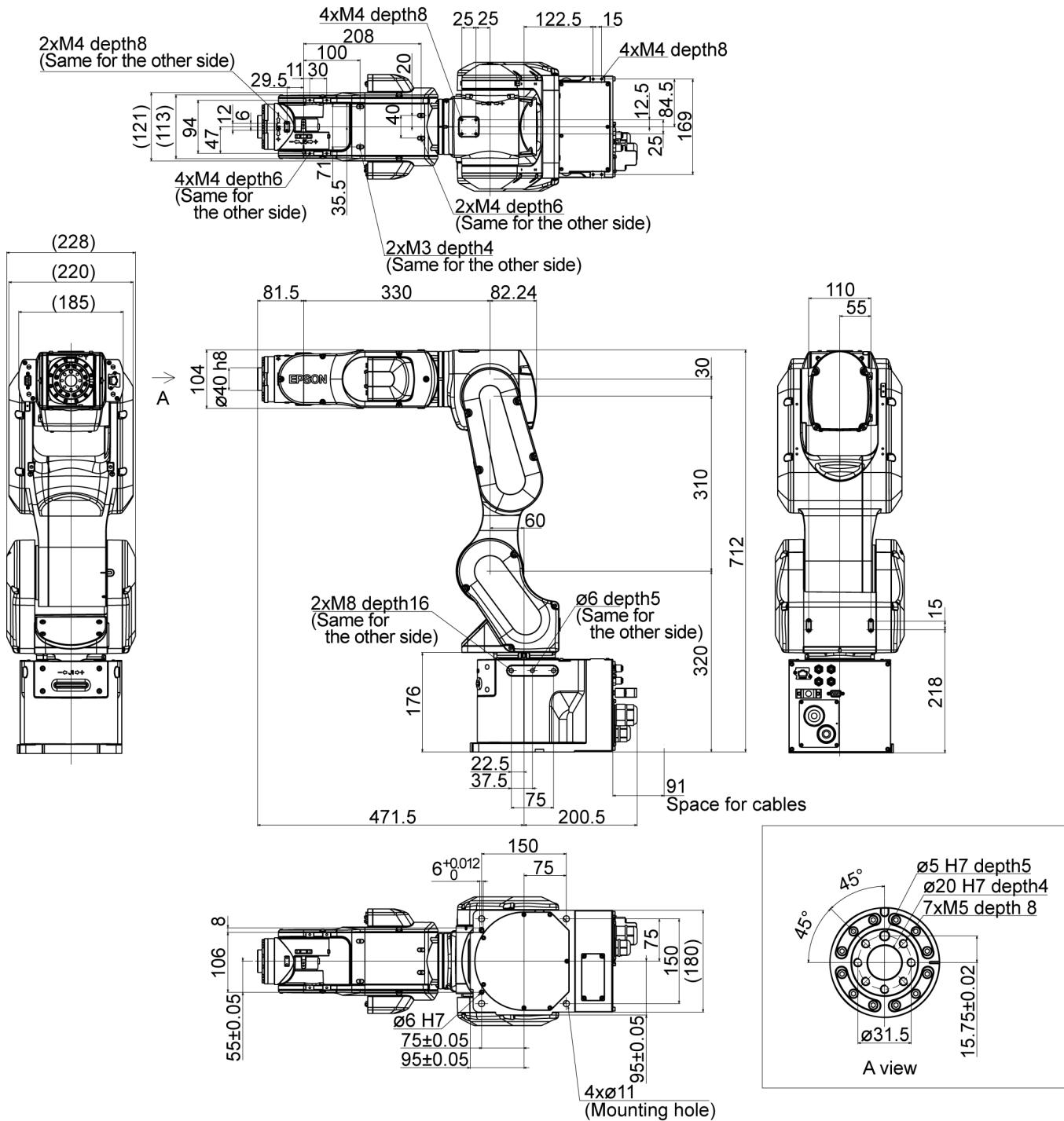


符号	说明
a	用户电缆连接器 (Ether连接器)
b	电源电缆
c	信号电缆
d	用户电缆连接器 (9 针 D-sub 连接器)
e	ø4 mm 配管用一键式接头
f	铭牌 (机械手的序列号)

3.2.3 外形尺寸

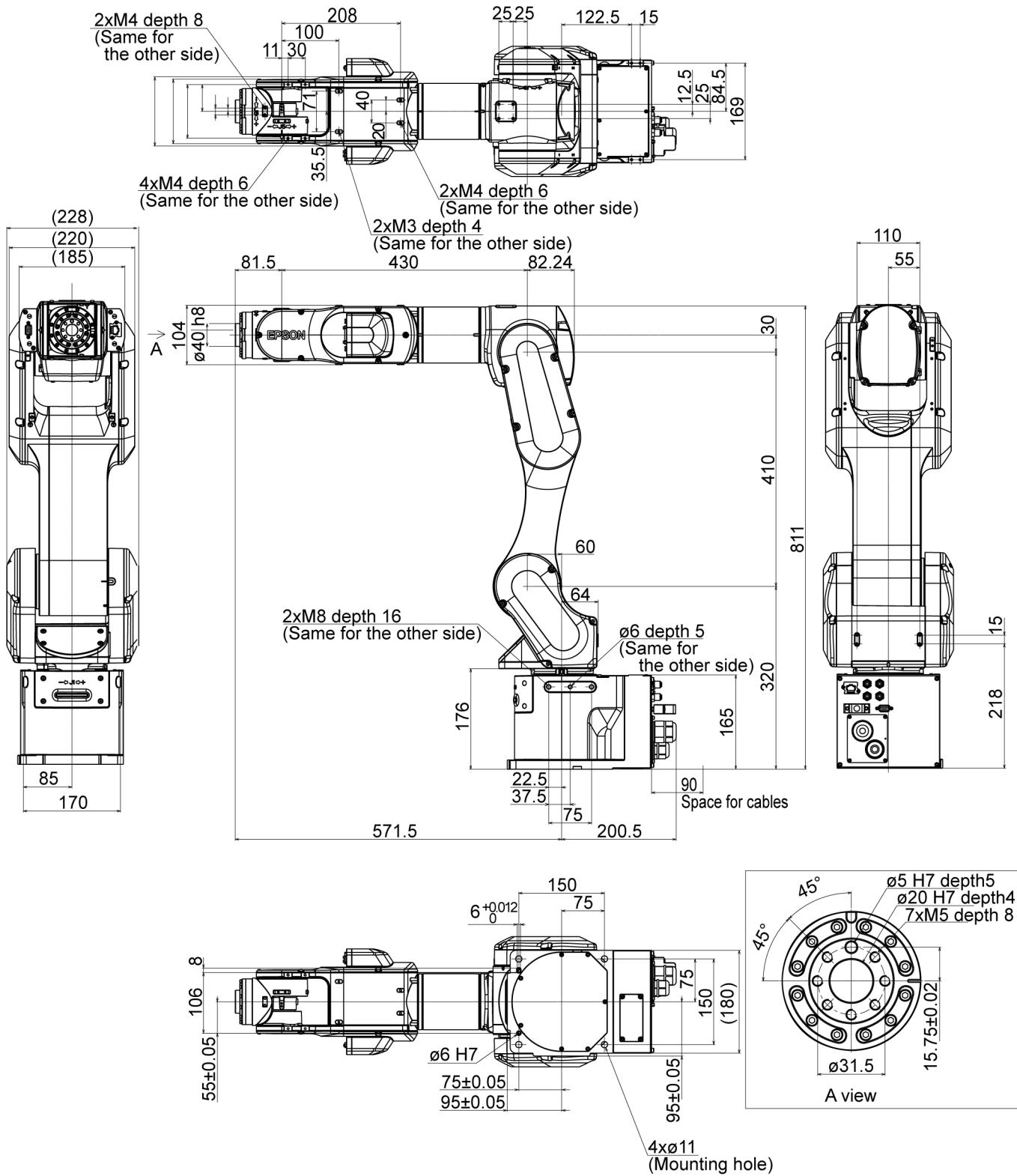
3.2.3.1 CX7-A701***

[单位: mm]



3. 2. 3. 2 CX7-A901***

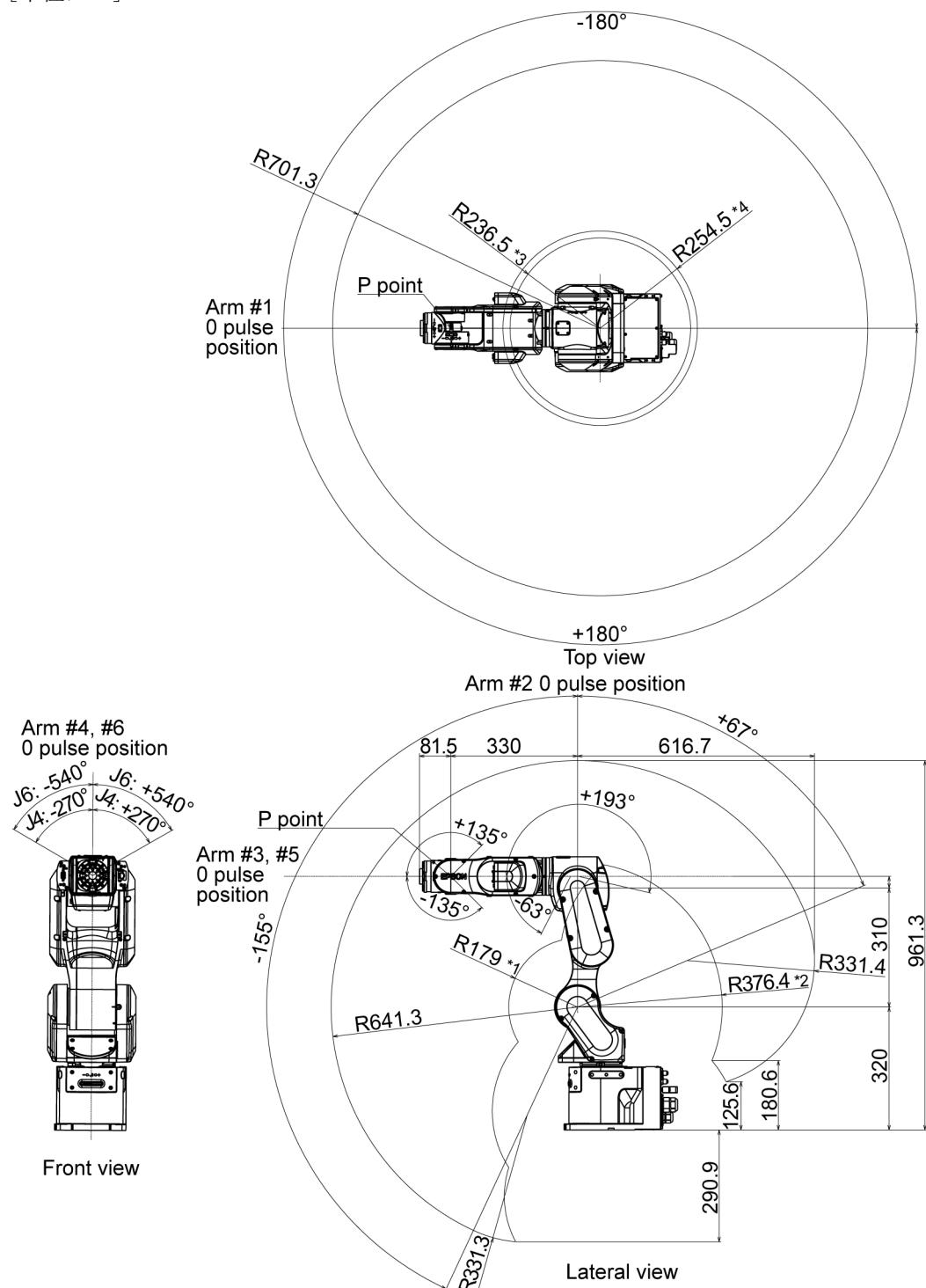
[单位: mm]



3.2.4 标准动作区域

3.2.4.1 CX7-A701***

[单位: mm]



(deg. = °)

*P点 (P point): 第4关节、第5关节、第6关节的旋转轴交点

*1: 第3关节倾斜 -63° 从侧面看到的P点位置 (第2关节中心 - P点中心)

*2: 第3关节倾斜 $+193^\circ$ 从侧面看到的P点位置 (第2关节中心 - P点中心)

*3: 第3关节 倾斜-63° 从上部看到的P点位置（第1关节中心 - P点中心）

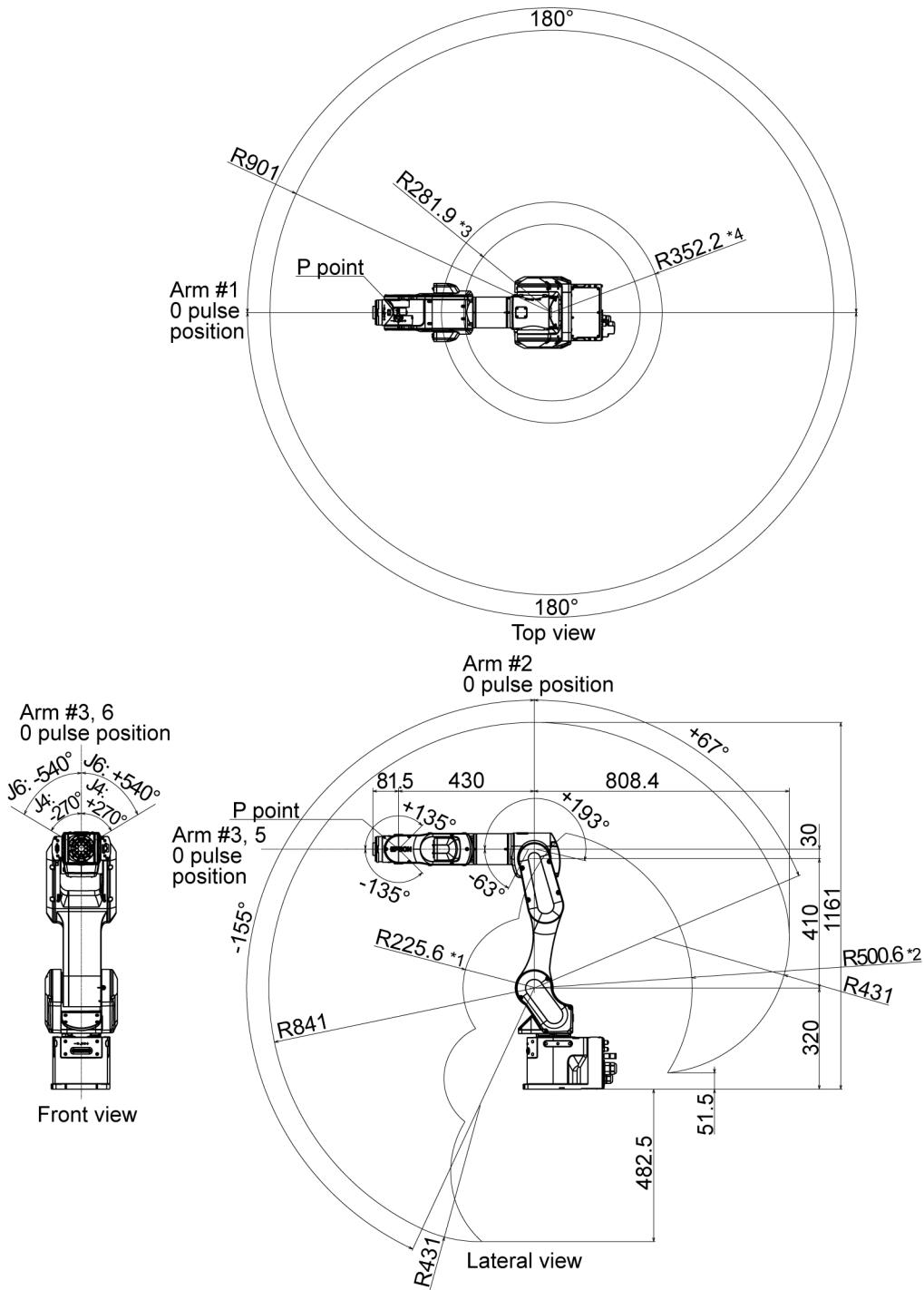
*4: 第3关节倾斜+193° 从上部看到的P点位置（第1关节中心 - P点中心）

⚠ 注意

- 让机械手进行动作时，请注意主要的机械臂（第1、2、3机械臂）的姿态。第5机械臂与姿态无关，以固定的角度进行动作。手腕部分可能会因主要的机械臂的姿态而接触机械手主体，这可能会导致机械手损坏或发生故障。

3. 2. 4. 2 CX7-A901***

[单位: mm]



(deg. = °)

*P点 (P point): 第4关节、第5关节、第6关节的旋转轴交点

*1: 第3关节倾斜-63° 从侧面看到的P点位置 (第2关节中心 - P点中心)

*2: 第3关节倾斜+193° 从侧面看到的P点位置 (第2关节中心 - P点中心)

*3: 第3关节 倾斜-63° 从上部看到的P点位置（第1关节中心 - P点中心）

*4: 第3关节倾斜+193° 从上部看到的P点位置（第1关节中心 - P点中心）

⚠ 注意

- 让机械手进行动作时，请注意主要的机械臂（第1、2、3机械臂）的姿态。第5机械臂与姿态无关，以固定的角度进行动作。手腕部分可能会因主要的机械臂的姿态而接触机械手主体，这可能会导致机械手损坏或发生故障。

3.2.5 规格

3.2.5.1 规格表

有关各机型的规格表，请参阅以下章节内容。

[CX7 规格表](#)

3.2.5.2 选件

有关详细信息，请参阅下述内容。

[选件](#)

3.2.6 机型设定方法

机械手的机型是出厂设置的。

⚠ 注意

- 如需变更机型，请务必谨慎操作。一旦设置有误，机械手可能会进行异常动作或无法运转，甚至可能引起安全问题。

特殊规格的机械手，会在机械手铭牌（S/N标签）处，注明特殊规格型号（MT***）或（X***）。

特殊规格型号的机型设定方法可能存在差异。请确认特殊规格型号并咨询当地经销商。

可通过软件设置机械手的机型。有关详细信息，请参考以下手册。

“Epson RC+用户指南 - 机器人配置”

3.3 环境与安装

机器人系统的设计和安装，需由经过本公司和经销商的机器人入门培训的人员进行。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

3.3.1 环境

为发挥并维持本机的性能并安全地进行使用，请将机械手安装于符合下述条件的环境中。

项目	条件
环境温度*	安装：5~40° C 运输和保管：-20~60° C
环境相对湿度	安装：10~80%（不得结露） 运输和保管：10~90%（不得结露）
电快速瞬变脉冲群抗扰度	1kV或以下（信号线）
静电抗扰度	4 kV或以下
海拔	1,000 m或以下

* 环境温度条件仅为机械手的适用条件。连接控制器时的环境条件，请参阅机器人控制器手册。

要点

如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，可能会在重新开始运行时，因驱动器电阻较大而发生碰撞感知的错误。这种情况下，建议预热10分钟后再运行。

要点

若机械手的2.5米范围内有，如栅栏或梯子等导体，请将导电体接地。

各环境规格机械手的安装环境，需满足以下条件。

环境规格	条件
S、C、P	<ul style="list-style-type: none"> - 设置在室内。 - 避免阳光照射。 - 不传递冲击与振动等。 - 远离电气干扰源。 - 无爆炸危险 - 无大量辐射
S、C	<ul style="list-style-type: none"> - 远离灰尘、油烟、盐分等其它污染物。 - 远离易燃或腐蚀性溶剂和气体。 - 远离有机溶剂、酸、碱、氯类切削液等。 - 远离水源

安装防护型机械手时，使用环境的注意事项如下。

- 支持防护等级IP67 (IEC 60529, JIS C0920)。可在飘落粉尘、水、水溶性切削油等的环境中使用。
- 可以安装在空气中有悬浮灰尘、油烟或铁粉等环境中，但应避免含有会降低丁腈橡胶油封、O型环、填料密封和液态垫圈密封性能的任何污染物。

- 请勿在有酸碱等腐蚀性液体或液体飞溅的环境中使用。
- 安装在有盐碱成分飞溅的环境中时，机械手本体可能会生锈。
- 机械手表面有基本的耐油性，但如果在特殊油脂环境中使用时，需提前确认使用条件。有关详细信息，请咨询当地销售商。
- 如在温度与湿度急剧变化的环境中时，机械手内部可能会产生结露。
- 当用于食品搬运的应用时，需提前确认机械手是否会污染食物。有关详细信息，请咨询当地销售商。
- 防护型规格机械手的控制器，不支持防护功能。控制器需安装在满足控制器使用条件的环境中。

要点

若要在不符合上述条件的场所使用，请与销售商联系。

警告

- 请务必在控制器电源电缆上使用漏电断路器。如果未使用漏电断路器，则可能因漏电导致触电或故障。请根据不同型号选择漏电断路器。有关详细信息，请参考以下手册。
“机器人控制器手册”

注意

- 清洁机器人时，请勿用酒精或苯等用力擦拭。否则可能会导致涂装面光泽度降低。

3.3.2 机械手的安装尺寸

安装面积

除了安装机械手、控制器与外围装置等所需的面积之外，请确保下述最低所需限度的额外空间。

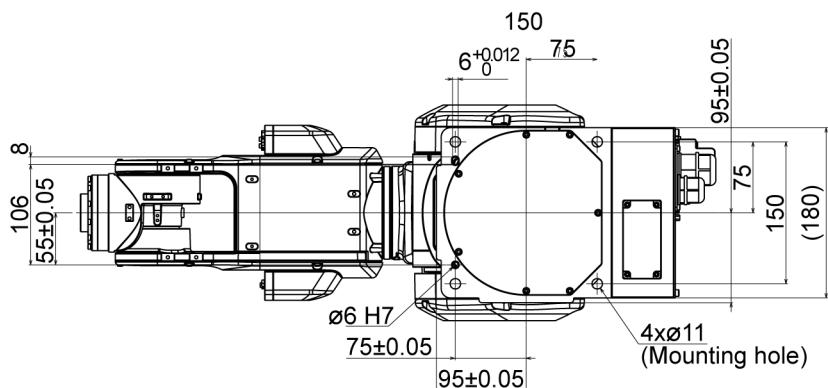
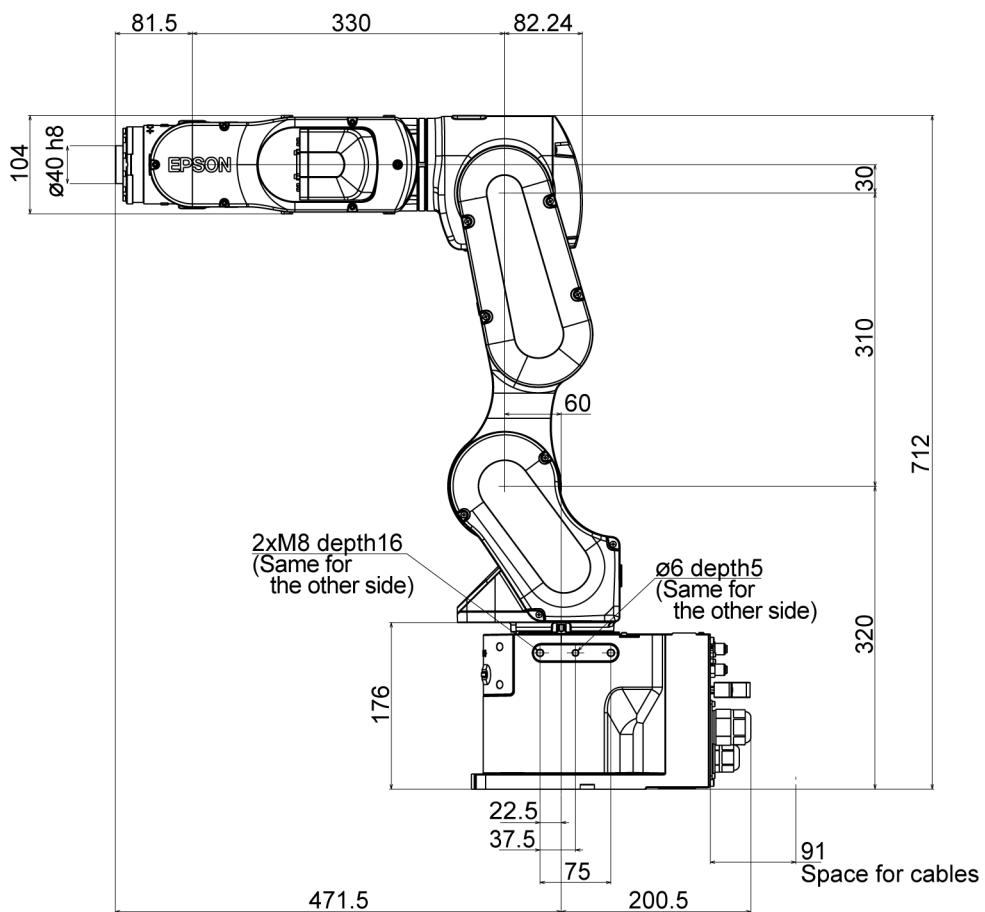
- 示教用空间
- 维护、检查用空间（夹具安装、安全防护棚内安全作业所需的空间）
- 电缆用空间

要点

- 安装时，请注意与障碍物之间的距离。
- 有关M/C电缆的最小弯曲半径，请参阅以下章节内容。
[CX7 规格表](#)
- 此外，请确保不会使其它电缆极端弯曲的空间。

CX7-A701***

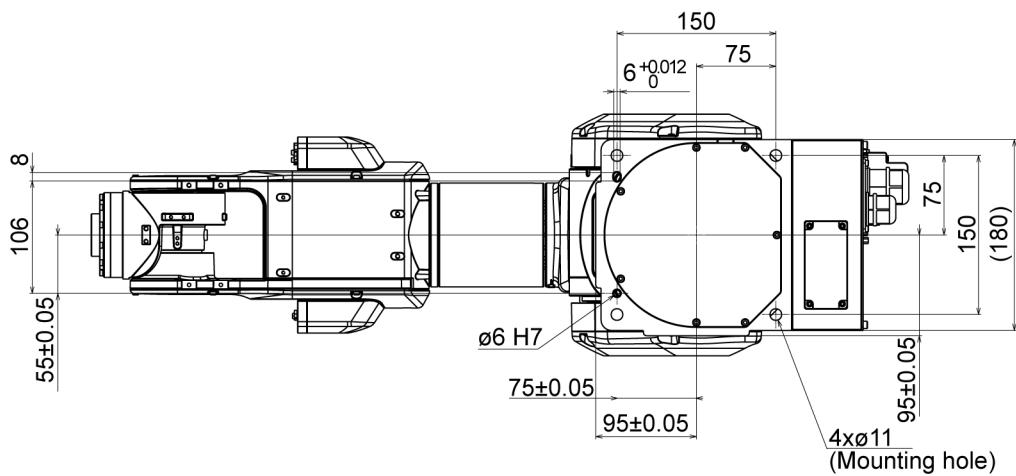
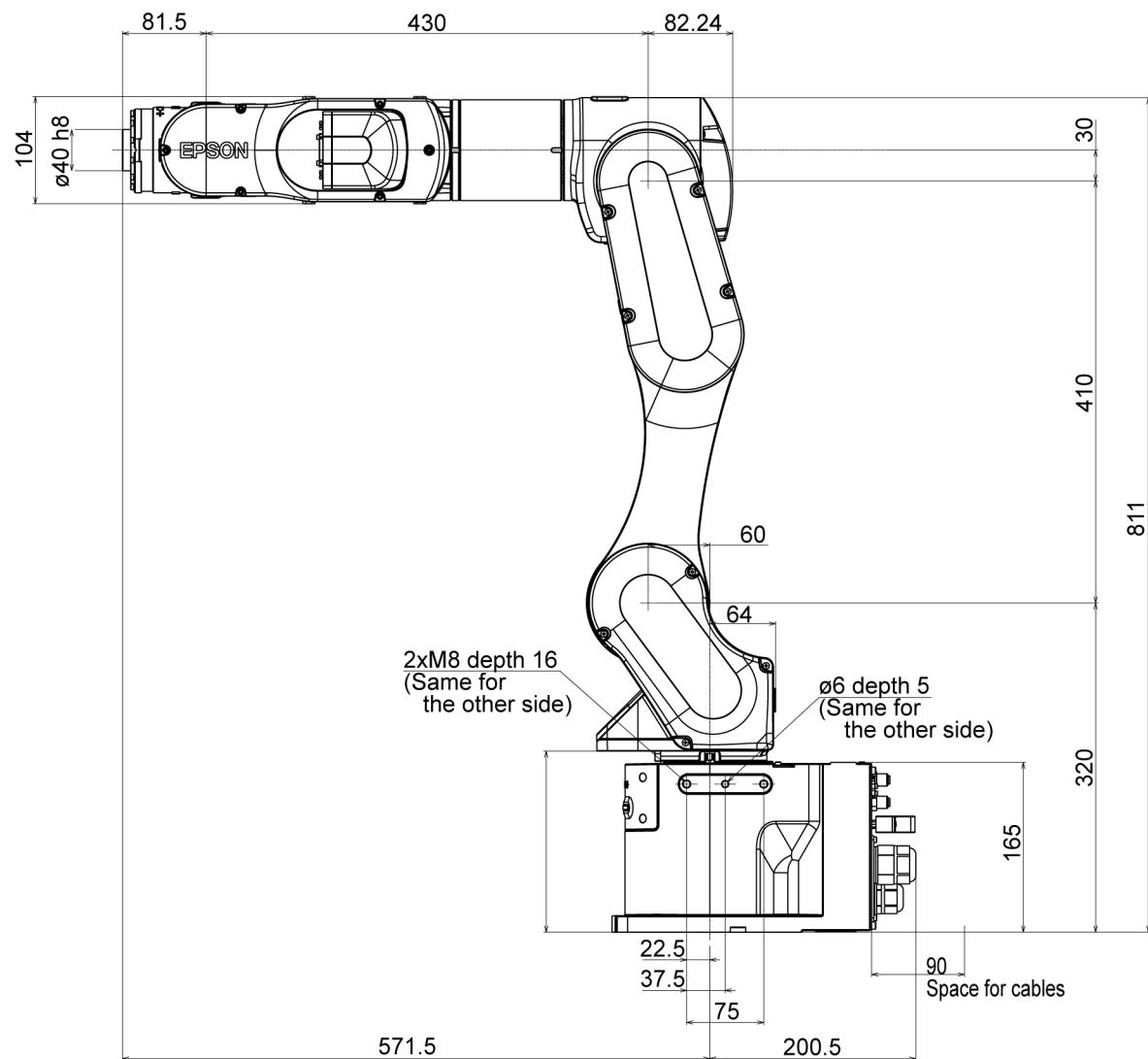
[单位: mm]



depth = 螺纹孔深度

CX7-A901***

[单位: mm]



depth = 螺纹孔深度

3.3.3 开箱、搬运、安装

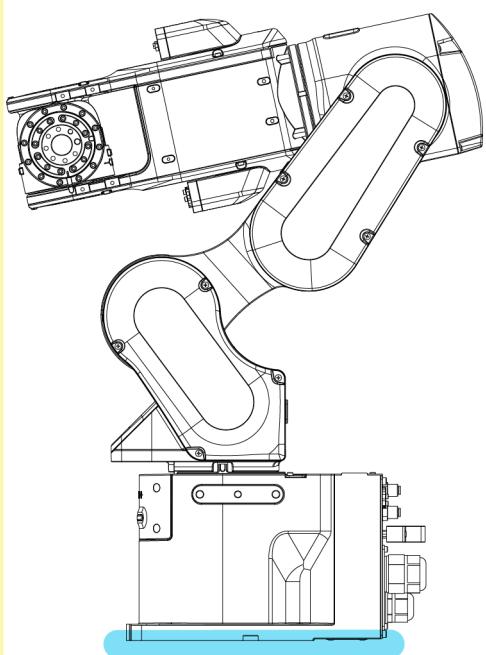
请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机械手及相关设备的移设与安装。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

⚠ 警告

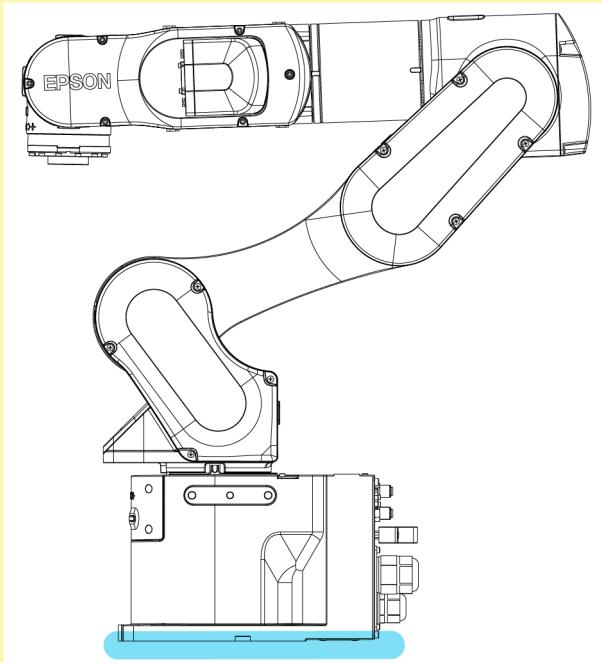
- 请由具有资格的作业人员进行司索、起重机起吊作业与叉车驾驶等搬运作业。无从业资格的人员进行操作非常危险，可能会导致重伤或重大损害。
- 吊起机械手时，请用手扶住以确保平衡。起吊不稳则可能会因机械手掉落而导致重伤或重大损害，非常危险。
- 机器人系统必须安装防护装置以确保安全。有关安全防护，请参阅以下手册。
“Epson RC+用户指南 – 关于安全：安装及设计注意事项”
- 将机器人安装在具有足够空间的位置处，以便在机器人握住工件完全延伸机械臂时防止工具或工件接触墙壁或安全护板。如发生碰撞可能会导致人员重伤或重大设备损害。
- 接通电源或操作机械手之前需进行固定。否则，可能会因机械手掉落而导致重伤或机械手系统重大损害，非常危险。
- 安装与操作机械手之前，请确保机械手的所有部件就位且无外部缺陷。部件缺失或不良可能会导致机械手操作不当。这样可能会导致重伤或重大损害，极其危险。

⚠ 注意

- 请尽可能以交货时的相同方式用台车等搬运机械手。
- 拆卸固定在搬运器具上或包装箱中的机械手固定螺栓或设置螺栓时，请进行支撑，以防机械手翻倒。如果拆下固定螺栓或设置螺栓且未提供支撑，机械手则会翻倒，可能会夹住手或脚。
- 搬运机械手时，请固定在搬运器具上，或由2人或以上人员进行搬运。另外，请勿将手放在底座下面（阴影处）。否则可能会导致手指被夹，非常危险。
 - CX7-A701***



- CX7-A901***



本体重量

	CX7-A701***	CX7-A901***
标准环境 (-NIW)、洁净型 (-NIW) 规格	32 kg: 70.5 lb (磅)	33 kg: 72.8 lb (磅)
标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格	33 kg: 72.8 lb (磅)	35 kg: 77.2 lb (磅)
防护型规格	34 kg: 75.0 lb (磅)	36 kg: 79.4 lb (磅)

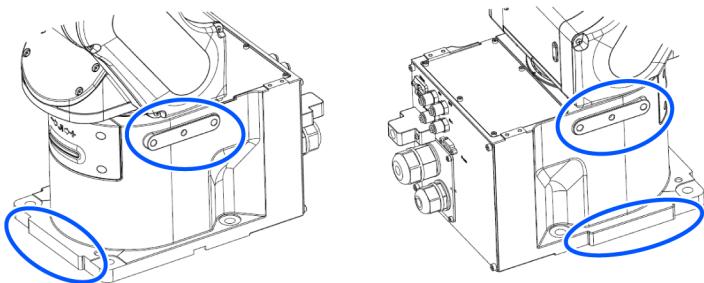
- 要搬运机械手时，请务必小心。否则可能会撞到连接器并导致其损坏。



- 搬运机械手进行拆包或搬运时，应避免对机械臂或电机施加外力。
- 长距离搬运时，请直接将机械手固定在搬运器具上以防翻倒。另外，请根据需要，进行与交货时相同的包装后再搬运。
- 安装机械手时必须避免与建筑、结构体、公共设施和其他可能造成卷入危险或挤压点的机器和设备的干扰。否则可能会撞到外围设备或夹住人体。
- 根据安装台面的刚性情况，操作期间可能发生振动（共振）。如果发生振动，提高台面刚性或改变机械手的速度或加/减速。

保护胶带

请拆下保护胶带（4处）。



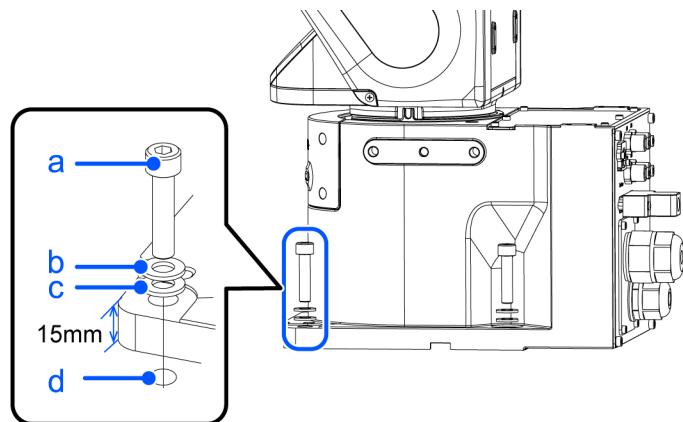
固定螺栓

有关尺寸, 请参阅下述内容。

机械手的安装尺寸

机械手底座的固定用螺栓孔有4处。固定用螺栓为M12规格。请使用符合ISO898-1性能等级10.9或12.9标准的固定用螺栓。

紧固扭矩: $100.0 \pm 5.0 \text{ N} \cdot \text{m}$ ($1,020 \pm 51 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$)



符号	说明
a	$4 \times M8 \times 35$
b	$4 \times$ 弹簧垫圈
c	$4 \times$ 平垫圈
d	螺纹孔 (深20 mm或以上)

台面

未提供用于锚固机械手的台面。请客户自行制作用于固定机械手的台面。

台面的形状与大小因机器人的用途而异。在此列出了机械手所要求的条件, 供设计台面时参考。

台架不仅可以支撑机器人的重量, 还可以在机器人以最大加减速速度操作时支撑其动态动作。提供充足的横梁以产生充分的强度。

如下所示为机械手动作产生的转矩与反作用力。

型号	CX7-A701***	CX7-A901***
水平面旋转时最大扭矩 (N · m)	460	550
水平方向最大反作用力(N)	1100	970
垂直面旋转时最大扭矩 (N · m)	810	990
垂直方向最大反作用力(N)	2100	1800

为了抑制振动，建议机械手安装面的板使用厚度为30 mm或以上的钢板。

按最大高度条件，钢板表面粗糙度为 $25 \mu\text{m}$ 或以下即可。

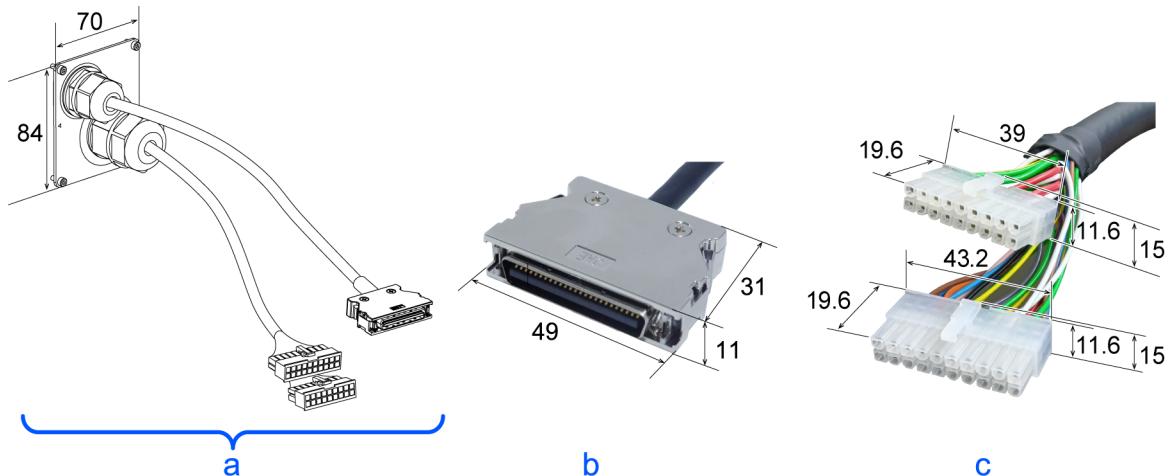
请将台面固定在外部（地面等）并且不会产生移动。

机械手安装面的平面度需在0.5 mm或以下，倾斜度在0.5° 或以下。安装面的平面度不够，可能会损坏底座，或影响机器人性能。

使用可调节台架高度的调解式支撑脚时，请使用直径大于M16的螺丝。

连接器

在台架上开孔并穿过电缆时，请参阅下图所示的连接器尺寸。(单位: mm)



符号	说明
a	M/C电缆
b	信号电缆连接器
c	电源电缆连接器

请勿从机械手主体上拆下M/C电缆。

要点

有关在台面中放置控制器时的环境条件（空间条件），请参阅机器人控制器手册。

安装洁净型&ESD机械手时，请按照以下步骤安装。

1. 在无尘室外部进行开箱。
2. 用螺栓将机器人固定在搬运器具(或托盘)上，以防机器人翻倒。
3. 用沾有少量乙醇或纯水的无纺布擦拭机器人表面。
4. 搬入到无尘室内。
5. 将机械手固定在台面上。

3.3.4 电缆连接

⚠ 警告

- 请务必在关闭控制器与相关装置电源并拔出电源插头之后进行更换作业。如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。
- 请务必将AC电源电缆连接到电源插头上，切勿直接连到工厂电源上。通过拔下电源插头来关闭机器人系统的电源。AC电源电缆连接在工厂电源时进行作业极其危险，可能会导致触电或机器人系统故障。
- 请将电缆连接牢固。请注意不要强行弯曲电缆类等，以免向电缆施加负荷。(另外，请勿在电缆上放置重物，强行弯曲或拉拽电缆。)否则，可能会导致电缆损伤、断线或接触不良，致使触电或系统动作不正常。
- 请务必在关闭控制器与相关设备电源并拉起警告标志（例如请勿通电）之后进行配线。如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。
- 通过与控制器的连接来实施机械手的接地。确保安装控制器并连接电缆。不正确连接底线可能会导致火灾或触电隐患。
- 连接或更换制动解除单元和外部短接连接器时，请关闭控制器与制动解除单元的电源。在接通电源的状态下装卸连接器可能会导致触电。

⚠ 注意

- 将机械手连接至控制器时，请勿弄错连接关系。如果弄错连接关系，不仅机器人系统无法正常动作，还可能会造成安全问题。机械手与控制器的连接方法因控制器而异。有关连接的详细信息，请参阅以下手册。
“机器人控制器手册”
- 请由经过认定的作业人员或有资格的人员进行配线作业。如果由不具备相关知识的人员进行配线作业，则可能会导致受伤或故障。
- 如果在未连接制动解除单元或外部短接连接器的情况下操作机械手，则无法释放制动器并可能会导致其损坏。
使用制动解除单元后，请务必连接外部短接连接器至机械手，或检查制动解除单元连接器的连接。

洁净型规格机械手

机械手为洁净型规格时，需要连接排气系统。有关排气的详细信息，请参考以下章节内容。

CX7 规格表

防护型规格机械手

机械手为防护型规格时，请注意下述事项。

⚠ 注意

- 在特殊环境条件（灰尘和油烟等不利条件）下操作机械手时，请勿将控制器放置在相同的环境条件下。控制器不符合保护等级（IP67）。否则可能会导致设备损坏或控制器故障。
- 使用制动解除单元之后，请务必确认重新将外部短接连接器连接到机械手上。制动解除单元不符合保护等级（IP67）。
- 请务必连接保护等级IP67或以上的连接器与连接器外罩连接到Ethernet电缆连接器上。

M/C电缆连接方法

将M/C电缆的电源连接器与信号连接器连接到控制器上。

3.3.5 用户配线与配管

⚠ 注意

- 请由经过认定的作业人员或有资格的人员进行配线作业。如果由不具备相关知识的人员进行配线作业，则可能会导致受伤或故障。

可使用的电线与空气管内置于电缆单元中。

配线（电线）

- 用户配线用D-sub 15 pin规格

额定电压	容许电流值	线数	导体标称截面积	备注
AC/DC30V	1A	15	0.106 mm ²	带屏蔽

电缆两端连接器的相同编号针类已进行配线。

- 用户配线用随附连接器（标准环境规格、洁净型规格）

		品牌	规格	
15 pin	连接器	JAE	DA-15PF-N	(焊接型)
	扣件	HRS	HDA-CTH (4-40) (10)	(嵌合螺丝: #4-40 UNC)

分别附带2个。

- 用户配线用随附连接器（防护型规格）

		品牌	规格	
15 pin	连接器	HARTING	09 67 015 5615	(焊接型)
	扣件	HARTING	09 67 015 0538	(嵌合螺丝: #4-40 UNC)

分别附带2个。

- 8-pin (RJ45) Cat. 5e同等规格

对于标准环境规格和洁净型规格的机械手，可以连接市售Ethernet电缆。

防护型规格时，请使用以下选件。

用户连接器套件 (IP67 防水 RJ45用 2个)

