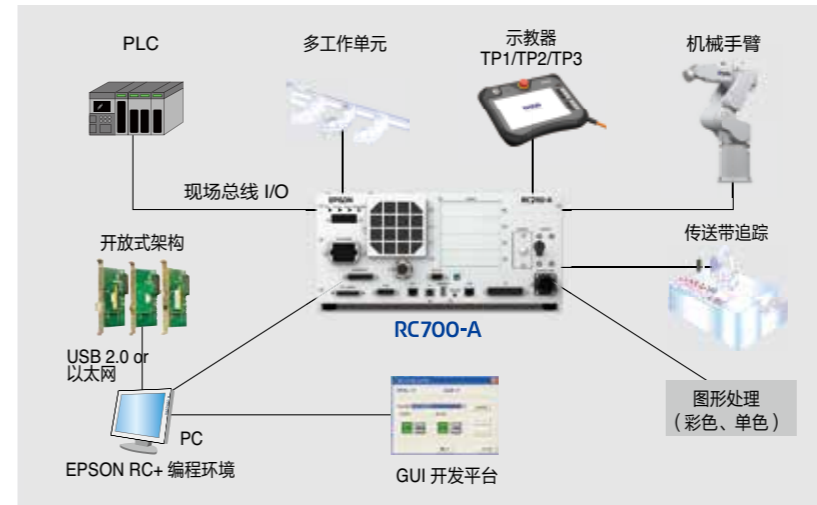


# RC700-A 多功能控制器

- 可以连接 PC 主站和 PLC 主站
- USB 连接; 安装简单
- 可增加驱动单元用于多机器人控制



系统构成图



RC700-A 适用软件及机械手本体

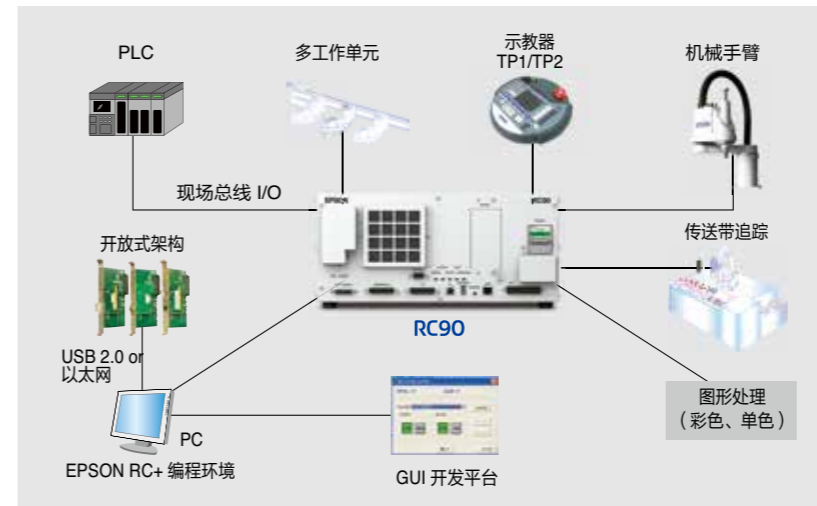
软件		EPSON RC+5.0	—
		EPSON RC+7.0	●
本体	SCARA 机器人	G 系列	●
		LS 系列	●
		RS 系列	●
	6 轴机器人	C4	●
		C8	●
		S5	—

# RC90 LS 系列专用控制器

- 可以连接 PC 主站和 PLC 主站
- USB 连接; 安装简单



系统构成图



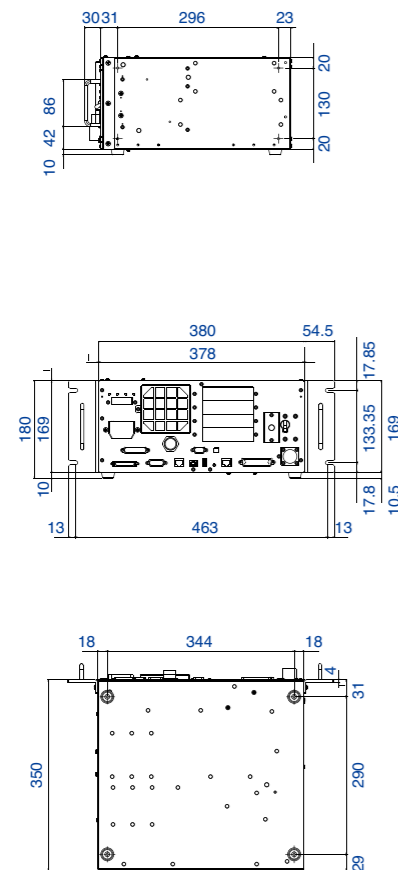
RC90 适用软件及机械手本体

软件		EPSON RC+5.0	—
		EPSON RC+7.0	●
本体	SCARA 机器人	G series	—
		LS 系列	●
		RS 系列	—
	6 轴机器人	C4	—
		C8	—
		S5	—

