



用于精密装配和压合应用，具备紧凑、高刚性的特征

- 本体重量仅为 8kg，爱普生最轻的 G 系列机器人
- 可选择 175mm 或 225mm 轴臂
- 3 轴规格可提高负载



型号 **G1-17 1 S □ - UL**

- 有效载荷**
 □ : 1kg
 UL 规格
 □ : 符合 UL
 □ : 不符合 UL
- 轴臂长**
 □ : 175mm
 □ : 225mm
 轴
 □ : 4 轴规格
 □ : 3 轴规格
- 第 3 关节**
 □ : 100mm
 环境
 □ : 标准型
 □ : 洁净型 & ESD

规格表

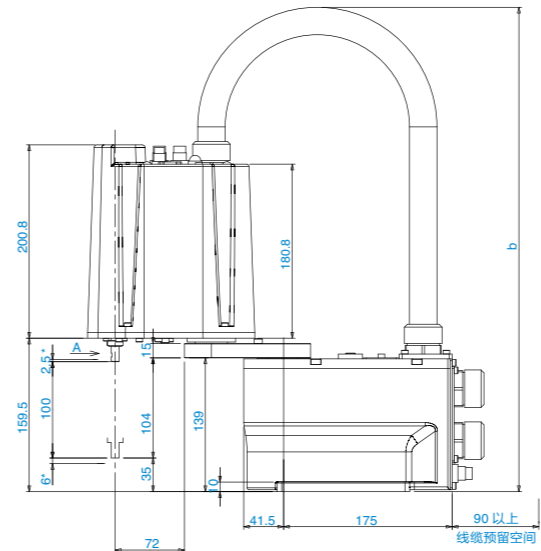
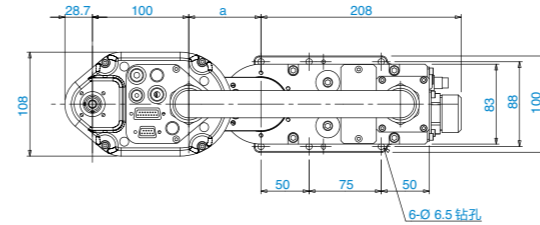
安装方式	4 轴		3 轴	
	G1-171*	G1-221*	G1-171*Z	G1-221*Z
轴臂长	175 mm	225 mm	175 mm	225 mm
最大运动速度	2630 mm/s	3000 mm/s	2630 mm/s	3000 mm/s
本体重量 (不含线缆重)	8 kg	8 kg	8 kg	8 kg
重复定位精度	±0.005 mm	±0.008 mm	±0.005 mm	±0.008 mm
最大运动范围	±140° (±140°)	±125° (±149°)	±135° (±123°)	±135° (±132°)
负载	0.5 kg 最大值 1 kg	0.5 kg 最大值 1 kg	0.5 kg 最大值 1.5 kg	0.5 kg 最大值 1.5 kg
标准循环时间*1	0.29秒	0.30秒	0.29 sec	0.30秒
第 4 关节容许惯性力矩*2	0.0003 kg·m² 最大值 0.004 kg·m²	0.0003 kg·m² 最大值 0.004 kg·m²	-	-
电机功耗	所有关节: 50 W			
第 3 关节下压力	50 N			
原点复位	无需原点复位			
用户电路	24 针 (D-Sub 模拟接口, 9+ D-Sub 模拟接口15)			
用户气路	Φ4mmx1, Φ6mmx2			
安装环境	标准/洁净*3 和防静电			
适用控制器	RC700-A			
安全标准	CE, KC, UL, ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (2007 Edition)			

*1: 负载 0.5kg 下, (水平 100mm, 垂直 25mm) 往返拱形运动的循环时间 (最大速度最优行程坐标)。*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致; 如果不一致, 通过 INERTIA 命令来设置参数。
 *3: 洁净度: 洁净度等级 ISO 3 (ISO14644-1) 及早期级别 10 (每 28,317cm³ 内 (1 立方尺), 0.1μm 颗粒 10 个以下)。