有关详细信息，请参阅下述内容。

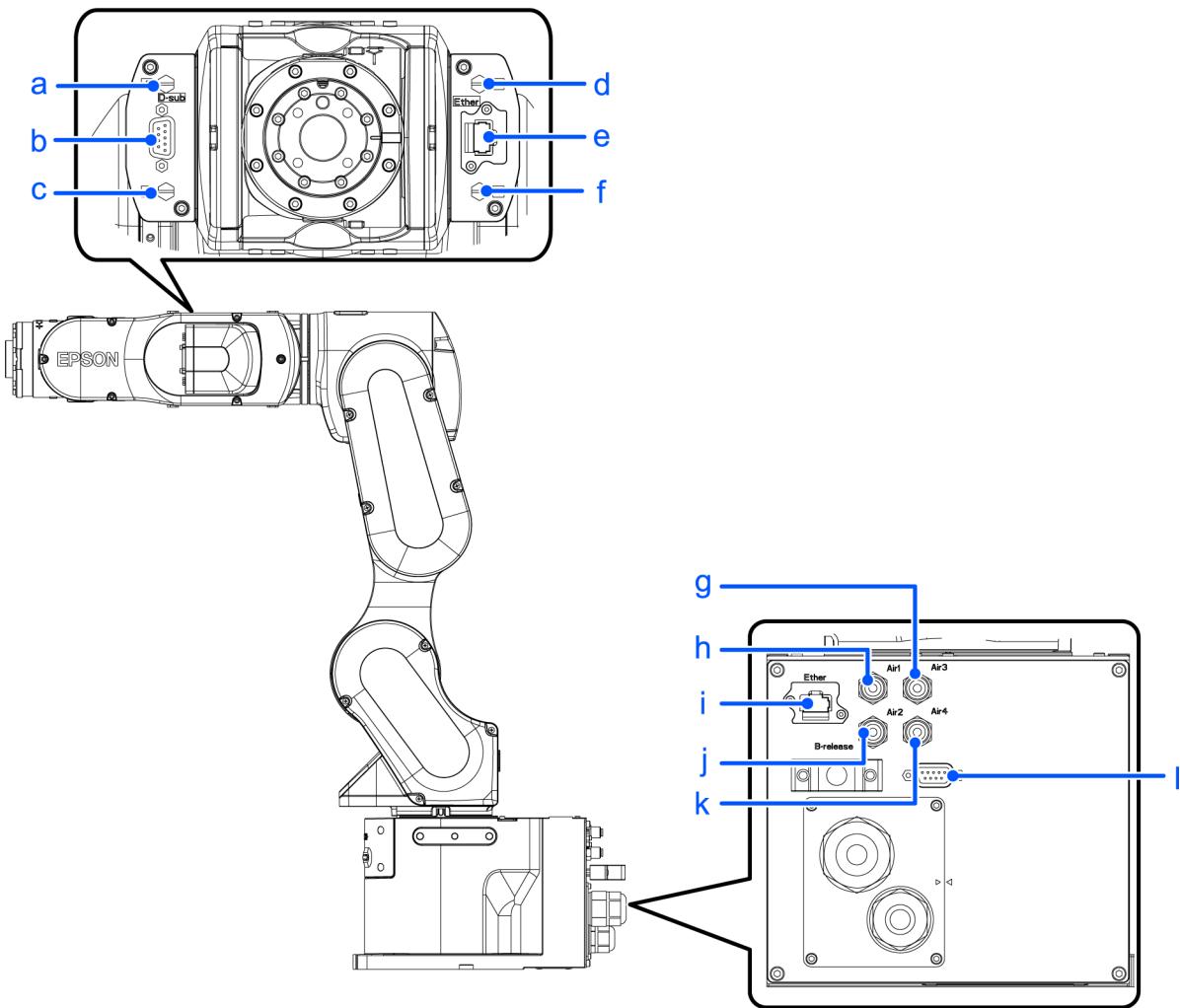
选件

配管（空气管）

最大使用压力	数量	外径 × 内径
0.59 MPa (6 kgf/cm ² : 86 psi)	2	ø6 mm × ø4 mm

⚠ 注意

- 在特殊环境条件下（灰尘和油烟等不利条件）使用机械手时，务必使用防护型规格（符合IP67标准）的配线和配管。使用非防护型规格的配线和配管时，因无法保证IP67，可能导致设备损坏和/或机械手故障。
- 不使用用户电缆连接器或配管时，请务必安装盖子或插头（出厂时安装的部件）。使用机械手时如果不安装盖子或插头，因灰尘或油烟会进入连接器，可能导致机械手损坏和/或机械手故障。



相同编号管类已进行配管。

符号	说明
a	No. 1
b	用户电缆连接器 (9 针 D-sub 连接器)
c	No. 2
d	No. 3
e	Ethernet 电缆连接器
f	No. 4

符号	说明
g	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air3)
h	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air1)
i	Ethernet电缆连接器
j	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air2)
k	$\varnothing 4$ mm 配管用一键式接头 (Air4)
l	用户电缆连接器 (9 针 D-sub连接器)

3.3.6 主要姿态的确认

在安装机械手并完善环境之后，请确认移动为正确的主要姿态。

按下述步骤，将如图所示的主要姿态设为原点位置。

- 启动Epson RC+软件。
双击桌面上的[Epson RC+]图标。
- 打开命令窗口。
Epson RC+菜单-[工具]-[命令窗口]
- 在[命令窗口]中，执行以下命令。

```
>Motor On  
>Go Pulse (0,0,0,0,0,0)
```

要点

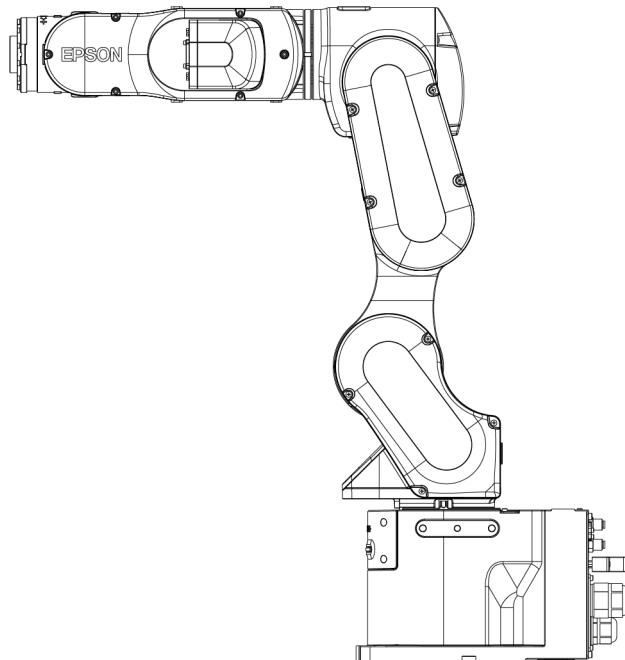
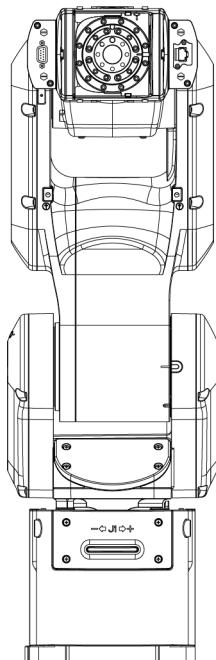
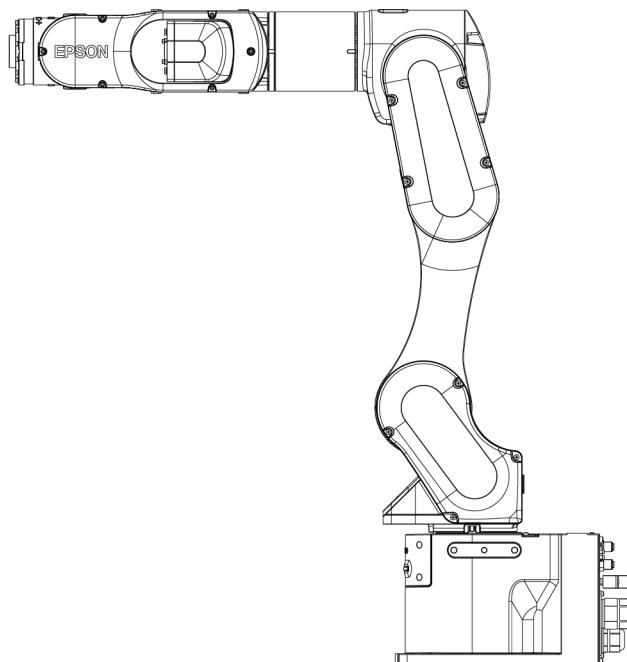
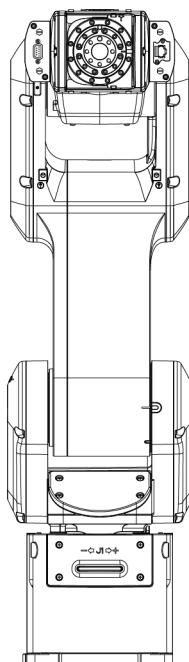
发生“错误4505：因Safety板发出停止信号而无法启动电机”时，请按下述某种方法将机械手移动为主要姿态。

- 首先解除制动器，然后用手推动机械臂，将其移动到动作范围内。然后实施上述步骤。有关解除制动器的详细信息，请参阅以下章节内容。

电磁制动器启动状态下的机械臂的动作方法

- 按下TP4的命令按钮[Pulse0]，使机械手移动为主要姿态。有关详细信息，请参考以下手册。
TP4时
“机器人控制器 选件 示教器 TP4 3.2.5.13.2 命令按钮”
“机器人控制器 选件 示教器 TP4 3.2.9.7.2 命令按钮”

未成为如图所示的主要姿态时，请咨询当地销售商。

CX7-A701*****CX7-A901*****

3.3.7 移设与保管

3.3.7.1 移设与保管注意事项

进行移设/保管/运输时，请注意下述条件。

请由经过我公司或销售商的入门培训的人员，来进行机械手及相关设备的移设与安装。并且，请务必遵守各国家或地区的法律法规。

⚠ 警告

- 请由具有资格的作业人员进行司索、起重机起吊作业与叉车驾驶等搬运作业。无从业资格的人员进行操作非常危险，可能会导致重伤或重大损害。

⚠ 注意

- 为了防止手指被机械手夹住，请在移设之前折叠机械臂，并用扎带等进行固定。
- 拆卸设置螺栓时，请进行支撑，以防机械手翻倒。如果拆下设置螺栓且未提供支撑，机械手则会翻倒，可能会夹住手或脚。
- 搬运机械手时，请固定在搬运器具上，或由2人或以上人员进行搬运。另外，请勿将手放在底座下面。否则可能会导致手指被夹，非常危险。

搬运机械手进行拆包或搬运时，应避免对机械臂或电机施加外力。

长距离搬运时，请直接将机械手固定在搬运器具上以防翻倒。另外，请根据需要，进行与交货时相同的包装后再搬运。

若要将长期保管之后的机械手再次组装到机器人系统中使用时，请进行试运转，确认工作正常，之后切换为正规运转。

请在温度为-20至+60°C，湿度为10至90%（不得结露）的条件下运输和保管机器人。

如果机械手在运输/保管期间产生结露，则请在消除结露之后打开电源。

运输期间，请勿施加过大的冲击或振动。

移设

要从当前位置移设机械手时，请按下述步骤进行作业。

- 关闭所有电源，然后从控制器上拆下电源电缆连接器、信号电缆连接器、
请勿从机械手主体上拆下M/C电缆（电源电缆与信号电缆）。

要点

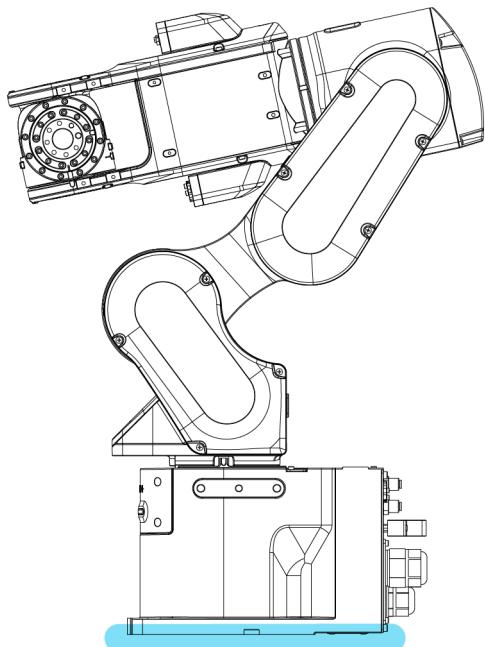
如果是通过机械挡块进行了区域限定，请予以解除。有关区域限定的详细信息，请参阅以下章节内容。

通过机械挡块设置动作区域

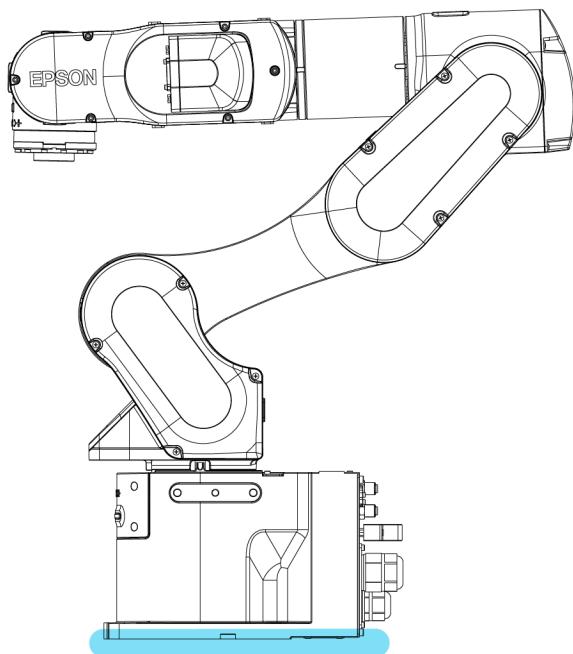
- 拆下安装螺栓，然后拆下机械手。
- 成为如图所示的姿态，固定在搬运器具上或由2人或以上人员进行移设。
请勿将手放在底座下面（阴影处）。否则可能会导致手指被夹，非常危险。

CX7-A701***

（建议：第2关节 +48°，第3关节 -60°，第4关节 +90°，第5关节 -90°）

**CX7-A901*****

(建议: 第2关节 +58° 第3关节 -60° 第5关节 -87°)



本体重量

	CX7-A701***	CX7-A901***
标准环境 (-NIW)、洁净型 (-NIW) 规格	32 kg: 70.5 lb (磅)	33 kg: 72.8 lb (磅)
标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格	33 kg: 72.8 lb (磅)	35 kg: 77.2 lb (磅)
防护型规格	34 kg: 75.0 lb (磅)	36 kg: 79.4 lb (磅)

吊环螺栓使用示例

使用吊环螺栓时, 请在搬运之前充分确认吊环螺栓的紧固状况。另外, 使用之后, 请拆下吊环螺栓进行保管。

请使用可承受起吊重量(请参阅以下内容)的吊环螺栓(2个附件)与钢丝绳。

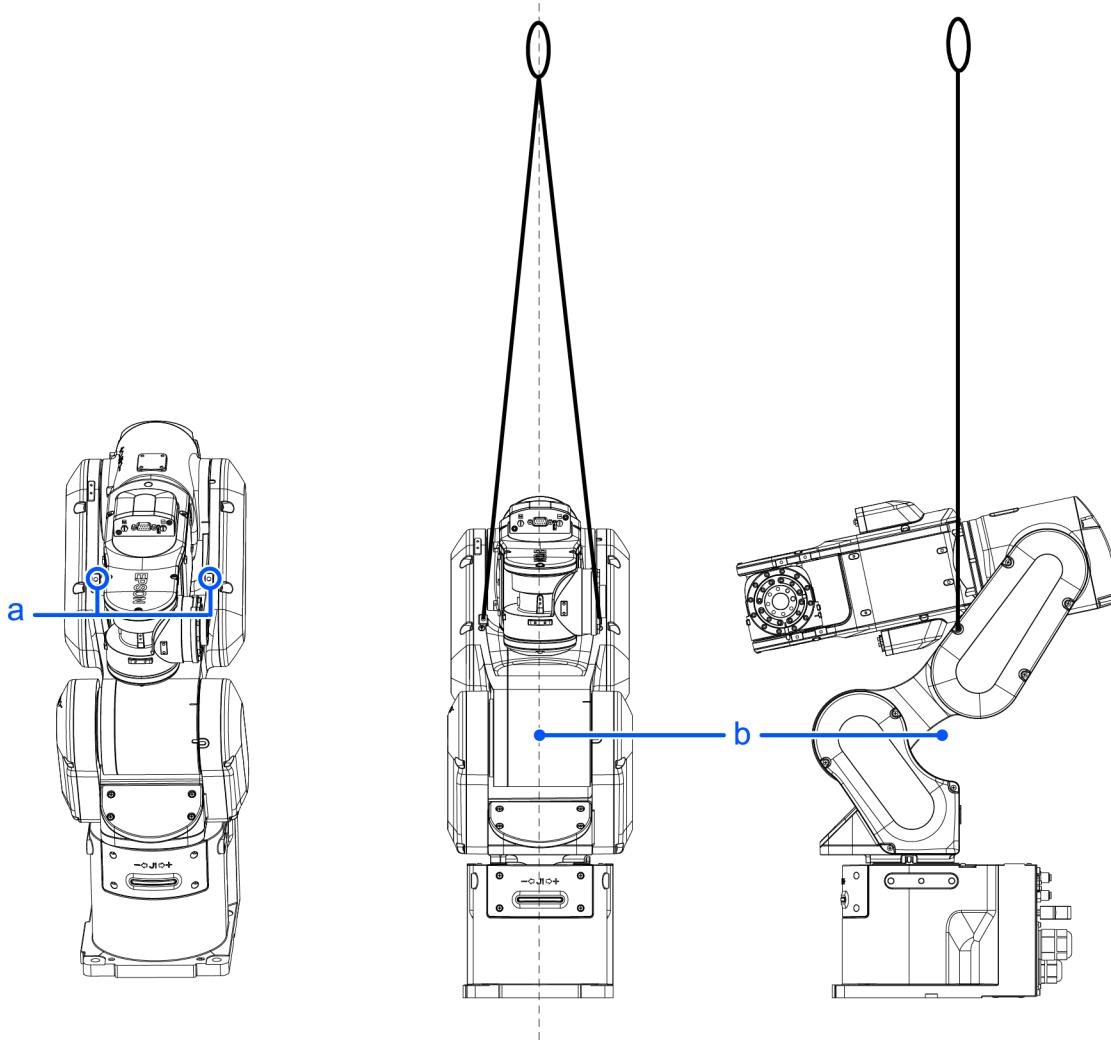
使用吊环螺栓起吊机械手时, 请务必用手扶住设备以确保平衡。如果失去平衡, 机械手则可能会掉落, 非常危险。

为防止外罩或机械臂损坏，建议使用布等保护钢丝绳与机械臂的接触部分。尤其是外罩为树脂产品，易于损坏，敬请注意。

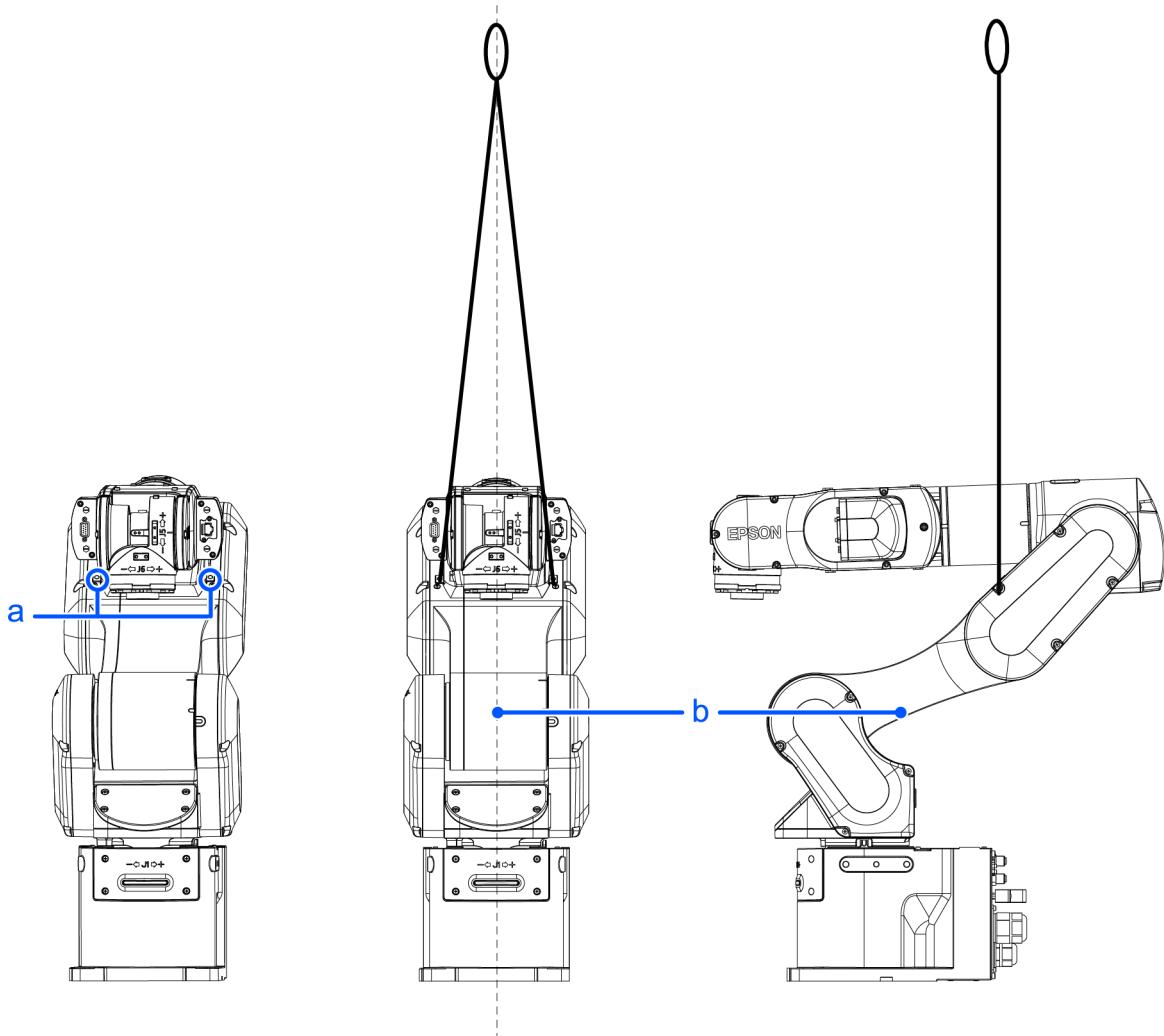
起吊重量

	CX7-A701***	CX7-A901***
标准环境 (-NIW)、洁净型 (-NIW) 规格	32 kg: 70.5 lb (磅)	33 kg: 72.8 lb (磅)
标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格	33 kg: 72.8 lb (磅)	35 kg: 77.2 lb (磅)
防护型规格	34 kg: 75.0 lb (磅)	36 kg: 79.4 lb (磅)

CX7-A701***



CX7-A901***



符号	说明
a	吊环螺栓用螺纹孔: 2×M6 depth 13
b	重心

* 有主体和钢丝绳接触的危险。请使用1,000 mm或以上的钢丝绳。

使用短的钢丝绳将机械手吊起时，如果与第4机械臂或侧外罩接触，机械手可能会损坏。

⚠ 注意

- 完成搬运或移设后，请从机械手上拆下吊环螺栓。
如果在安装吊环螺栓的状态下让机械手进行动作，则可能会导致机械臂碰撞吊环螺栓，从而造成机械手损坏或故障。

3.4 设置末端夹具

3.4.1 安装末端夹具

请客户自行制作末端夹具。关于夹具末端安装的详细信息，请参阅以下手册。

“Hand功能手册”

第6轴机械臂端部的腕关节法兰尺寸如下。

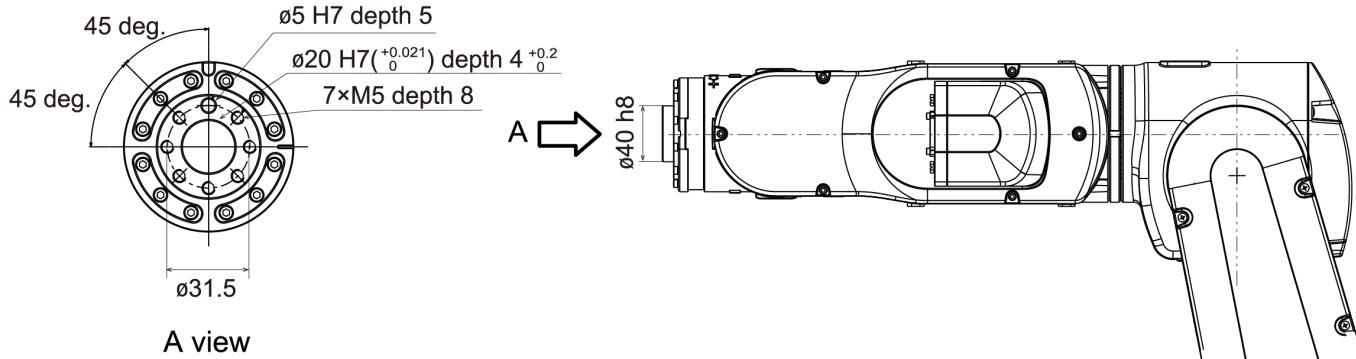
⚠ 警告

- 在安装末端夹具和周边设备时，请务必关闭控制器和周边设备的电源，并拔下插头。如果在通电状态下作业，可能会导致触电或机器人系统故障。

⚠ 注意

- 在末端夹具上设置工件夹持机构时，请正确进行配线与空气配管，即使电源关闭也不会释放工件。否则，按下紧急停止开关时则会松开工件，这可能会导致机器人系统与工件损坏。
I/O的基本设定是通过切断电源、紧急停止开关或机器人系统自身具备的安全功能也可自动设为全部OFF (0)。但是，在末端夹具功能中设定的I/O，在执行Reset命令和紧急停止时，不会关闭 (0)。
有关空气残压的危险性，请在装置侧进行风险评估，采取必要的保护措施。

手腕法兰部详图



第6机械臂

使用M5螺丝，将末端夹具安装到第6机械臂的末端。

布局

如果安装末端夹具并进行动作，则可能会因末端夹具的外径、工件的大小或机械臂的位置等导致与机械手主体接触。进行系统布局时，请充分注意末端夹具的干扰区域。

3.4.2 安装相机和气动阀等

第3机械臂与第5机械臂上设有安装座，以便于安装气动阀等。负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。

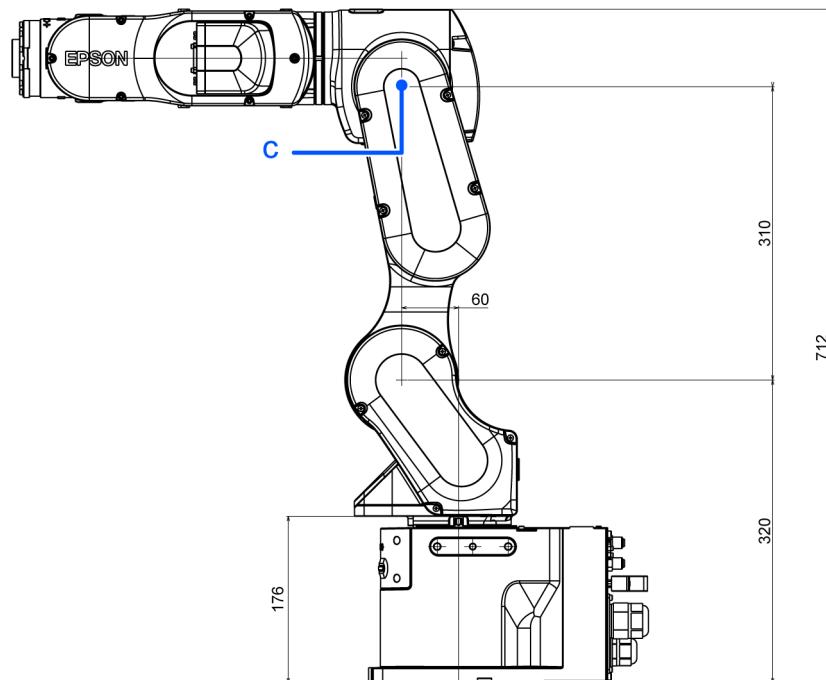
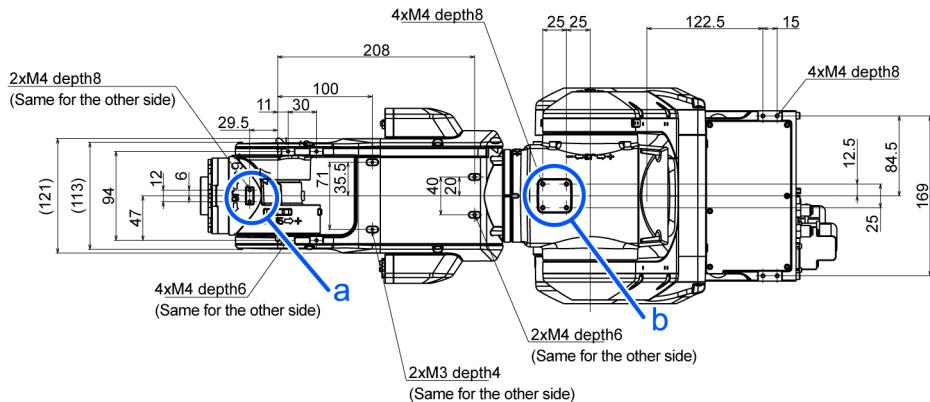
“WEIGHT设置 - 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

将相机安装到机械手上时，需要相机安装板。请准备选件“相机安装板”。有关详细信息，请参阅下述内容。

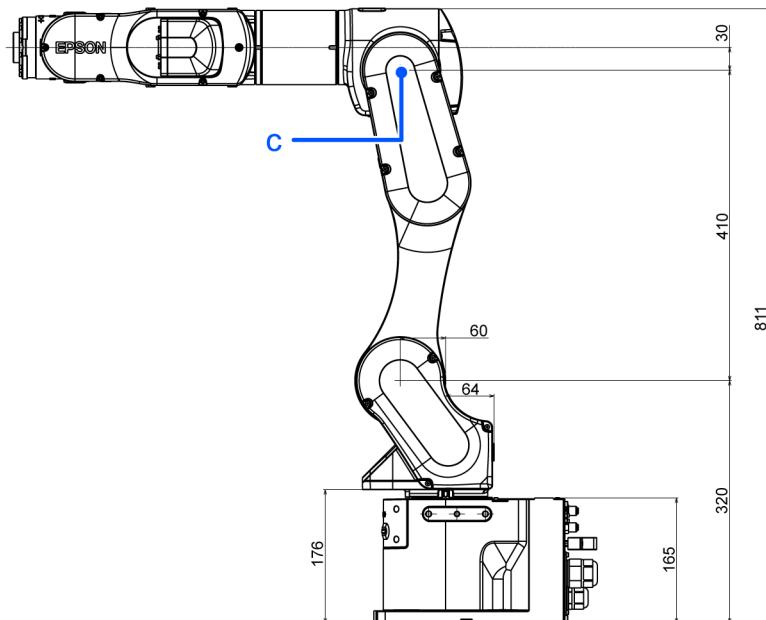
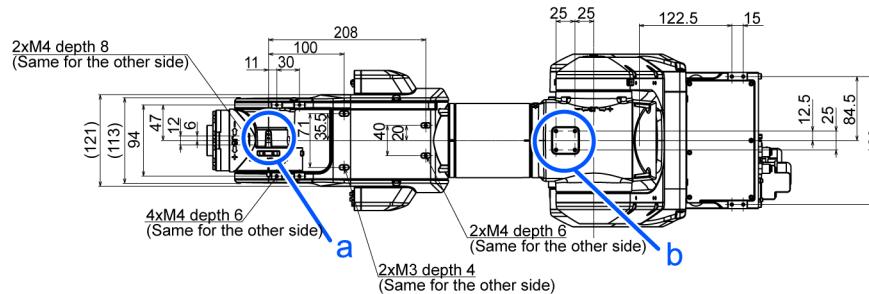
选件

[单位: mm]

CX7-A701***



符号	说明
a	第5机械臂 安装座
b	第3机械臂 安装座
c	上臂旋转中心

CX7-A901***

符号	说明
a	第5机械臂 安装座
b	第3机械臂 安装座
c	上臂旋转中心

3.4.3 WEIGHT设置与INERTIA设置

WEIGHT与INERTIA命令用于设定机器人的负载参数。这些设定能够优化机器人的动作。

- WEIGHT设置

WEIGHT命令用于设定负载重量。负载重量越大，总速度和加/减速度受到的抑制就越大。

- INERTIA设置

INERTIA命令用于设定负载的惯性力矩和离心率。惯性力矩越大，第6机械臂的加/减速度受到的抑制就越大。离心率增加越大，机器人总加/减速度受到的抑制就越大。

为了最大程度发挥机器人性能，请将负载(末端夹具重量 + 工件重量)与负载的惯性力矩保持在额定范围内，并确保第6机械臂不会产生偏心(离心)。但在负载或惯性力矩超过额定值而不可避免地产生偏心(离心)时，请根据以下中的说明设定值。

- WEIGHT设置

■ INERTIA设置

通过上述设置，可优化机械手的动作，抑制振动，缩短作业时间，提高对较大负载的对应能力。另外，对末端夹具与工件的惯性力矩较大时产生的持续振动也具有抑制效果。

另外，也可以利用“负载、惯性、偏心/偏置测量实用程序”进行设置。

有关详细信息，请参考以下手册。

“Epson RC+用户指南 - 负载、惯性、偏心/偏置测量实用程序”

CX7系列机械手的有效负载最大为7 kg。

如下表所述，力矩与惯性力矩有极限，因此负载（末端夹具重量+工件重量）需要满足这些条件。

负载容许量

关节名称	容许力矩	容许惯性力矩 ($GD^2/4$)
第4关节	16.9 N·m	0.49 kg·m ²
第5关节	16.9 N·m	0.49 kg·m ²
第6关节	9.4 N·m	0.15 kg·m ²

力矩

力矩表示为支撑作用于负载（末端夹具+工件）上的重力所需的施加在关节上的扭矩的大小。负载的重量或偏心率越大，力矩越大，对关节的负载也会随之增大，因此请遵守容许量规定。

惯性力矩

惯性力矩表示机械手关节旋转时的负载（末端夹具+工件）的旋转阻力（=惯性大小）。负载的重量或偏心率越大，惯性力矩越大，对关节的负载也会随之增大，因此请遵守容许量规定。

负载（末端夹具+工件）的体积较小时，按以下计算公式求出力矩M (Nm) 与惯性力矩I (kgm²)。

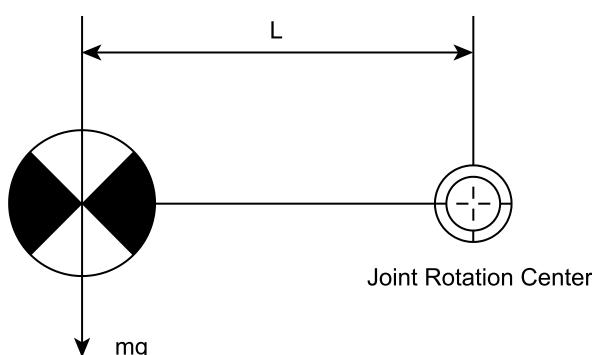
$$M \text{ (Nm)} = m \text{ (kg)} \times L \text{ (m)} \times g \text{ (m/s}^2\text{)}$$

$$I \text{ (kgm}^2\text{)} = m \text{ (kg)} \times L^2 \text{ (m)}$$

■ m: 负载重量 (kg)

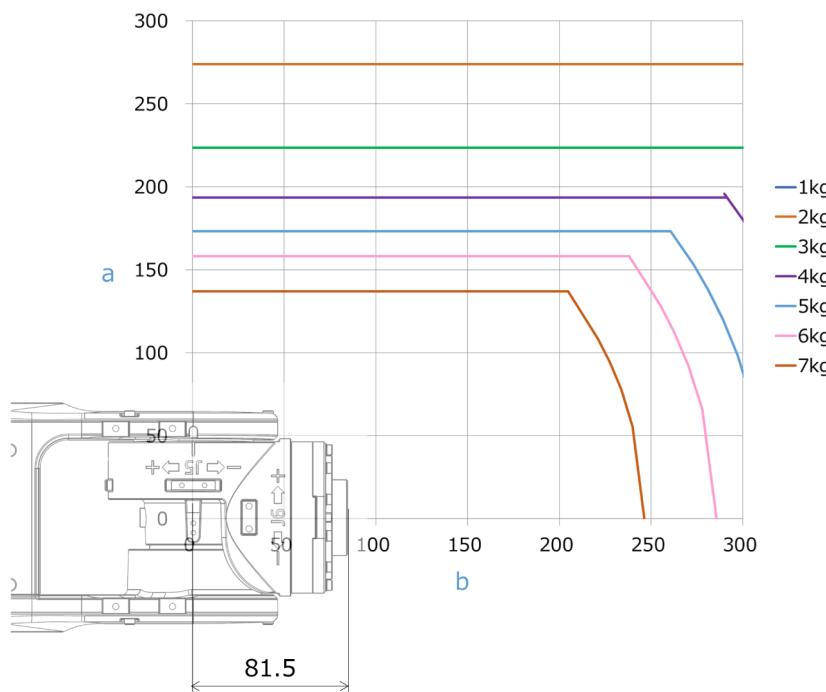
■ L: 负载偏心率 (m)

■ g: 重力加速度 (m/s²)



下图所示为负载（末端夹具+工件）体积较小时的负载重心位置分布状况。请参考下图设计末端夹具，以使负载的重心位置在容许值范围以内。负载体积较大时，请参考以下内容等进行计算。

“INERTIA设置 - 惯性力矩的计算方法”



符号	说明
a	与机械臂* 旋转中心的距离 [mm]
b	从机械臂* 旋转中心开始的负载中心位置 [mm]

最大负载偏心率（关节旋转中心至负载极限重心位置的距离）

关节	1 kg	2 kg	3 kg	4 kg	5 kg	6 kg	7 kg
第4	300 mm	286 mm	246 mm				
第5	300 mm	286 mm	246 mm				
第6	300 mm	274 mm	224 mm	194 mm	173 mm	158 mm	137 mm

根据负载容许量计算负载的极限中心位置时，会计算与第5机械臂旋转中心之间的距离（而非与第6机械臂法兰面之间的距离）。要计算法兰面至负载重心之间的距离时，请减去第5机械臂旋转中心至法兰面之间的距离 (= 81.5 mm)。

例：计算负载为7kg时的负载极限重心位置A

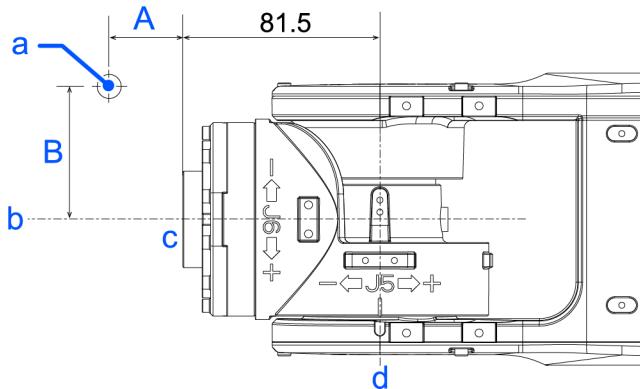
受容许力矩限制的重心位置： $16.9 \text{ N} \cdot \text{m} / (7 \text{ kg} \times 9.8 \text{ m/s}^2) = 0.246 \text{ m} = 246 \text{ mm}$

受容许惯性力矩限制的重心位置： $(0.49 \text{ kgm}^2 / 7 \text{ kg})^{1/2} = 0.264 \text{ m} = 264 \text{ mm}$

由于受容许力矩限制，因此，负载极限重心位置距离第5机械臂旋转中心246 mm。

法兰面至负载极限重心位置的距离 $A = 246 \text{ mm} - 81.5 \text{ mm} = 164.5 \text{ mm}$

负载极限安装尺寸



[单位: mm]

符号	说明
a	负载重心位置
b	第6机械臂旋转中心
c	法兰面
d	第5机械臂旋转中心

3.4.3.1 WEIGHT设置

⚠ 注意

- 请务必使末端夹具+工件的重量不超过最大有效负载。不超过该负载时，CX7系列机械手的动作不受限制。另外，使用WEIGHT命令时，请务必设置适合负载的值。如果设置小于实际负载的值，则可能会导致发生错误或冲击，这不仅不能充分发挥性能，而且还可能缩短各机构部件的使用寿命。

下表所述为CX7系列机械手的容许负载（末端夹具重量+工件重量）。

额定	最大
3 kg	7 kg

根据负载变更WEIGHT命令的末端夹具重量值。如果变更末端夹具重量值，则自动补偿机械手的最大速度与加减速速度。

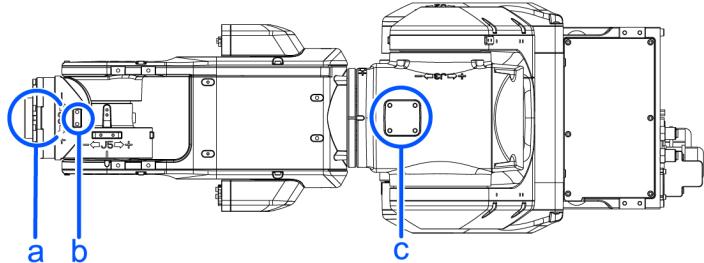
末端夹具重量值的设置方法

Epson
RC+

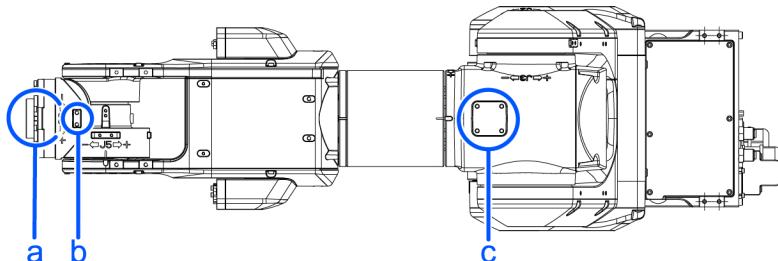
在[工具]-[机器人管理器]-[重量]面板-[重量]中进行设置。另外，也可以在[命令窗口]中利用WEIGHT命令进行设置。

机械手上安装负载的重量

负载的安装位置

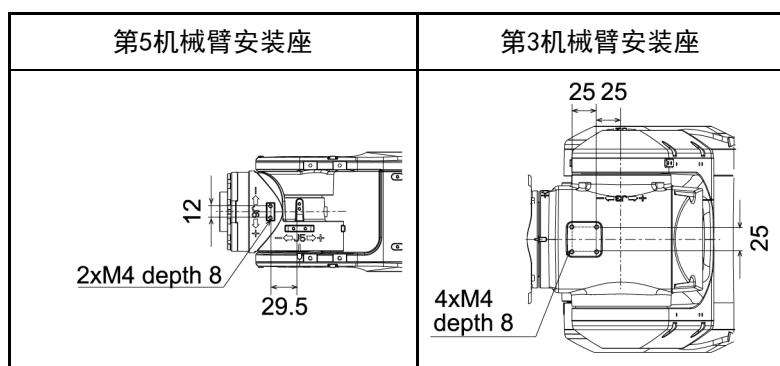
CX7-A701* (CX7)**

符号	说明
a	第6机械臂末端负载
b	第5机械臂安装座
c	第3机械臂安装座

CX7-A901* (CX7L)**

符号	说明
a	第6机械臂末端负载
b	第5机械臂安装座
c	第3机械臂安装座

安装座详图 (单位: mm)



在安装座上安装相机、气动阀等情况下，将其重量换算为安装到第6机械臂末端时的等效重量，加到负载重量中，成为末端夹具重量值。

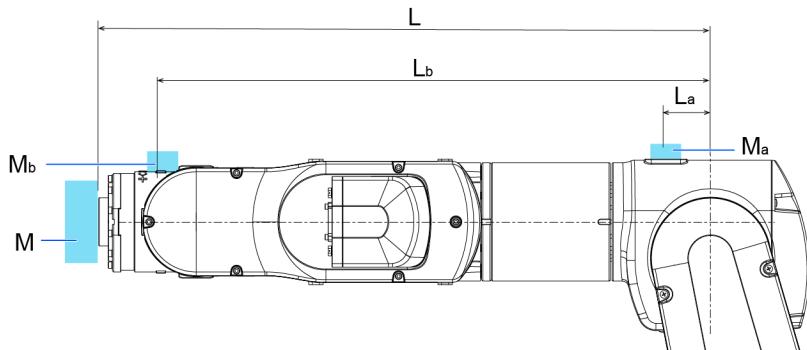
请按以下计算公式计算末端夹具重量值，然后进行变更。

末端夹具重量值的计算公式

$$\text{末端夹具重量值} = M_w + W_a + W_b$$

- M_w : 第6机械臂末端负载重量 (kg)
- W_a : 第3机械臂安装座的等效重量 (kg)

- W_b : 第5机械臂安装座的等效重量 (kg)
- $W_a=M_a \cdot (L_a)^2 / (L)^2$
- $W_b=M_b \cdot (L_b)^2 / (L)^2$
- M_a : 第3机械臂安装座的气动阀等重量 (kg)
- M_b : 第5机械臂安装座的相机等重量 (kg)
- L : 上臂长度 (CX7-A701: 411.5 mm, CX7-A901: 511.5 mm)
- L_a : 第3关节至第3机械臂安装座的气动阀等重心的距离 (mm)
- L_b : 第3关节至第5机械臂安装座的相机等重心的距离 (mm)



例：

在CX7-A901***的第6机械臂末端（自第3关节的 $L=511.5$ mm）安装重量为 $M_w=5$ kg的负载，并

- 在第3机械臂安装座（自第3关节的 $L_a=0$ mm）上安装 $M_a=1.5$ kg
- 在第5机械臂安装座（自第3关节的 $L_b=460$ mm）上安装 $M_b=1.0$ kg

