

工业机器人产品目录



工业机器人 - 3大类别, 112种型号 - 提供全面的解决方案

机器人的多种应用实现生产方式的进化

从生产设备到操作流程, 欧姆龙通过使用种类广泛的控制设备和集成机器人, 为各行提供自动化解决方案。

并联机器人

Hornet和Quattro适用于食品、制药和日化等行业, 是具有高负载、高速和高精度性能的四轴并联机器人。

特点

- 伺服放大器和控制器完全嵌入机器人本身 (驱控一体), 减少接线、节省占地空间



Hornet 565
Quattro 650/800



Cobra 450
eCobra 600/800
eCobra 800倒置式



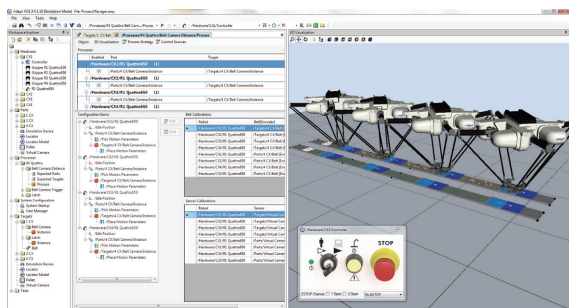
Viper 650/850

SCARA机器人

高性能四轴SCARA机器人适用于机械组装、物料搬运和包装等应用。提供台面和悬挂2种安装方式。

六轴关节型机器人



六轴关节型机器人适用于机械组装、物料搬运、包装和托盘包装。



编程软件 (ACE)

ACE是一款具有模拟功能，提供高效的应用配置及验证方式的多合一软件。ACE提供一系列创新功能，提升效率，简化配置。

机器人系列

行业			应用	并联机器人	
食品饮料	电子	汽车			
			一次包装	●	●
			二次包装	●	●
			理料, 包装	●	●
			码垛		
			拧紧装置		
			总装		
			去毛刺和抛光		
			涂胶		
			测量、检查、测试		●
			树脂注塑		
			冲压		
			机器装料		
			涂胶		
			测量、检查、测试		
			物料搬运		
			安装	倒置式	
			有效负载	3 kg (8 kg *1)	650: 6 kg (15 kg *2) 800: 4 kg (10 kg *2)
			工作半径	565 mm	650~800 mm
			重复定位精度	±0.10 mm	±0.10 mm

*1.无旋转轴

*2.使用P30的Quattro

SCARA机器人			六轴关节型机器人
			
Cobra 450	eCobra 600/800	eCobra 800倒置式	Viper 650/850
●	●	●	
●	●	●	●
	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
	●	●	●
	●	●	●
	●	●	●
	●	●	●
	●	●	●
			●
桌面/地面		倒置式	桌面/地面/倒置式
5 kg	5.5 kg	5.5 kg	5 kg
450 mm	600~800 mm	800 mm	653~855 mm
±0.015 mm	±0.017 mm	±0.017 mm	±0.02~0.03 mm

Sysmac是OMRON Corporation在日本和其他国家的商标，用于OMRON工厂自动化产品。
 Intel是Intel Corporation在美国和/或其他国家的商标。
 Windows是Microsoft Corporation在美国和/或其他国家的注册商标或商标。
 本文档中的其他公司名和产品名称为各自持有者的商标或注册商标。
 本目录使用的产品相片和图片可能与实际产品有所不同。
 Microsoft产品截图获得Microsoft Corporation的印刷许可。

并联机器人——适用于食品、制药和日化行业

- 通过广泛使用的控制器NJ/NX/NY系列编程语言（IEC 61131-3），Ethernet可直接控制机器人
- 嵌入式驱动控制，可减少电缆数量
- 高达1.4 m/s的传送带跟踪速度
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 有效降低安装成本和机器人振动
- 最大工作直径1,130 mm
- 工作高度425 mm
- 最大有效载荷8 kg
- 重量52 kg



