

Epson Robot

**T**  
Series  
コントローラー一体型  
スカルロボット

■仕様表

モデル名		T3	T6
型番		T3-401S	T6-602S
アーム長		400 mm	600 mm
可搬質量*	定格	1 kg	2 kg
	最大	3 kg	6 kg
繰り返し精度	第1+第2関節	± 0.02 mm	± 0.04 mm
	第3関節	± 0.02 mm	± 0.02 mm
	第4関節	± 0.02 deg	± 0.02 deg
標準サイクルタイム*		0.54 sec	0.49 sec
最大動作範囲	第1関節	± 132 deg	± 132 deg
	第2関節	± 141 deg	± 150 deg
	第3関節	150 mm	200 mm
	第4関節	± 360 deg	± 360 deg
最大動作速度	第1+第2関節	3700 mm/s	4180 mm/s
	第3関節	1000 mm/s	1000 mm/s
	第4関節	2600 deg/s	1800 deg/s
	定格	0.003 kg·m <sup>2</sup>	0.01 kg·m <sup>2</sup>
許容慣性モーメント*	最大	0.01 kg·m <sup>2</sup>	0.08 kg·m <sup>2</sup>
第3関節押し込み力		83 N	83 N
環境仕様		標準のみ (IP20)	標準のみ (IP20)
取付方法		架台取付	架台取付
本体質量(ケーブル質量含まず)		16 kg	22 kg
適合コントローラー		コントローラー内蔵 (一体型)	コントローラー内蔵 (一体型)
ユーザー配線		Hand I/O: IN6/OUT4 (D-sub 15pin), 24 V User I/O: IN18/OUT12pin	Hand I/O: IN6/OUT4 (D-sub 15pin), 24 V User I/O: IN18/OUT12pin
ユーザー配管		ø6 mmエアチューブ x 2, ø4mmエアチューブ x 1 (耐圧: 0.59 MPa [6 kgf/cm <sup>2</sup> ])	ø6 mmエアチューブ x 2, ø4mmエアチューブ x 1 (耐圧: 0.59 MPa [6 kgf/cm <sup>2</sup> ])
電源電圧		AC100-240 V単相	AC100-240 V単相
電源容量*		0.66 kVA	1.2 kVA
電源ケーブル長		5 m	5 m

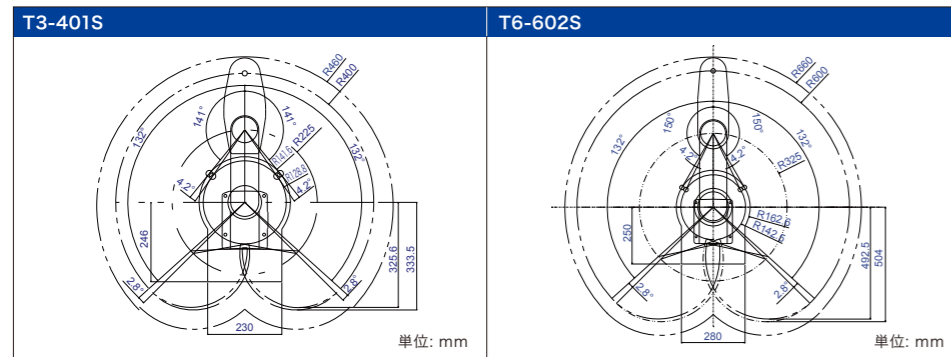
\*1: 負荷質量は、最大可搬質量を超えて使用しないでください。

\*2: 粗位置決めモーション(水平300mm, 垂直25mm 往復)において、T3:1kg, T6:2kg搬送時の最速となる動作ポイント(動作関連設定)における動作時間です。