的负载时

$$W_a = 1.5 \times 0^2 / 511.5^2 = 0$$

$$W_b = 1.0 \times 460^2 / 511.5^2 = 0.81 \rightarrow 0.9 \text{ (四舍五入)}$$

$$M_w + W_a + W_b = 5 + 0 + 0.9 = 5.9$$

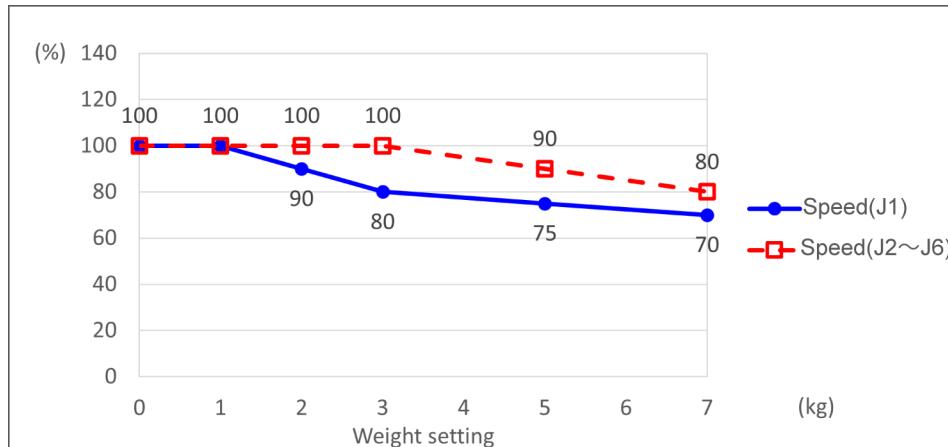
末端夹具重量值为“5.9”。

设置末端夹具重量值时的速度自动补偿

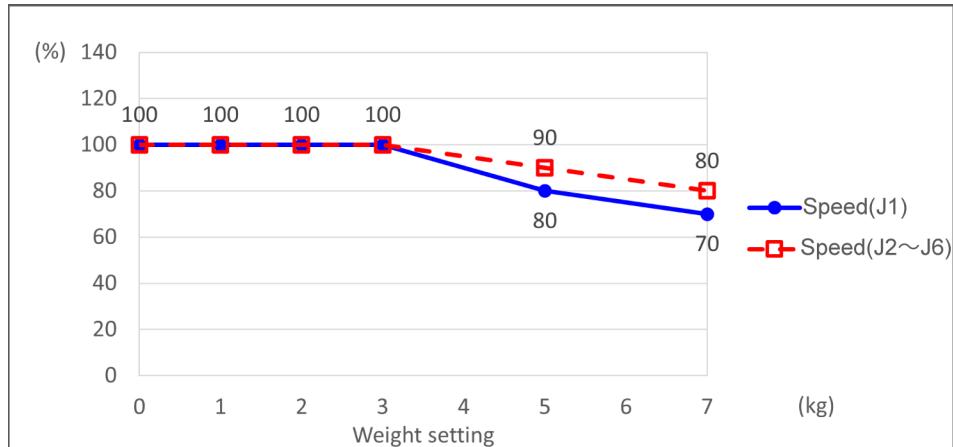
图中的百分比是当CX7规格表的[最大速度]设置为100%时的比率。

CX7-A701***

标准模式

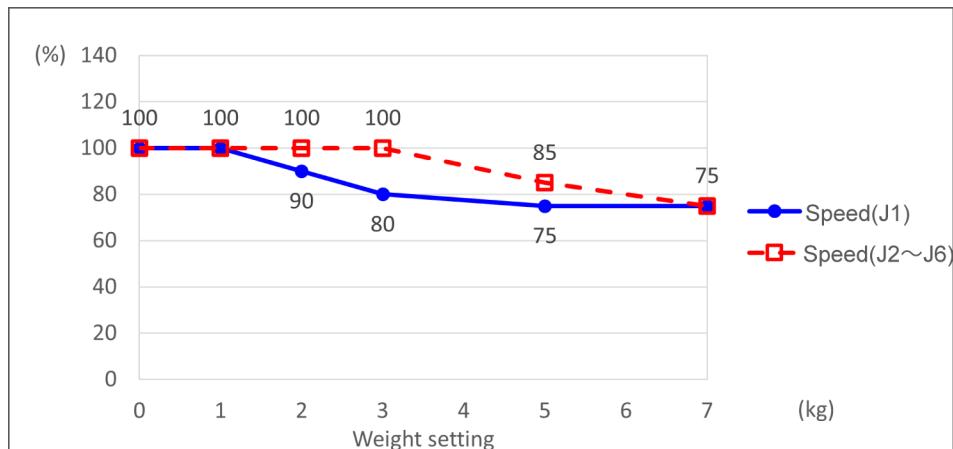


大功率模式

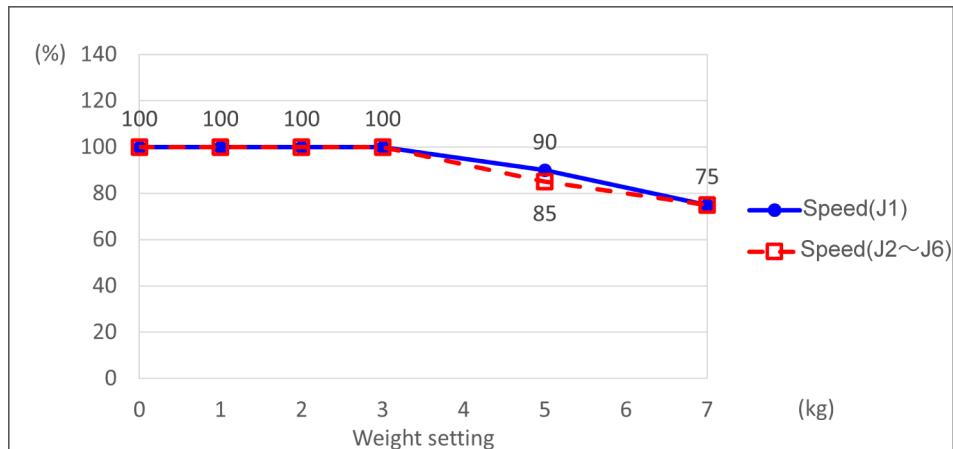


CX7-A901***

标准模式



大功率模式



要点

AcceIS的上限因Weight设置值而异。有关详细信息，请参阅下述内容。

CX7 规格表

设置末端夹具重量值时的加减速速度自动补偿

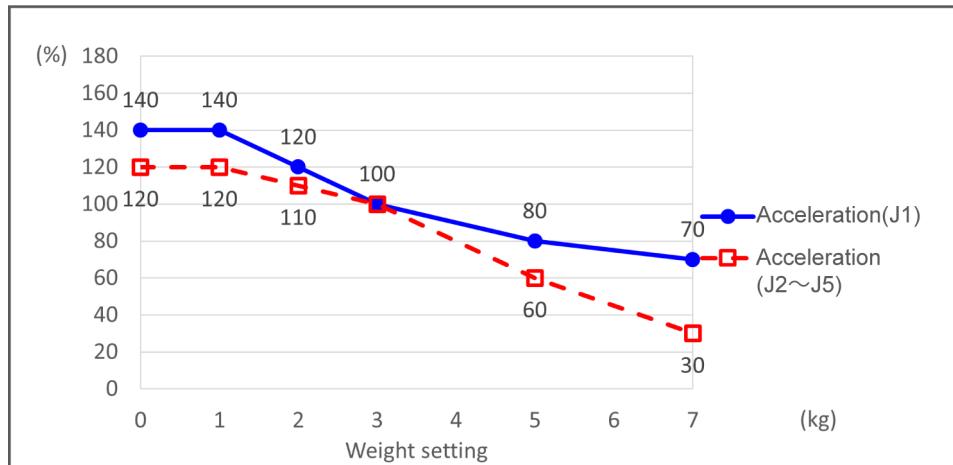
图中的百分比是当分别设置为标准模式和大功率模式额定值(3 kg)时，加减速速度设置为100%时的比率。

有关J6加减速速度的自动补偿，请参阅以下章节内容。

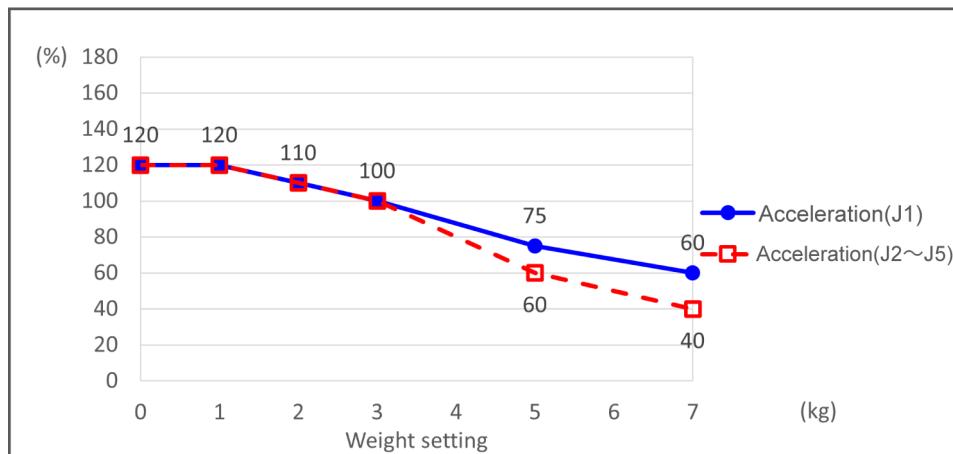
INERTIA设置

CX7-A701***

标准模式

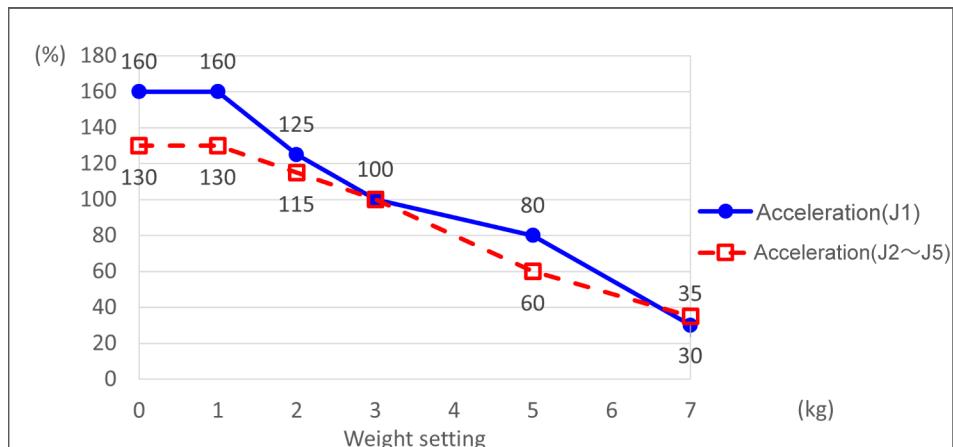


大功率模式 *1

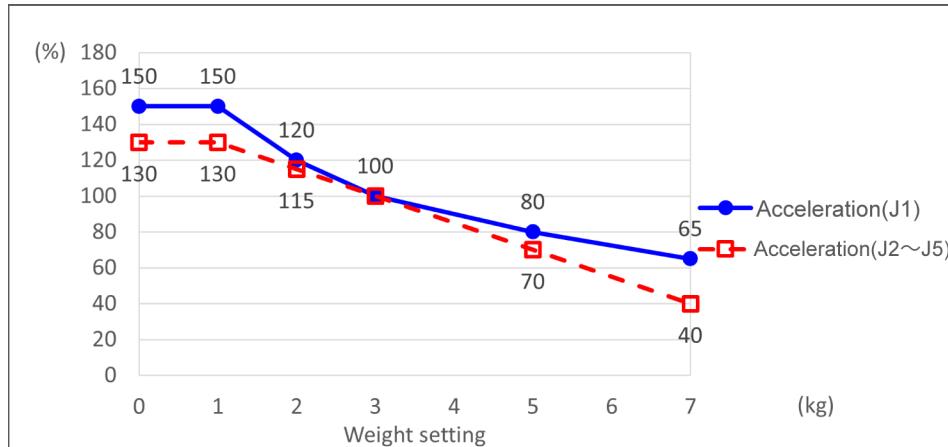


CX7-A901***

标准模式



大功率模式 *1



*1：大功率模式的额定加减速速度（100%）为高于标准模式的加减速速度。

3.4.3.2 INERTIA设置

惯性力矩与INERTIA设置

惯性力矩是表示物体旋转阻力的量，由惯性力矩、惯性、 GD^2 等的值表示。在第6机械臂上安装末端夹具等并进行动作时，必须要考虑负载的惯性力矩。

⚠ 注意

- 负载（末端夹具 + 工件）的惯性力矩必须为 $0.15 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 或以下。

CX7机械手的设计不对应超过 $0.15 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 的惯性力矩。另外，请务必设置适合的惯性力矩值。如果在惯性力矩参数中设置小于实际惯性力矩的值，则可能会导致发生错误或冲击，这不仅不能充分发挥性能，而且还可能缩短各机构部件的使用寿命。

CX7机械手可承受负载的惯性力矩额定值为 $0.03 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ ，最大为 $0.15 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 。根据负载的惯性力矩，变更INERTIA命令的负载惯性力矩（Inertia）参数设置。如果进行设置变更，则基于“惯性力矩”自动补偿第6机械臂的最大加减速度。

第6机械臂上安装负载的惯性力矩（Inertia）

利用Inertia命令的“惯性力矩”参数来设置第6机械臂上安装负载物（末端夹具 + 工件）的惯性力矩（Inertia）。

Epson
RC+

在[工具]-[机器人管理器]-[惯性]面板-[装载惯性]中进行设置。另外，也可以在[命令窗口]中使用Inertia命令进行设置。

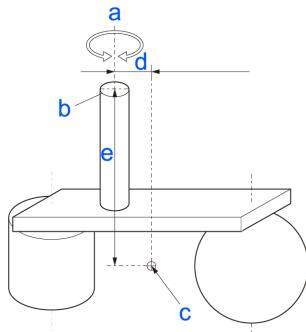
偏心率与INERTIA设置

⚠ 注意

- 请务必把负载（末端夹具重量 + 工件重量）的偏心率控制在300 mm或以下。CX7系列机械手的设计不对应超过300 mm的偏心率。另外，请务必设置适合的偏心率值。如果在偏心率参数中设置小于实际偏心率的值，则可能会导致发生错误或冲击，这不仅不能充分发挥性能，而且还可能缩短各机构部件的使用寿命。

CX7机械手可承受的负载偏心率额定值为50 mm，最大为300 mm。负载偏心率超过额定值时，变更Inertia命令的偏心率参数设置。如果进行设置变更，则根据“偏心率”自动补偿机械手的最大加/减速速度。

偏心率



符号	说明
a	旋转轴
b	法兰面
c	负载重心位置
d、e	偏心率（300 mm或以下） 设置参数时，输入d、e中较大的值

第6机械臂上安装负载的偏心率

利用Inertia命令的“偏心率”参数设置第6机械臂上安装负载物（末端夹具 + 工件）的偏心率。

另外，在[离心率]中设置上图d、e中较大的值。

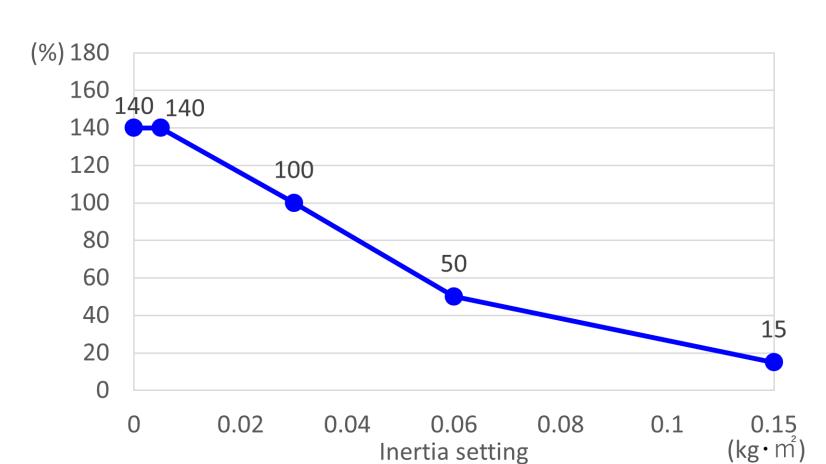
Epson
RC+

在[工具]-[机器人管理器]-[惯性]面板-[离心率]中进行设置。另外，也可以在[命令窗口]中使用Inertia命令进行设置。

设置INERTIA（惯性力矩）时的加减速度自动补偿

图中的百分比是当设置为额定重量 ($0.03 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$) 时，加减速度设置为100%时的比率。
标准模式和大功率模式的补偿通用。

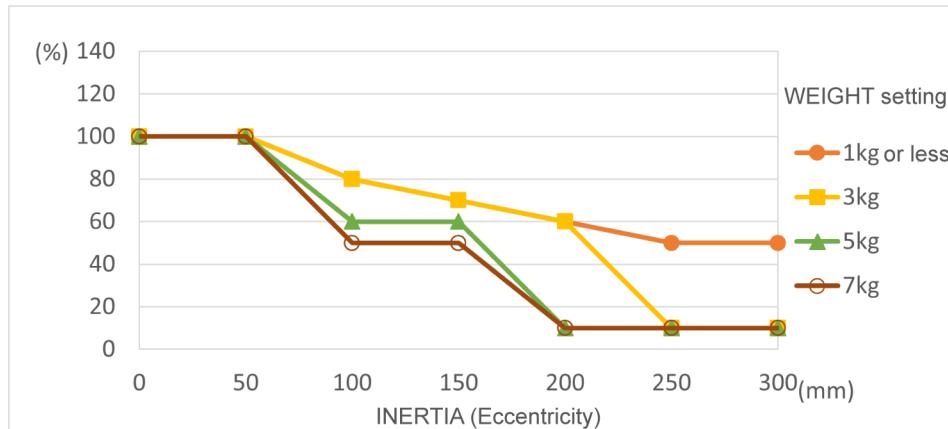
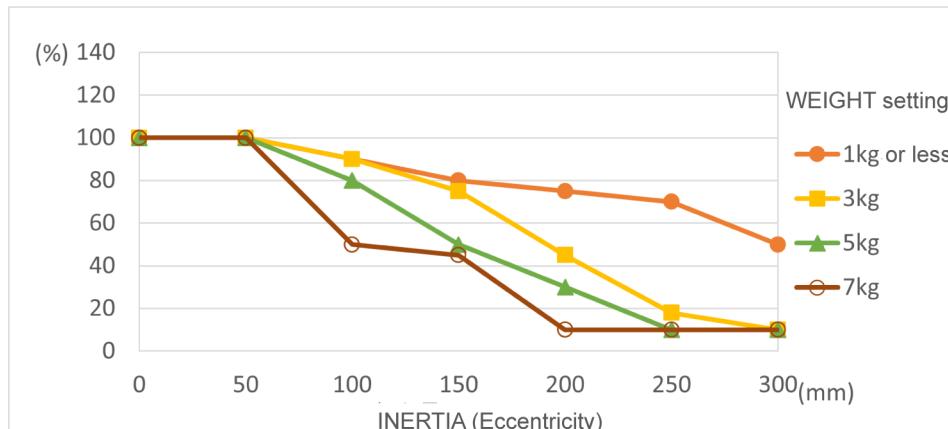
CX7-A701*, CX7-A901*****



设置INERTIA（偏心率）时的加减速度自动补偿

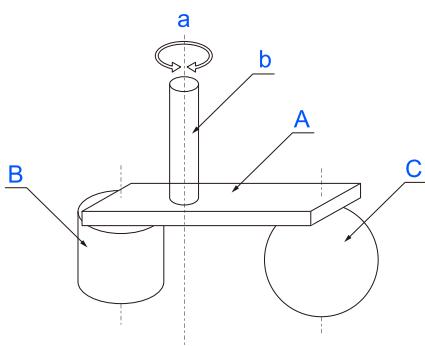
图中的百分比是当设置为额定值 (50 mm) 时，加减速度设置为100%时的比率。

偏心率补偿量根据WEIGHT设置变化。
标准模式和大功率模式的补偿通用。

CX7-A701*****CX7-A901*******惯性力矩的计算方法**

如下所示为负载（抓取工件的末端夹具）惯性力矩的计算示例。

按 (A) 至 (C) 之和求出全体负载的惯性力矩。



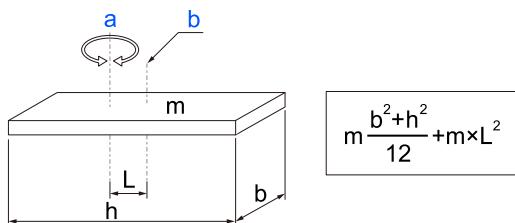
$$\text{Whole moment of inertia} = \text{Moment of inertia of end effector(A)} + \text{Moment of inertia of work piece(B)} + \text{Moment of inertia of work piece(C)}$$

符号	说明
a	旋转轴
b	轴
A	末端夹具

符号	说明
B	工件
C	工件

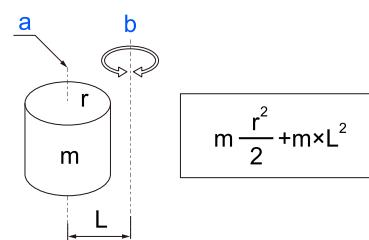
如下所示为 (A)、(B)、(C) 各惯性力矩的计算方法。请参考这些基本公式的惯性力矩，求出全体负载的惯性力矩。

(A) 长方体的惯性力矩



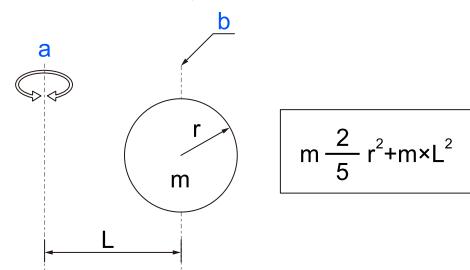
符号	说明
a	旋转轴
b	长方体的重心
m	重量

(B) 圆柱体的惯性力矩 (Inertia)



符号	说明
a	圆柱的重心
b	旋转轴
m	重量

(C) 球体的惯性力矩 (Inertia)



符号	说明
a	旋转轴
b	球的重心
m	重量

3. 4. 4 自动加/减速注意事项

机械手的动作速度和加减速度会根据WEIGHT和INERTIA的值与机器人的姿势自动优化。

WEIGHT设置

WEIGHT的设定会根据负载重量，对动作速度和加减速度进行调整。负载质量越大，对速度和加减速度的限制就越多，从而防止残余振动的发生。

INERTIA设置

第6机械臂的加/减速度会根据INERTIA命令设定的惯性力矩进行自动调整。机械手的加/减速度会根据INERTIA命令设定的离心率自动调整。负载的惯性力矩和离心率越大，对加减速度的限制就越大。

根据机械手姿势自动调整速度和加减速度

机械手会根据姿态紫铜调整加减速度。通过手臂的伸展姿态和易发生振动的姿态，限制加减速度。

为了充分发挥机械手的性能，请设置适当的WEIGHT和INERTIA值。

3.5 动作范围

⚠ 注意

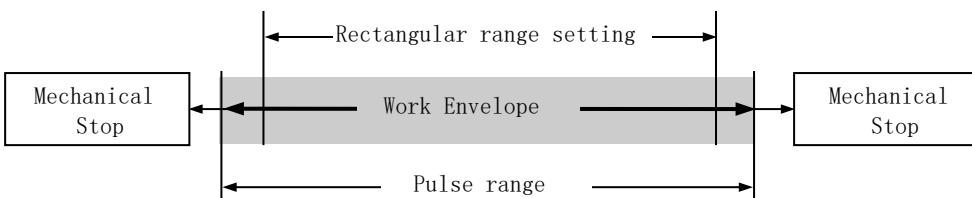
出于安全方面的考虑而限制动作区域时，请务必同时设定脉冲范围与机械挡块。

机器人出厂时已经设定了动作区域，设定如下所示。这是机械手的最大动作区域。

标准动作区域

可按下列3种方法设定动作区域：

1. 利用脉冲范围进行设置（各关节）
2. 利用机械挡块进行设置
3. 设定机械手XY坐标系中的矩形范围



为了提高布局效率或出于安全考量等而限制动作区域时，请根据以下说明进行设定。

- 通过脉冲范围设置动作区域（各关节）
- 通过机械挡块设置动作区域
- 通过组合关节角度进行动作限制
- 关于坐标系

3.5.1 通过脉冲范围设置动作区域（各关节）

机械手的基本动作单位为脉冲。机械手的动作区域通过各关节脉冲下限和上限之间的脉冲范围进行控制。由伺服电机的编码器输出提供脉冲值。

请务必将脉冲范围设在机械挡块设置范围内。

要点

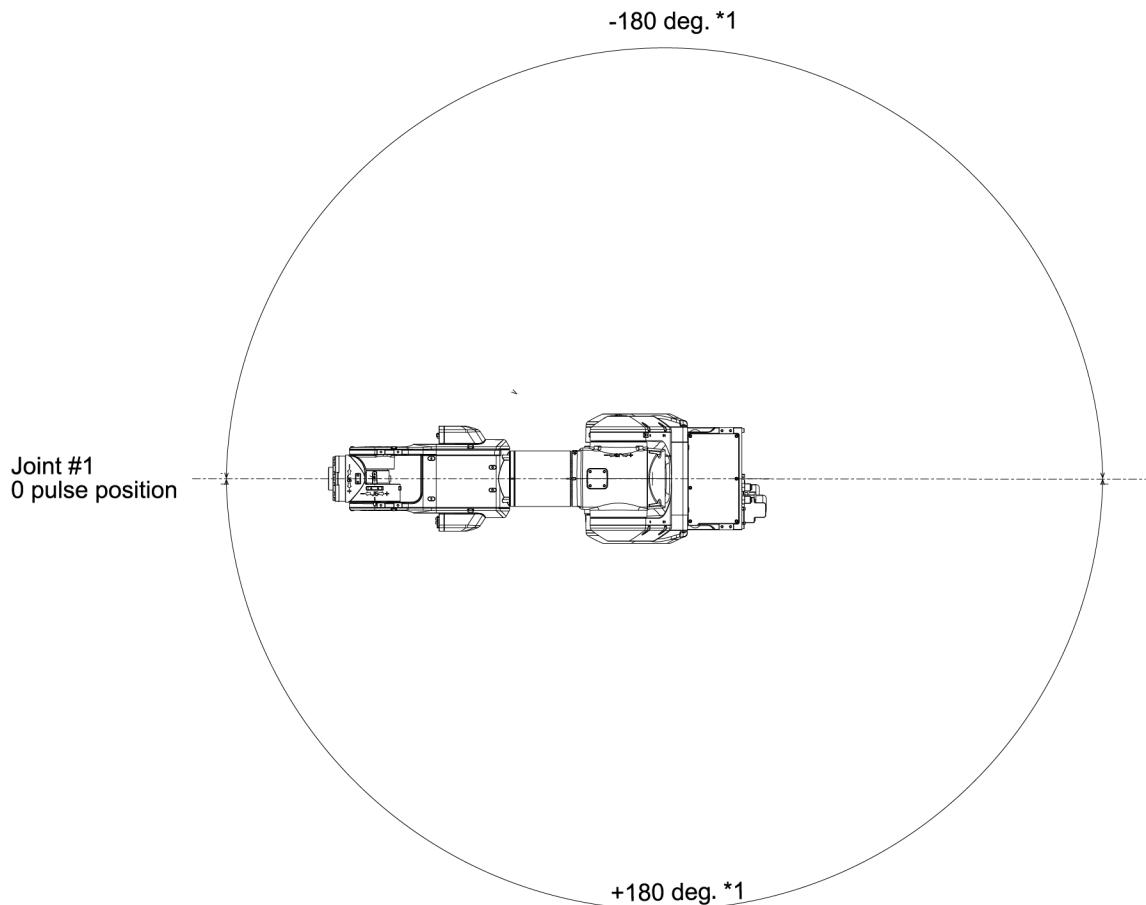
- 机械手接收动作命令时，会在动作之前检查命令指定的目标位置是否在脉冲范围内。如果目标位置位于设定的脉冲范围以外，则会发生错误并不进行动作。

Epson
RC+

在[工具]-[机器人管理器]-[范围]面板中进行设定。此外，也可以在[命令窗口]中利用 Range 命令进行设置。

3.5.1.1 第1关节最大脉冲范围

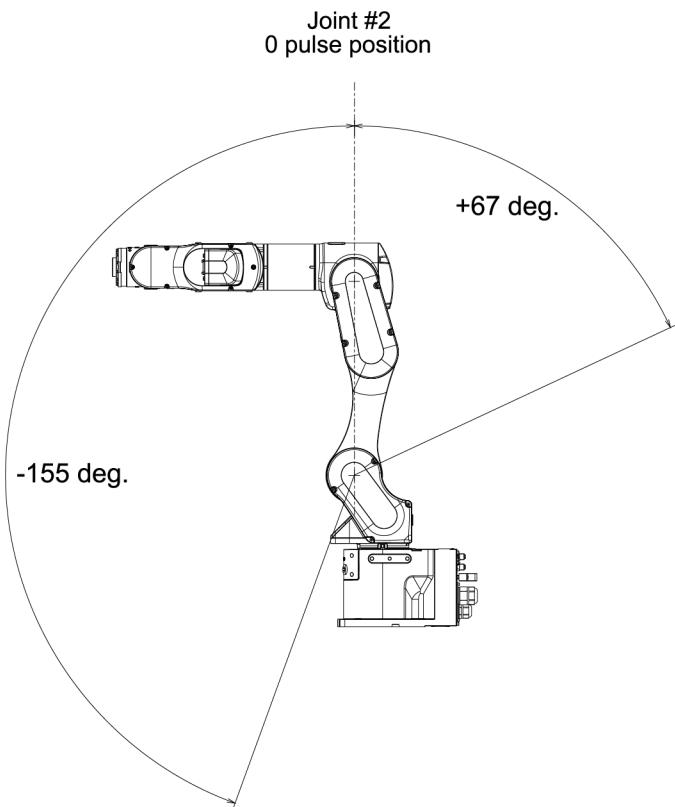
从0脉冲位置向逆时针方向的为“正脉冲值”，向顺时针方向的为“负脉冲值”。



	CX7-A701***	CX7-A901***
设置角度 (°)	±180	
脉冲值 (pulse)	±5620677	±7008498

3.5.1.2 第2关节最大脉冲范围

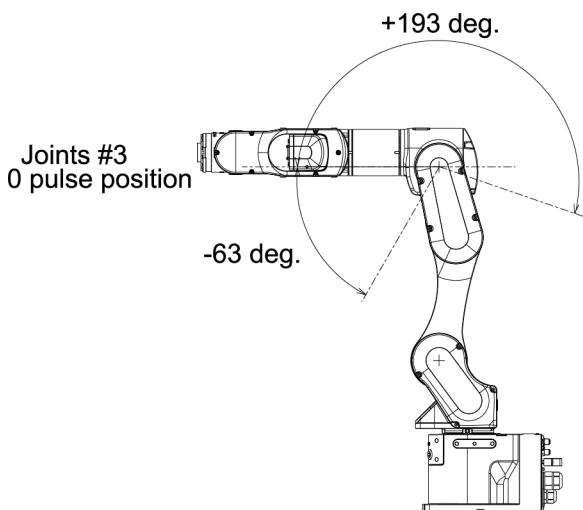
从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。



	CX7-A701***	CX7-A901***
设置角度 (°)	-155~+67	
脉冲值 (pulse)	-5540771~+2395044	-6908863~+2986412

3.5.1.3 第3关节最大脉冲范围

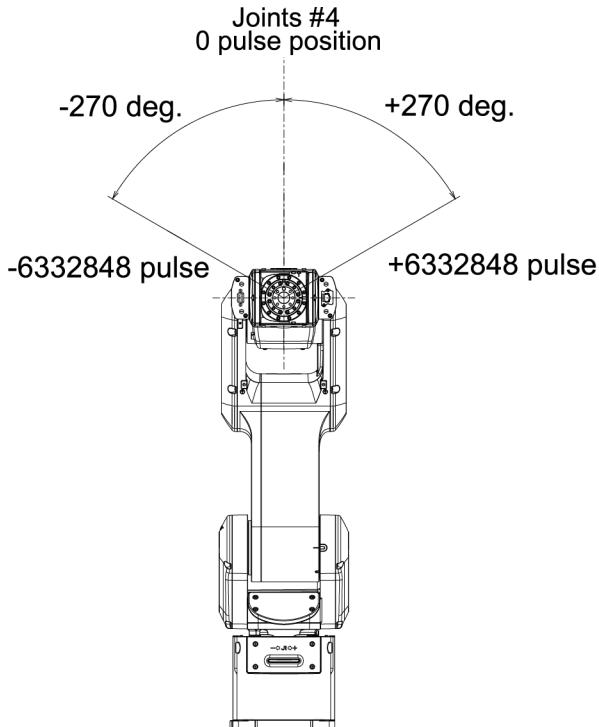
从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。



	CX7-A701***	CX7-A901***
设置角度 (°)	-63~+193	
脉冲值 (pulse)	-1520139~+4656929	-1895480~+5806788

3.5.1.4 第4关节最大脉冲范围

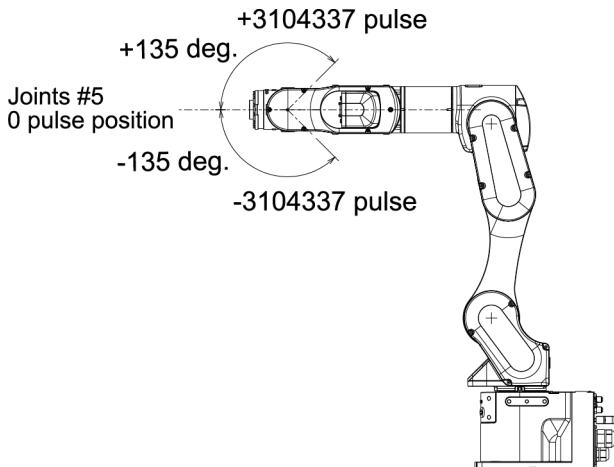
从机械臂末端方向来看，从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。CX7系列的第4机械臂最大脉冲范围通用。



(deg. = °)

3.5.1.5 第5关节最大脉冲范围

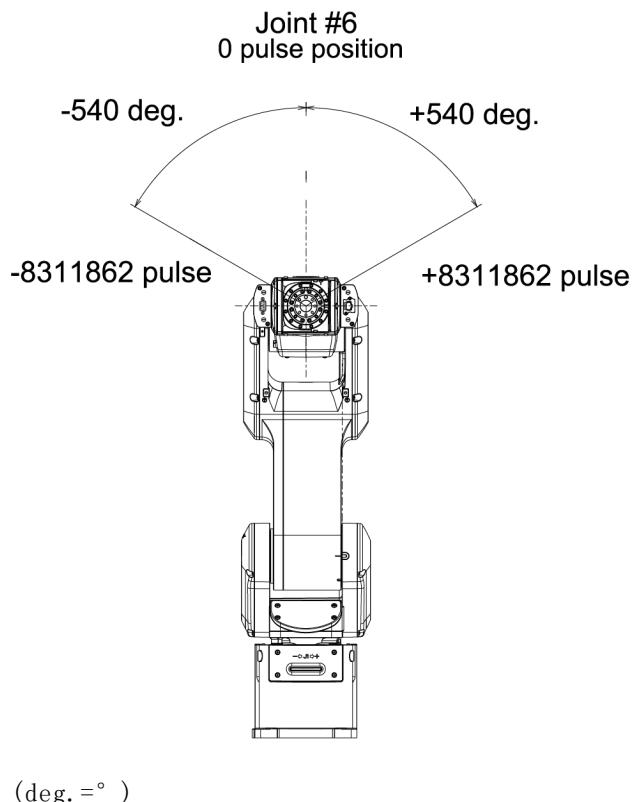
从0脉冲位置向顺时针方向的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。CX7系列的第5机械臂最大脉冲范围通用。



(deg. = °)

3.5.1.6 第6关节最大脉冲范围

从机械臂末端方向来看，从0脉冲位置向顺时针的为“正脉冲值”，向逆时针方向的为“负脉冲值”。CX7系列的第6机械臂最大脉冲范围通用。



(deg. = °)

3.5.2 通过机械挡块设置动作区域

使用可调机械挡块（选件），设置以机械方式不可再进行动作的绝对动作区域。

请务必在关闭机械手的电源之后进行作业。

请使用标记长度且经过耐腐蚀性较高的表面处理（镀镍等）的螺栓。

另外，已变更机械挡块位置时，也请同时变更脉冲范围。

有关脉冲范围设置的详细信息，请参阅以下章节内容。

通过脉冲范围设置动作区域（各关节）

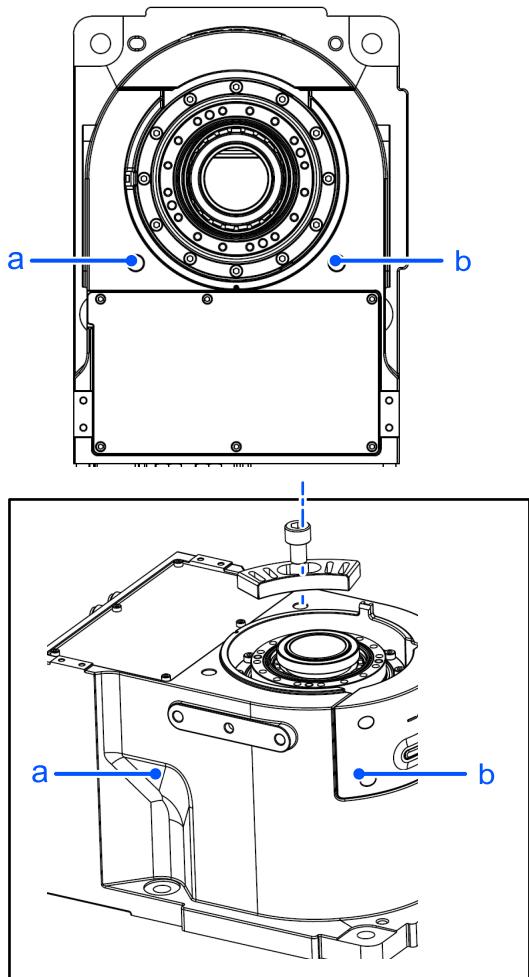
请务必将脉冲范围设在机械挡块位置内。

3.5.2.1 设置第1关节的动作区域

将可调机械挡块（J1）安装到对应于要设置角度的螺纹孔中。

为标准规格时，没有机械挡块。

- 内六角螺栓：M12 × 30 × 2个
- 强度：相当于ISO898-1 property class 10.9或12.9
- 紧固扭矩：42.0 ± 2.1 N·m (428 ± 21 kgf·cm)



	a	b	c
设置角度 (°)	±110	±105	±240
脉冲值 (pulse)	CX7-A701***	±4902150	±4679271
	CX7-A901***	±7212700	±6884840
可调机械挡块 (J1)	有	有	无 (标准)

3.5.3 通过组合关节角度进行动作限制

为防止干扰机械手主体，根据角度组合，第1、第2、第3关节设有动作限制区域。

关节角度组合为下图所示的阴影区域时，机械手的动作受到限制并停止。

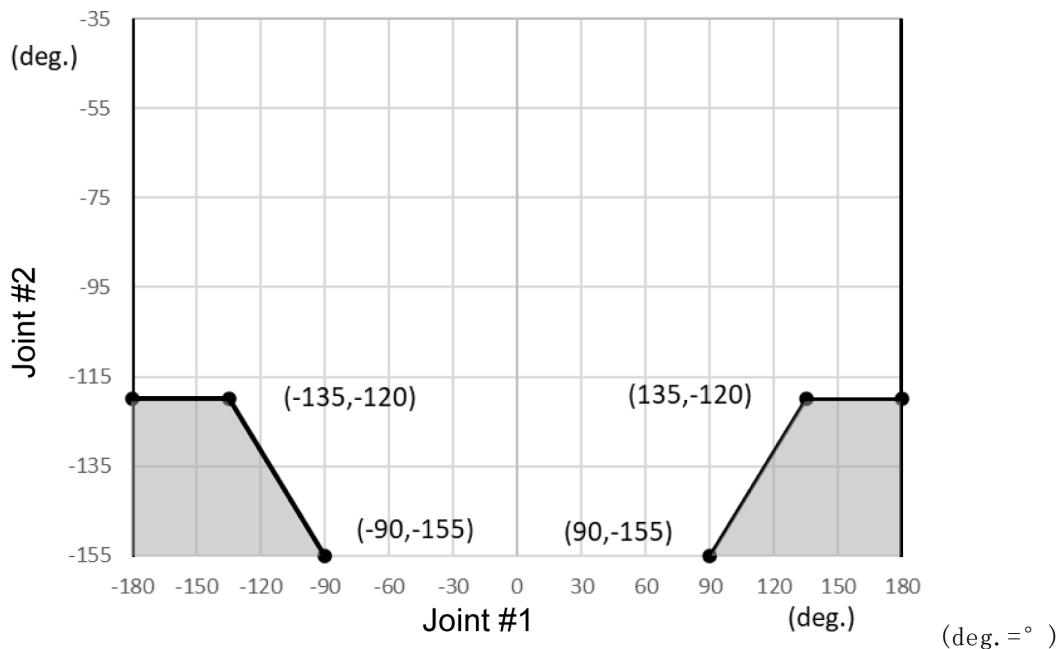
启用动作限制的动作

- 正在执行CP动作命令
- 要执行目标点（姿势）位于动作限制区域（阴影区域）的动作命令时

停用动作限制的动作

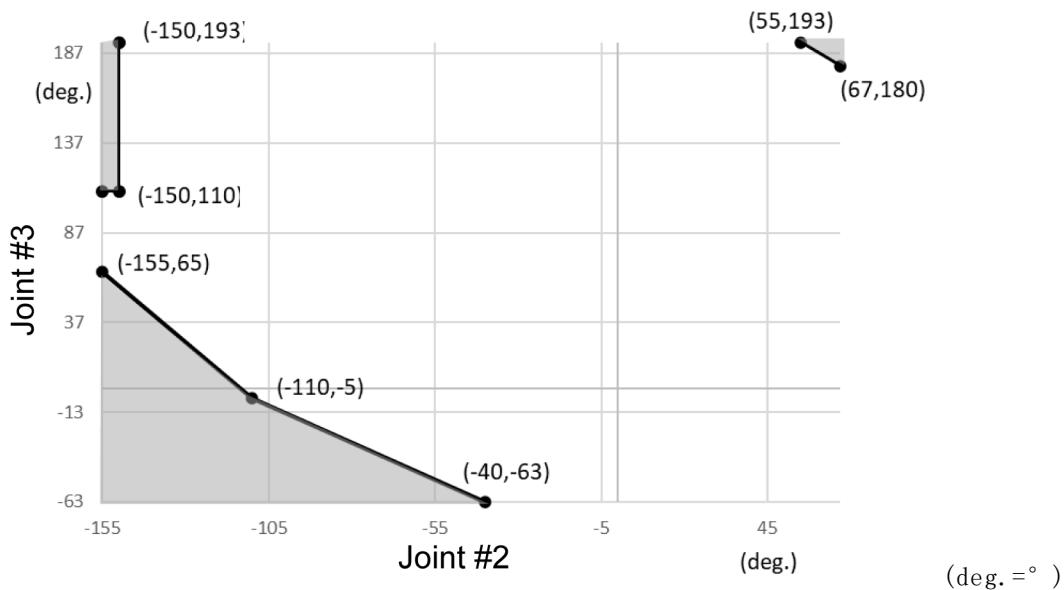
- 执行PTP动作命令期间，关节角度组合暂时通过动作限制区域（阴影区域）时

第1关节与第2关节的组合 (CX7-A701***)

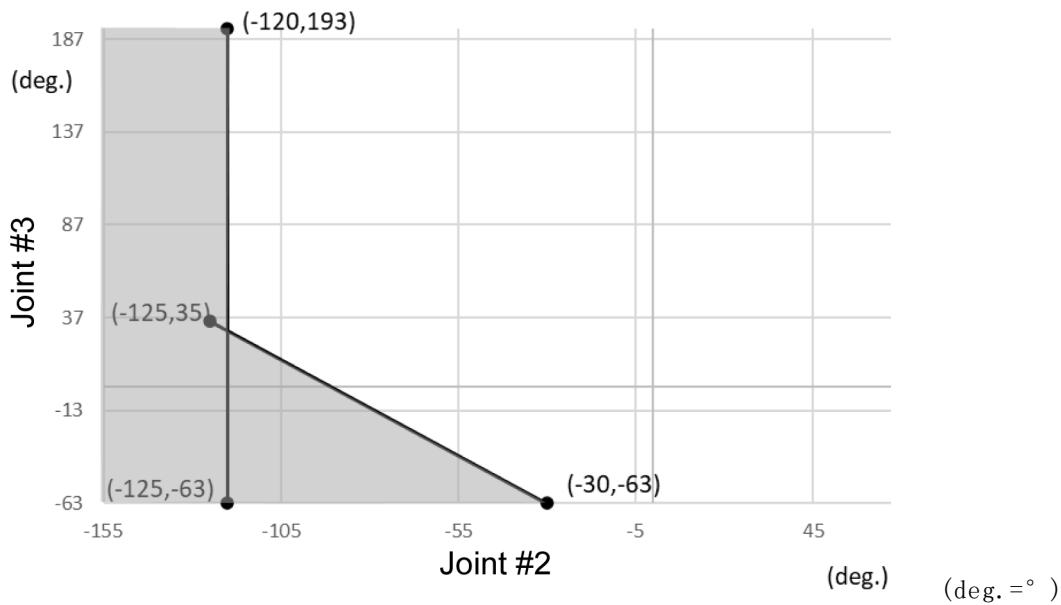


第2关节与第3关节的组合 (CX7-A701***)

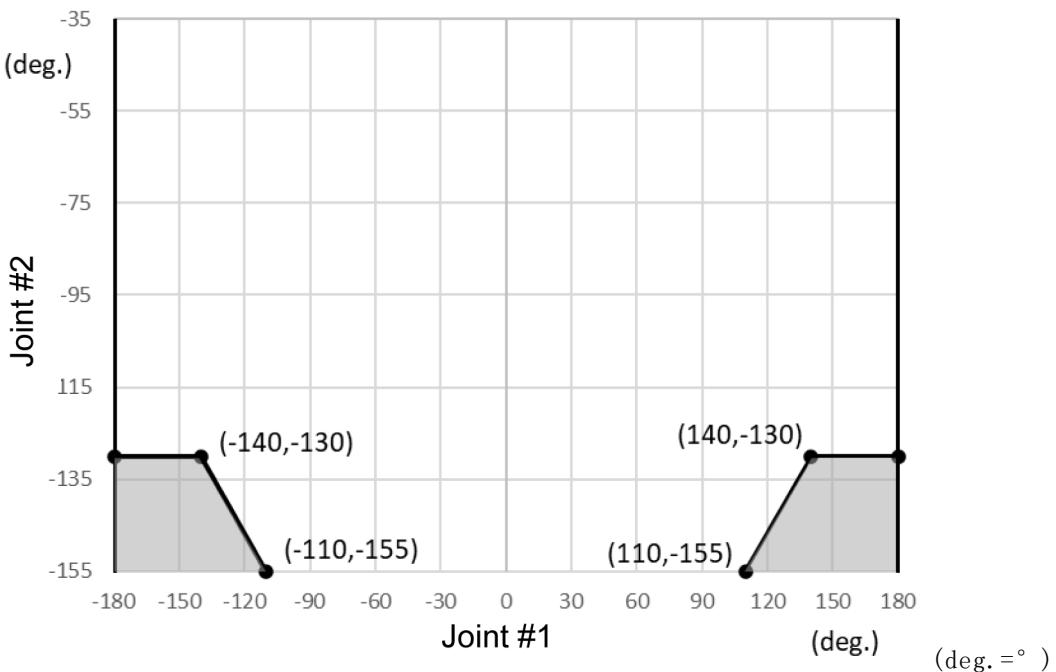
- 135 deg. <= J1 <= -135 deg.



- 180 deg. <= J1 < -135 deg. 或 135 deg. < J1 <= 180 deg.