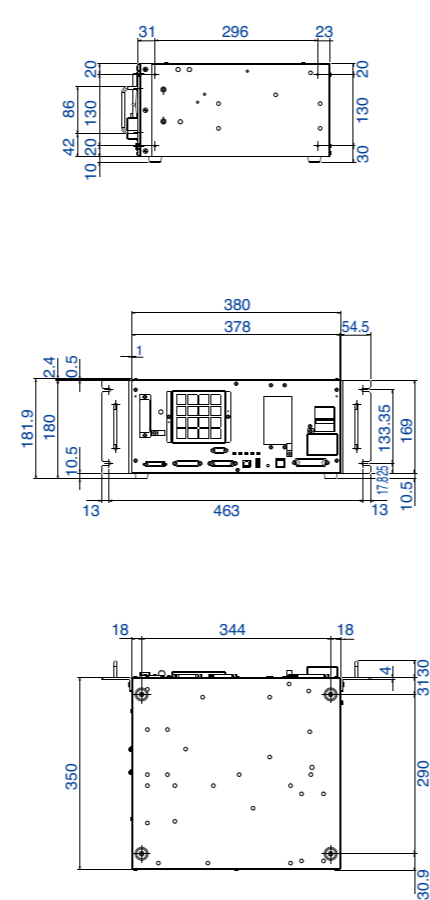
## 外形图

[单位: mm]

### RC700-A



### RC90



## 规格表

型号	RC700-A		RC90	
可控制轴的数量	AC 最大可接六 (6) 轴伺服电机		4 轴 AC 伺服电机	
机器人操纵器控制				
编程语言 机器人控制软件	爱普生 RC +7.0		爱普生 RC+7.0	
关节控制	同时最大六 (6) 关节软件 AC 伺服控制		同时最大 4 关节软件 AC 伺服控制	
	软件 AC 伺服控制		软件 AC 伺服控制	
速度控制	PTP 运动时: 1~100% 可编程; CP 运动时: 可自由设定速度			
加/减速控制	PTP 运动时: 1~100% 可编程; 自动控制 CP 运动时: 可自由设定加/减速度			
定位控制	PTP (点到点) CP (连续轨迹)			
内存容量	最大对象大小: 8MB 点数据区: 1000 点/文件 备份变量区: 最大 400 KB (含管理表内存区) 约 4000 个变量 (随数组变量大小而变化)		最大对象大小: 8MB 点数据区: 1000 点/文件 备份变量区: 最大 400 KB (含管理表内存区) 约 4000 个变量 (随数组变量大小而变化)	
外部输入/输出信号 (标准)				
标准 I/O	输入: 24 输出: 16			
标准 I/O (驱动单元)	输入: 24 输出: 16	每驱动组	—	—
通信接口 (标准)				
以太网	1 端口			
RS-232C	1 端口		1 端口	
专用插槽 (RC700-A: 最大 4 插槽; RC90: 最大 2 插槽)				
扩展 I/O	输入: 24 输出: 16	可增加 4 块板	输入: 24 输出: 16	可增加 2 块板
RS-232C	2 端口/板	可增加 2 块板	2 端口/板	可增加 2 块板
现场总线 I/O 从站	板 PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link EtherNet/IP PROFINET EtherCAT <sup>2</sup>	1 块板	板 PROFIBUS-DP DeviceNet CC-Link EtherNet/IP PROFINET EtherCAT <sup>2</sup>	1 块板
现场总线 I/O 主站	PROFIBUS-DP DeviceNet EtherNet/IP	1 块板	PROFIBUS-DP DeviceNet EtherNet/IP	1 块板
脉冲输出	控制轴数: 4 端口/板	可增加 4 块板	控制轴数: 4 端口/板	可增加 2 块板
安全功能	紧急停止开关/低功耗模式/编码器数据检测/扭矩异常检测/位置偏差溢出监测/速度偏差溢出监测/内存异常检测/ 继电器熔接检测/AC 低电压检测/安全门紧急停止/动态制动/过载检测/电机速度异常检测/CPU 异常检测/过热检测/ 风扇异常检测/过电压检测/温度异常检测			
电源	AC 200V 至 AC 240V 单相 50/60Hz			
重量 <sup>*1</sup>	11 kg		7.5 kg	

\*1: 控制器上标示了重量, 搬运时请确认重量; 检查重量, 如有需要, 增加人手. 移动或重新定位时, 请小心手指脚趾。  
\*2: 支持标准通讯协议 Modbus-RTU 和 ModbusTCP。