\*3: 負荷の重心が各アーム中心と一致している場合の値です。重心が中心位置を離れた場合には、INERTIA命令で偏心量を設定してください。

\*4: 動作環境、動作プログラムにより異なります。

■動作範囲図



**EPSON**

エプソンロボットに関するお問い合わせ・資料請求は下記まで

お問い合わせ先

ホームページ

⚠ 安全に関するご注意 ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

この資料に掲載されている内容は、改善のため予告なく変更する場合があります。ご検討の際は、事前に弊社までお問い合わせください。

エプソンのホームページ

- 各種製品情報、各種ドライバー類の提供、サポート案内等のさまざまな情報を掲載したエプソンのホームページです。
- ショールーム 製品をご覧になりたい場合などは、上記FA機器営業課までお問合せください。

●お求め・ご相談は、信用とサービスの行き届いた弊社へ。

カタログコード:

■コントローラオプション対応表

モデル名	T3	T6
TP1	—	—
TP2	●	●
TP3	●	●
コンベヤトラッキング	—	—
PGモーションシステム	—	—
非常停止スイッチ	●	●
RS-232C基板	—	—
拡張I/O基板	—	—
フィールドバスI/Oスレーブ基板 PROFIBUS-DP, DeviceNet, CC-Link, EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT	●	●
I/Oケーブルキット	—	—
Vision オプション (PV1, CV2-SA/HA/L)	●	●
力覚センサー S250	—	—
DU	—	—

■ソフトウェアオプション対応表

モデル名	T3	T6
Vision Guide 7.0	●	●
Force Guide 7.0	—	—
RC+ API 7.0	●	●
ECP	●	●
GUI Builder 7.0	●	●
OCR	●	●
VRT	●	●



# T3/T6

## 使いやすさを追求した コントローラー内蔵型スカラロボット

コントローラーを内蔵したTシリーズは、複雑なケーブル配線から解放されるだけでなく、省エネ性能やモーターユニットのバッテリーレス化など、運用開始後も抜群の費用対効果でトータルコストを削減できます。今まで自動化をためらっていた単純な人手作業や、設置・メンテナンスに手間のかかる複数の単軸ユニットからの置き換えに役立ちます。

### ■ 使いやすく、高い運用性で人手作業の単純搬送を自動化

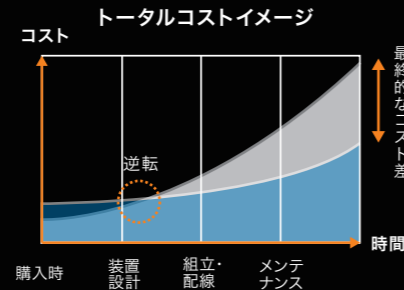
今までコストが合わず見送ってきた単純な人手作業の自動化も、抜群の運用性で可能にします。簡単に設置でき、メンテナンス性も向上。効率の良い運用性で、ご使用いただくほどに費用対効果の高さを実感いただけます。

人手による単純P&P作業 T3への置き換え



### ■ 安価な単軸ユニットの組み合わせから置き換え、トータルコストを圧縮

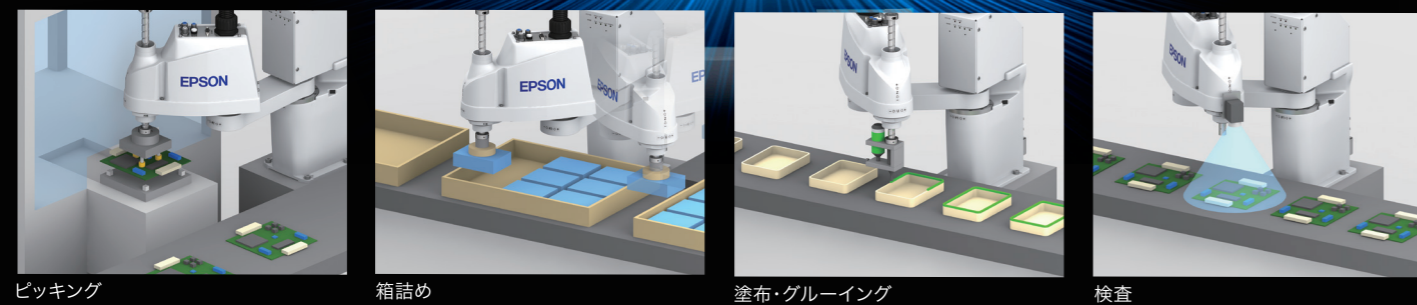
初期購入費だけみると安価な単軸ユニットも、実際に複数台を組合せると設計や組み立て、配線に大変手間がかかり、導入から運用、メンテナンスまで長期にわたり費用がかさみます。また設置に大きなスペースを必要とし、装置全体がサイズアップ、工場スペースを圧迫します。それに比べTシリーズなら、設置から運用、工場スペース削減までトータルでコストを圧縮できます。