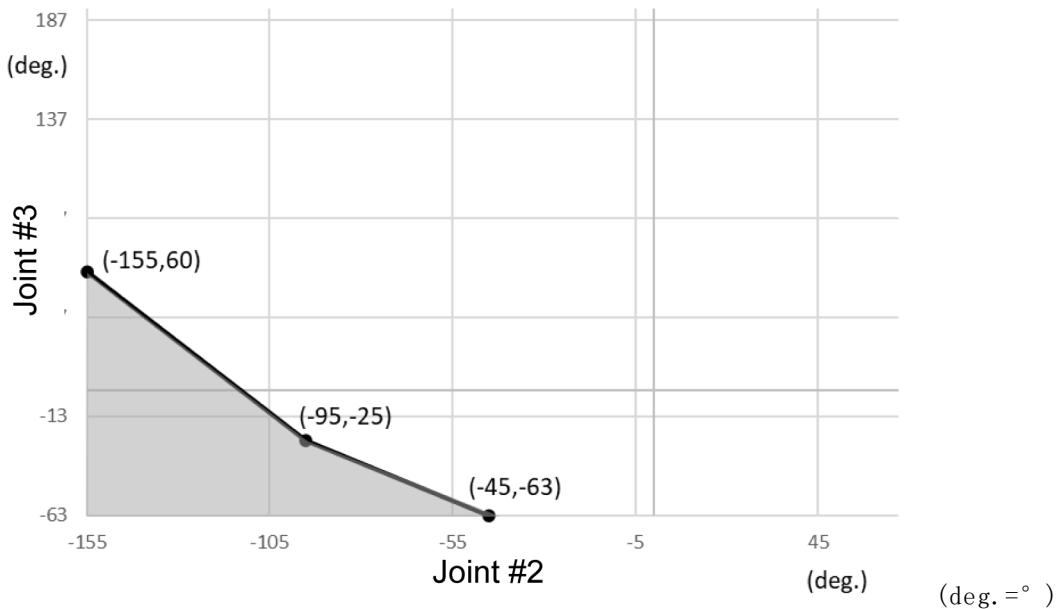


第1关节与第2关节的组合 (CX7-A901***)

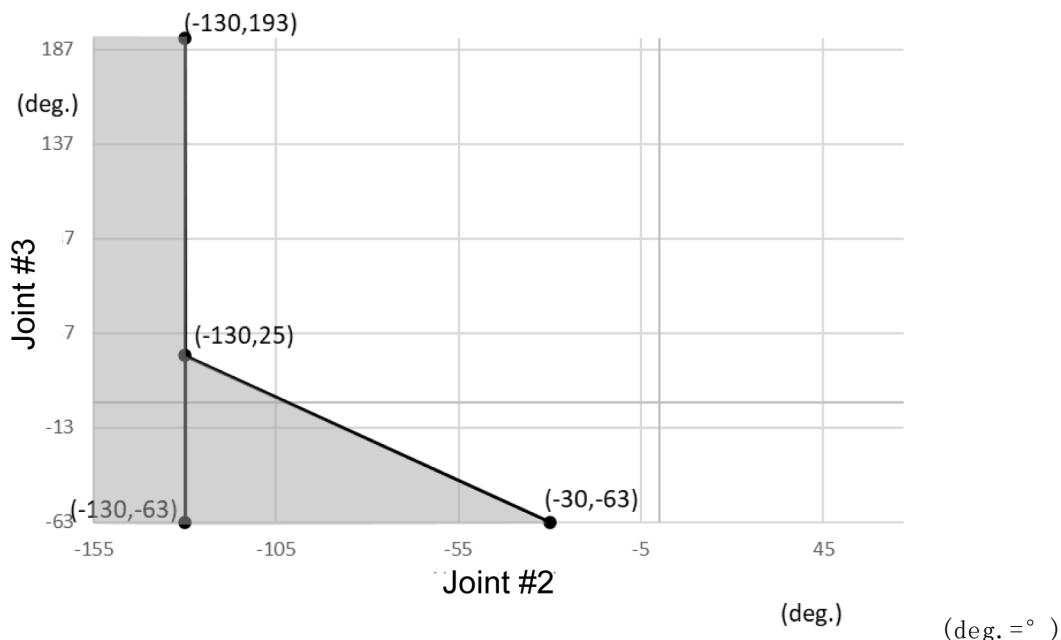


第2关节与第3关节的组合 (CX7-A901***)

- 140 deg. <= J1 <= -140 deg.



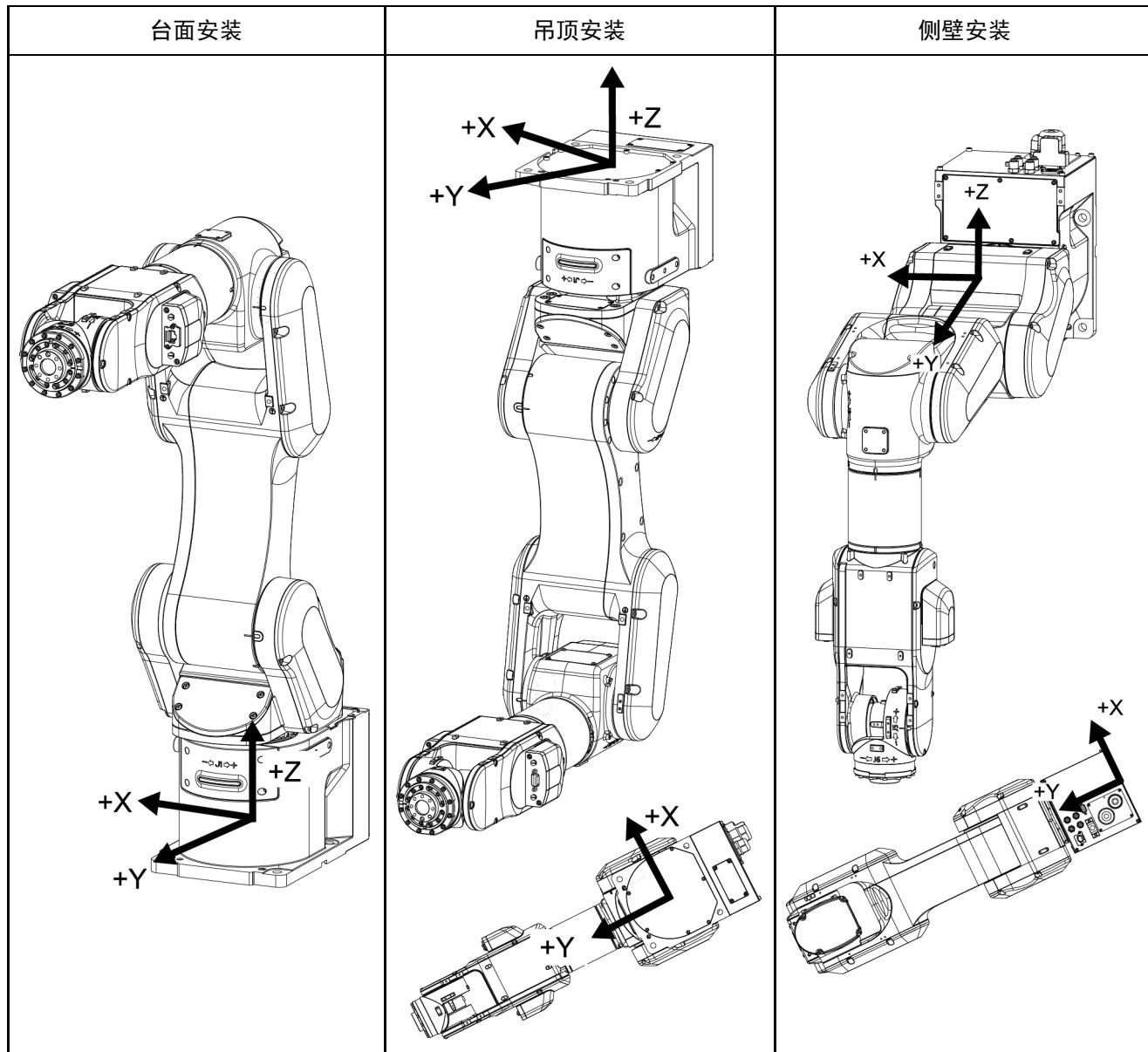
- 180 deg. <= J1 < -140 deg. 或 140 deg. < J1 <= 180 deg.



3.5.4 关于坐标系

原点为安装面与第1关节旋转轴的相交位置。

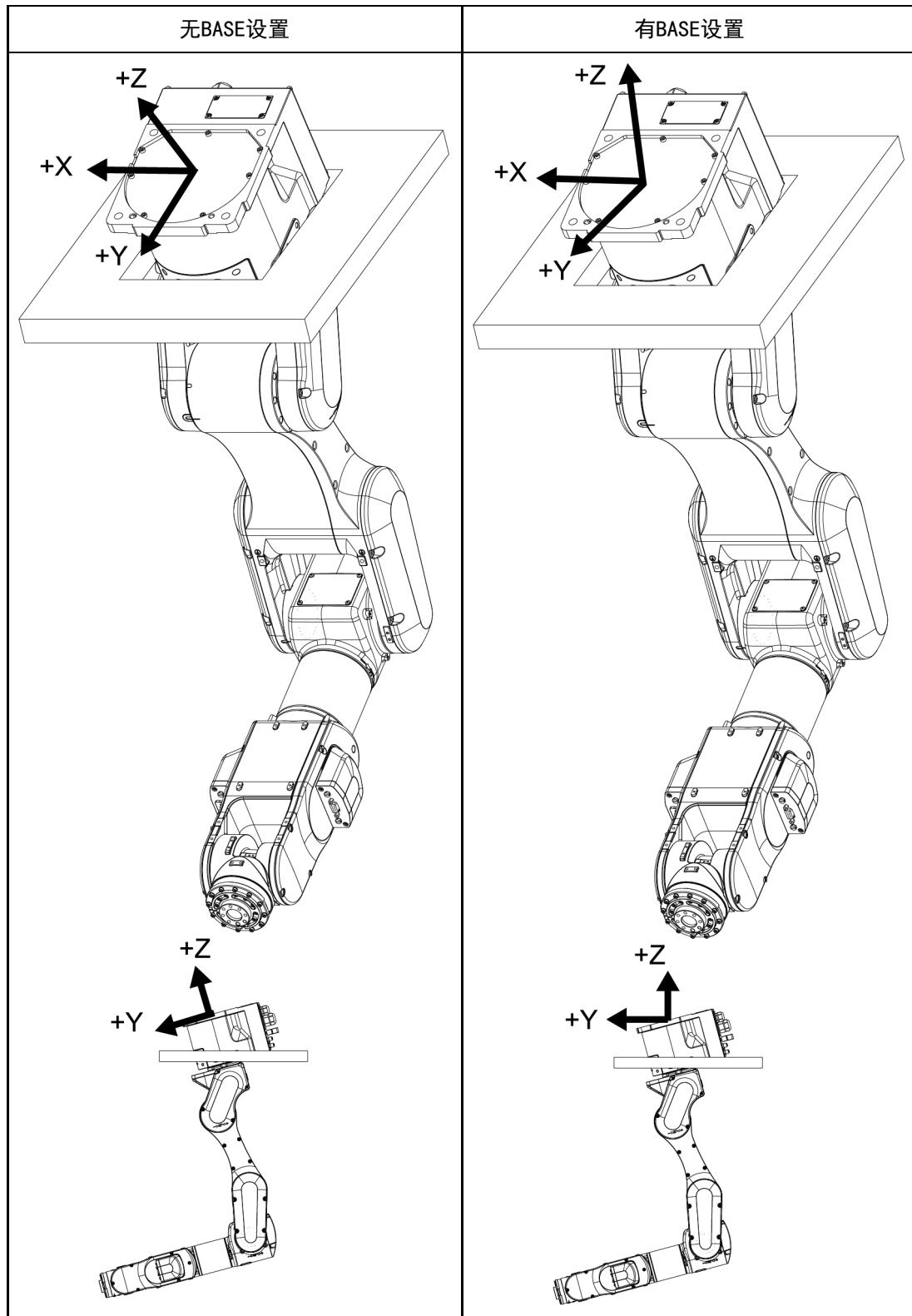
有关坐标系的详细内容，请参阅Epson RC+ 用户指南。



倾斜安装机器人时，适合BASE设置。

如果进行BASE设置，则可变更机器人固有的坐标系，以使步进/示教的World坐标系与装置的坐标系一致。

有关BASE设置方法，请参阅SPEL+语言参考“BASE命令”。



3.5.5 机型变更步骤

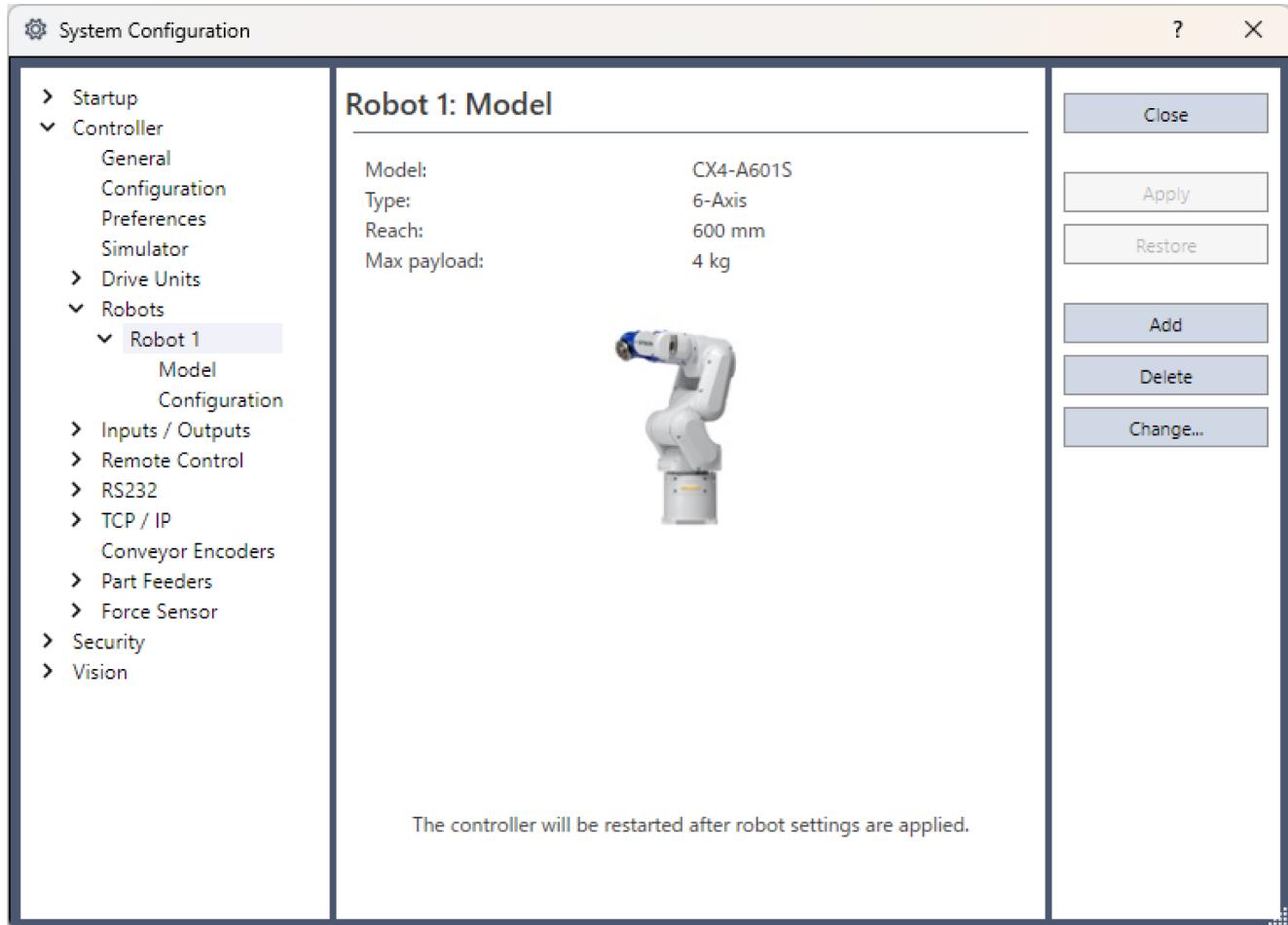
下面对Epson RC+的机型变更步骤进行说明。

⚠ 注意

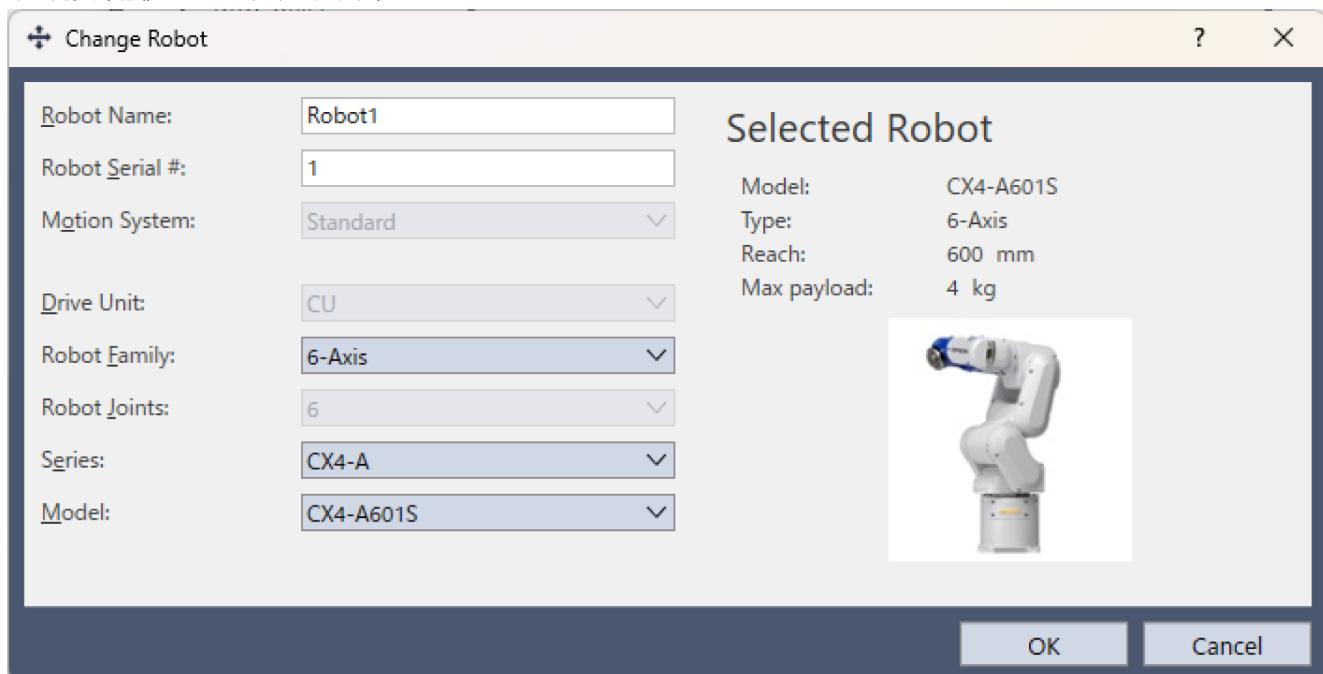
变更机器人时，请谨慎操作。如果变更机器人，机器人校准参数（Hofs、CalPIs）、附加轴信息、PG参数的数据则会被初始化。变更机器人之前，请按下述步骤保存校准数据。

1. 选择Epson RC+ 菜单-[设置]-[系统设置]。
2. 选择树-[控制器]-[机器人]-[机器人**]-[校准]，然后单击[保存]。

1. 选择Epson RC+菜单-[设置]-[系统设置]。
2. 选择树列表-[控制器]-[机器人]-[机器人**]。(画面为Epson RC+ 8.0)



3. 单击[更改]按钮。显示下述对话框。



4. 输入要变更的机器人名称与机器人铭牌上记载的序列号。可输入任意序列号，但请输入机器人上刻印的编号。
5. 在[机器人类型]框中选择机器人类型。
6. 在[系列]框中选择机器人系列名称。
7. 在[型号]框中选择机器人型号。
此时会显示控制器上安装的可根据电机驱动器型号使用的机器人。已使用[空运行]时，显示（6）选中系列的所有机器人。
8. 单击[OK]按钮。控制器会重启。

3.5.6 设定机械手XY坐标系中的矩形范围

在机械手的XY坐标系中设置矩形区域时，有定义动作极限区域，确保夹具不会与机械手本体后部干涉，以及用户自行设置的X坐标值和Y坐标值的上限和下限的XYLIM。

这些设置不会更改最大区域，因为这是由软件设置的范围。最大动作区域请以机械挡块的位置为准。

这些设置在关节步进动作时是无效的。请注意避免夹具和机械手本体以及周边设备产生干涉。

Epson
RC+

在[工具] - [机器人管理器] - [XYZ 限定]面板中进行设定。还可以在[命令窗口]中通过XYLim命令设定。

3.6 选件

CX7系列机械手的选件与CX4系列相同。请参阅下述内容。

- 制动解除单元
- 相机安装板
- C4兼容法兰
- 可调机械挡块
- 外部配线套件
- 用户配线与配管用选件

4. 定期维护

请进行定期维护防止故障产生，确保安全使用。本章介绍检查进度表和内容。

请按照计划进行维护检查。

4.1 CX4机械手的定期维护

请进行定期维护防止故障产生，确保安全使用。本章介绍定期维护的周期，和内容。

请按照计划进行维护检查。

4.1.1 检查

4.1.1.1 维护检查进度表

检查项目分为每天，1个月、3个月、6个月与12个月5个阶段，并按阶段追加项目。其中，1个月的通电并运转时间超过250小时时，请按250小时、750小时、1500小时、3000小时追加检查项目。

	检查项目					
	日常检查	1个月检查	3个月检查	6个月检查	12个月检查	检修（部件更换）
1个月(250小时)	请每天进行检查	✓				
2个月(500小时)		✓				
3个月(750小时)		✓	✓			
4个月(1,000小时)		✓				
5个月(1,250小时)		✓				
6个月(1,500小时)		✓	✓	✓		
7个月(1,750小时)		✓				
8个月(2,000小时)		✓				
9个月(2,250小时)		✓	✓			
10个月(2,500小时)		✓				
11个月(2,750小时)		✓				
12个月(3,000小时)		✓	✓	✓	✓	
13个月(3,250小时)		✓				
:	:	:	:	:	:	:
20000小时						✓

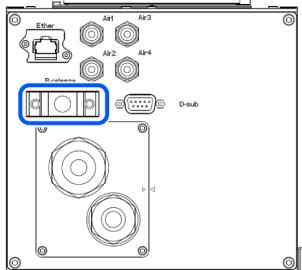
4.1.1.2 检查内容

检查项目

检查项目	检查部位	日常检查	1个月检查	3个月检查	6个月检查	12个月检查
确认螺栓是否松动	夹具安装螺栓	✓	✓	✓	✓	✓

检查项目	检查部位	日常检查	1个月检查	3个月检查	6个月检查	12个月检查
	机械手安装螺栓	✓	✓	✓	✓	✓
确认接头是否松动	机械手外侧（连接器板等）	✓	✓	✓	✓	✓
检查损伤并清除附着的灰尘等	机械手整体	✓	✓	✓	✓	✓
	外部电缆		✓	✓	✓	✓
确认是否有变形或位置偏移	安全防护栅等	✓	✓	✓	✓	✓
确认已连接外部短接连接器或制动解除单元的连接器	机械手背面的外部短接连接器或制动解除单元连接器	✓	✓	✓	✓	✓
确认制动器是否正常工作	第1关节～第6关节制动器	✓	✓	✓	✓	✓
确认是否有异响或异常振动	整体	✓	✓	✓	✓	✓

检查方法

检查项目	检查方法
确认螺栓是否松动	使用六角扳手，检查夹具和机械臂的安装螺栓是否松动。 如果发生松动，请参阅下述内容并使用正确的扭矩重新拧紧螺栓。 紧固内六角螺栓
确认接头是否松动	检查接头是否松动。 如果接头松动，请重新连接以免脱落。
检查损伤并清除附着的灰尘等	检查机械手的外观，如果附着灰尘，请进行清洁。 检查电缆外观，如果有划痕，请确认是否断线等损坏。
确认是否有变形或位置偏移	确认安全防护栅等是否发生错位。 如果有错位，请恢复到原来的位置。
确认已连接外部短接连接器或制动解除单元的连接器	请确认已连接外部短接连接器或制动解除单元的连接器。 如果未连接，请进行连接。 
确认制动器是否正常工作	检查当电机关闭时，机械臂不会落下。 在电机关闭且未进行制动器解除操作的状态下，机械臂下降时，请咨询销售商。
确认是否有异响或异常振动	检查机械手动作时是否有异响或异常振动。 如果发现有任何异常，请咨询销售商。

4.1.2 检修（部件更换）

请由受过专业培训的维修工程师进行检修操作（更换）。

有关详细信息，请参考以下手册。

“安全手册 – 安全管理人员的作用与培训”

4.1.3 润滑脂加注

减速机和锥齿轮需要定期加注润滑脂。请务必使用指定的润滑脂。

⚠ 注意

- 请注意避免润滑脂用光。如果润滑脂用光，滑动部件则会产生伤痕等，不仅无法充分发挥性能，而且修理也会花费大量时间与费用。
- 一旦润滑脂进入眼中、口中或粘附在皮肤上，请进行下述处理。
 - 进入眼中时
请用清水彻底清洗眼睛，然后就医。
 - 进入口中时
若不慎吞咽请勿强行呕吐，应立即就医。进入嘴里时，请用水充分漱口。
 - 粘附到皮肤上时
请用水与肥皂冲洗干净。

	零件	时期	注意事项
所有关节	减速机	检修时间	请由受过专业培训的维修工程师进行润滑脂加注操作。有关详细信息，请咨询当地销售商。
第6关节	锥齿轮		

4.1.4 紧固内六角螺栓

在需要机械强度的位置使用内六角螺栓（以下简称螺栓）。组装时，按下表所示的紧固扭矩紧固这些螺栓。

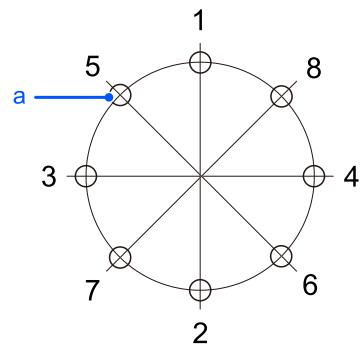
除了特别指定的情况之外，在本手册记载的作业中重新紧固这些螺栓时，请使用扭矩扳手等紧固到下表所示的紧固扭矩值。

螺栓	紧固扭矩值
M3	2.0 ± 0.1 N·m (21 ± 1 kgf·cm)
M4	4.0 ± 0.2 N·m (41 ± 2 kgf·cm)
M5	8.0 ± 0.4 N·m (82 ± 4 kgf·cm)
M6	13.0 ± 0.6 N·m (133 ± 6 kgf·cm)
M8	32.0 ± 1.6 N·m (326 ± 16 kgf·cm)
M10	58.0 ± 2.9 N·m (590 ± 30 kgf·cm)
M12	100.0 ± 5.0 N·m (1,020 ± 51 kgf·cm)

为止动螺丝时，请参阅下述内容。

止动螺丝	紧固扭矩值
M4	2.4 ± 0.1 N·m (26 ± 1 kgf·cm)
M5	3.9 ± 0.2 N·m (40 ± 2 kgf·cm)

如图所示，按对角线的顺序固定配置在圆周上的螺栓。



符号	说明
a	螺栓孔

固定时，请勿一次性紧固螺栓，请使用六角扳手分2、3圈紧固，然后使用扭矩扳手等按照上表所示的紧固扭矩值紧固。

4. 2 CX7机械手的定期维护

请进行定期维护防止故障产生，确保安全使用。本章介绍定期维护的周期，和内容。

请按照计划进行维护检查。

4. 2. 1 检查

4. 2. 1. 1 维护检查进度表

检查项目分为每天，1个月、3个月、6个月与12个月5个阶段，并按阶段追加项目。其中，1个月的通电并运转时间超过250小时时，请按250小时、750小时、1500小时、3000小时追加检查项目。

	检查项目					
	日常检查	1个月检查	3个月检查	6个月检查	12个月检查	检修（部件更换）
1个月(250小时)	请每天进行检查	✓				
2个月(500小时)		✓				
3个月(750小时)		✓	✓			
4个月(1,000小时)		✓				
5个月(1,250小时)		✓				
6个月(1,500小时)		✓	✓	✓		
7个月(1,750小时)		✓				
8个月(2,000小时)		✓				
9个月(2,250小时)		✓	✓			
10个月(2,500小时)		✓				
11个月(2,750小时)		✓				
12个月(3,000小时)		✓	✓	✓	✓	
13个月(3,250小时)		✓				
:	:	:	:	:	:	:
20000小时						✓

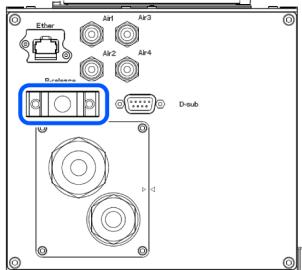
4. 2. 1. 2 检查内容

检查项目

检查项目	检查部位	日常检查	1个月检查	3个月检查	6个月检查	12个月检查
确认螺栓是否松动	夹具安装螺栓	✓	✓	✓	✓	✓

检查项目	检查部位	日常检查	1个月检查	3个月检查	6个月检查	12个月检查
	机械手安装螺栓	✓	✓	✓	✓	✓
确认接头是否松动	机械手外侧（连接器板等）	✓	✓	✓	✓	✓
检查损伤并清除附着的灰尘等	机械手整体	✓	✓	✓	✓	✓
	外部电缆		✓	✓	✓	✓
确认是否有变形或位置偏移	安全防护栅等	✓	✓	✓	✓	✓
确认已连接外部短接连接器或制动解除单元的连接器	机械手背面的外部短接连接器或制动解除单元连接器	✓	✓	✓	✓	✓
确认制动器是否正常工作	第1关节～第6关节制动器	✓	✓	✓	✓	✓
确认是否有异响或异常振动	整体	✓	✓	✓	✓	✓

检查方法

检查项目	检查方法
确认螺栓是否松动	使用六角扳手，检查夹具和机械臂的安装螺栓是否松动。 如果发生松动，请参阅下述内容并使用正确的扭矩重新拧紧螺栓。 紧固内六角螺栓
确认接头是否松动	检查接头是否松动。 如果接头松动，请重新连接以免脱落。
检查损伤并清除附着的灰尘等	检查机械手的外观，如果附着灰尘，请进行清洁。 检查电缆外观，如果有划痕，请确认是否断线等损坏。
确认是否有变形或位置偏移	确认安全防护栅等是否发生错位。 如果有错位，请恢复到原来的位置。
确认已连接外部短接连接器或制动解除单元的连接器	请确认已连接外部短接连接器或制动解除单元的连接器。 如果未连接，请进行连接。 
确认制动器是否正常工作	检查当电机关闭时，机械臂不会落下。 在电机关闭且未进行制动器解除操作的状态下，机械臂下降时，请咨询销售商。
确认是否有异响或异常振动	检查机械手动作时是否有异响或异常振动。 如果发现有任何异常，请咨询销售商。

4.2.2 检修（部件更换）

请由受过专业培训的维修工程师进行检修操作（更换）。

有关详细信息，请参考以下手册。

“安全手册 – 安全管理人员的作用与培训”

4.2.3 润滑脂加注

减速机和锥齿轮需要定期加注润滑脂。请务必使用指定的润滑脂。

⚠ 注意

- 请注意避免润滑脂用光。如果润滑脂用光，滑动部件则会产生伤痕等，不仅无法充分发挥性能，而且修理也会花费大量时间与费用。
- 一旦润滑脂进入眼中、口中或粘附在皮肤上，请进行下述处理。
 - 进入眼中时
请用清水彻底清洗眼睛，然后就医。
 - 进入口中时
若不慎吞咽请勿强行呕吐，应立即就医。进入嘴里时，请用水充分漱口。
 - 粘附到皮肤上时
请用水与肥皂冲洗干净。

	零件	时期	注意事项
所有关节	减速机	检修时间	请由受过专业培训的维修工程师进行润滑脂加注操作。有关详细信息，请咨询当地销售商。
第6关节	锥齿轮		

4.2.4 紧固内六角螺栓

在需要机械强度的位置使用内六角螺栓（以下简称螺栓）。组装时，按下表所示的紧固扭矩紧固这些螺栓。

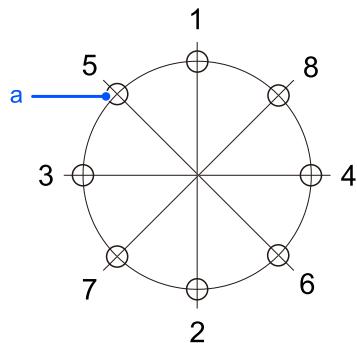
除了特别指定的情况之外，在本手册记载的作业中重新紧固这些螺栓时，请使用扭矩扳手等紧固到下表所示的紧固扭矩值。

螺栓	紧固扭矩值
M3	2.0 ± 0.1 N·m (21 ± 1 kgf·cm)
M4	4.0 ± 0.2 N·m (41 ± 2 kgf·cm)
M5	8.0 ± 0.4 N·m (82 ± 4 kgf·cm)
M6	13.0 ± 0.6 N·m (133 ± 6 kgf·cm)
M8	32.0 ± 1.6 N·m (326 ± 16 kgf·cm)
M10	58.0 ± 2.9 N·m (590 ± 30 kgf·cm)
M12	100.0 ± 5.0 N·m (1,020 ± 51 kgf·cm)

为止动螺丝时，请参阅下述内容。

止动螺丝	紧固扭矩值
M4	2.4 ± 0.1 N·m (26 ± 1 kgf·cm)
M5	3.9 ± 0.2 N·m (40 ± 2 kgf·cm)
M6	8.0 ± 0.4 N·m (82 ± 4 kgf·cm)

如图所示，按对角线的顺序固定配置在圆周上的螺栓。



符号	说明
a	螺栓孔

固定时，请勿一次性紧固螺栓，请使用六角扳手分2、3圈紧固，然后使用扭矩扳手等按照上表所示的紧固扭矩值紧固。

5. Appendix

本章记载了各型号机械手的规格和停止时间、停止距离的数据。

5.1 Appendix A: 规格表

5.1.1 CX4 规格表

项目		规格
		CX4-A601***
机械名称		工业机器人
产品系列		CX-A
机型		CX4-A601*** 型号
型号名称		CX4
安装方法 *1		台面安装、吊顶安装、侧壁安装
机械臂长	P点: J1-J5中心	601.6 mm
最大延展	J1~J6法兰面	674.1 mm
主体重量 (不含电缆、运输用固定夹具的重量)		标准环境 (-NIW) 规格、洁净型 (-NIW) 规格: 30kg: 66.1 lb (磅) 标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW): 31kg: 68.3 lb (磅) 防护型规格: 32kg: 70.5 lb (磅)
驱动方式	所有关节	AC伺服电机
最大运动速度 *2	第1关节	450° /s
	第2关节	450° /s
	第3关节	514° /s
	第4关节	558° /s
	第5关节	570° /s
	第6关节	851° /s
合成最大速度		10206 mm/s
重复精度 *3	第1关节~第6关节	±0.01 mm
最大运动范围	第1关节	±180°
	第2关节	-155~+67°
	第3关节	-63~+193°
	第4关节	±270°
	第5关节	±135°
	第6关节	±540° *4
最大脉冲范围 (pulse)	第1关节	±5029027
	第2关节	-4432617~+1916035
	第3关节	-1520140~+4656929

项目		规格
		CX4-A601***
分辨率	第4关节	±6332848
	第5关节	±3104337
	第6关节	±8311862
分辨率	第1关节	0.0000358° /pulse
	第2关节	0.0000350° /pulse
	第3关节	0.0000414° /pulse
	第4关节	0.0000426° /pulse
	第5关节	0.0000435° /pulse
	第6关节	0.0000650° /pulse
电机额定容量	第1关节	400 W
	第2关节	400 W
	第3关节	400 W
	第4关节	100 W
	第5关节	50 W
	第6关节	50 W
有效负载（负载）*5	额定	1 kg
	最大	4 kg (朝下5 kg)
容许力矩	第4关节	8.86 N·m (0.90 kgf·m)
	第5关节	8.86 N·m (0.90 kgf·m)
	第6关节	4.90 N·m (0.50 kgf·m)
容许惯性力矩 *6 (GD ² /4)	第4关节	0.20 kg·m ²
	第5关节	0.20 kg·m ²
	第6关节	0.10 kg·m ²
用户配线 (NIW规格除外)		9根 (D-sub) 8Pin (RJ45) Cat. 5e同等规格
用户配管 *7		ø4 mm空气管4根 耐压: 0.59 MPa (6 kgf/cm ²) (86 psi)
环境条件 *8	环境温度	5~40° C *9
	环境相对湿度	10~80%RH (不得结露)
	振动	4.9 m/s ² (0.5 G) 或以下
运输与保管	温度	-20~+60° C
	湿度	10~90% (不得结露)

项目		规格
		CX4-A601***
噪声等级 *10		LAeq = 73.4 dB或以下
环境规格		标准 *11 洁净型&ESD (防静电) *11 防护型 (IP67) *12
适用控制器		RC800-A
M/C电缆	电缆重量 (仅电缆)	固定用、信号 (所有长度通用) 0.06 kg/m
		固定用、电源 (所有长度通用) 0.45 kg/m
		移动用、信号 (所有长度通用) 0.07 kg/m
		移动用、电源 (所有长度通用) 0.52 kg/m
	电缆外径	固定用、信号 (所有长度通用) ø6.2 mm (typ)
		固定用、电源 (所有长度通用) ø17.8 mm (typ)
		移动用、信号 (所有长度通用) ø6.4 mm (typ)
		移动用、电源 (所有长度通用) ø17.8 mm (typ)
	最小弯曲半径 *13	固定用、信号 (所有长度通用) 38 mm
		固定用、电源 (所有长度通用) 107 mm
		移动用、信号 (所有长度通用) 100 mm
		移动用、电源 (所有长度通用) 100 mm
动作模式 *14		标准模式 (默认)、大功率模式
默认值 () 内为最大设置值	Speed	5 (100)
	Accel *15	5, 5 (100, 100)
	SpeedS	50 (2000)
	Accels	200 (25000)
	Fine	10000、10000、10000、10000、10000、10000 (65535、65535、65535、65535、65535、65535)
	Weight	1 (5)
	Inertia	0.005 (0.1)

*1: 出厂时全部设为“台面安装”或“侧壁安装”。作为“吊顶安装”使用机械手时，请客户自行进行机型设定。

■ 机型变更步骤

- “Epson RC+用户指南 - 机器人设置”

*2: 使用PTP命令时

*3: 记载值是在单独检查的各项条件下获得的值，会根据使用环境、使用条件而变化。

*4: 如果需要设置超出上述范围，请务必咨询当地销售商。

*5: 负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。

- “WEIGHT设置 - 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

*6: 该值是当负载的中心和各机械臂中心位置一致时的值：

如果重心位置与各机械臂中心位置不一致，请使用INERTIA命令设置偏心率。

*7: 有关用户配管的详细信息，请参阅以下章节内容。

用户配线与配管

*8: 有关环境条件的详细信息，请参阅以下章节内容。

环境

*9: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，可能会在重新开始运行时，因驱动器电阻较大而发生碰撞感知的错误。这种情况下，建议预热10分钟后再运行。

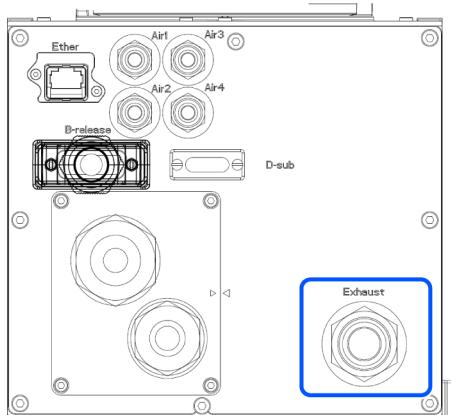
*10: 测量时的条件如下所示。

- 机械手的动作条件：额定负载、所有机械臂同时动作、最大速度、占空比为100%的最大加减速速度
- 测量位置：机械手正面、距离动作区域1000 mm、底座安装面80 mm以上的位置

*11: 洁净型规格机械手中的排气系统，会从底座内部和机械臂外罩部抽取空气。底座装置中的裂缝或任何开口均会导致机械臂外部部件中的负压损失，进而增加灰尘排放。

- 清洁度等级：ISO 3级 (ISO14644-1)

- 排气口：ø12 mm 配管用一键式接头60 L/min 吸附时



- 适用排气管：聚氨酯管 外径 ø12 mm

洁净型规格机械手使用经过防静电处理的树脂材料。该机型可抑制因静电而产生的灰尘附着。

标准环境规格与洁净型规格机械手的保护等级相当于IP20。

IP (International Protection) 表示防尘和防水保护等级的国际标准。

保护等级		
IP20	防尘: 2	直径为12.5mm 或以上的固体物不接触机械手内部的危险部位。
	防水: 0	不受保护。

*12: 防护型规格机械手的保护等级为IP67 (IEC标准)。可在飘落粉尘、水、水溶性切削油等的环境中使用。但请注意以下事项。

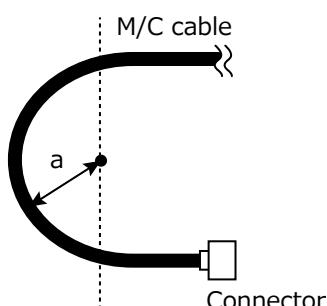
- 机械手主体未进行防锈处理。请勿在有腐蚀性液体的环境下使用。
- 不能使用有机溶剂、酸、碱、氯类切削液等会导致密封部分老化的液体。
- 不能将机械手用于在水中进行动作的用途。
- 控制器没有环境防护功能。(控制器保护等级IP20同等规格) 控制器需安装在满足控制器使用条件的环境中。
- 请务必把保护等级IP67或以上的连接器与连接器外罩连接到Ethernet电缆连接器上。

IP (International Protection) 表示防尘和防水保护等级的国际标准。

保护等级		
IP67	防尘: 6	直径为1.0mm或以上的测试杆不接触机械手内部的危险部位。 灰尘不会进入机械手内。
	防水: 7	在机械手上端至水面的距离为0.15m、下端至水面的距离为1m的条件下，浸泡在水中30分钟时，不应进水(在机械手停止的状态下进行测试)。

*13: 对移动用M/C电缆进行配线时，请注意以下事项。

- 安装电缆时，确保不会向连接器部分施加载荷。
- 请将电缆弯曲到移动部分最小弯曲半径或以上的程度。弯曲半径(a)为下图所示的尺寸。



*14: 可在PerformMode模式下切换动作模式。有关详细信息，请参考以下手册。

“EPSON RC+ SPEL+语言参考”

要 点

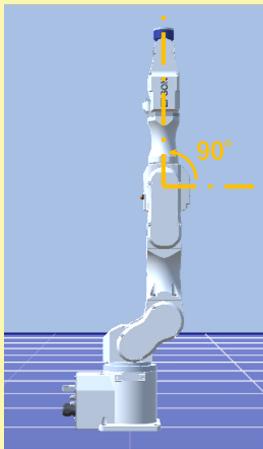
与标准模式相比，大功率模式的动作时间较短，但动作停止时的振动会恶化。

注意

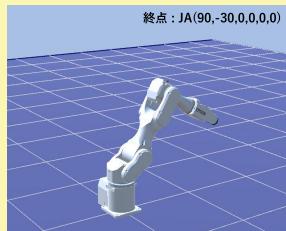
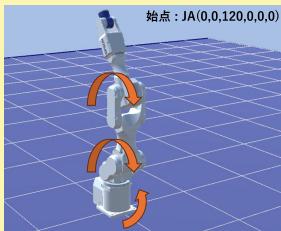
大功率模式下J1/J2/J3同时动作，同时满足以下条件的动作可能会降低减速机的使用寿命。请注意。

- J1动作行程 > 90°
- J2+J3动作行程 > 90°
- J3经过90° 姿态的摆动动作

J3=90° 姿态示例：



动作示例：



*15：当Accel设置值为“100”时，是平衡加减速速度和定位振动的最佳设置。

5.1.2 CX7 规格表

项目	规格	
	CX7-A701***	CX7-A901***
机械名称	工业机器人	
产品系列	CX-A	
机型	CX7-A701*** 型号	CX7-A901*** 型号
型号名称	CX7	CX7L
安装方法 *1	台面安装、吊顶安装、侧壁安装	
机械臂长	P点: J1-J5中心	701.3 mm
最大延展	J1~J6法兰面	782.8 mm
主体重量 (不含电缆、运输用固定夹具的重量)	标准环境 (-NIW) 规格、洁净型 (-NIW) 规格: 32kg: 70.5 lb (磅) 标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格: 33kg: 72.8 lb (磅) 防护型规格: 34kg: 75.0 lb (磅)	标准环境 (-NIW) 规格、洁净型 (-NIW) 规格: 33kg: 72.8 lb (磅) 标准环境规格、洁净型规格、防护型 (-NIW) 规格: 35kg: 77.2 lb (磅) 防护型规格: 36kg: 79.4 lb (磅)
驱动方式	所有关节	AC伺服电机
最大运动速度 *2	第1关节	414° /s
	第2关节	389° /s
	第3关节	487° /s
	第4关节	558° /s
	第5关节	547° /s
	第6关节	851° /s
合成最大速度	10811 mm/s	10916 mm/s
重复精度 *3	第1关节~第6关节	±0.015 mm
最大运动范围	第1关节	±180°
	第2关节	-155° ~+67°
	第3关节	-63° ~+193°
	第4关节	±270°
	第5关节	±135°
	第6关节	±540° *4

项目		规格	
		CX7-A701***	CX7-A901***
最大脉冲范围 (pulse)	第1关节	±5620677	±7008498
	第2关节	-5540771~+2395044	-6908863~+2986412
	第3关节	-1520139~+4656929	-1895480~+5806788
	第4关节	±6332848	
	第5关节	±3104337	
	第6关节	±8311862	
分辨率	第1关节	0.0000320° /pulse	0.0000257° /pulse
	第2关节	0.0000280° /pulse	0.0000224° /pulse
	第3关节	0.0000414° /pulse	
	第4关节	0.0000426° /pulse	
	第5关节	0.0000435° /pulse	
	第6关节	0.0000650° /pulse	
电机额定容量	第1关节	400 W	
	第2关节	400 W	
	第3关节	400 W	
	第4关节	100 W	
	第5关节	100 W	
	第6关节	100 W	
有效负载 (负载) *5	额定	3 kg	
	最大	7 kg	
容许力矩	第4关节	16.9 N·m (1.72 kgf·m)	
	第5关节	16.9 N·m (1.72 kgf·m)	
	第6关节	9.4 N·m (0.96 kgf·m)	
容许惯性力矩 *6 (GD ² /4)	第4关节	0.49 kg·m ²	
	第5关节	0.49 kg·m ²	
	第6关节	0.15 kg·m ²	
用户配线 (NIW规格除外)		9根 (D-sub) 8Pin (RJ45) Cat. 5e同等规格	
用户配管 *7		ø4 mm空气管4根 耐压: 0.59 MPa (6 kgf/cm ²) (86 psi)	
环境条件 *8	环境温度	5~40° C *9	
	环境相对湿度	10~80%RH (不得结露)	

项目		规格	
		CX7-A701***	CX7-A901***
	振动	4.9 m/s ² (0.5 G) 或以下	
运输与保管	温度	-20~+60° C	
	湿度	10~90% (不得结露)	
噪声等级 *10		LAeq = 71.2 dB (A) 或以下	LAeq = 69.3 dB (A) 或以下
环境规格		标准 *11 洁净型&ESD (防静电) *11 防护型 (IP67) *12	
适用控制器		RC800-A	
M/C电缆	电缆重量 (仅限电 缆)	固定用、信号 (所有长度通 用)	0.06 kg/m
		固定用、电源 (所有长度通 用)	0.45 kg/m
		移动用、信号 (所有长度通 用)	0.07 kg/m
		移动用、电源 (所有长度通 用)	0.52 kg/m
	电缆外径	固定用、信号 (所有长度通 用)	ø6.2 mm (typ)
		固定用、电源 (所有长度通 用)	ø17.8 mm (typ)
		移动用、信号 (所有长度通 用)	ø6.4 mm (typ)
		移动用、电源 (所有长度通 用)	ø17.8 mm (typ)
	最小弯曲 半径 *13	固定用、信号 (所有长度通 用)	38 mm
		固定用、电源 (所有长度通 用)	107 mm
		移动用、信号 (所有长度通 用)	100 mm
		移动用、电源 (所有长度通 用)	100 mm