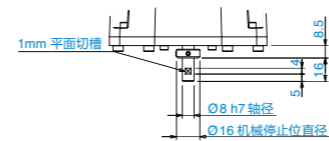
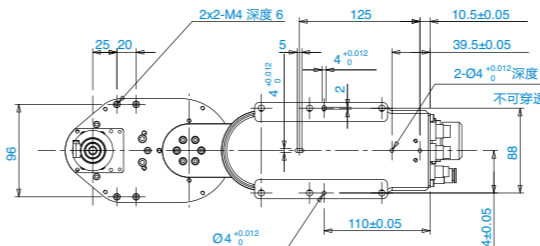
■ 台面安装外形图

[单位: mm]

标准型



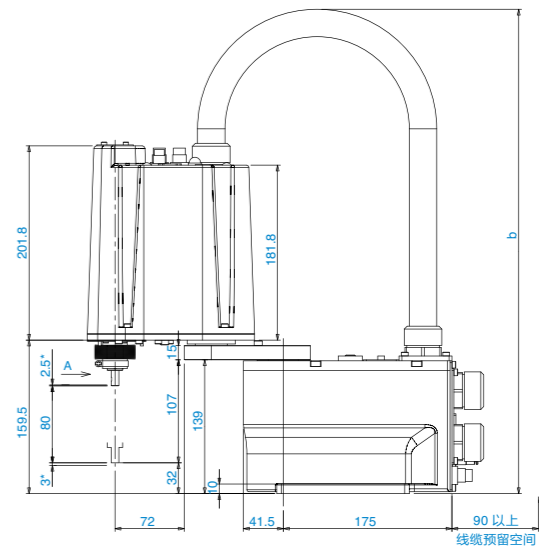
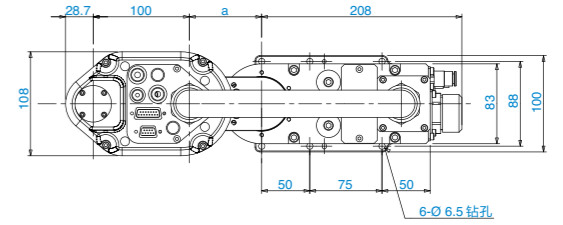
*机械停止位的冲程余量



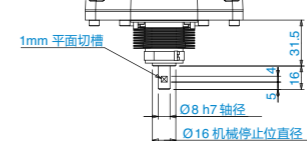
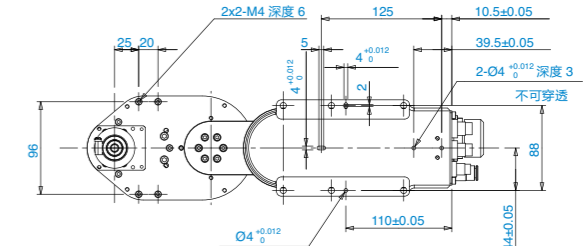
"A" 部详图 (第 3、4 关节的校准点位置)

G1_171S	G1_221S
a 75	125
b 最大值 515	最大值 545

洁净型



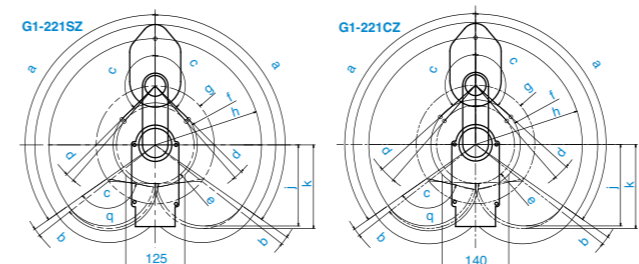
*机械停止位的冲程余量



"A" 部详图 (第 3、4 关节的校准点位置)

G1_171C	G1_221C
a 75	125
b 最大值 515	最大值 545

■ 台面安装运动范围



名称	4 轴				3 轴			
	G1-171S	G1-171C	G1-221S	G1-221C	G1-171SZ	G1-171CZ	G1-221SZ	G1-221CZ
g 第 1 轴臂长 (mm)	75	125	75	125	75	125	75	125
h-g 第 2 轴臂长 (mm)	100	100	100	100	100	100	100	100
f 运动范围	64.3	59.6	64.8	70.9	86.4	89.2	94.4	
a 第 1 关节运动范围 (°)	125	125	125	125	125	125	125	
c 第 2 关节运动范围 (°)	140	152	149	135	123	135	132	
e 机械停止位的区域	60.4	62.6	52.8	56.2	69.2	82.5	82.2	
b 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	3	3	3	3	3	3	3	
d 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	3	4	5	1.3	3	4	7	