- **T3**  
手間がかからず、ランニングコストがリーズナブル
- **単軸ユニット**  
長年に渡り、費用がかかるため、トータルコストが高くなる

Built-in controller

### 利用シーン



ピッキング

箱詰め

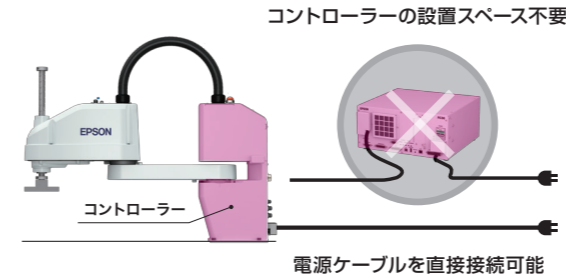
塗布・グルーイング

検査

## Tシリーズの特長

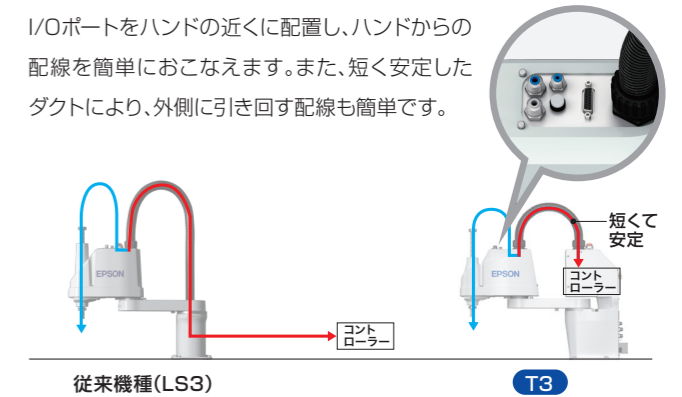
### ■ 省スペース&簡単設置コントローラー内蔵

ロボットコントローラーを本体に内蔵することでコントローラーの設置スペースを削減できます。また、ケーブル配線も省略でき、シンプルに設置、移設が可能です。



### ■ すぐ使えるシンプル配線ハンドI/O & 短いダクト

I/Oポートをハンドの近くに配置し、ハンドからの配線を簡単におこなえます。また、短くて安定したダクトにより、外側に引き回す配線も簡単です。



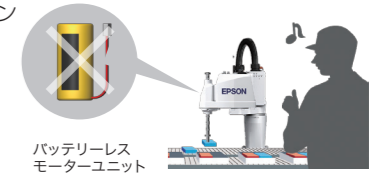
### ■ 優れた省エネ性能 50%以上\*1の消費エネルギー削減

優れた省エネ性能により、標準的な従来のエプソンスカラロボットに比べて50%以上\*1もエネルギー消費量を削減できます\*2。工場のランニングコスト削減に貢献します。