项目	规格	
	CX7-A701***	CX7-A901***
动作模式 *14	标准模式(默认)、大功率模式	
默认值 () 内为最大设置值	Speed	5 (100)
	Accel *15	5, 5 (100, 100)
	SpeedS	50 (2000)
	AccelS *16	200 (20000) 200 (16000)
	Fine	10000、10000、10000、10000、10000、10000 (65535、65535、65535、65535、65535、65535)
	Weight	3 (7)
	Inertia	0.03 (0.15)

*1: 出厂时全部设为“台面安装”或“侧壁安装”。作为“吊顶安装”使用机械手时，请客户自行进行机型设定。

■ 机型变更步骤

- “Epson RC+用户指南 - 机器人设置”

*2: 使用PTP命令时

*3: 记载值是在单独检查的各项条件下获得的值，会根据使用环境、使用条件而变化。

*4: 如果需要设置超出上述范围，请务必咨询当地销售商。

*5: 负载重量超出最大有效负载时，请参阅以下章节内容。

“WEIGHT设置 - 负载重量超出最大有效负载时的限制事项”

*6: 该值是当负载的中心和各机械臂中心位置一致时的值：

如果重心位置与各机械臂中心位置不一致，请使用INERTIA命令设置偏心率。

*7: 有关用户配管的详细信息，请参阅以下章节内容。

用户配线与配管

*8: 有关环境条件的详细信息，请参阅以下章节内容。

环境

*9: 如果本产品在近似产品规格最低温度的低温环境下使用时，或因节假日及夜间长时间暂停使用，可能会在重新开始运行时，因驱动器电阻较大而发生碰撞感知的错误。这种情况下，建议预热10分钟后再运行。

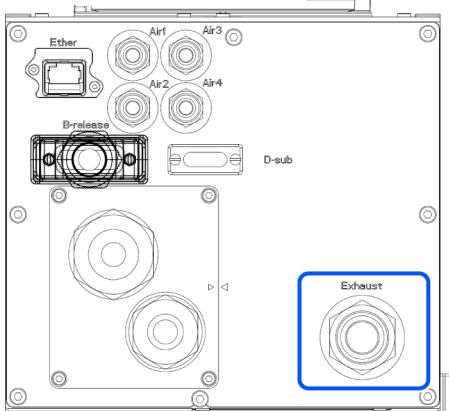
*10: 测量时的条件如下所示。

- 机械手的动作条件：额定负载、所有机械臂同时动作、最大速度、占空比为100%的最大加减速速度
- 测量位置：机械手正面、距离动作区域1000 mm、底座安装面80 mm以上的位置

*11: 洁净型规格机械手中的排气系统，会从底座内部和机械臂外罩部抽取空气。底座装置中的裂缝或任何开口均会导致机械臂外部部件中的负压损失，进而增加灰尘排放。

- 清洁度等级：ISO 3级 (ISO14644-1)

- 排气口: $\phi 12\text{ mm}$ 配管用一键式接头 60 L/min 吸附时



- 适用排气管: 聚氨酯管 外径 $\phi 12\text{ mm}$

洁净型规格机械手使用经过防静电处理的树脂材料。该机型可抑制因静电而产生的灰尘附着。

标准环境规格与洁净型规格机械手的保护等级相当于IP20。

IP (International Protection) 表示防尘和防水保护等级的国际标准。

保护等级		
IP20	防尘: 2	直径为 12.5 mm 或以上的固形物不接触机械手内部的危险部位。
	防水: 0	不受保护。

*12: 防护型规格机械手的保护等级为IP67 (IEC标准)。可在飘落粉尘、水、水溶性切削油等的环境中使用。但请注意以下事项。

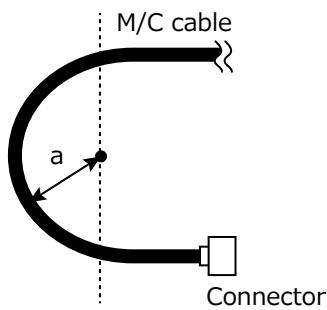
- 机械手主体未进行防锈处理。请勿在有腐蚀性液体的环境下使用。
- 不能使用有机溶剂、酸、碱、氯类切削液等会导致密封部分老化的液体。
- 不能将机械手用于在水中进行动作的用途。
- 控制器没有环境防护功能。(控制器保护等级IP20同等规格) 控制器需安装在满足控制器使用条件的环境中。
- 请务必将保护等级IP67或以上的连接器与连接器外罩连接到Ethernet电缆连接器上。

IP (International Protection) 表示防尘和防水保护等级的国际标准。

保护等级		
IP67	防尘: 6	直径为 1.0 mm 或以上的测试杆不接触机械手内部的危险部位。 灰尘不会进入机械手内。
	防水: 7	在机械手上端至水面的距离为 0.15 m 、下端至水面的距离为 1 m 的条件下, 浸泡在水中 30 分钟 时, 不应进水 (在机械手停止的状态下进行测试)。

*13: 对移动用M/C电缆进行配线时, 请注意以下事项。

- 安装电缆时, 确保不会向连接器部分施加载荷。
- 请将电缆弯曲到移动部分最小弯曲半径或以上的程度。弯曲半径 (a) 为下图所示的尺寸。



*14: 可在PerformMode模式下切换动作模式。有关详细信息, 请参考以下手册。
“EPSON RC+ SPEL+语言参考”

要点

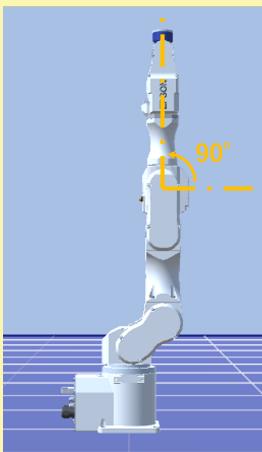
与标准模式相比, 大功率模式的动作时间较短, 但动作停止时的振动会恶化。

注意

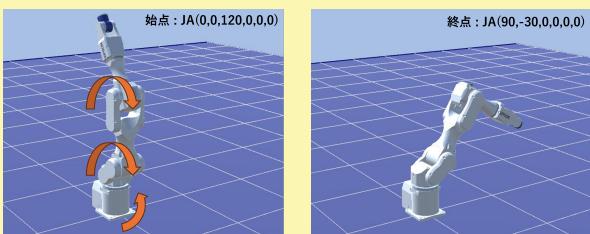
大功率模式下J1/J2/J3同时动作, 同时满足以下条件的动作可能会降低减速机的使用寿命。请注意。

- J1动作行程 > 90°
- J2+J3动作行程 > 90°
- J3经过90° 姿态的摆动动作

J3=90° 姿态示例:



动作示例:



*15: 当Accel设置值为“100”时, 是平衡加减速速度和定位振动的最佳设置。

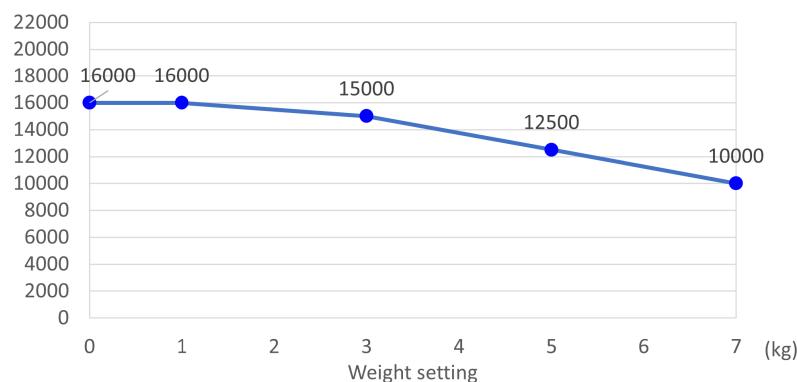
*16: AccelS的上限值可能会因负载而异。有关详细信息, 请参阅下图。已设置大于上限值的AccelS时, 会发生错误。请重新评估设置值。

AccelS上限设置值

- CX7-A701***



- CX7-A901***

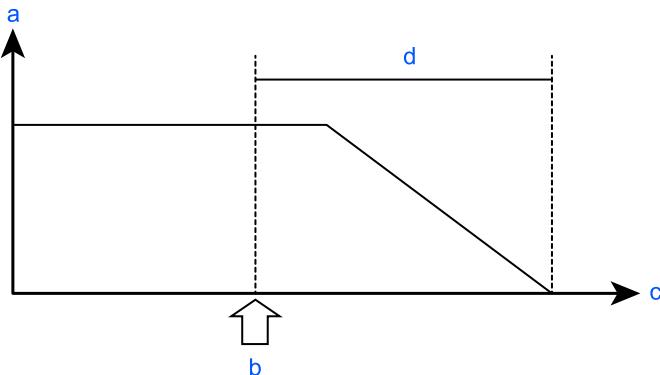


5.2 Appendix B: 紧急停止时的停止时间和停止距离

以下是每个机型在紧急停止时的停止时间和停止距离的图表。

停止时间是指，下图中“停止时间”对应的部分。请根据机器人的安装环境和动作，确保安全作业。

在RC800-A等装配了Safety板的机型中，基于安全极限速度（SLS）、安全极限位置（SLP）、轴软限位的停止时间和停止距离与紧急停止相同。



符号	说明
a	电机速度
b	紧急停止、超过SLS监控速度、超过SLP监控位置及关节角度极限、超过轴软限位限制范围
c	时间
d	停止时间

条件：

停止时间和停止距离，因机器人设置的参数（设定值）而异。本节中的图表的测试条件如下。

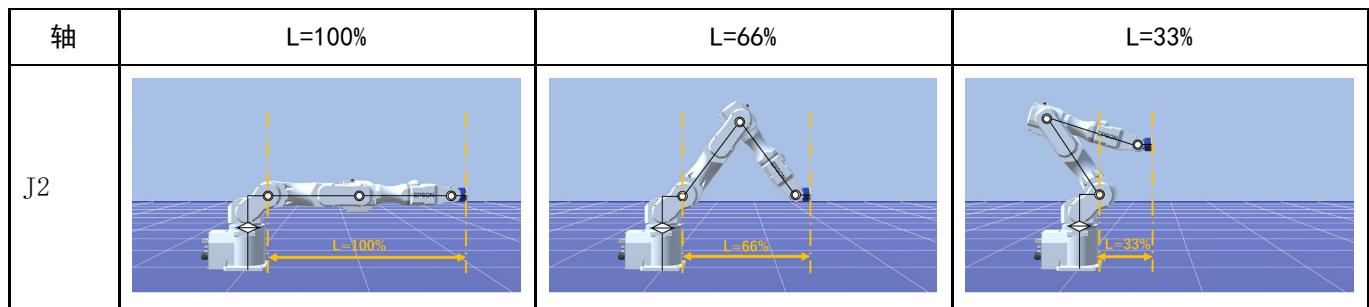
本条件基于ISO 10218-1:2011 Annex B所定。

- Accel: 100, 100
- Speed: 100%、66%、33% 设定
- Weight: 最大有效负载的100%、66%、33%，额定有效负载 *1
- 机械臂伸长率: 100%、66%、33% *2
- 其他: 默认
- 动作: Go命令的单轴动作 *3
- 停止信号输入时机: 在最高速度下输入。本动作的基准位置为动作范围的中心。

*1: Weight: 在法兰面位于重力方向±30°的限制条件下，CX4-A601***可抓住5kg，因此增加了5kg条件。

*2: 机械臂伸长率: 机械臂伸长率L请参阅下图。图表显示了在以下机械臂伸长率中停止时间和停止距离最长的结果。

轴	L=100%	L=66%	L=33%
J1			



*3: 动作: CX4-A601***的5kg条件是在法兰面位于重力方向±30° 的范围内时进行动作。

图例说明:

图表分别显示各Weight设定值 (最大负载的100%、约66%、约33%以及额定负载)。

- 横轴: 机械臂速度 (Speed设定值)
- 纵轴 : 各机械臂速度下的停止时间和停止距离
- Time[sec]: 停止时间 (秒)
- Distance[deg]: 停止距离 (度)

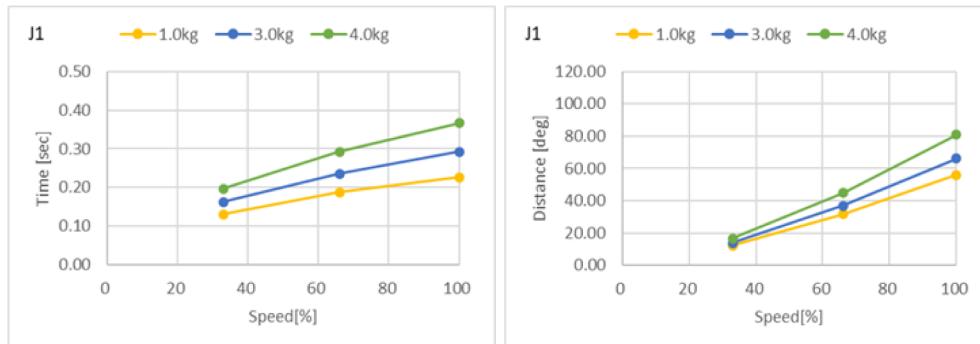
如果考虑单一故障, 则如下所示。

- 停止距离和角度: 各轴到达机械挡块
- 停止时间: 增加500 毫秒

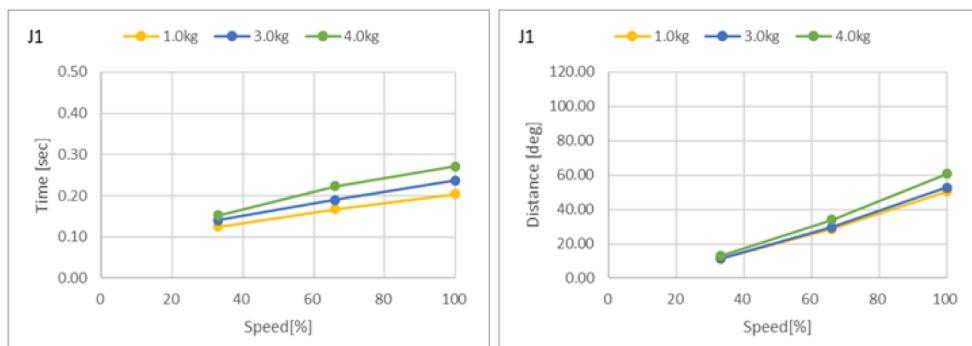
5.2.1 CX4-A 紧急停止时的停止时间和停止距离

CX4-A601***: J1 (台面安装、吊顶安装)

标准模式

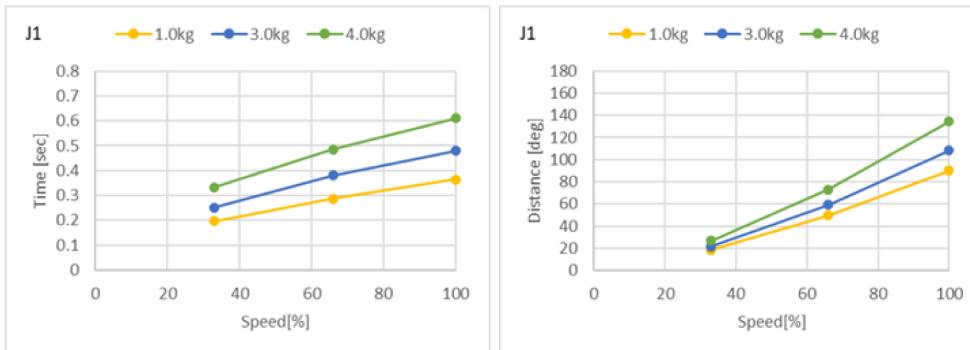


大功率模式

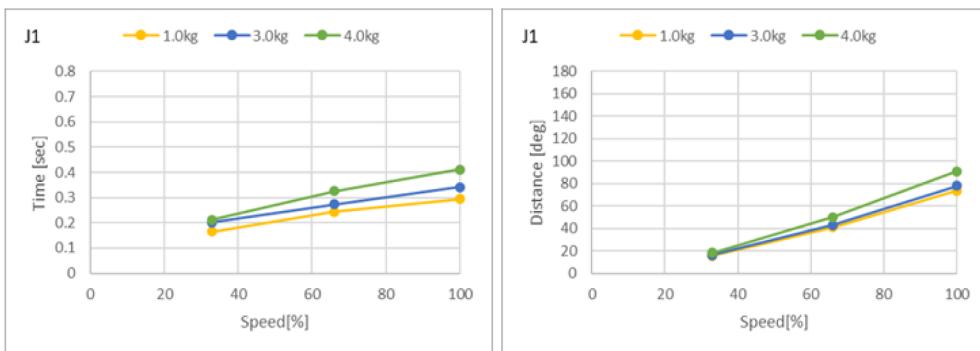


CX4-A601*: J1 (侧壁安装)**

标准模式

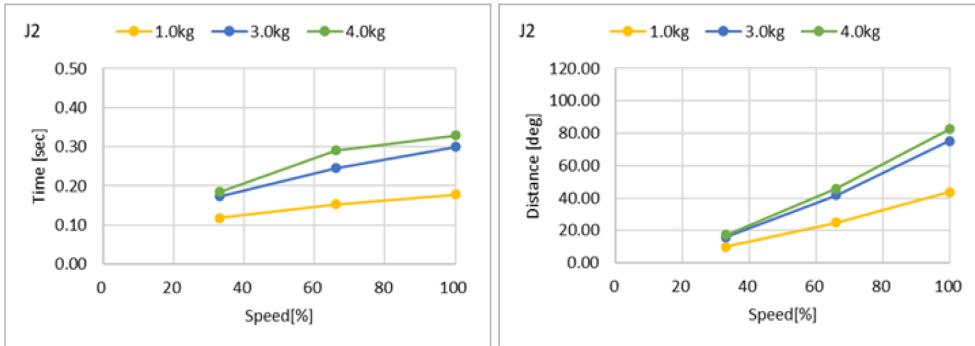


大功率模式

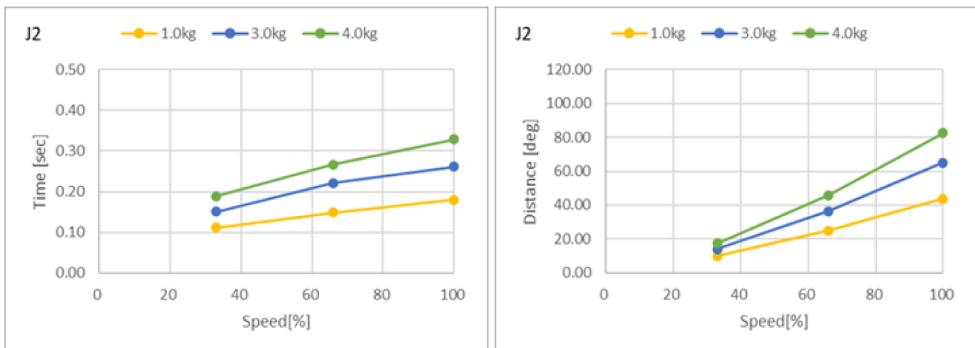


CX4-A601*: J2 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

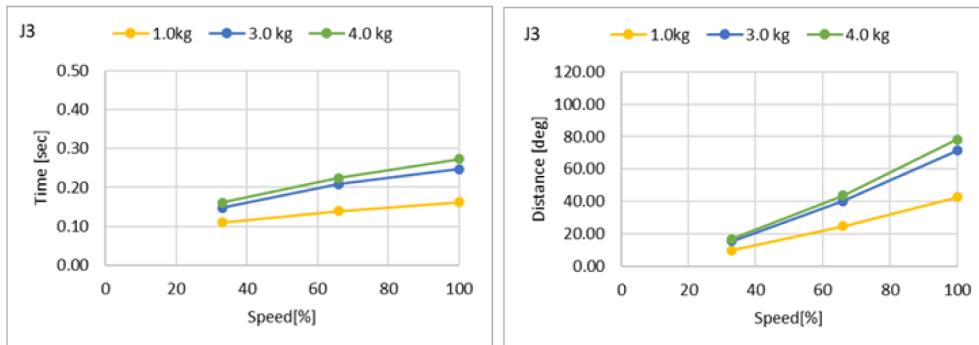


大功率模式

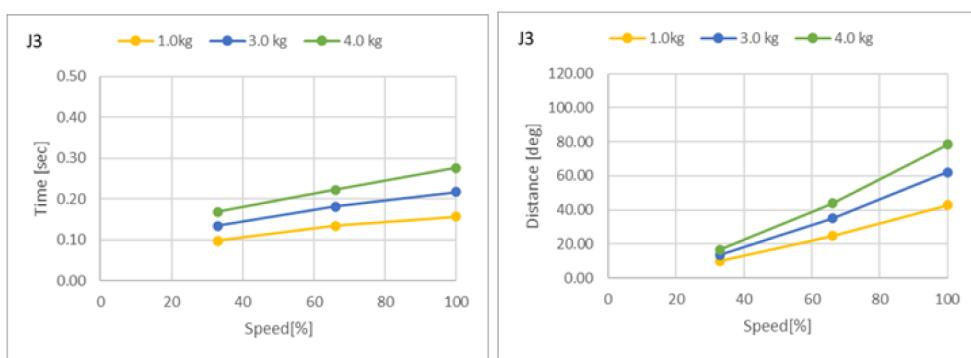


CX4-A601*: J3 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

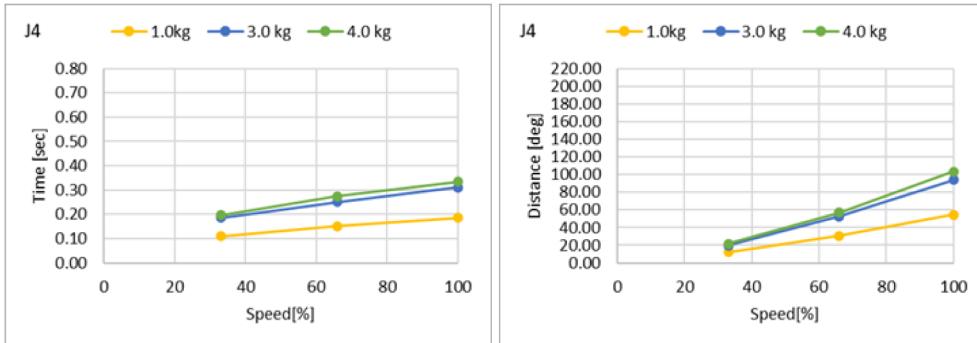


大功率模式

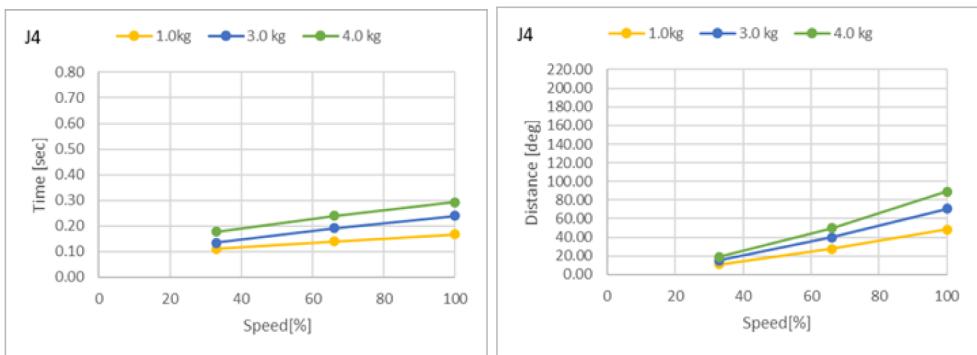


CX4-A601*: J4 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

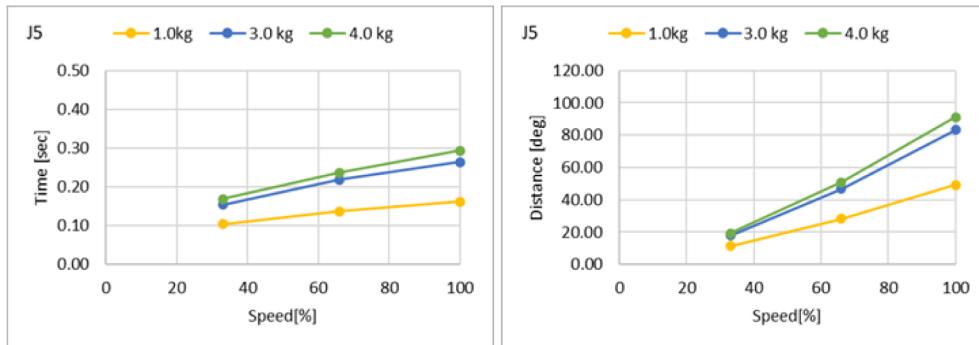


大功率模式

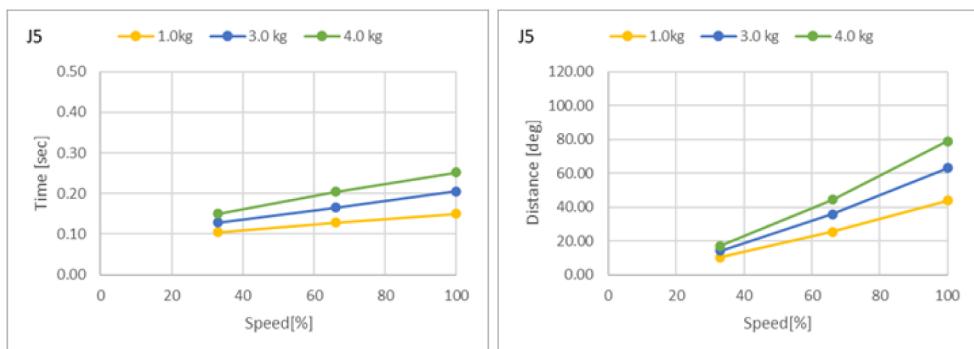


CX4-A601*: J5 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

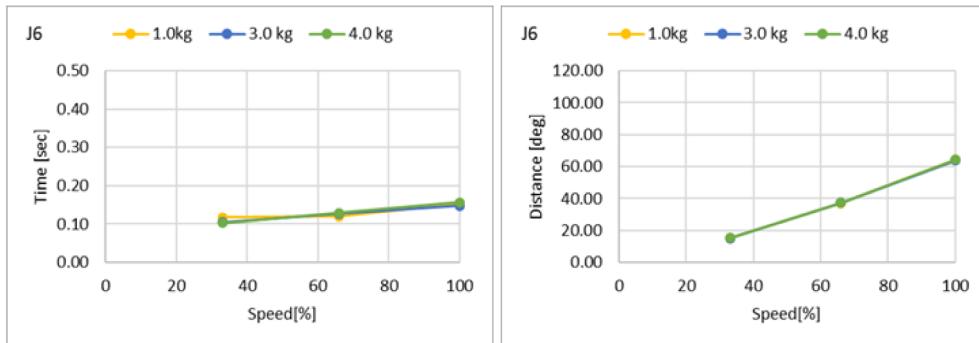


大功率模式

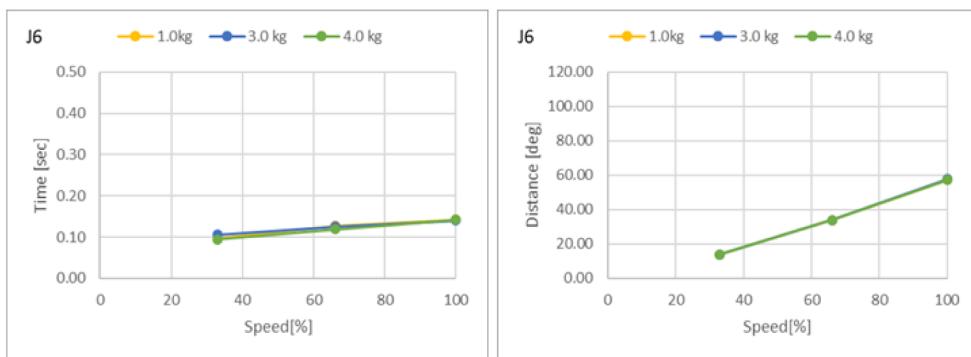


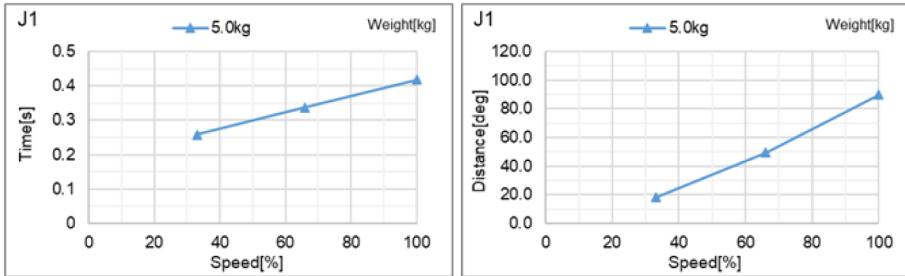
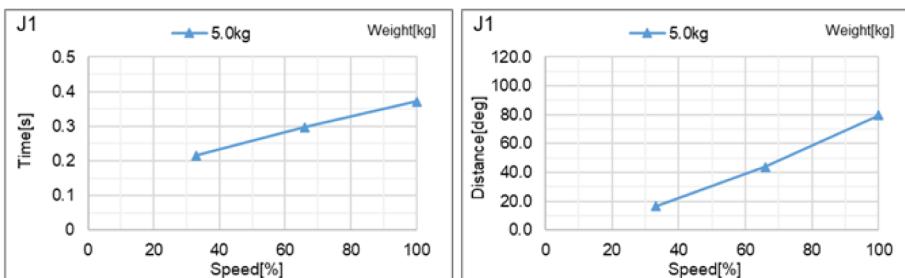
CX4-A601*: J6 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式



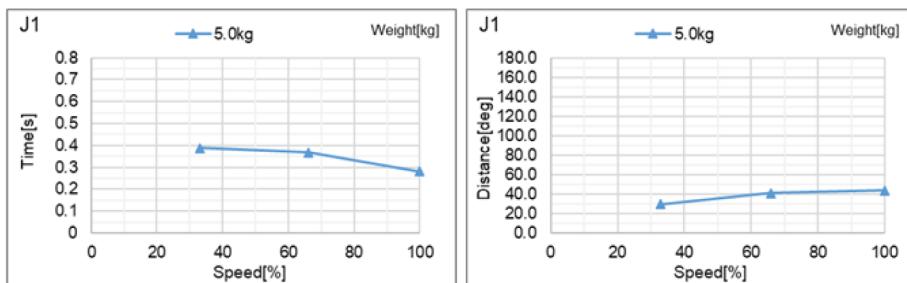
大功率模式



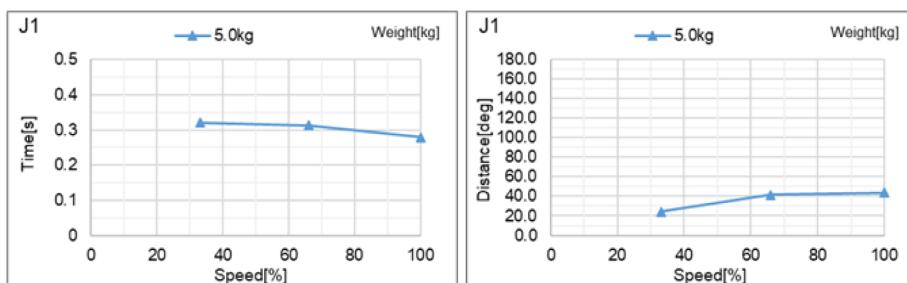
CX4-A601*: J1 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

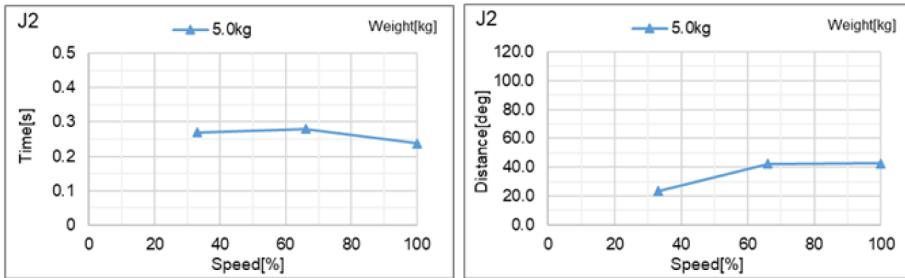
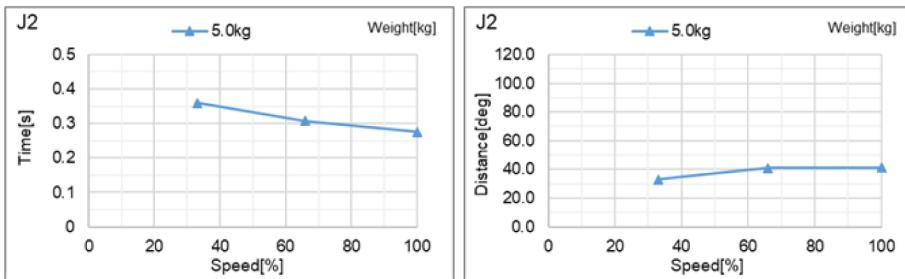
CX4-A601*: J1 (侧壁安装) 抓住5kg时**

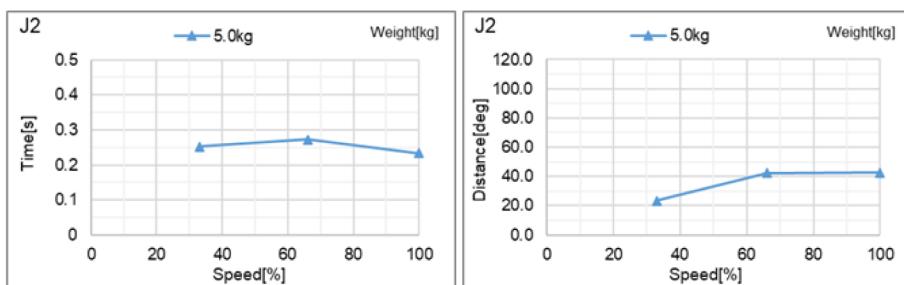
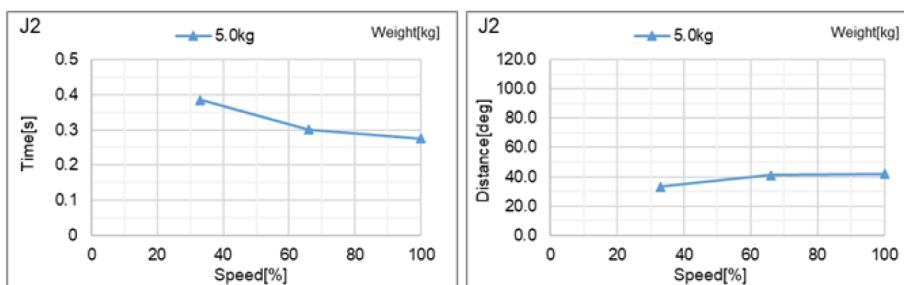
标准模式

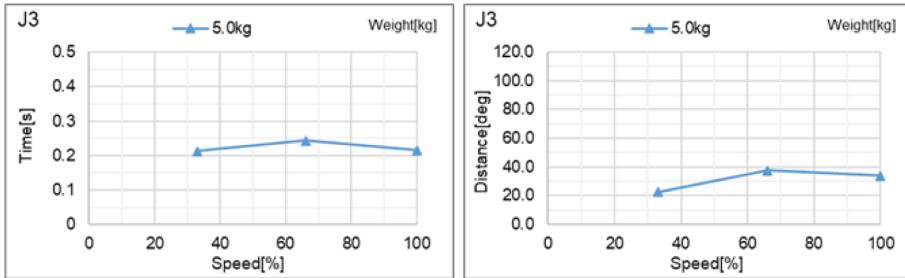
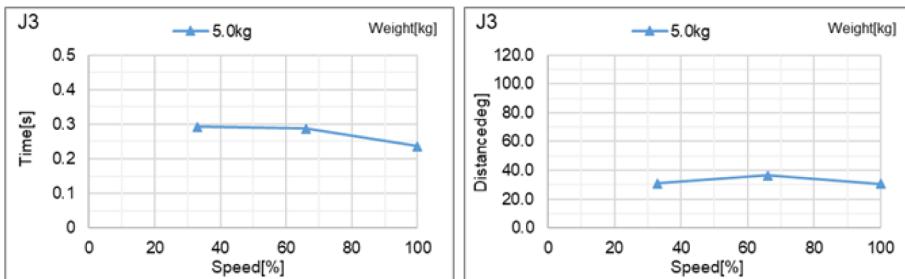


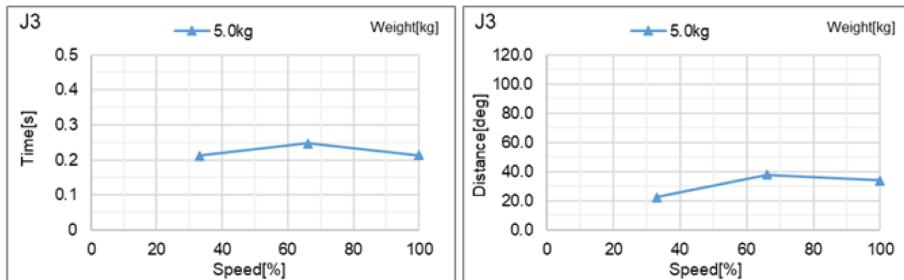
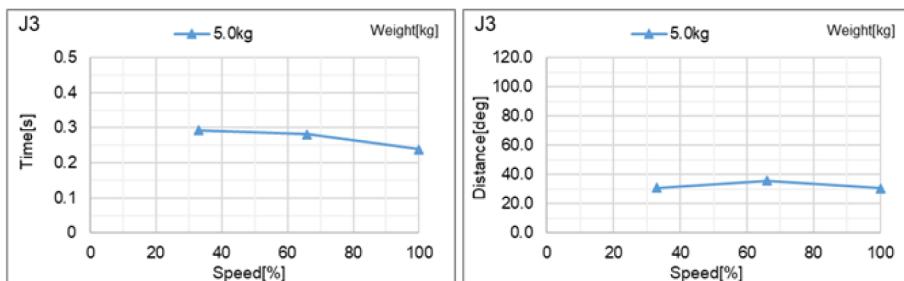
大功率模式

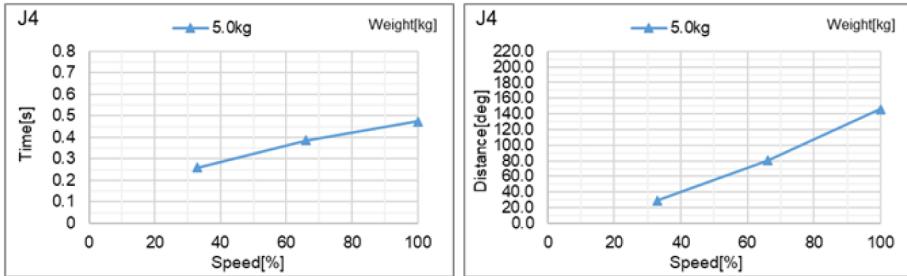
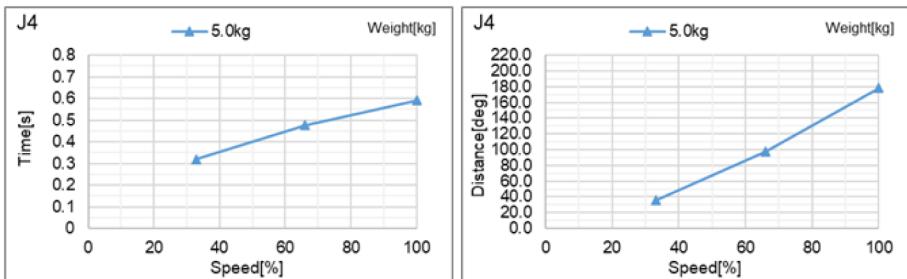


CX4-A601*: J2 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J2 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

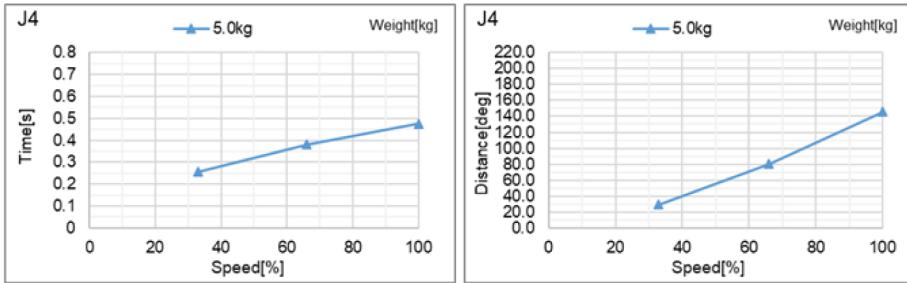
CX4-A601*: J3 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J3 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

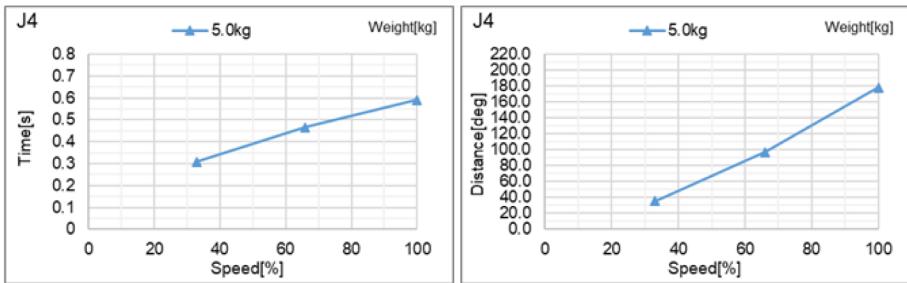
CX4-A601*: J4 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J4 (侧壁安装) 抓住5kg时**

标准模式

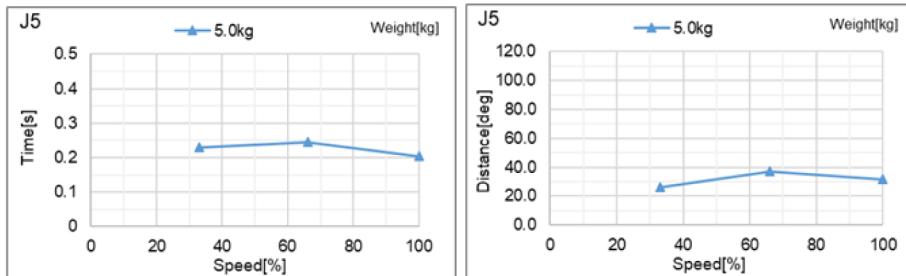


大功率模式

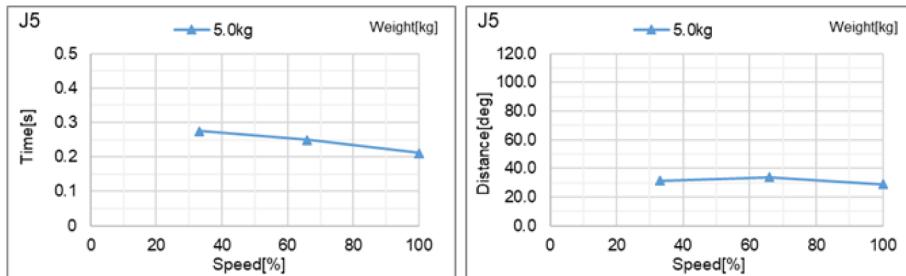


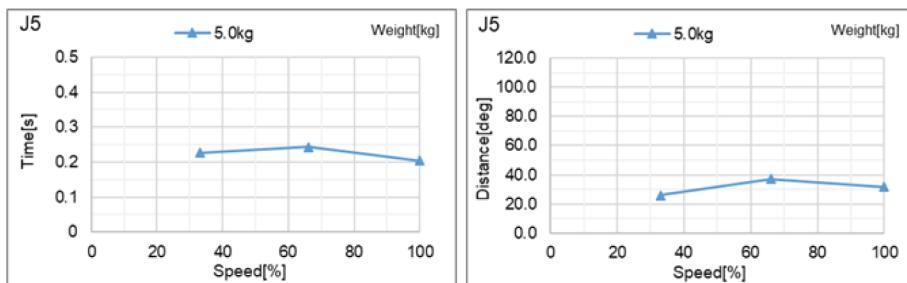
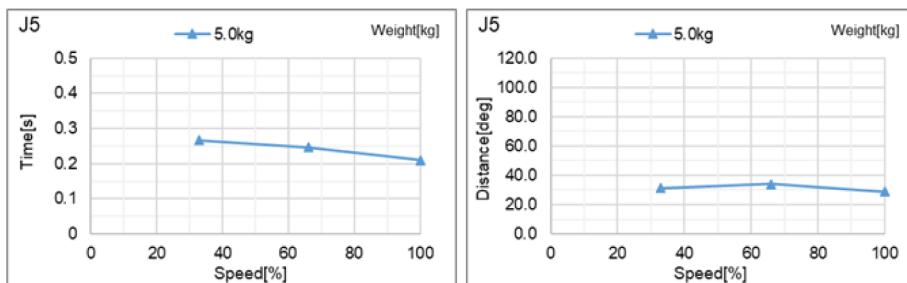
CX4-A601*: J5 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时**

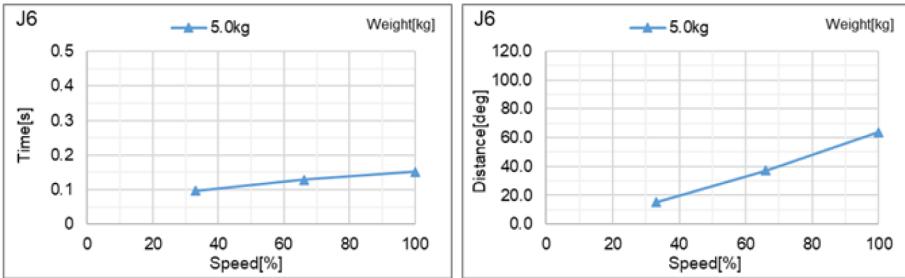
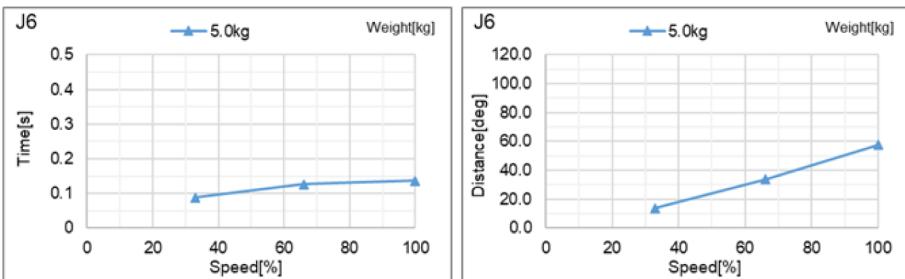
标准模式



