

- 四軸機械手臂
- 六軸機械手臂
- 機械手臂控制器
- 軟體
- 視覺系統
- 力覺感測系統
- 選配件

# Epson Robots



# LS10

LS 系列可經考驗及絕佳性能  
新增多功能機型

- 10kg 荷重，適用於需要高慣性或使用複雜工具頭的應用
- 可選擇三種手臂長度和兩種滾珠螺桿長度，以高可配置性滿足各種應用需求
- 無電池馬達單元減少維護
- 內建乙太網路連接埠，便於連接攝影機



機型編號	LS10 - B□□□
荷重	10 : 10kg
環境	S : 標準 C : 無塵室
機械手臂長度	關節 #3 行程
60 : 600mm	2 : 200mm: 標準型
70 : 700mm	170 : 170mm: 無塵室型 (搭載波紋管)
80 : 800mm	3 : 300mm: 標準型
	270 : 270mm: 無塵室型 (搭載波紋管)

## 規格

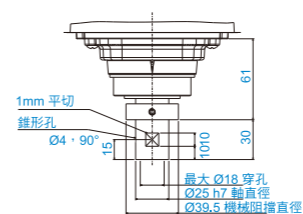
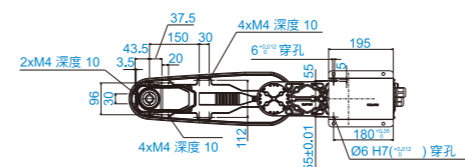
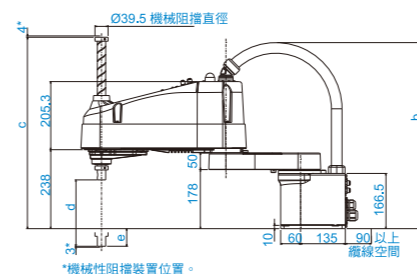
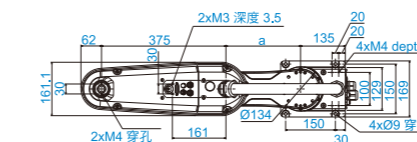
機型名稱		LS10		
機型編號		LS10-B60□S/C	LS10-B70□S/C	LS10-B80□S/C
機械手臂長度	1 號、2 號臂	600 mm	700 mm	800 mm
荷重 <sup>1</sup>	額定	5 kg		
	最大值	10 kg		
重複性	關節 #1、#2	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.025 mm
	關節 #3	±0.01 mm		
	關節 #4	±0.01 °		
標準週期時間 <sup>2</sup>		0.39 秒	0.41 秒	0.44sec
最快操作速度	關節 #1、#2	9100 mm/s	9800 mm/s	10500 mm/s
	關節 #3	1100 mm/s		
	關節 #4	2500 °/s		
關節 #4 容許的慣性力矩 <sup>3</sup>	額定	0.02 kg · m <sup>2</sup>		
	最大值	0.3 kg · m <sup>2</sup>		
關節 #3 下壓力		200 N		
安裝環境		標準或無塵室 (ISO4, 未採用 ESD)		
安裝類型		臺架式		
重量 (不含纜線)		22 kg		23 kg
適用的控制器		RC90-B		
供客戶使用的安裝電線接頭		D-sub 15 pin x1、RJ45 8 pin (Cat 5e 同級) x1		
供客戶使用的氣送管		Φ4 mm × 2、Φ6 mm × 2		
電源		AC200-240 V 單相		
耗電量 <sup>4</sup>		1.8 kVA		
纜線長度		3 m/5 m/10 m		

\*1: 請勿施加超過最大荷重的重量。  
\*2: 循環時間是以 Accel 120% 和 2 kg 荷重進行弧形動作 (300mm 水平、25mm 垂直) 往返的時間 (行程已最佳化, 可呈現最高速度)。  
\*3: 荷重的重力重心和關節 #4 旋轉中心, 請透過 INERTIA 指令設定參數。  
\*4: 取決於操作環境和操作程式。

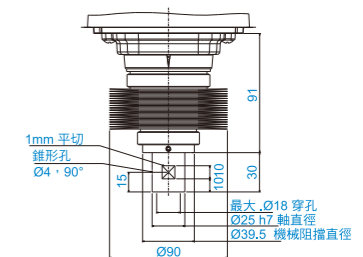
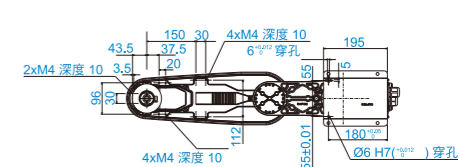
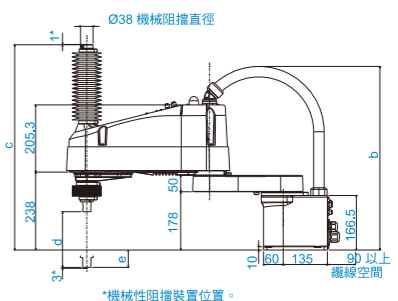
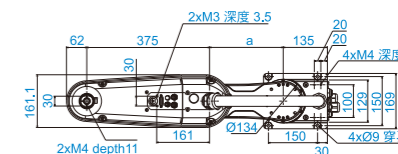
## 外觀尺寸 (臺架式)

[單位: mm]

### 標準型



### 無塵室型

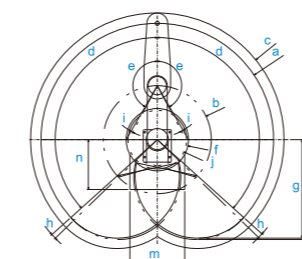


	LS10-B602S	LS10-B603S	LS10-B702S	LS10-B703S	LS10-B802S	LS10-B803S
a	225	225	325	325	425	425
b	Max,565	Max,565	Max,580	Max,580	Max,580	Max,580
c	577	677	577	677	577	677
d	200	300	200	300	200	300
e	53	153	53	153	53	153

	LS10-B602C	LS10-B603C	LS10-B702C	LS10-B703C	LS10-B802C	LS10-B803C
a	225	225	325	325	425	425
b	Max,565	Max,565	Max,580	Max,580	Max,580	Max,580
c	627	727	627	727	627	727
d	170	270	170	270	170	270
e	53	153	53	153	53	153

## 動作範圍 (臺架式)

標準型/無塵室型



機型	標準			無塵室		
	LS10-B602S/B603S	LS10-B702S/B703S	LS10-B802S/B803S	LS10-B602C/B603C	LS10-B702C/B703C	LS10-B802C/B803C
a 手臂 #1 和 #2 的長度 (mm)	600	700	800	600	700	800
b 手臂 #1 的長度 (mm)	225	325	425	225	325	425
c 手臂 #2 的長度 (mm)	663	763	863	663	763	863
d 關節 #1 的動作範圍 (度)	132			132		
e 關節 #2 的動作範圍 (度)	150			150		
f 動作範圍	212	188	213	212	188	213
g 後方動作範圍	526	592	659	526	592	659
h 到達機械止動的關節 #1 角度 (度)	2			2		
i 到達機械止動的關節 #2 角度 (度)	2			2		
j 機械止動區	206	176	200	206	176	200
k 後方機械止動區	531	601	670	531	601	670
m 動作範圍	420	330	320	420	400	480
n 動作範圍	300			320		