\*1:このデータは、弊社LSシリーズとの比較実験に基づきます。実際の消費量はお客様の環境によって変化する場合があります。  
\*2:2018年1月時点

### ■ バッテリー交換の手間を大幅カット バッテリーレスモーターユニット

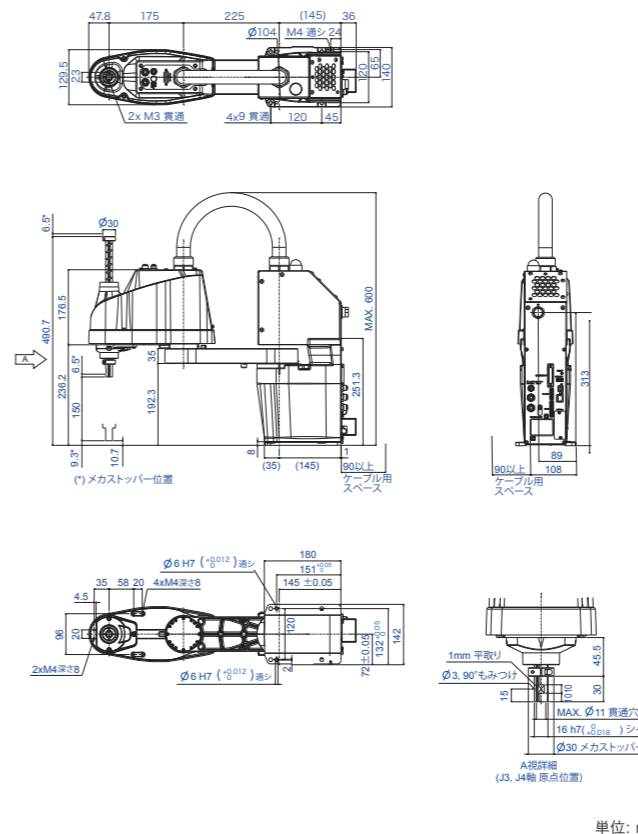
バッテリーを使わずに原点位置情報を記憶できるバッテリーレスモーターユニットを搭載。バッテリー交換の手間を省き、ロボットのランニングコスト、工場のダウンタイムを大幅に削減します。



**T3** 可搬質量3kg、アーム長400mm、小さいワークの単純搬送作業に適した小型スカラロボットです。



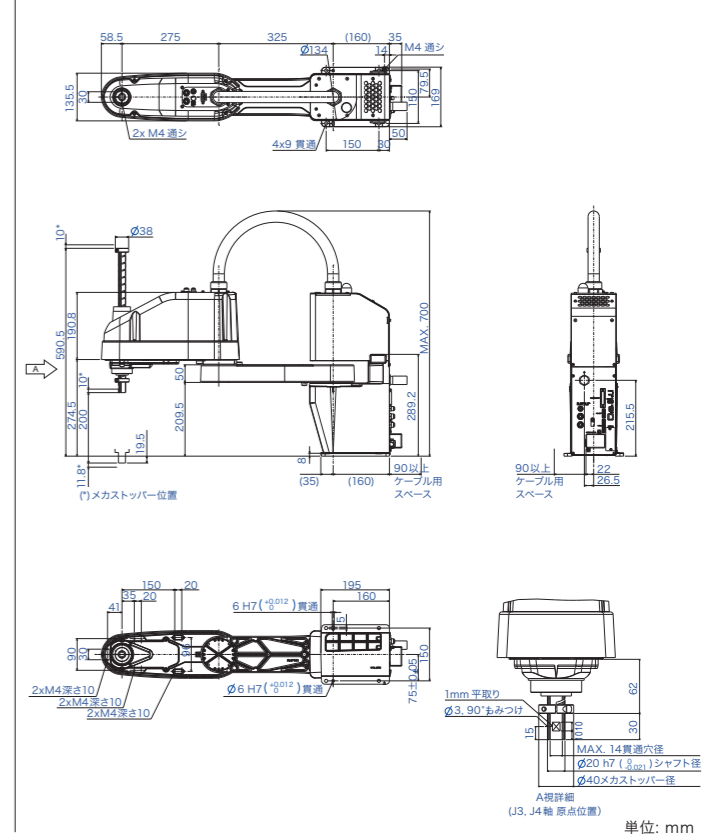
### 外形図



**T6** 可搬質量6kg、アーム長600mm、より重い物を持つため、大きなワーク/ハンド、複数ワークの搬送など広い用途に対応できます。



### 外形図



単位: mm

単位: mm