大功率模式

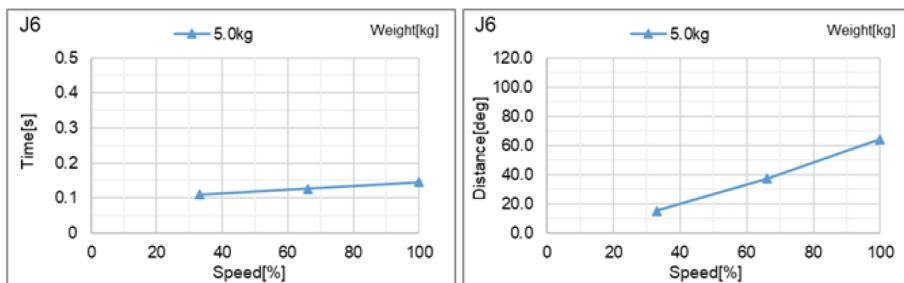


CX4-A601*: J5 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

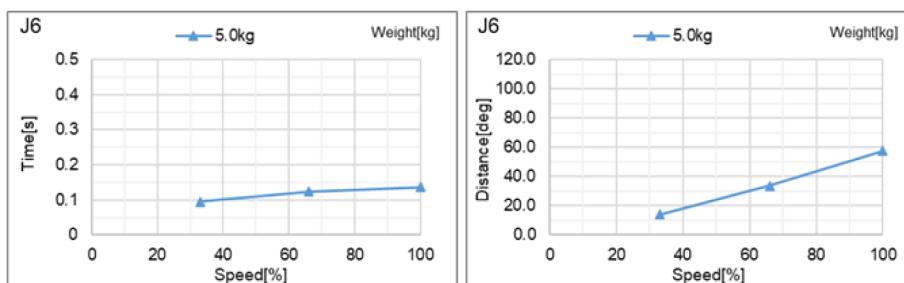
CX4-A601*: J6 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J6 (侧壁安装) 抓住5kg时**

标准模式



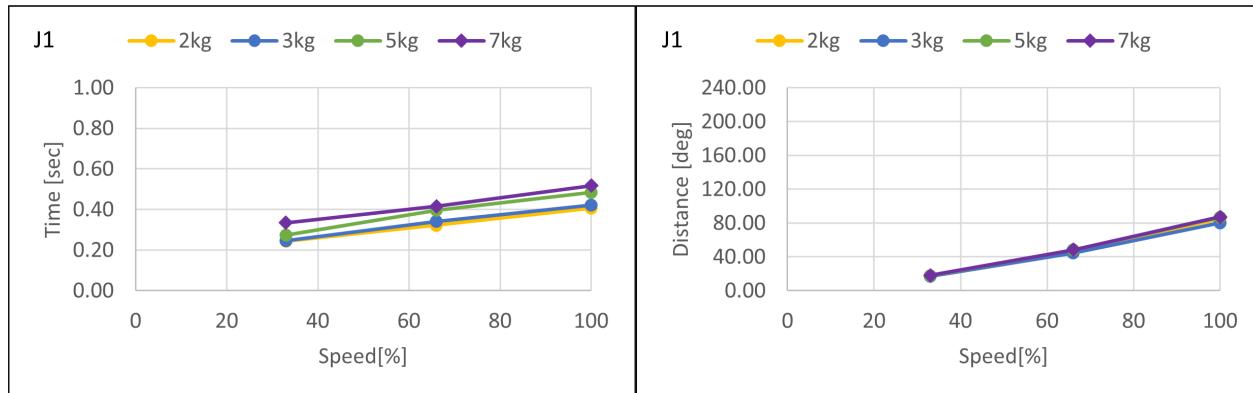
大功率模式



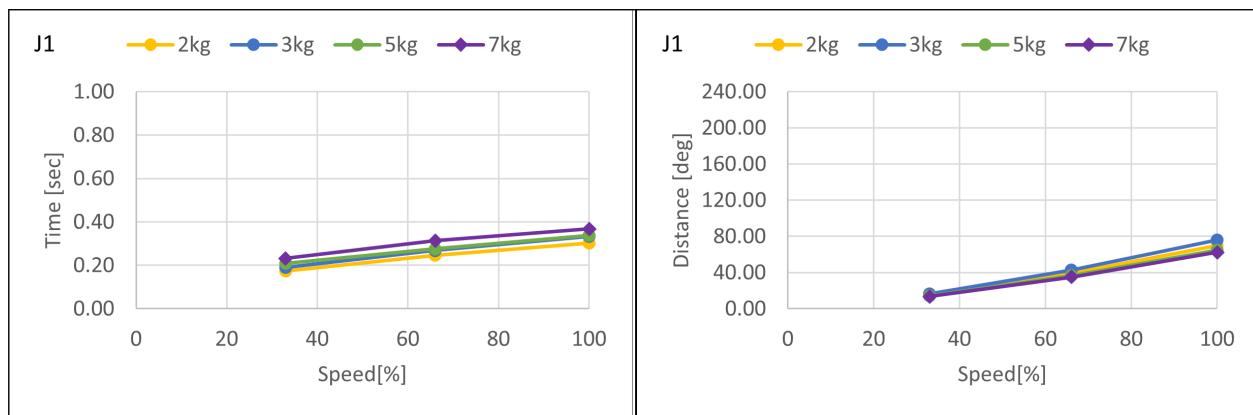
5.2.2 CX7-A 紧急停止时的停止时间和停止距离

CX7-A701***: J1 (台面安装、吊顶安装)

标准模式

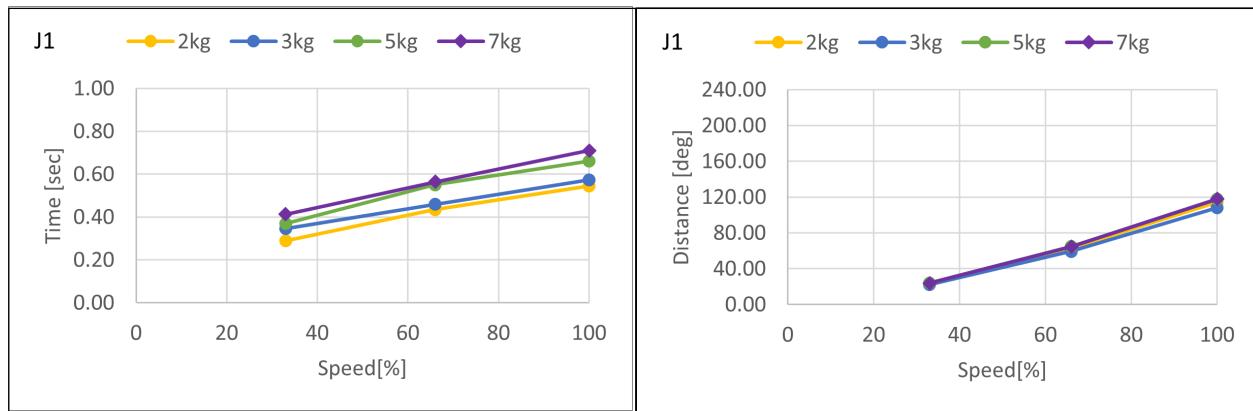


大功率模式

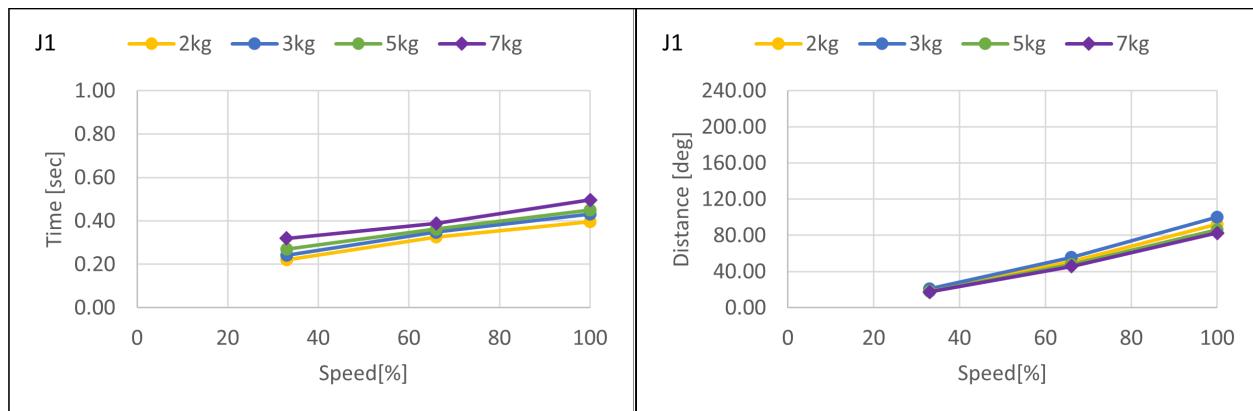


CX7-A701*: J1 (侧壁安装)**

标准模式

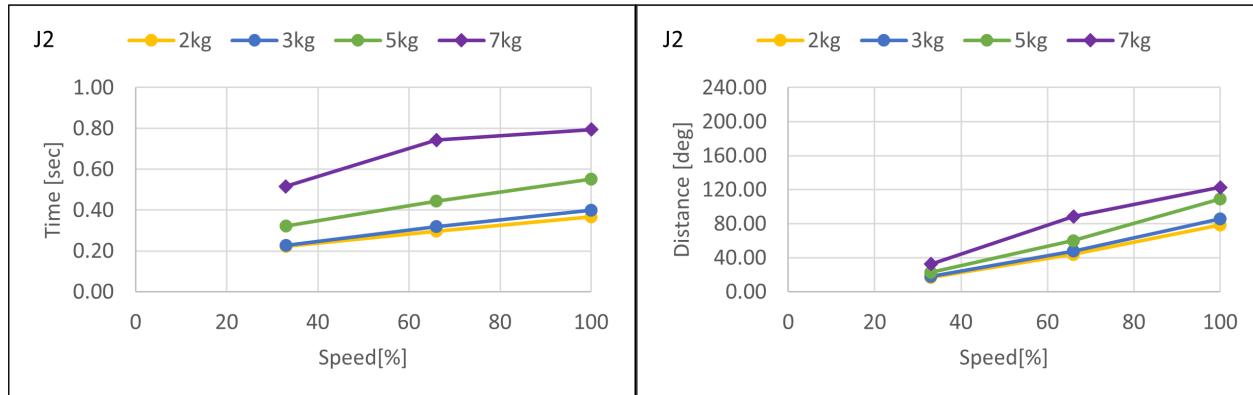


大功率模式

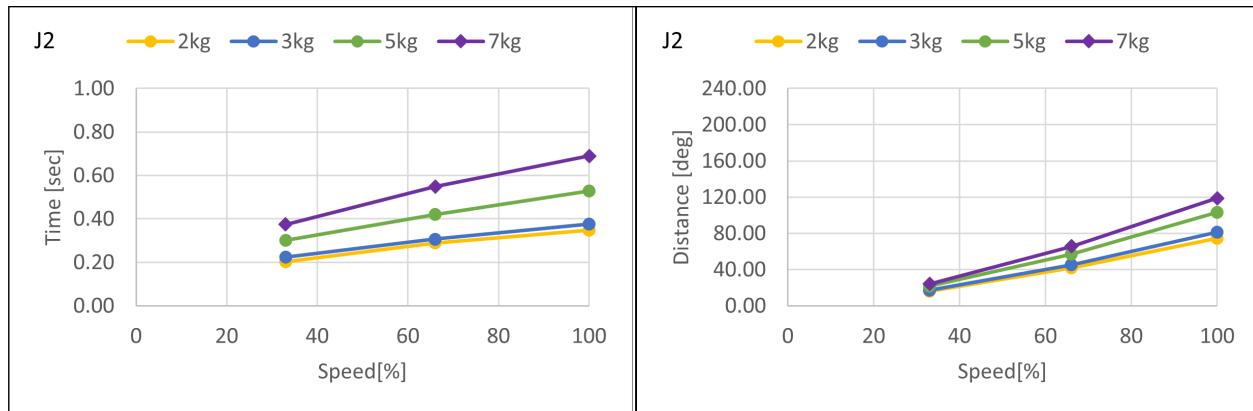


CX7-A701*: J2 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

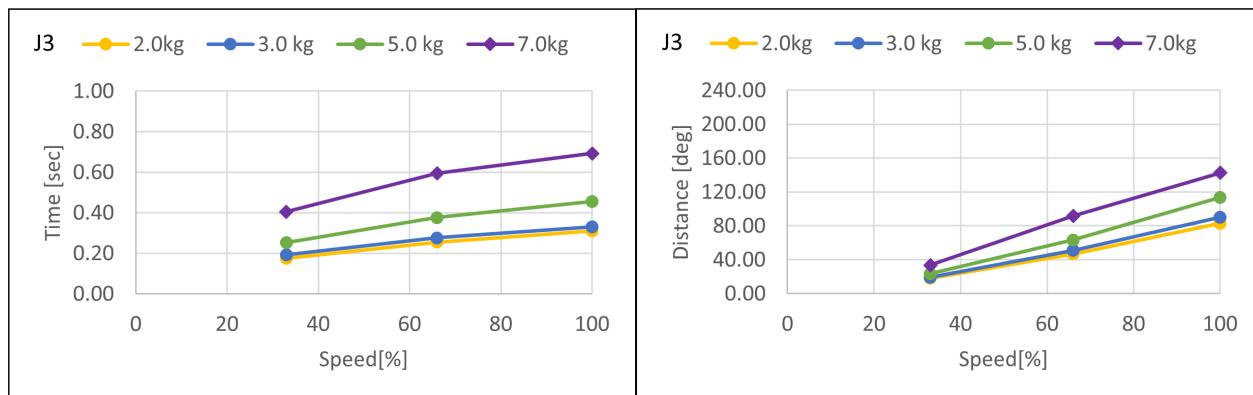


大功率模式

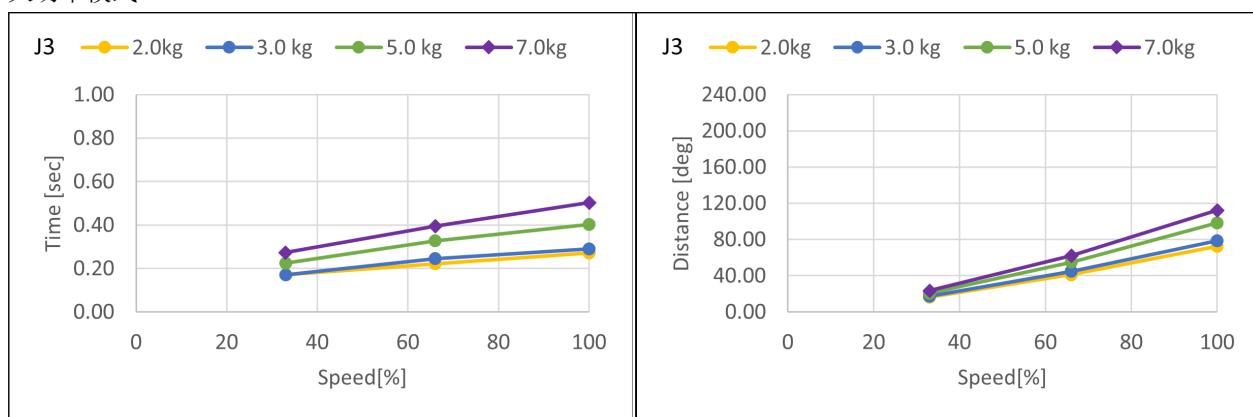


CX7-A701*: J3 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

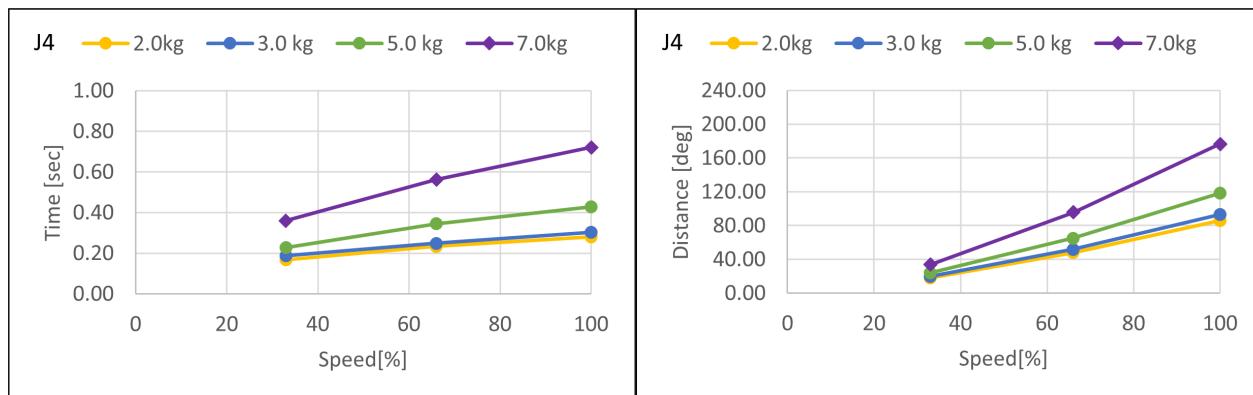


大功率模式

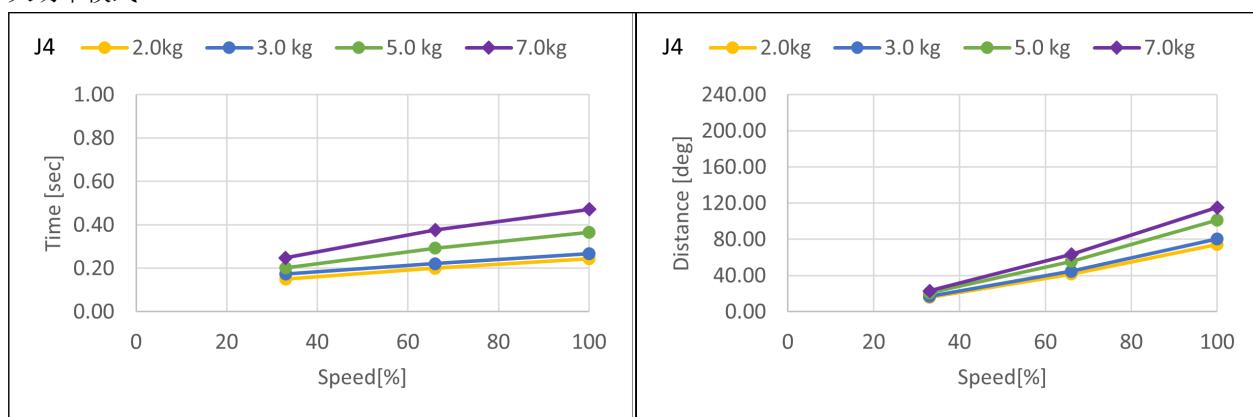


CX7-A701*: J4 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

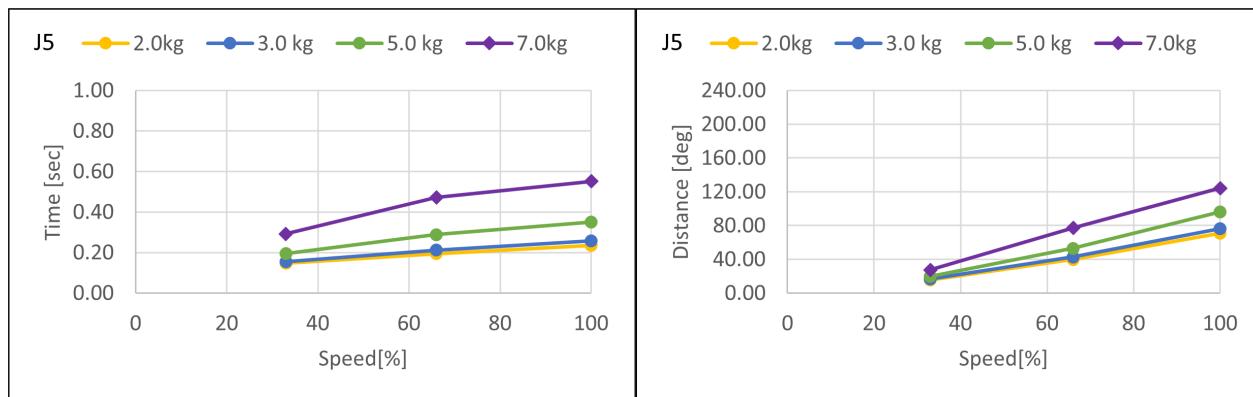


大功率模式

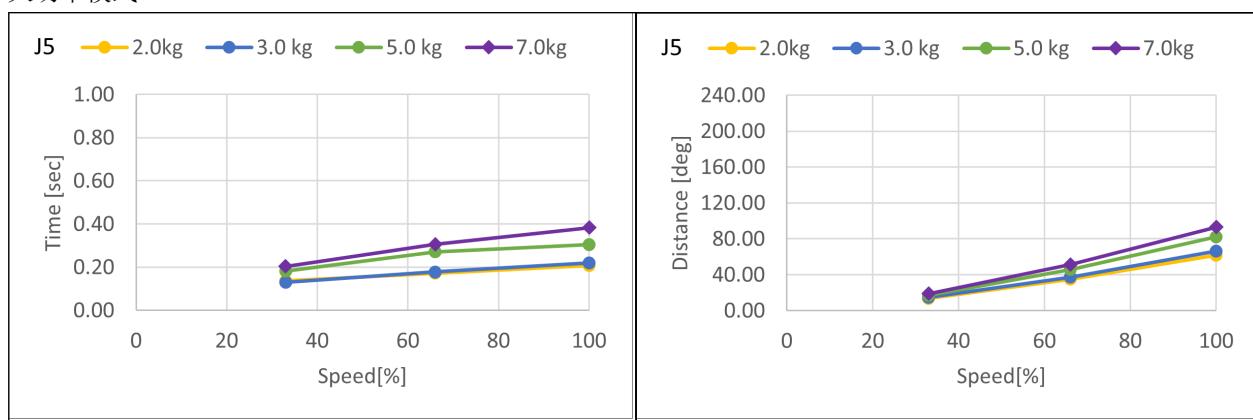


CX7-A701*: J5 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

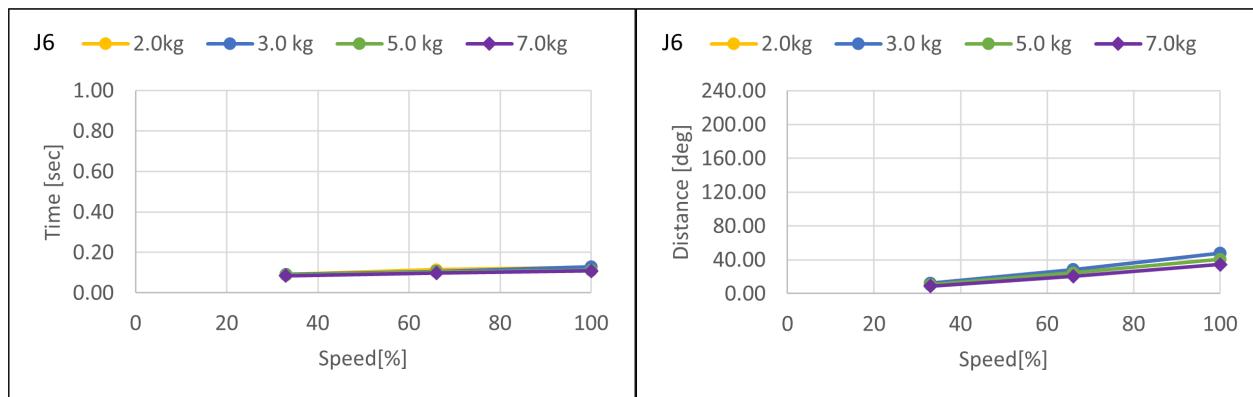


大功率模式

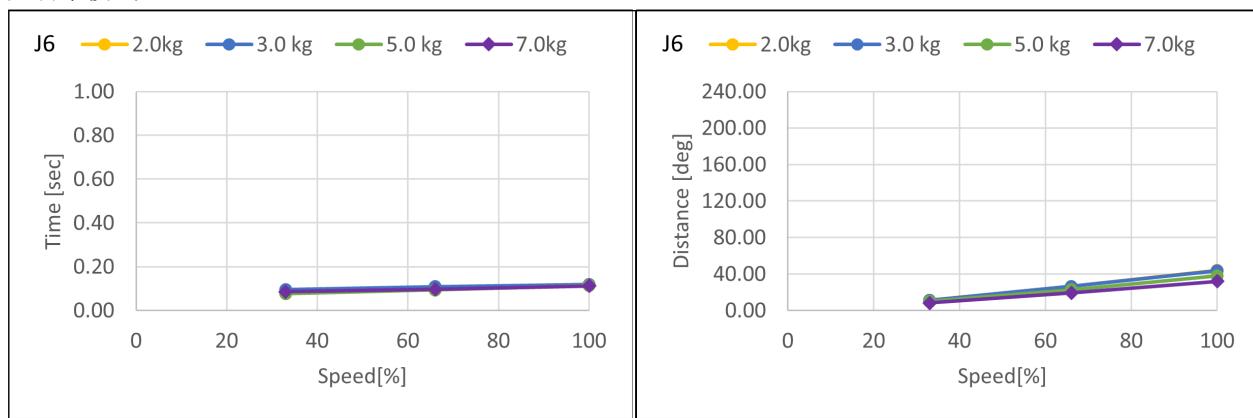


CX7-A701*: J6 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

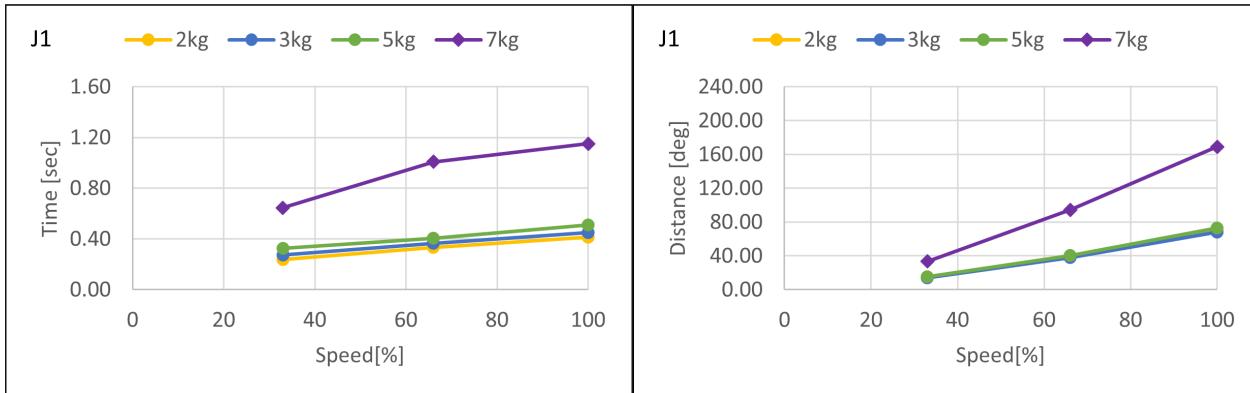


大功率模式

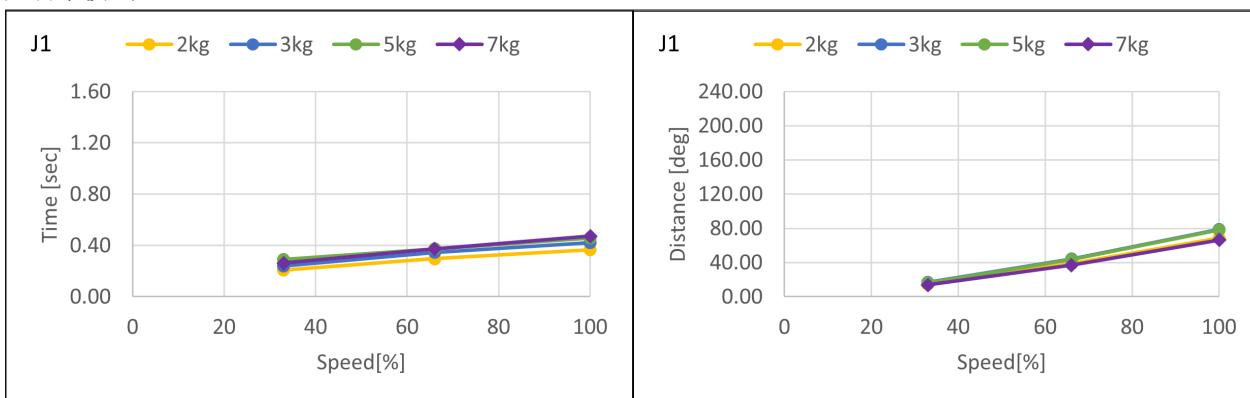


CX7-A901*: J1 (台面安装、吊顶安装)**

标准模式

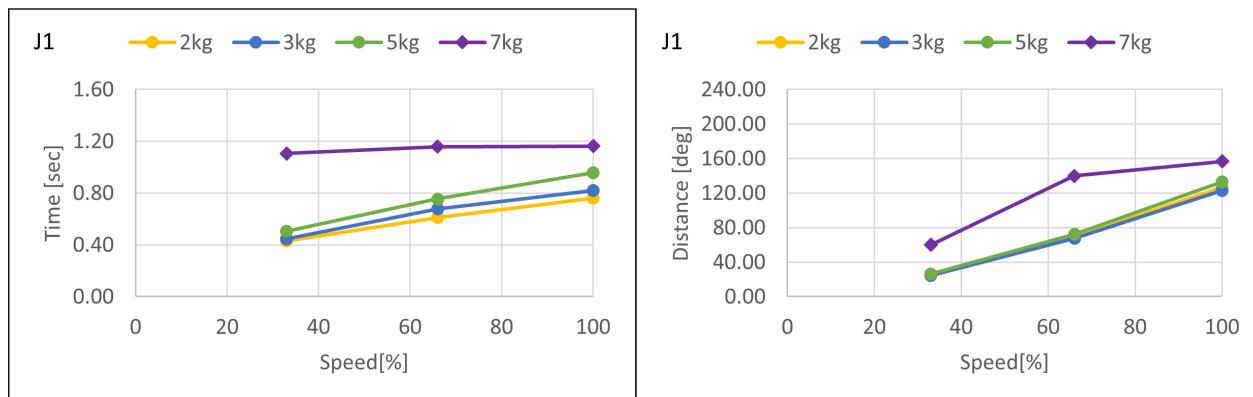


大功率模式

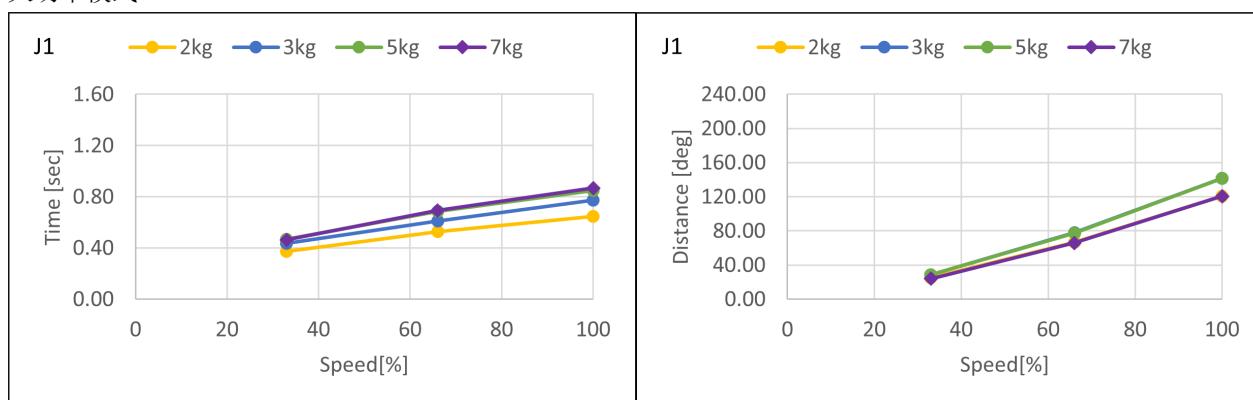


CX7-A901*: J1 (侧壁安装)**

标准模式

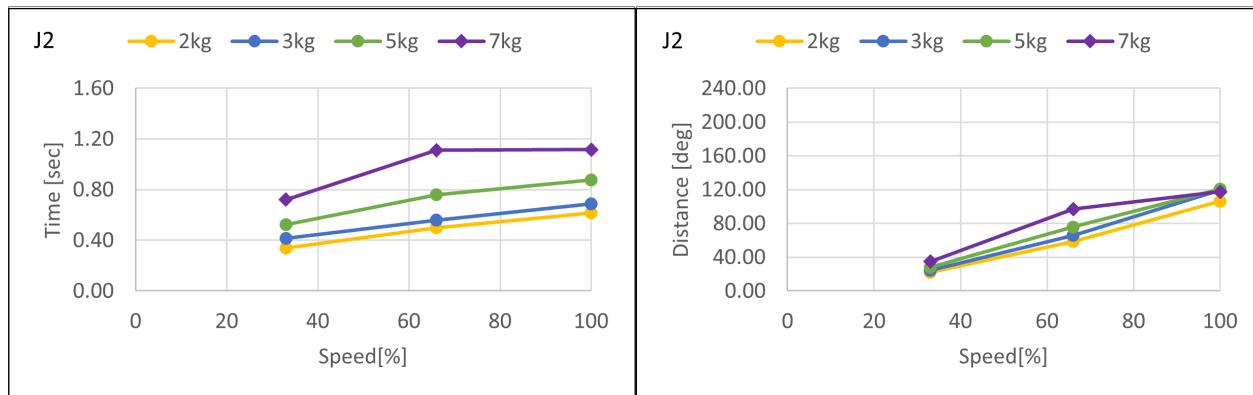


大功率模式

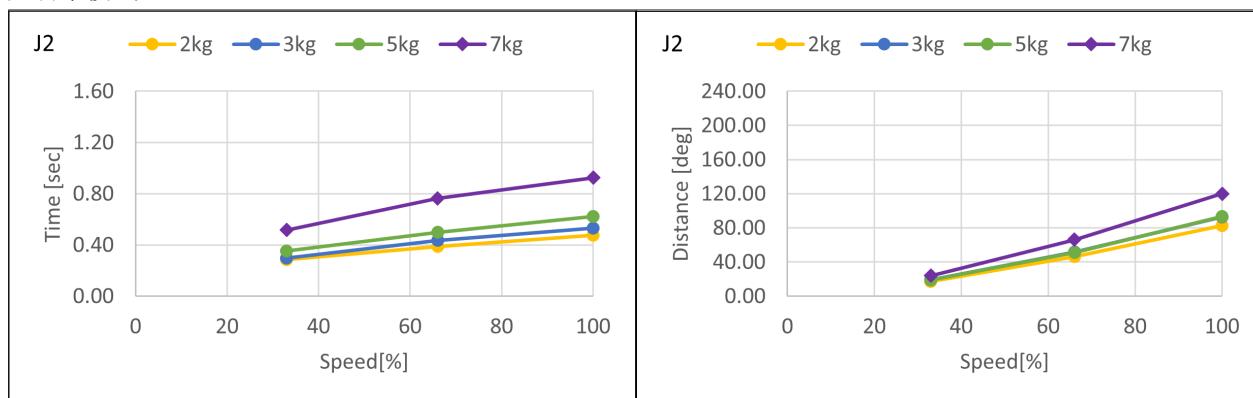


CX7-A901*: J2 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

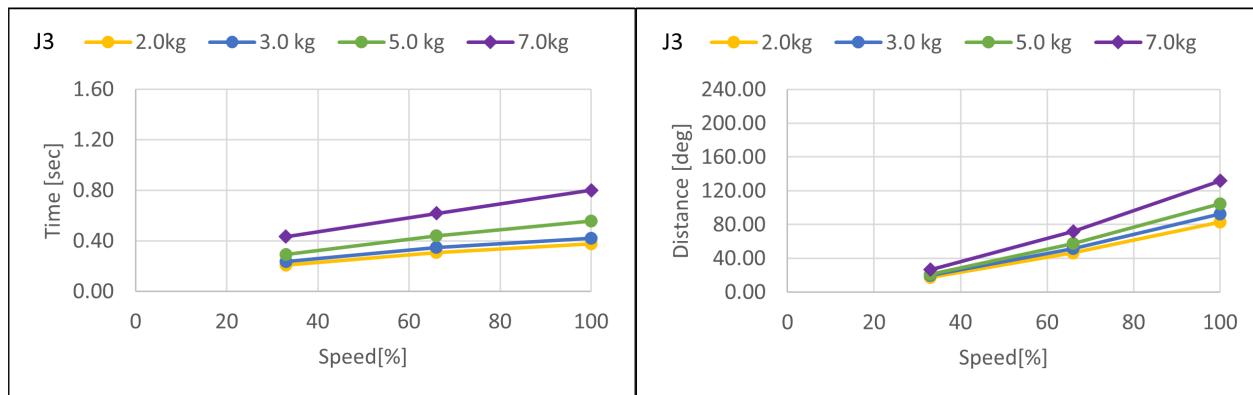


大功率模式

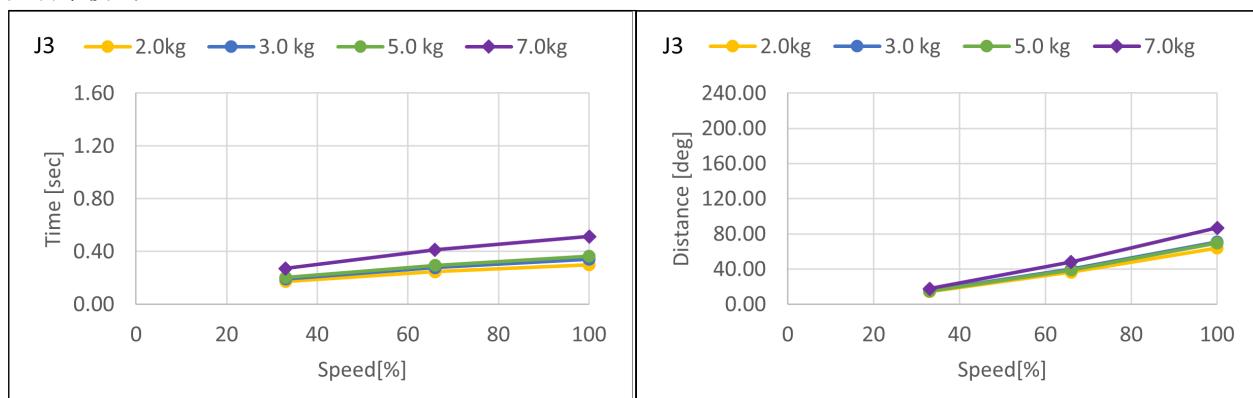


CX7-A901*: J3 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

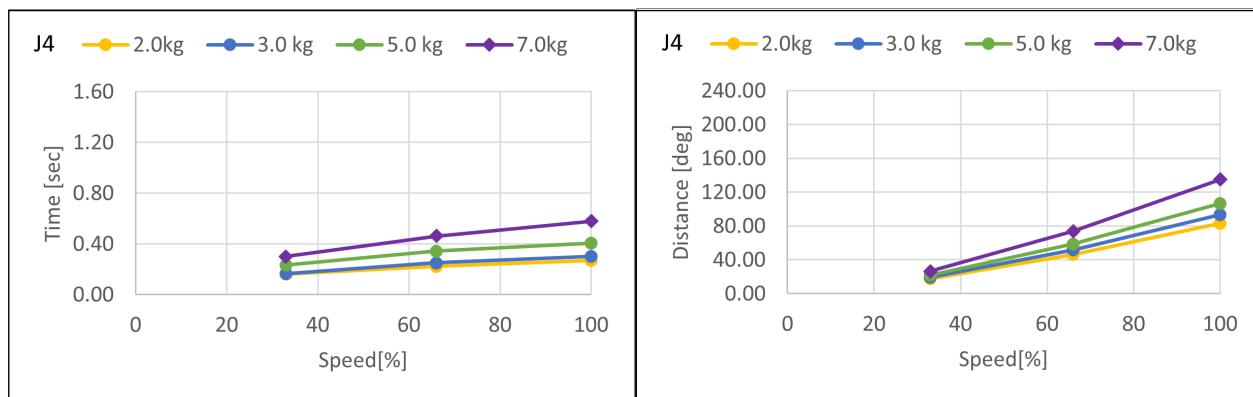


大功率模式

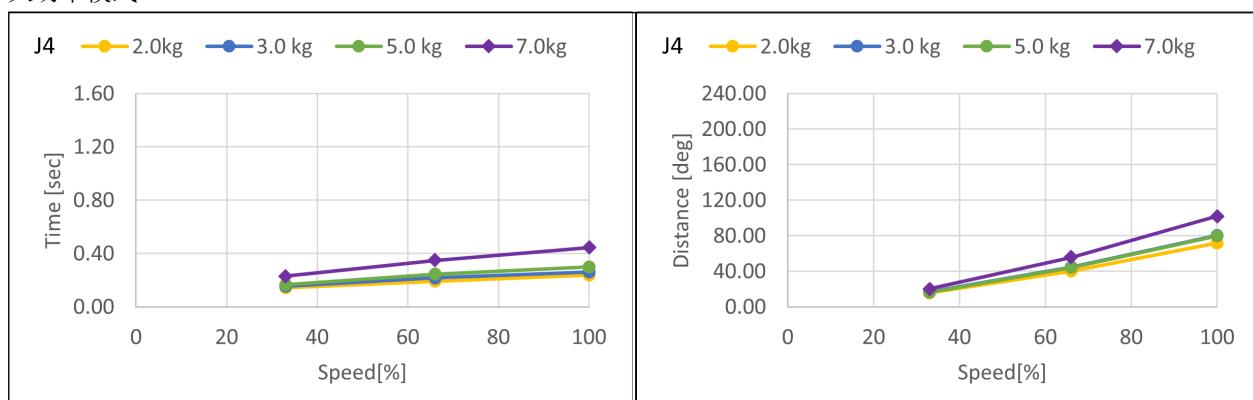


CX7-A901*: J4 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

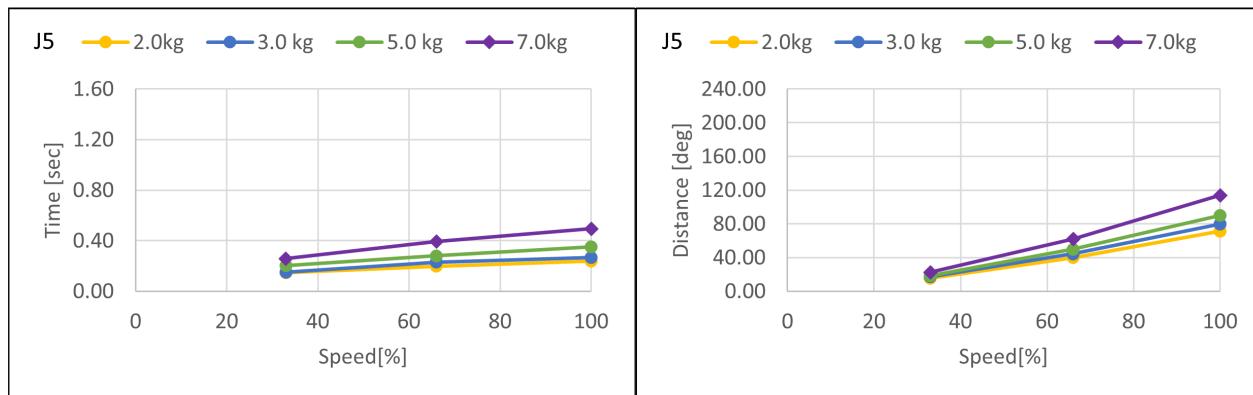


大功率模式

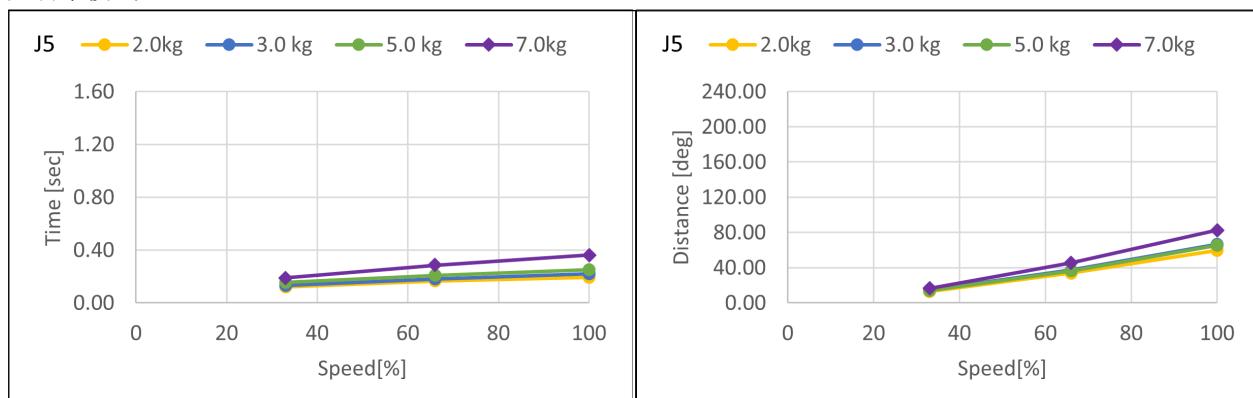


CX7-A901*: J5 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

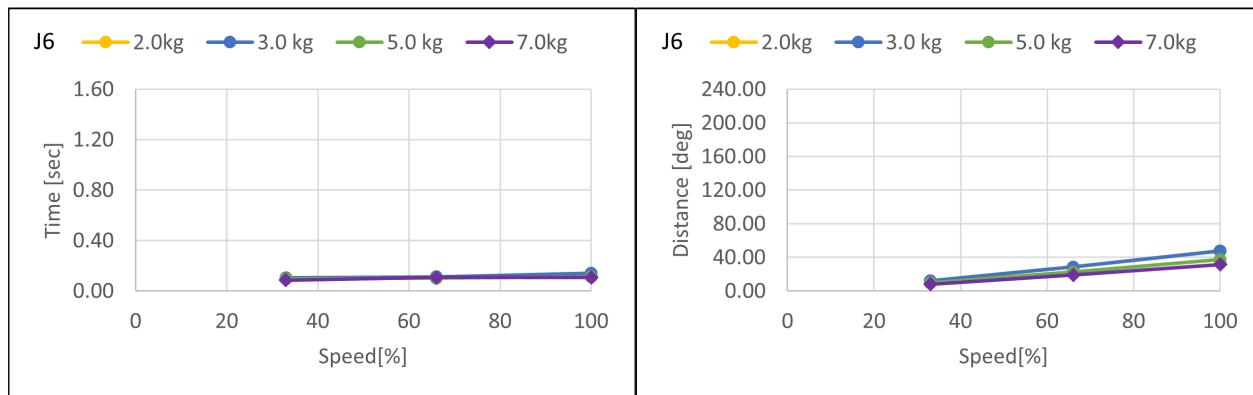


大功率模式

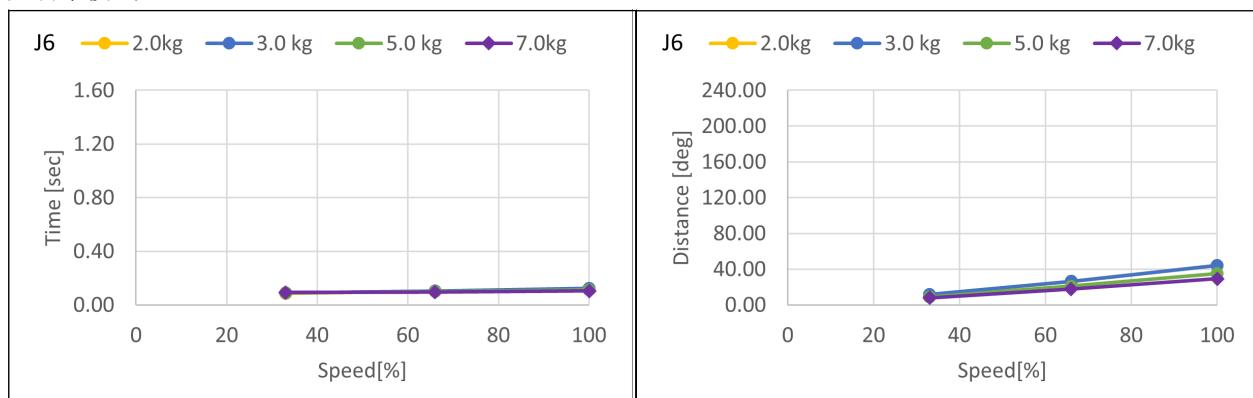


CX7-A901*: J6 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式



大功率模式



5.2.3 紧急停止时的停止时间和停止距离的补充信息

Appendix. B中所列的停止时间和停止距离是以本公司基于ISO 10218-1设定的动作进行测量的。

因此，并不保证是在客户环境中停止时间和停止距离的最大值。

停止时间和停止距离会根据机器人型号、动作、参数及停止信号的输入时机而有所不同。请务必根据客户的环境测量停止时间和停止距离。

要点

机器人的动作和参数包括以下内容。

- 动作的起始点、动作的目标点、动作的过渡点
- 动作命令（Go、Move、Jump等）
- Weight设置、Inertia设置
- 动作速度、加速度、减速度，以及动作时机变化

也请参阅以下内容。

CX4:

[WEIGHT设置与INERTIA设置](#)

[自动加/减速注意事项](#)

CX7:

[WEIGHT设置与INERTIA设置](#)

[自动加/减速注意事项](#)

5.2.3.1 在客户环境测量停止时间和停止距离的方法

按照以下方法测量实际动作中的停止时间和停止距离。

1. 创建在客户环境中运行的程序。
 2. 停止时间和停止距离的确认动作开始后，在任意时刻输入停止信号。
 3. 记录从输入停止信号到机器人停止为止的时间和距离。
 4. 重复以上步骤1至3，确认最大的停止时间和停止距离
- 停止信号的输入方法：手动操作停止开关，或使用安全PLC等输入停止信号。
 - 停止位置的测量方法：用卷尺测量。或可以使用Where或RealPos命令等求角度。
 - 停止时间的测量方法：用秒表测量。或使用Tmr函数测量。

注意

停止时间和停止距离根据停止信号的输入时机而变化。

为了防止与人或物体发生碰撞，请根据最大的停止时间和停止距离进行风险评估，然后设计装置。

因此，实际操作时请务必改变停止信号的输入时机并反复测量，以测量最大值。

如果要缩短停止时间和停止距离，可以使用安全极限速度(SLS)来限制最高速度。

有关安全极限速度(SLS)的详细信息，请参阅以下手册。

“安全功能手册”

5.2.3.2 介绍用于测量停止时间和停止距离的命令

命令	功能
Where	表示机器人的当前位置数据。
RealPos	返回指定机器人的当前位置。 与CurPos的动作目标位置不同，从编码器实时获取实际的机器人位置。
PAgl	从指定的坐标值计算并返回关节位置。 $P1 = \text{RealPos}'$ 获取当前位置 $\text{Joint1} = \text{PAgl}(P1, 1)'$ 求J1与当前位置的角度
SF_RealSpeedS	以mm/s显示速度监控点的当前速度。
Tmr	Tmr函数返回计时器启动后的经过时间（以秒为单位）。
Xqt	以函数名执行指定的程序并创建任务。 用于测量停止时间和停止距离的函数应在启用了NoEmgAbort选项的任务中执行。可以执行紧急停止和安全防护开启也不停止的任务。

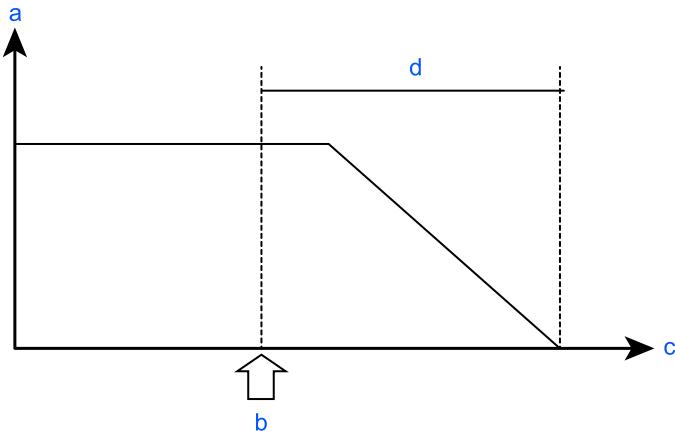
有关详细信息，请参阅以下手册。

“Epson RC+ SPEL+语言参考”

5.3 Appendix C: 安全防护开启时的停止时间和停止距离

以下是每个机型在安全防护开启时的停止时间和停止距离的图表。

停止时间是指，下图中“停止时间”对应的部分。请根据机器人的安装环境和动作，确保安全作业。



符号	说明
a	电机速度
b	安全防护开启
c	时间
d	停止时间

条件：

停止时间和停止距离，因机器人设置的参数（设定值）而异。本节中的图表的测试条件如下。

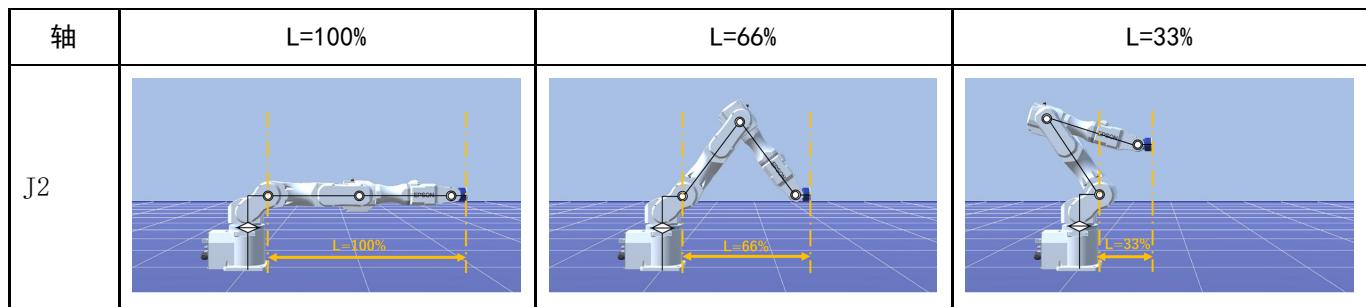
本条件基于ISO 10218-1:2011 Annex B所定。

- Accel: 100, 100
- Speed: 100%、66%、33%设定
- Weight: 最大有效负载的100%、66%、33%，额定有效负载 *1
- 机械臂伸长率: 100%、66%、33% *2
- 其他: 默认
- 动作: Go命令的单轴动作 *3
- 停止信号输入时机: 在最高速度下输入。本动作的基准位置为动作范围的中心。

*1: Weight: 在法兰面位于重力方向±30° 的限制条件下，CX4-A601***可抓住5kg，因此增加了5kg条件。

*2: 机械臂伸长率: 机械臂伸长率L请参阅下图。图表显示了在以下机械臂伸长率中停止时间和停止距离最长的结果。

轴	L=100%	L=66%	L=33%
J1			



*3: 动作: CX4-A601***的5kg条件是在法兰面位于重力方向±30° 的范围内时进行动作。

图例说明:

图表分别显示各Weight设定值（最大负载的100%、约66%、约33%以及额定负载）。

- 横轴: 机械臂速度 (Speed设定值)
- 纵轴 : 各机械臂速度下的停止时间和停止距离
- Time[sec]: 停止时间 (秒)
- Distance[deg]: 停止距离 (度)

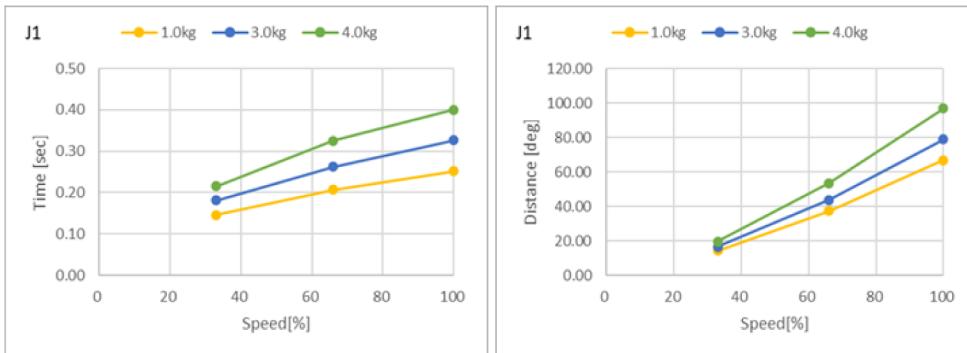
如果考虑单一故障，则如下所示。

- 停止距离和角度: 各轴到达机械挡块
- 停止时间: 增加500 毫秒

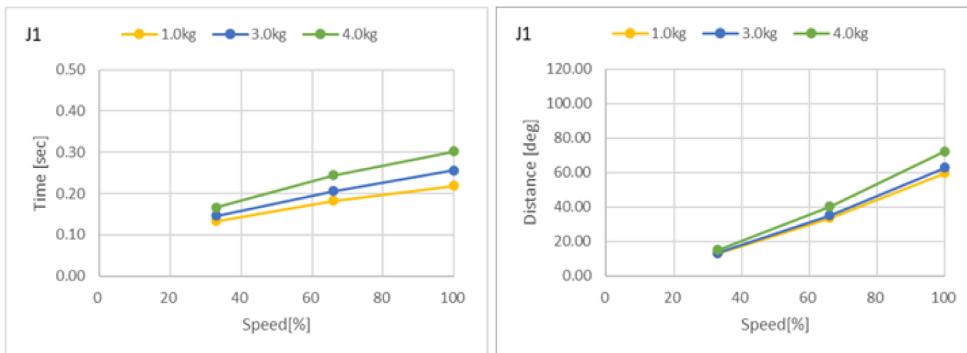
5.3.1 CX4-A 安全防护开启时的停止时间和停止距离

CX4-A601***: J1 (台面安装、吊顶安装)

标准模式

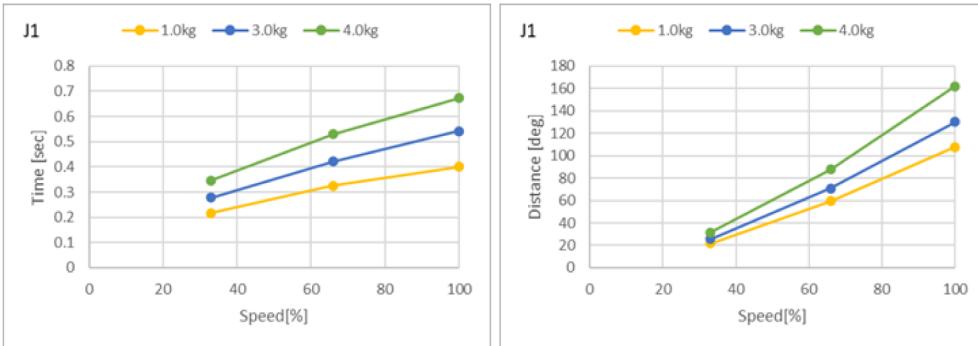


大功率模式

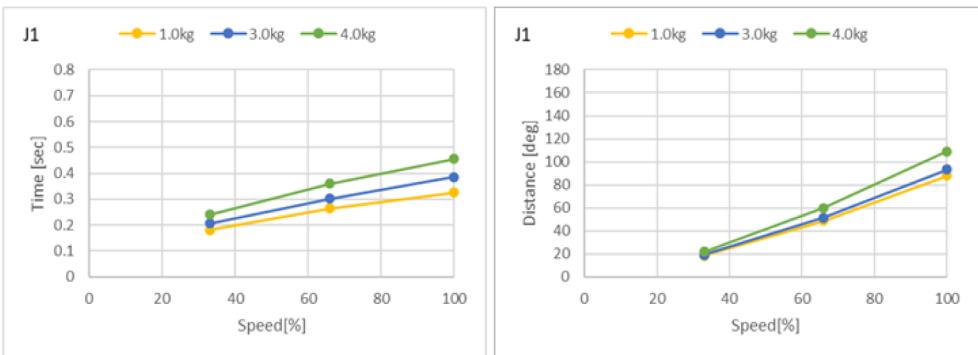


CX4-A601*: J1 (侧壁安装)**

标准模式

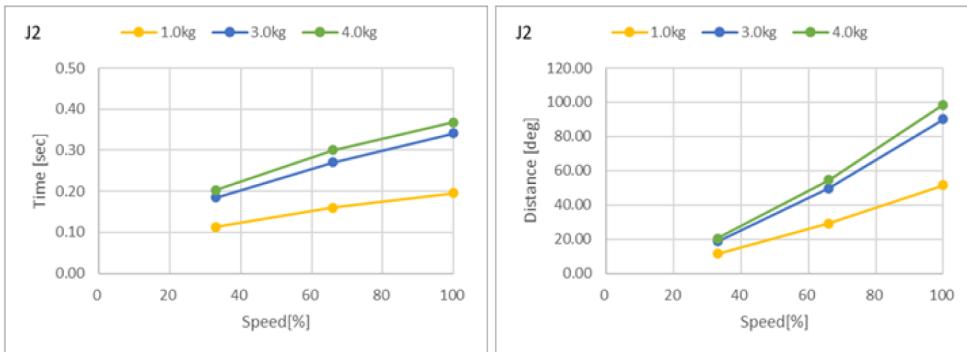


大功率模式

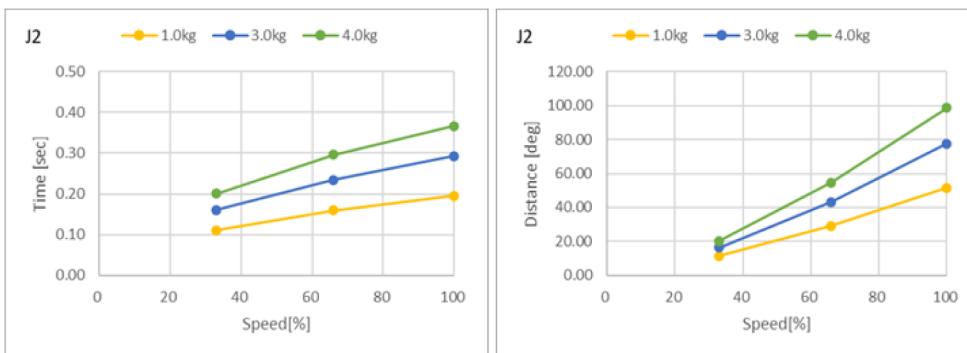


CX4-A601*: J2 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

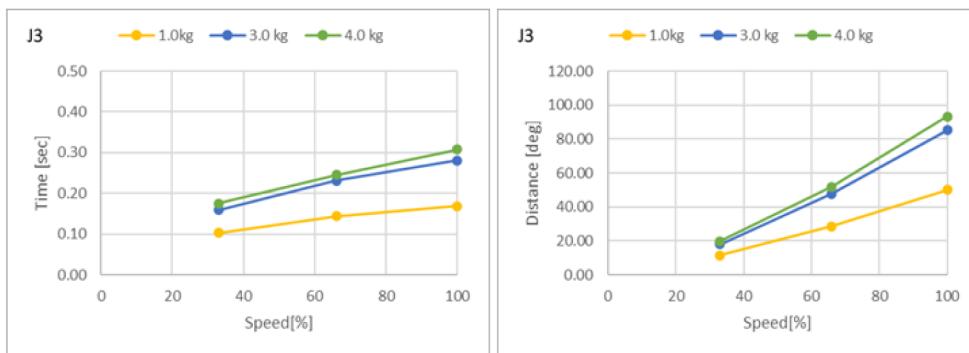


大功率模式

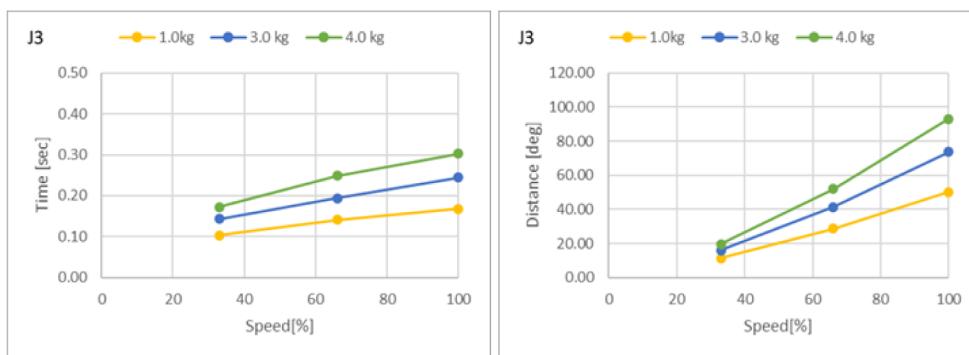


CX4-A601*: J3 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

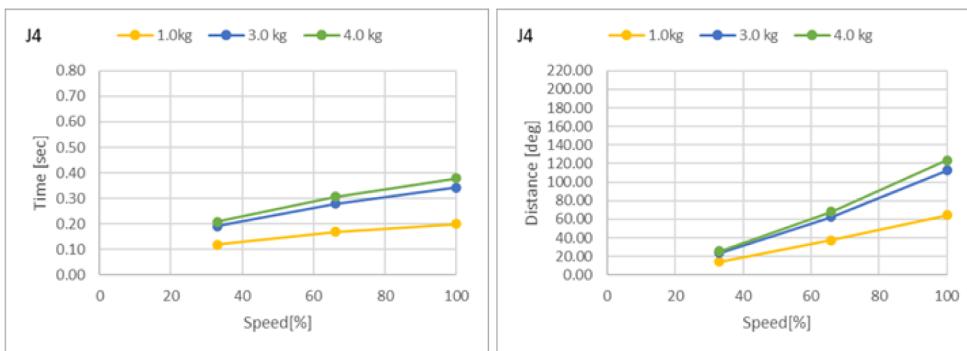


大功率模式

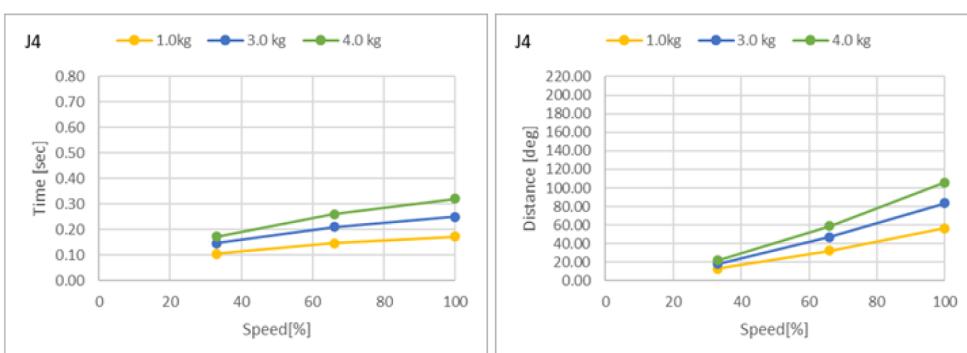


CX4-A601*: J4 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

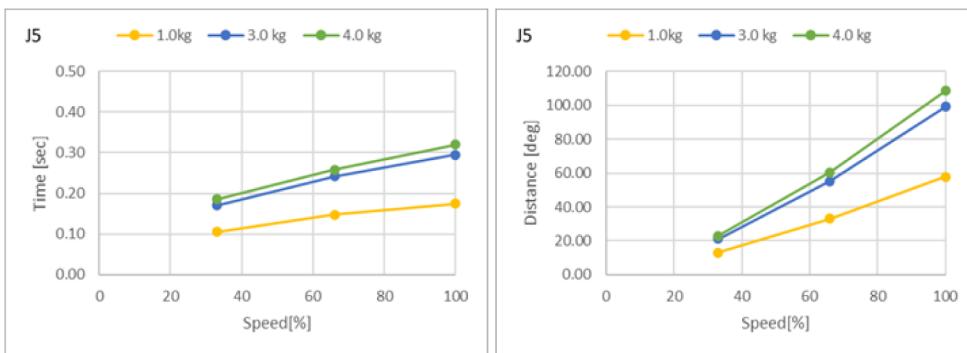


大功率模式

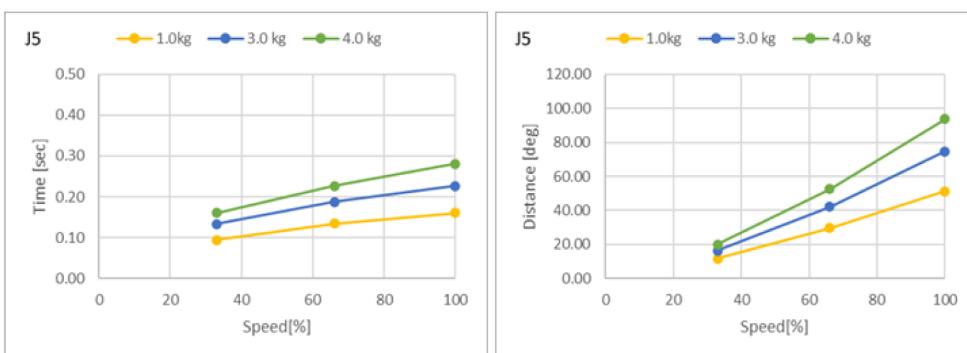


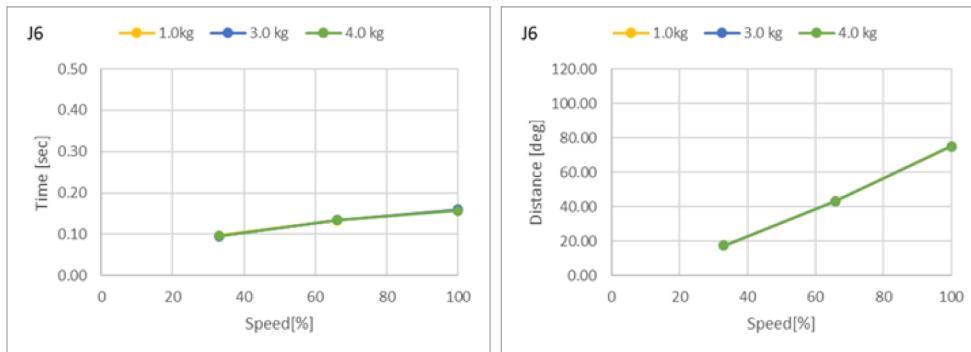
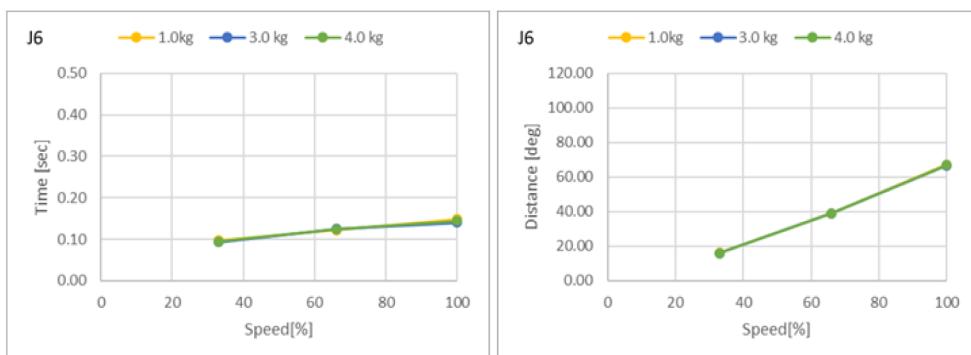
CX4-A601*: J5 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

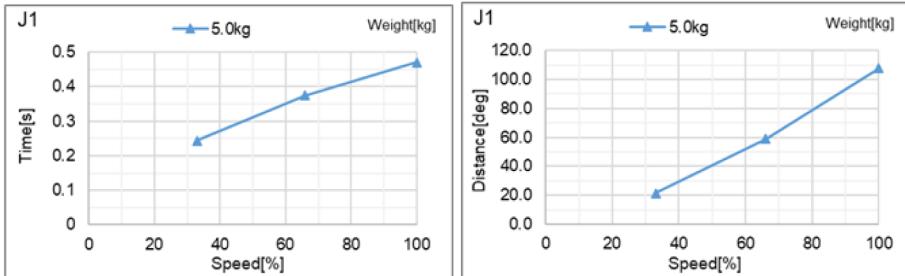
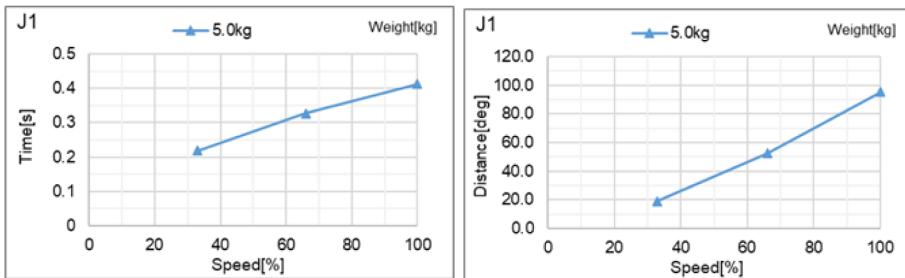
标准模式



大功率模式

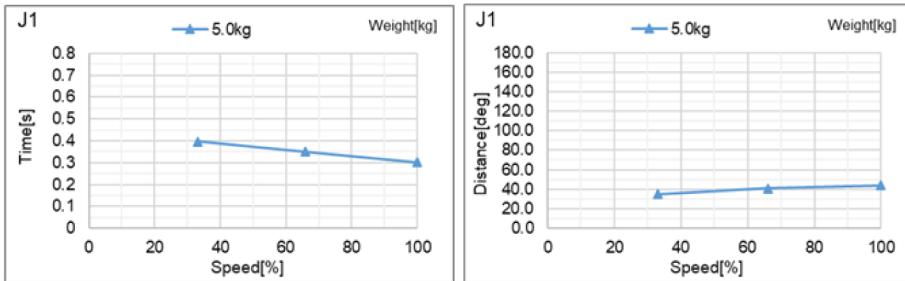


CX4-A601*: J6 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)****标准模式****大功率模式**

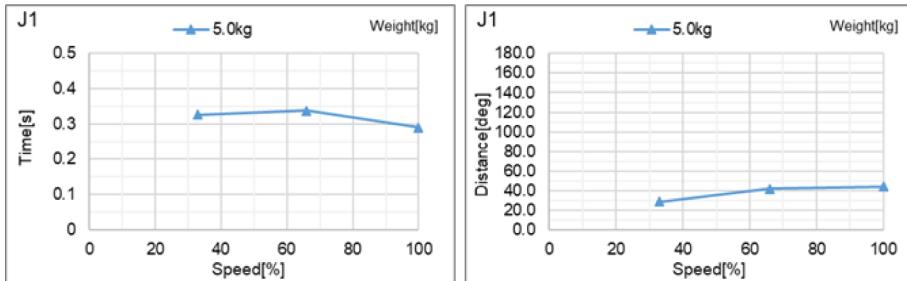
CX4-A601*: J1 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J1 (侧壁安装) 抓住5kg时**

标准模式

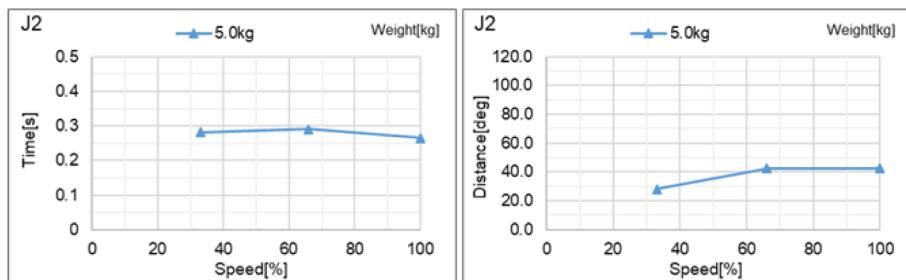


大功率模式

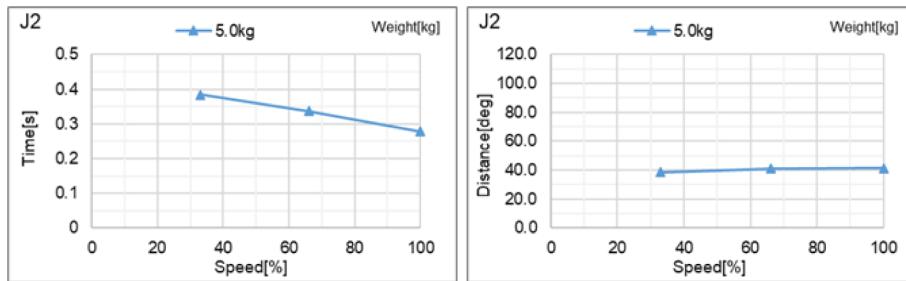


CX4-A601*: J2 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时**

标准模式

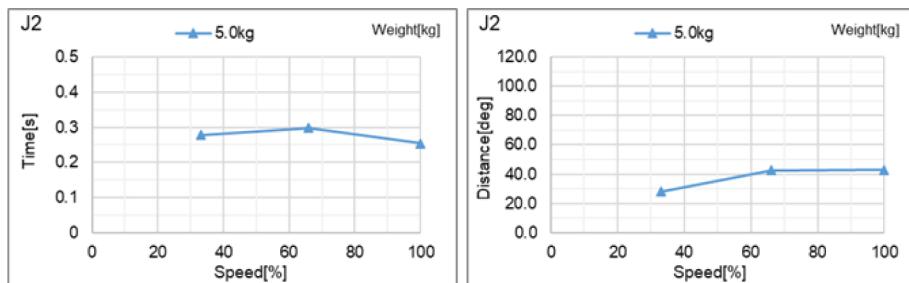


大功率模式

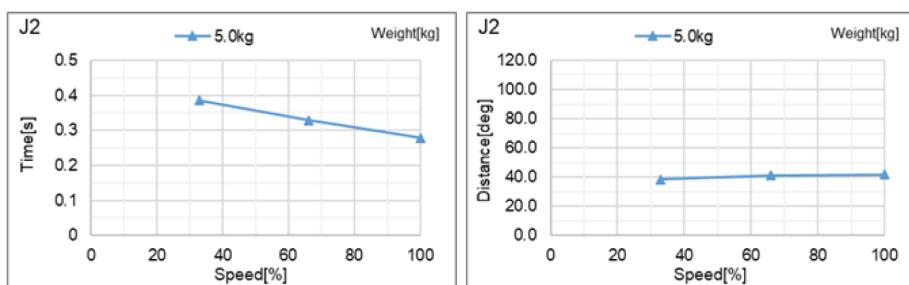


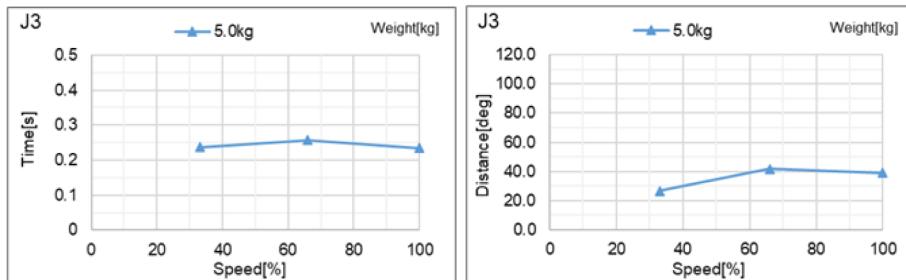
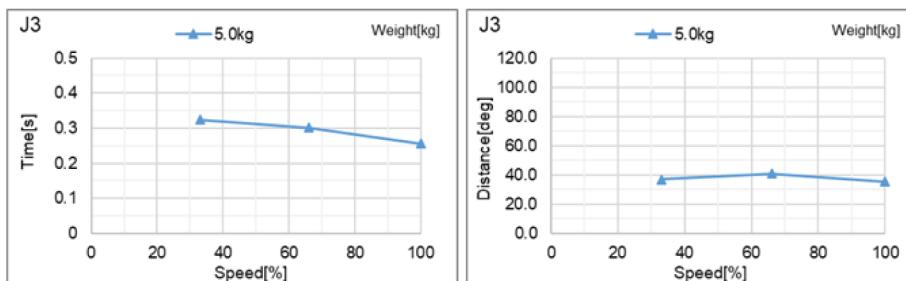
CX4-A601*: J2 (侧壁安装) 抓住5kg时**

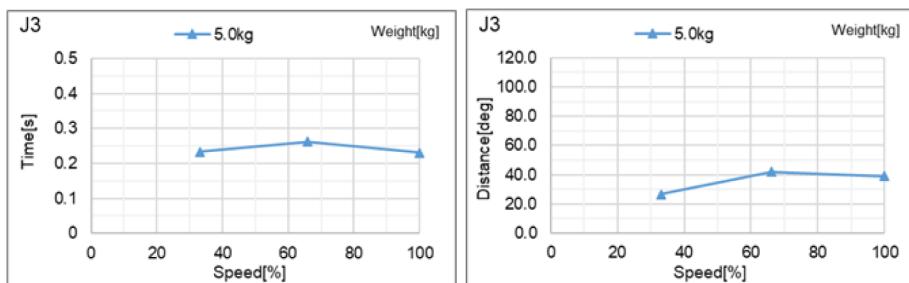
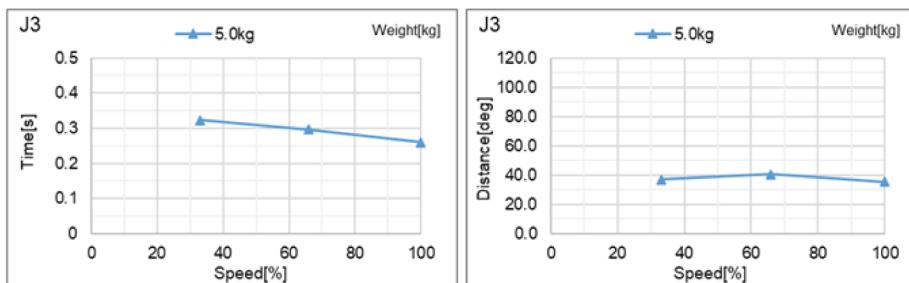
标准模式

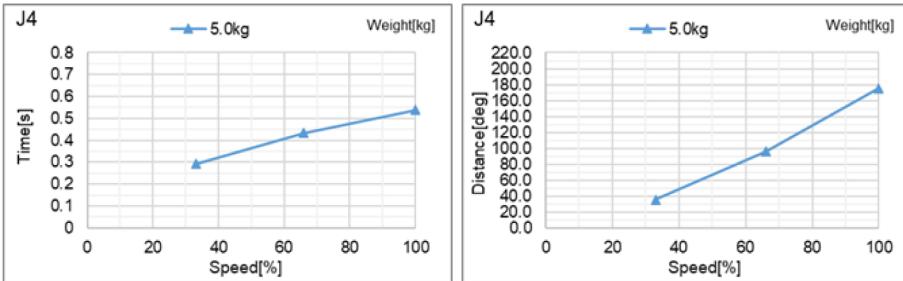
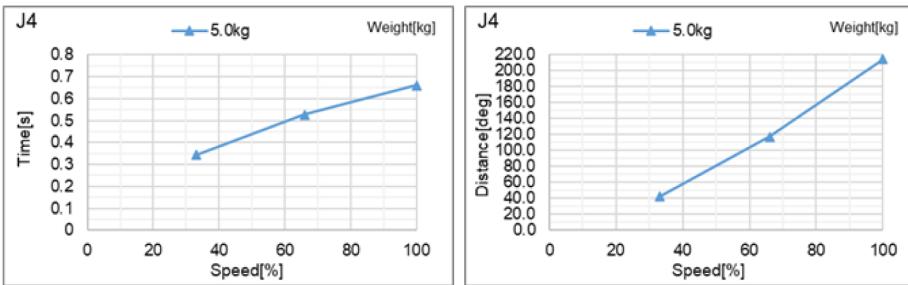


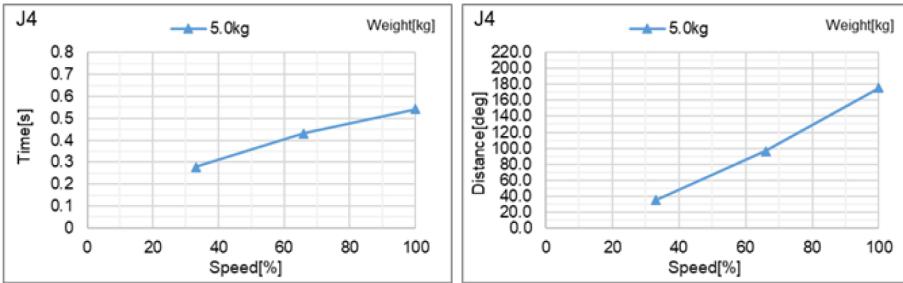
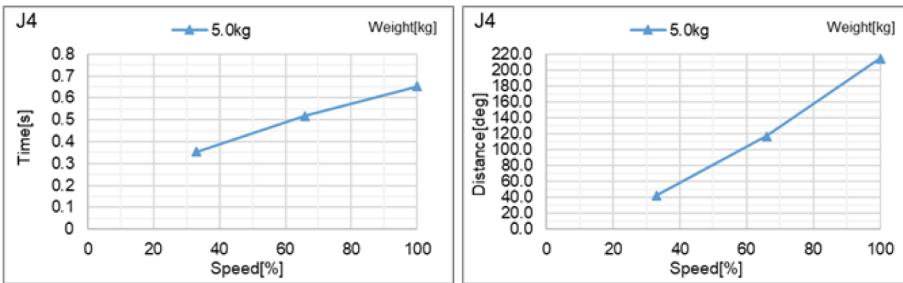
大功率模式

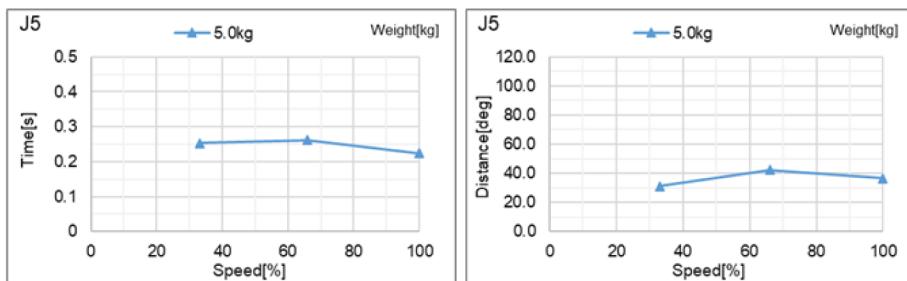
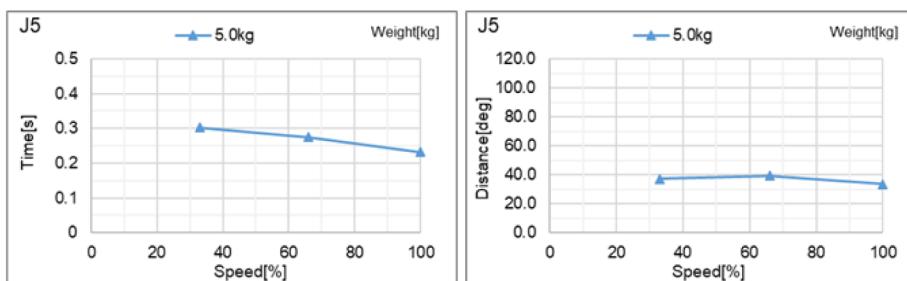


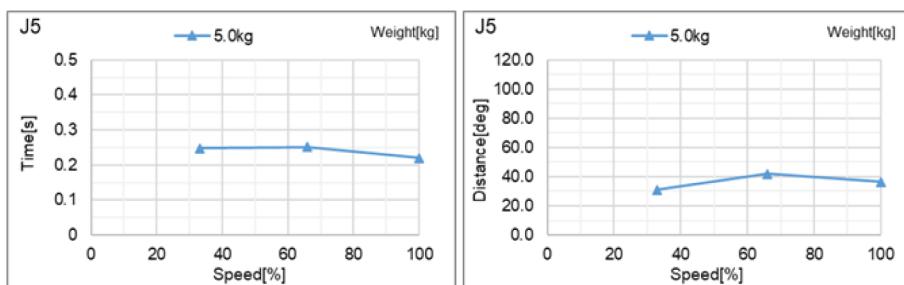
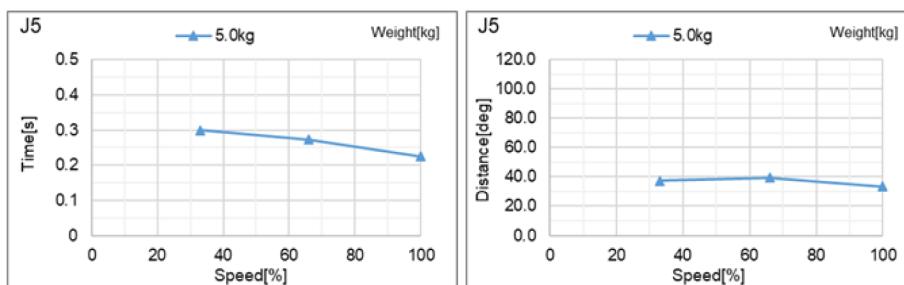
CX4-A601*: J3 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

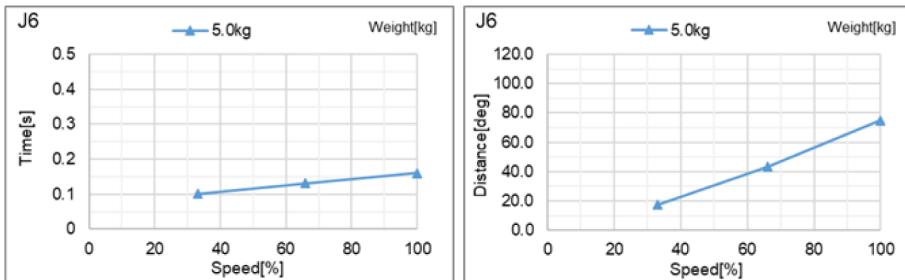
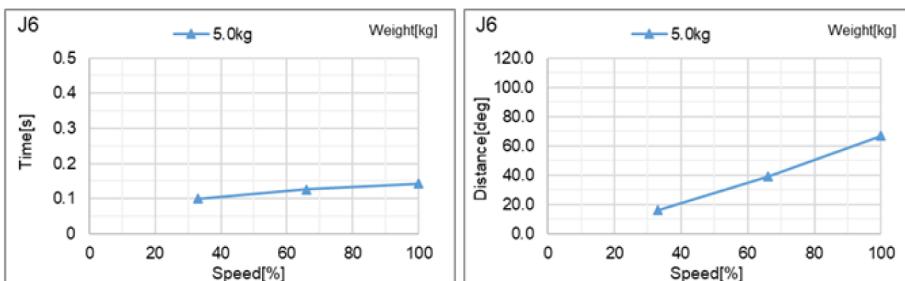
CX4-A601*: J3 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

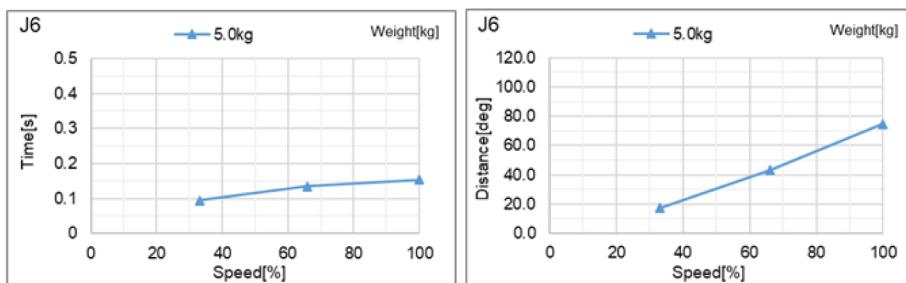
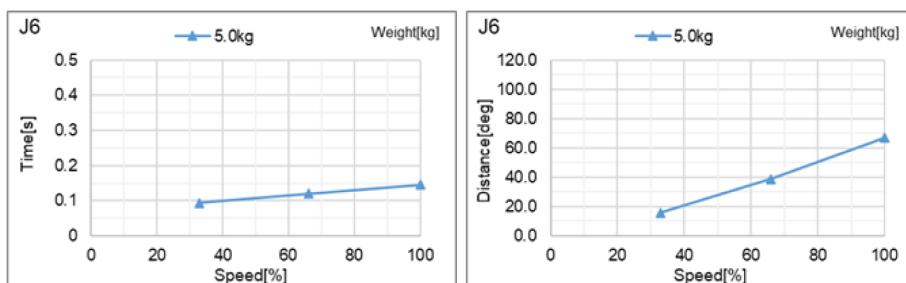
CX4-A601*: J4 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J4 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J5 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CCX4-A601*: J5 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

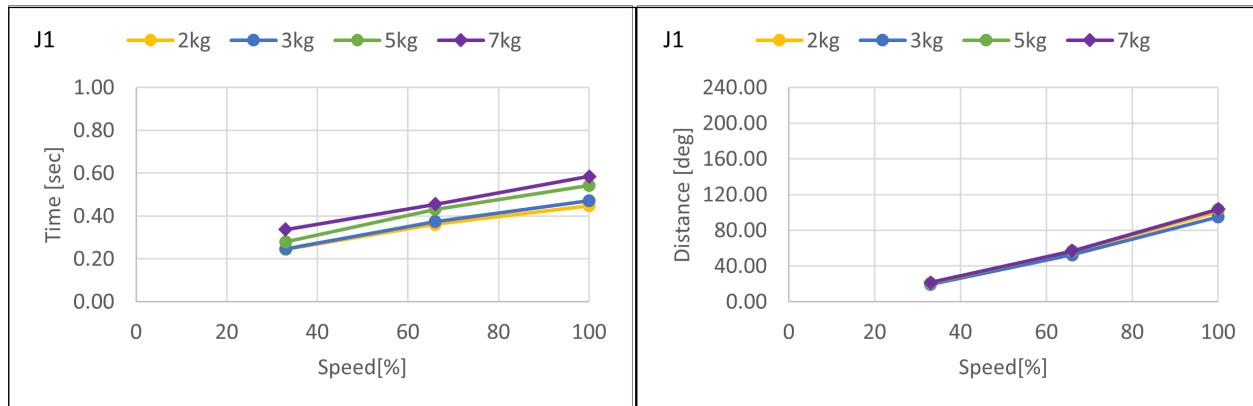
CX4-A601*: J6 (台面安装、吊顶安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

CX4-A601*: J6 (侧壁安装) 抓住5kg时****标准模式****大功率模式**

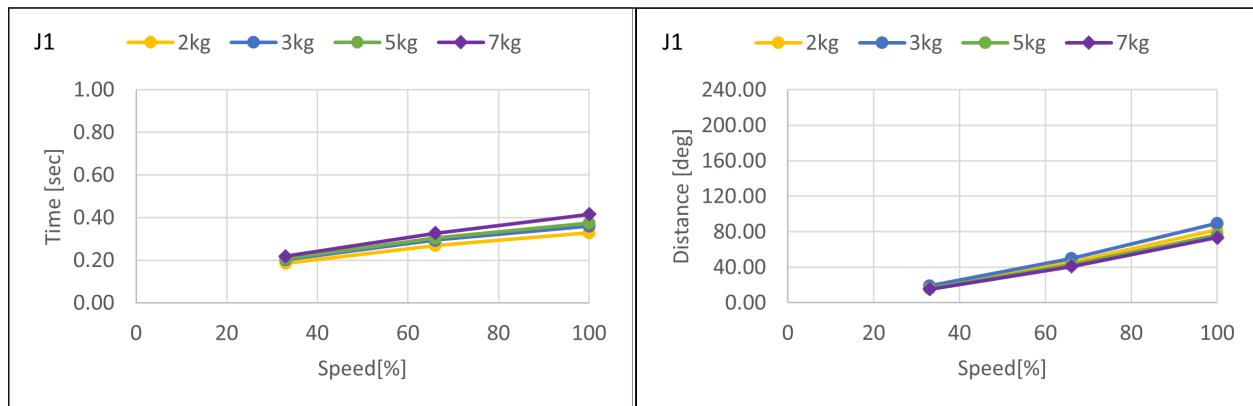
5.3.2 CX7-A 安全防护开启时的停止时间和停止距离

CX7-A701***: J1 (台面安装、吊顶安装)

标准模式

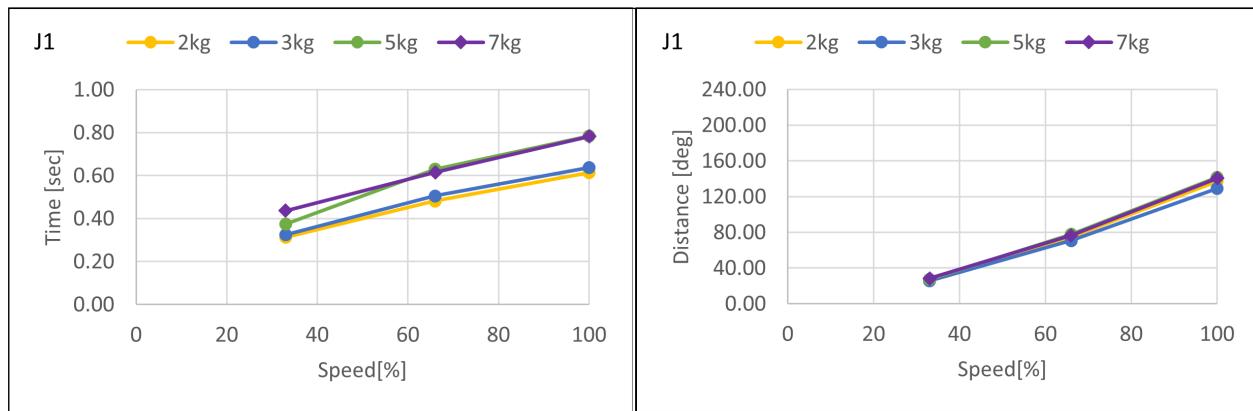


大功率模式

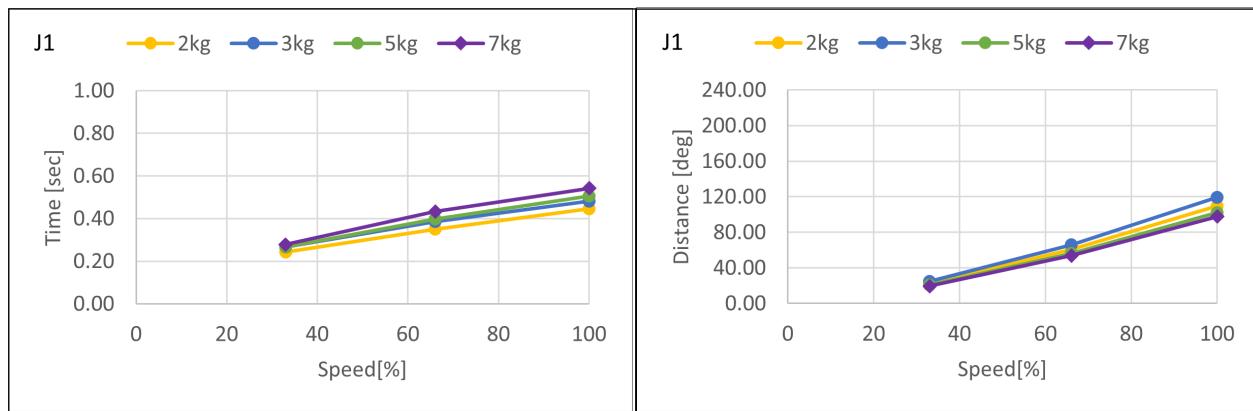


CX7-A701*: J1 (侧壁安装)**

标准模式

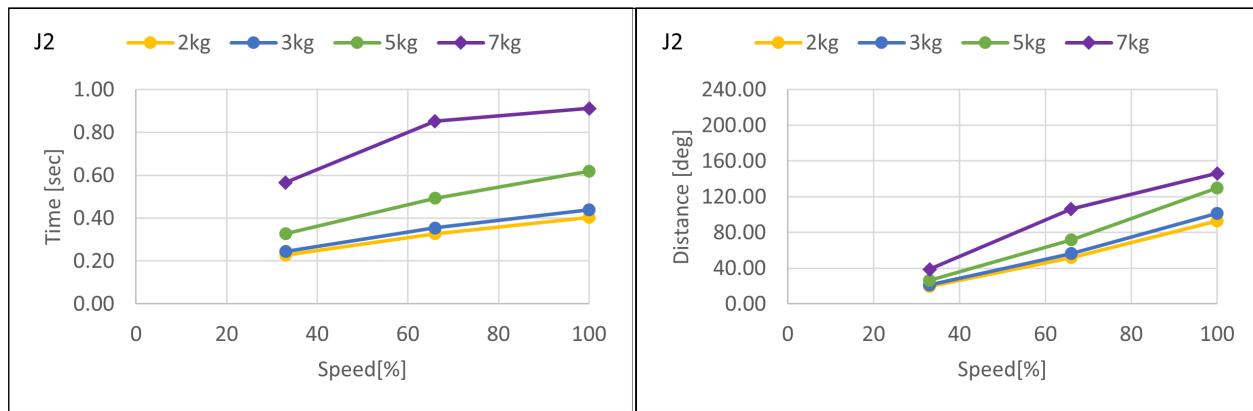


大功率模式

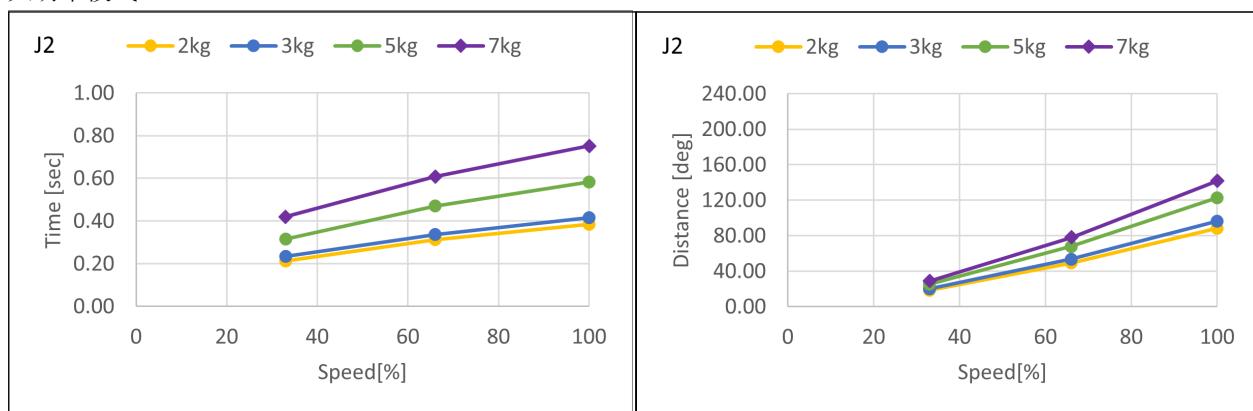


CX7-A701*: J2 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

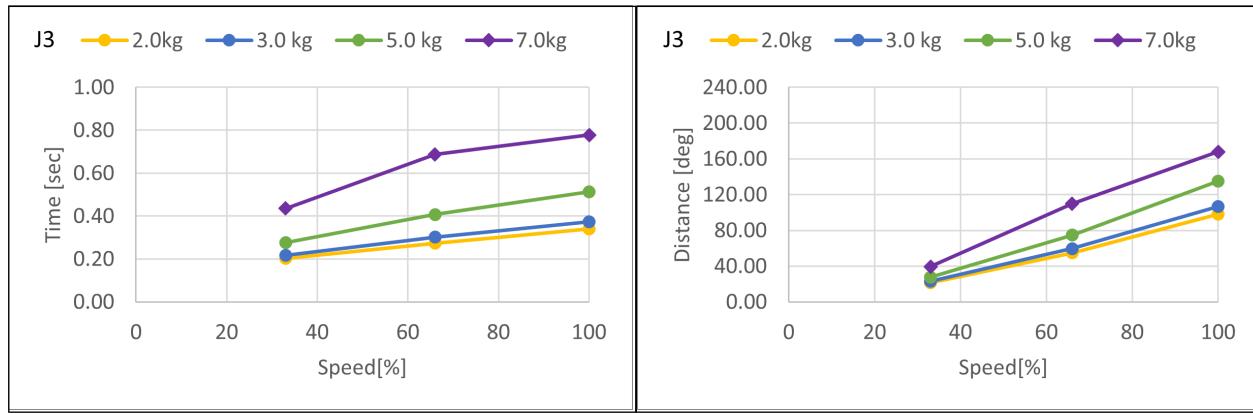


大功率模式

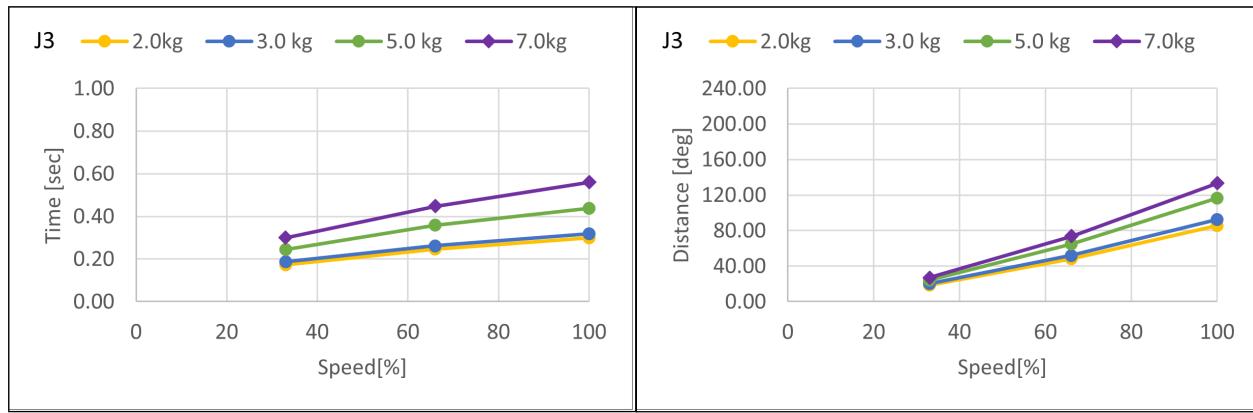


CX7-A701*: J3 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

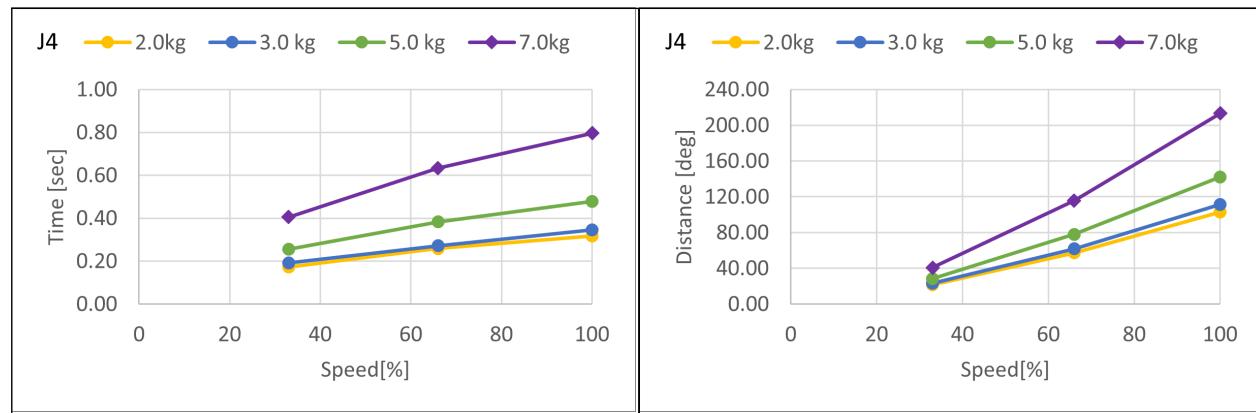


大功率模式

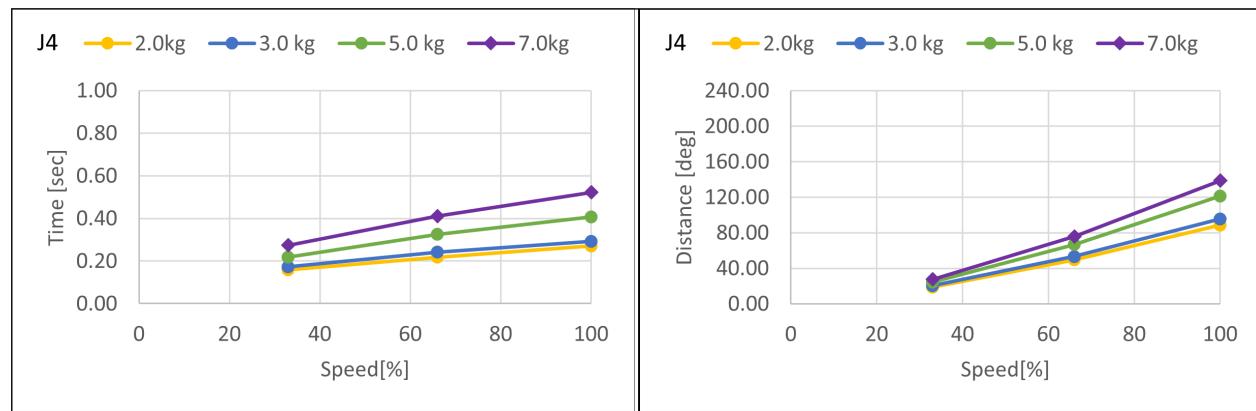


CX7-A701*: J4 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

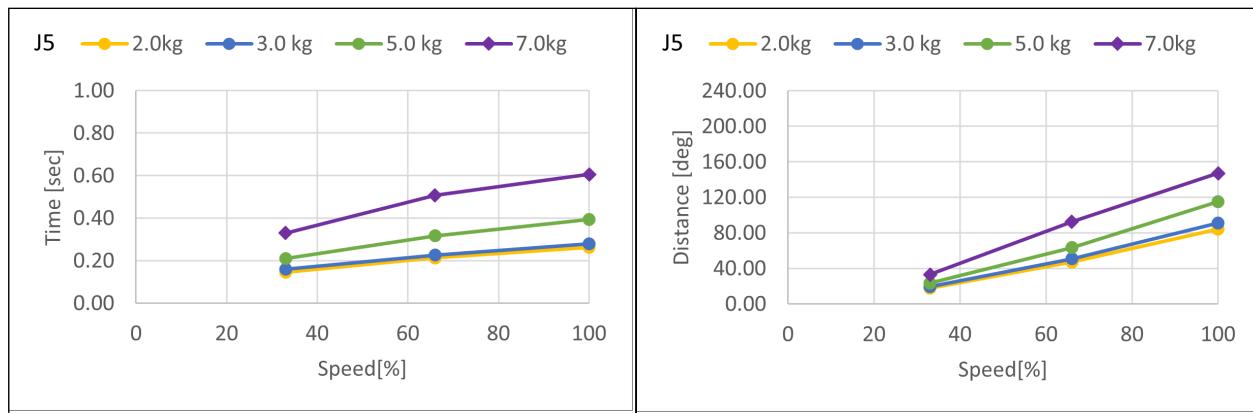


大功率模式

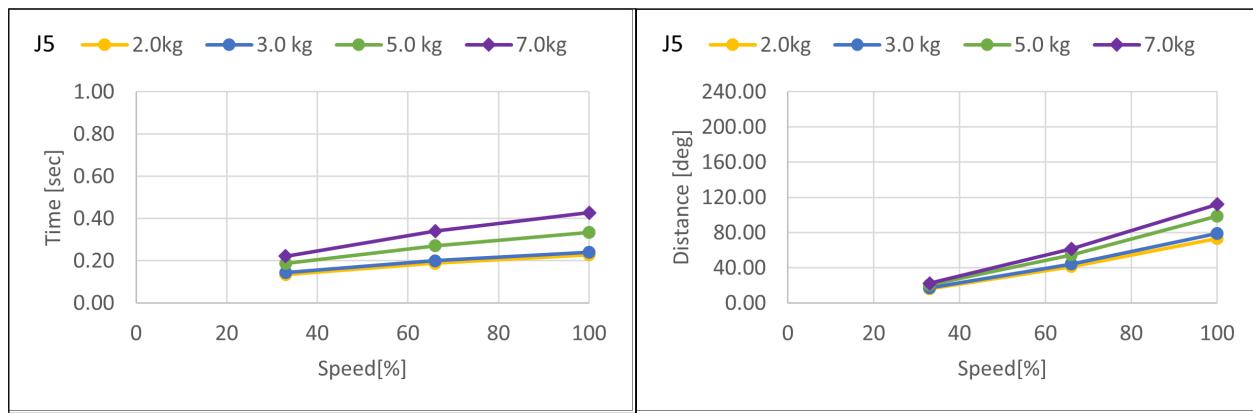


CX7-A701*: J5 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

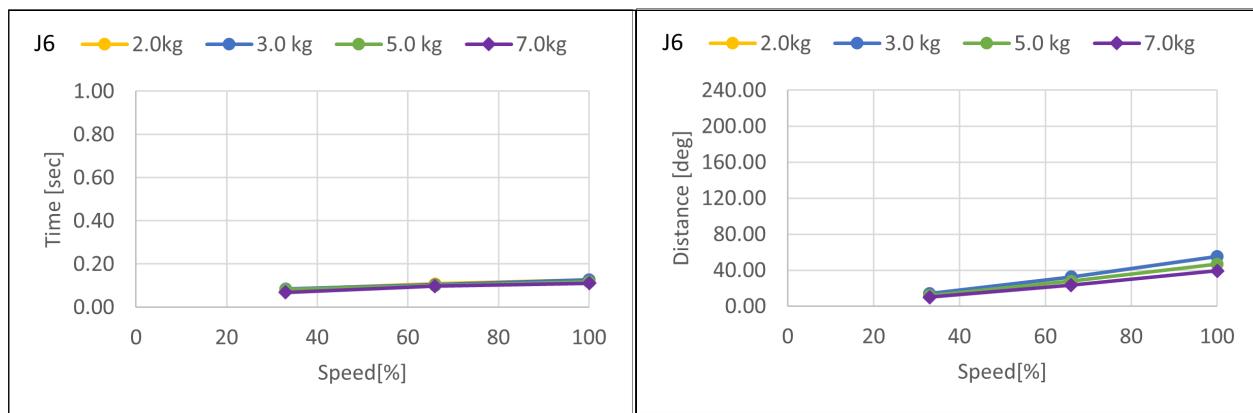


大功率模式

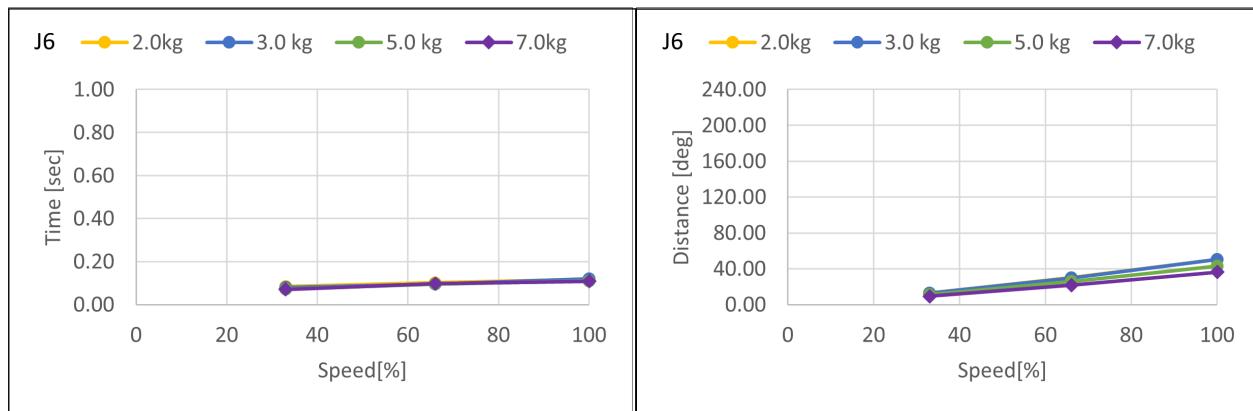


CX7-A701*: J6 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

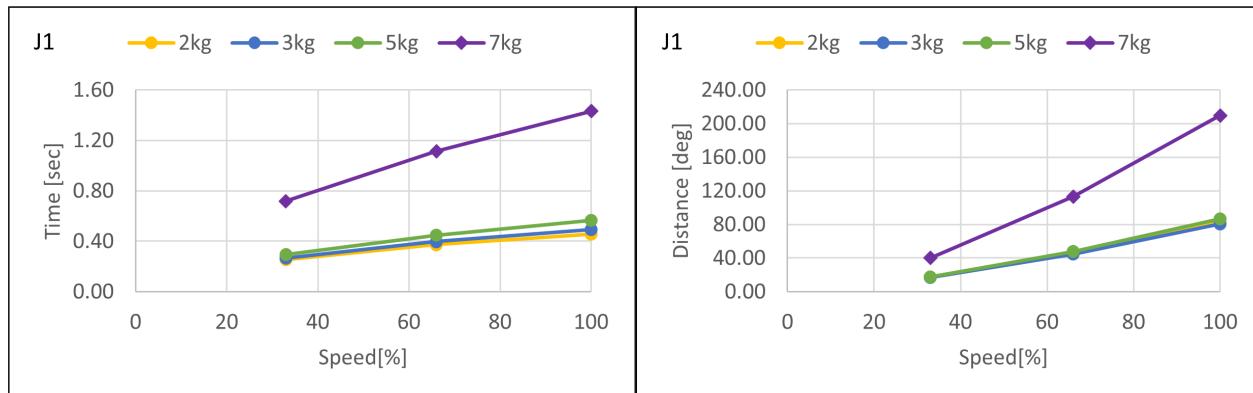


大功率模式

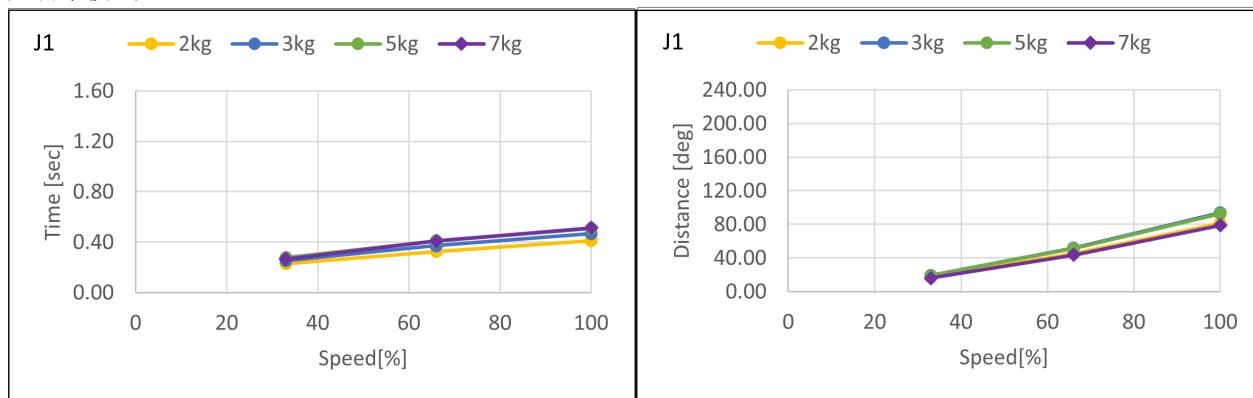


CX7-A901*: J1 (台面安装、吊顶安装)**

标准模式

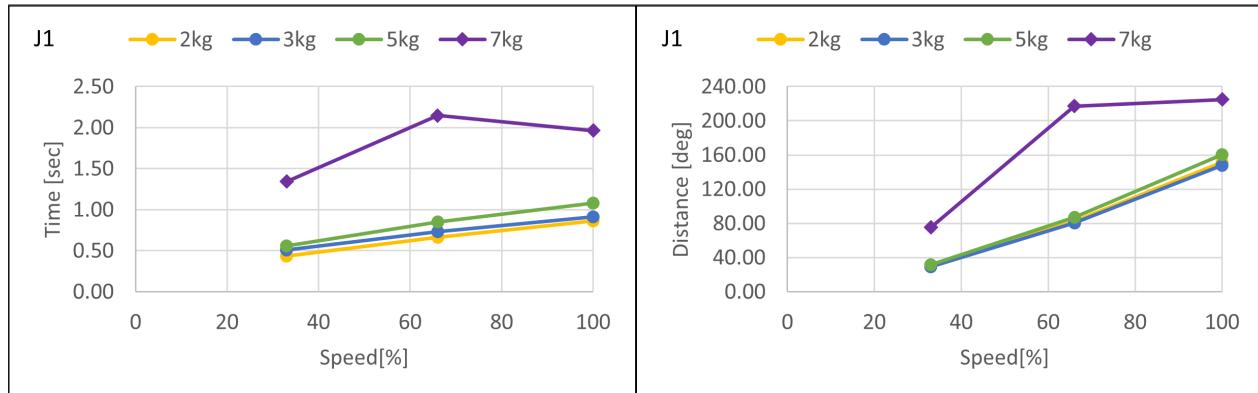


大功率模式

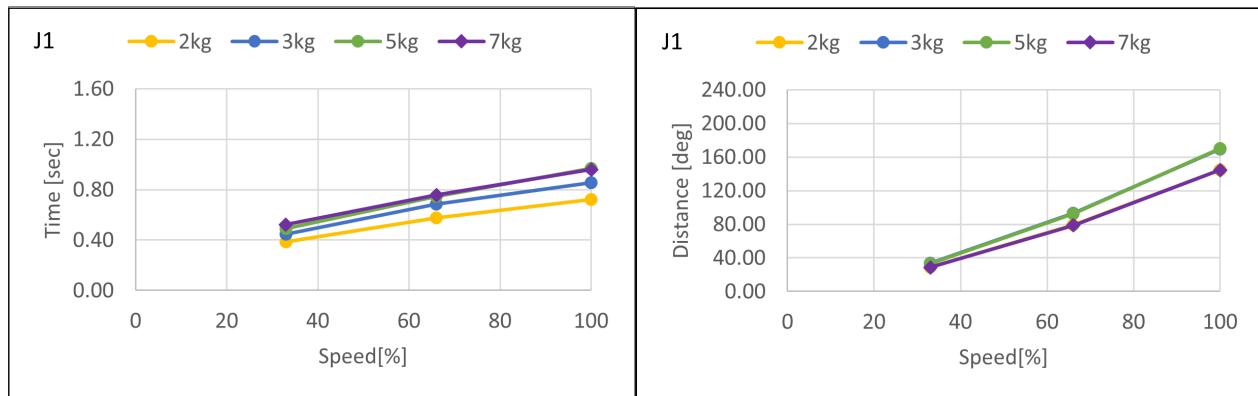


CX7-A901*: J1 (侧壁安装)**

标准模式

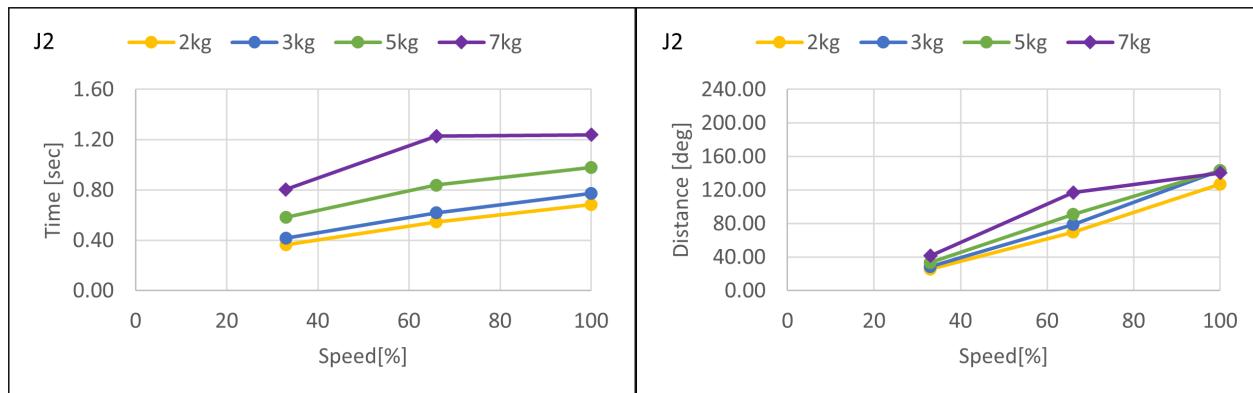


大功率模式

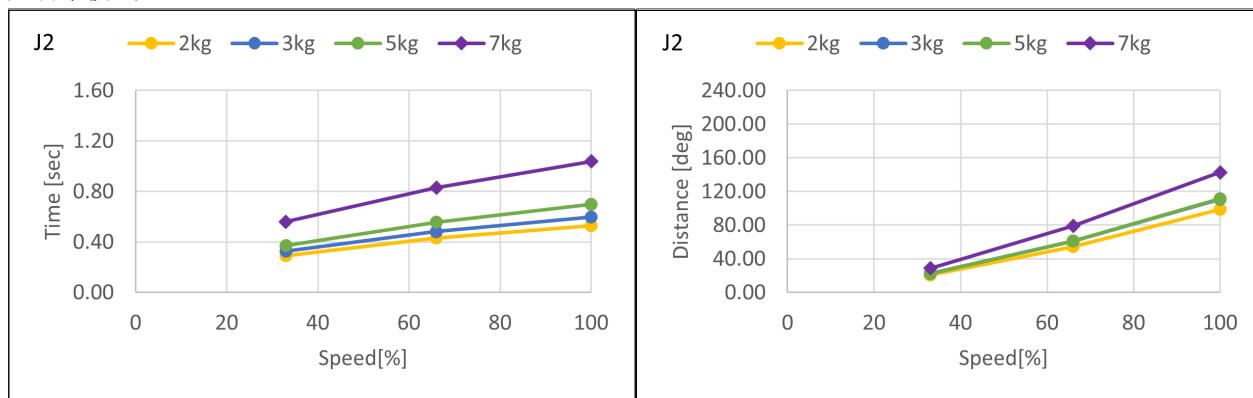


CX7-A901*: J2 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

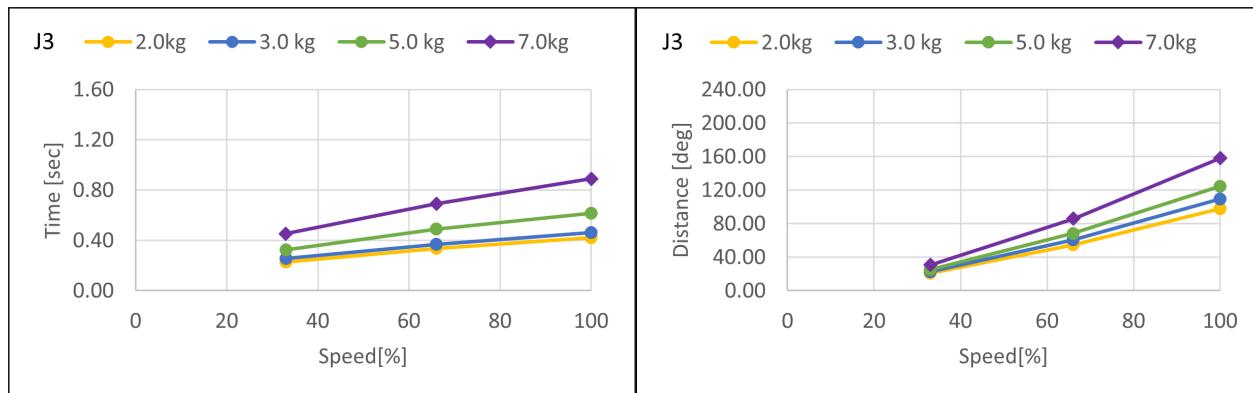


大功率模式

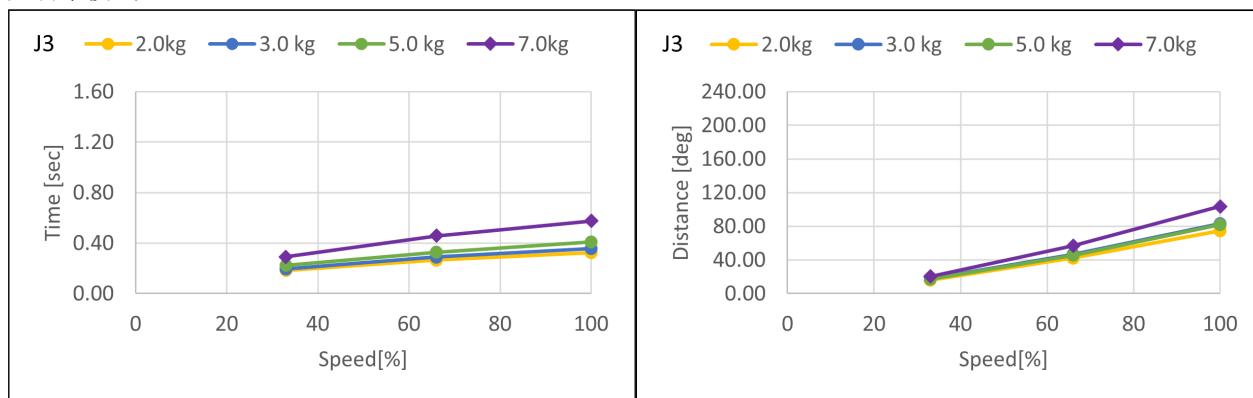


CX7-A901*: J3 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

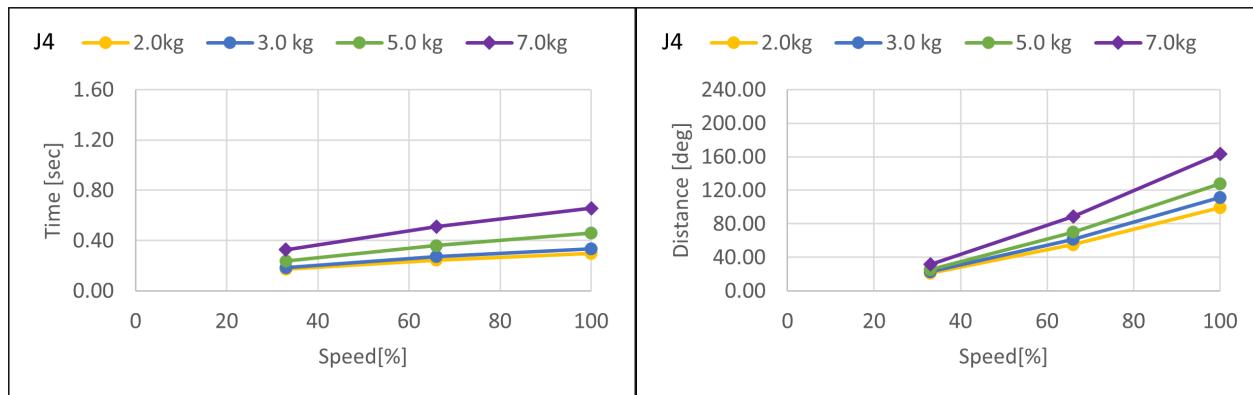


大功率模式

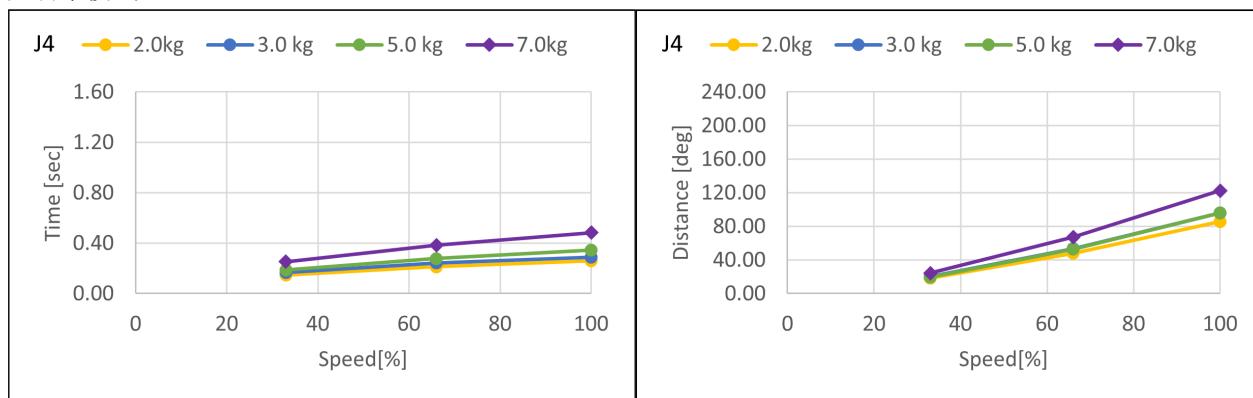


CX7-A901*: J4 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

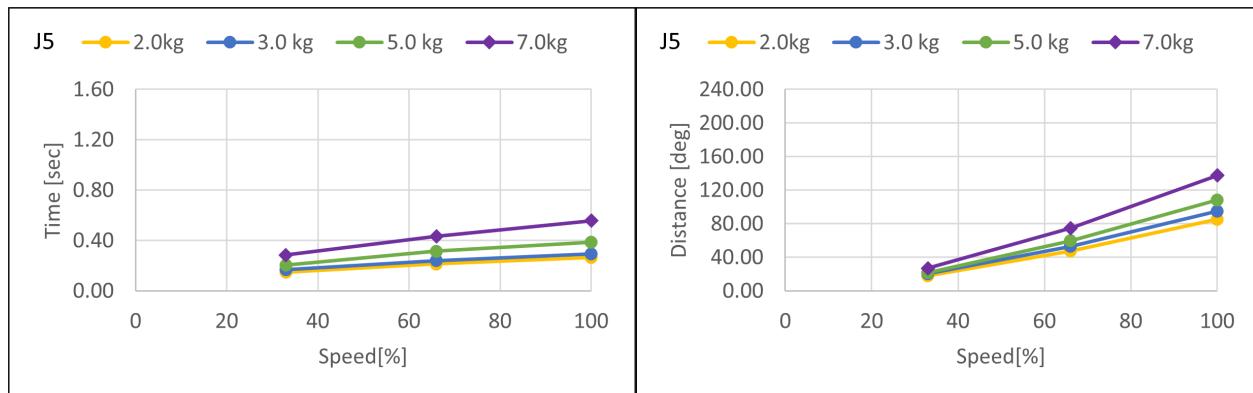


大功率模式

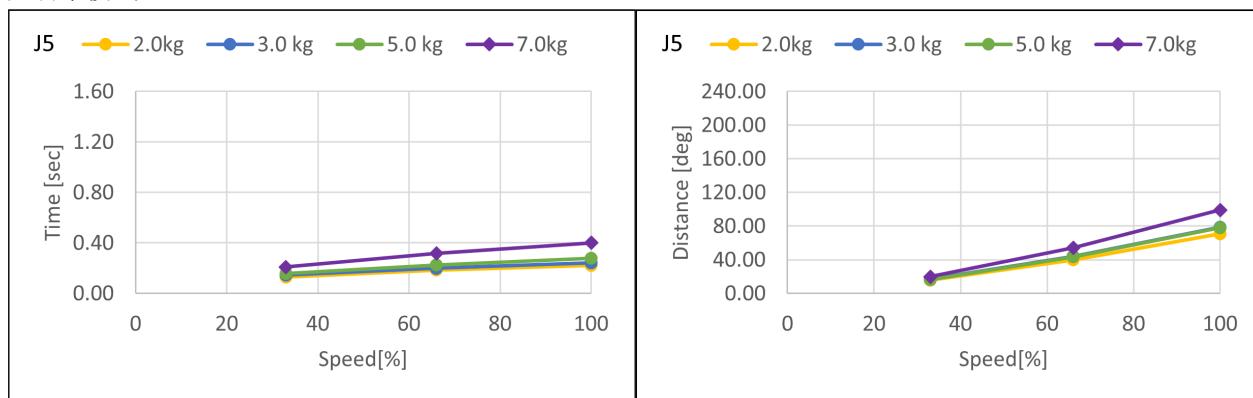


CX7-A901*: J5 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式

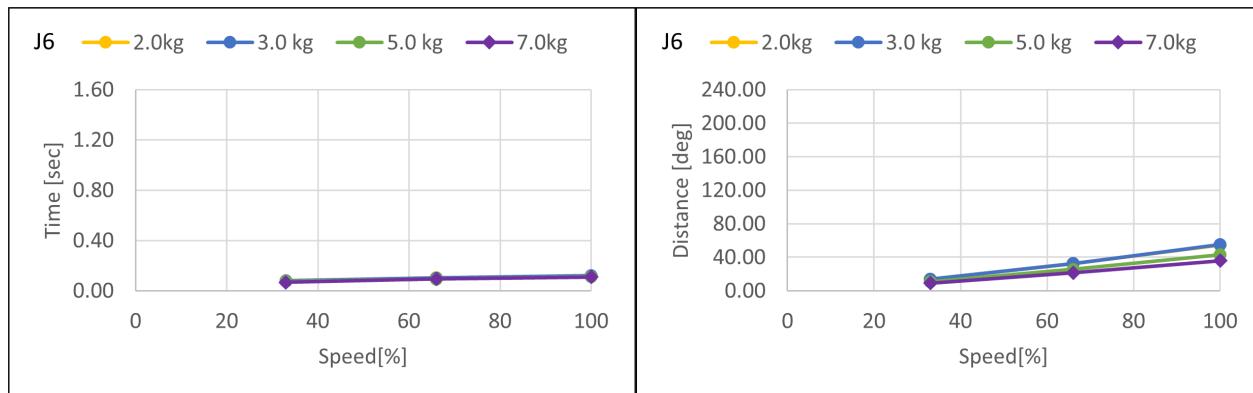


大功率模式

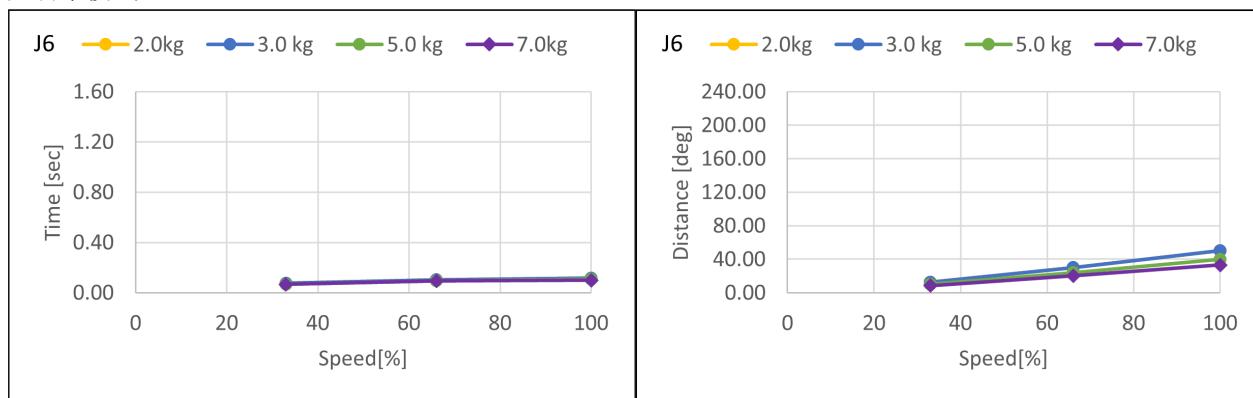


CX7-A901*: J6 (台面安装、吊顶安装、侧壁安装)**

标准模式



大功率模式



5.3.3 安全防护时的停止时间和停止距离的补充信息

Appendix. C中所列的停止时间和停止距离是以本公司基于ISO 10218-1设定的动作进行测量的。

因此，并不保证是在客户环境中停止时间和停止距离的最大值。

停止时间和停止距离会根据机器人型号、动作、参数及停止信号的输入时机而有所不同。请务必根据客户的环境测量停止时间和停止距离。

要点

机器人的动作和参数包括以下内容。

- 动作的起始点、动作的目标点、动作的过渡点
- 动作命令（Go、Move、Jump等）
- Weight设置、Inertia设置
- 动作速度、加速度、减速度，以及动作时机变化

也请参阅以下内容。

CX4:

[WEIGHT设置与INERTIA设置](#)

[自动加/减速注意事项](#)

CX7:

[WEIGHT设置与INERTIA设置](#)

[自动加/减速注意事项](#)

5.3.3.1 在客户环境测量停止时间和停止距离的方法

按照以下方法测量实际动作中的停止时间和停止距离。

1. 创建在客户环境中运行的程序。
2. 停止时间和停止距离的确认动作开始后，在任意时刻输入停止信号。
3. 记录从输入停止信号到机器人停止为止的时间和距离。
4. 重复以上步骤1至3，确认最大的停止时间和停止距离
 - 停止信号的输入方法：手动操作停止开关/安全防护，或使用安全PLC等输入停止信号。
 - 停止位置的测量方法：用卷尺测量。或可以使用Where或RealPos命令等求角度。
 - 停止时间的测量方法：用秒表测量。或使用Tmr函数测量。

注意

停止时间和停止距离根据停止信号的输入时机而变化。

为了防止与人或物体发生碰撞，请根据最大的停止时间和停止距离进行风险评估，然后设计装置。

因此，实际操作时请务必改变停止信号的输入时机并反复测量，以测量最大值。

如果要缩短停止时间和停止距离，可以使用安全极限速度(SLS)来限制最高速度。

有关安全极限速度(SLS)的详细信息，请参阅以下手册。

“安全功能手册”

5.3.3.2 介绍用于测量停止时间和停止距离的命令

命令	功能
Where	表示机器人的当前位置数据。
RealPos	返回指定机器人的当前位置。 ※与CurPos的动作目标位置不同，从编码器实时获取实际的机器人位置。
PAgl	从指定的坐标值计算并返回关节位置。 P1 = RealPos' 获取当前位置 Joint1 = PAg1 (P1, 1)' 求J1与当前位置的角度
SF_RealSpeedS	以mm/s显示速度监控点的当前速度。
Tmr	Tmr函数返回计时器启动后的经过时间（以秒为单位）。
Xqt	以函数名执行指定的程序并创建任务。 用于测量停止时间和停止距离的函数应在启用了NoEmgAbort选项的任务中执行。可以执行紧急停止和安全防护开启也不停止的任务。

有关详细信息，请参阅以下手册。

“Epson RC+ SPEL+语言参考”