产品规格

产品名称		Hornet			
尺寸		565			
类型		3轴		4轴	
IP		Standard	IP65/67	Standard	IP65/67
型号		1720□-45600	1720□-45610	1720□-45604	1720□-45614
安装		倒置式			
工作范围	X、Y轴（行程）	1130 mm			
	Z轴（行程）	425 mm			
	旋转轴（旋转角度）	-		±360°	
最大有效载荷	8 kg		3 kg		
重复精度	±0.10 mm				
连续节拍时间 (20°C测试环境)	有效载荷0.1 kg	0.32秒*1		0.35秒*1	
	有效载荷1.0 kg	0.34秒*1		0.37秒*1	
	有效载荷3.0 kg	0.38秒*1		0.42秒*1	
电源要求	DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相				
防护等级	底座	IP20	IP65	IP20	IP65
	机器人顶部	IP65			
	机器人底部	IP65			
	工作平台	IP67			
环境要求	环境温度	1~40°C			
	湿度范围	5~90%（无结露）			
重量	52 kg				
基本配置	控制器	eAIB			
	板载I/O（输入/输出）	12/8			
	传送带跟踪输入	2			
	RS-232C串行通讯端口	1			
	编程环境	ACE、PackXpert、ePLC			
	ACE Sight	有			
	ePLC连接	有			
ePLC I/O	有				
可连接的控制器*3	SmartController EX、NJ/NX/NY系列*3				

*1. 标准节拍距离, mm (25/305/25)

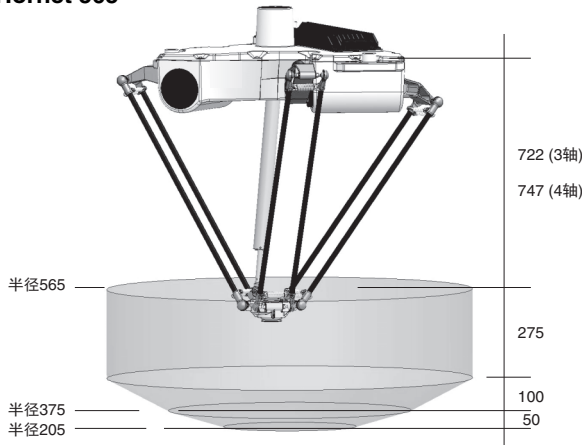
*2. 选择适合应用的控制器。

*3. 与NX/NJ/NY系列连接, 需要ACE软件版本2.3.C及以上。

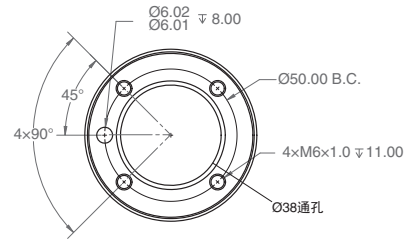
外形尺寸

(单位: mm)

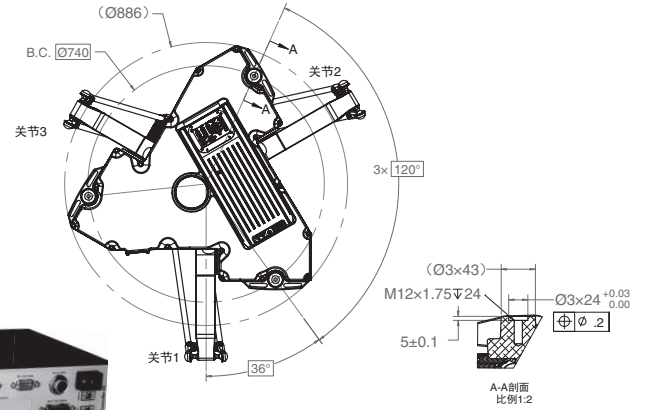
Hornet 565



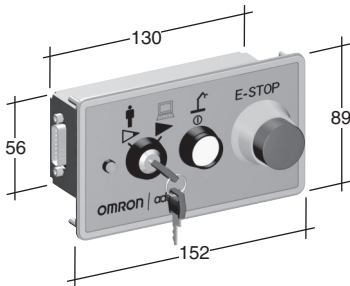
法兰



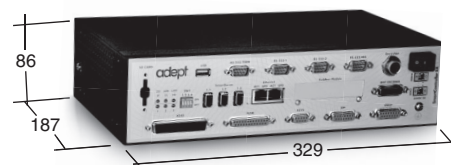
占地面积



前面板



SmartController EX



机器人部件代码与随机附件

类型	Hornet		Hornet扩展选项	
	Standard	IP65/67	Standard	IP65/67
Hornet 565 3轴	17201-45600	17201-45610	17203-45600	17203-45610
Hornet 565 4轴	17201-45604	17201-45614	17203-45604	17203-45614
系统构成	机器人 + eAIB, 嵌入式驱动控制*		机器人 + eAIB所需连接电缆	
用途	通常用于单台机器人系统		通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接	
随机附件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) • 电缆密封组件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (08765-000)

* 如需传送带跟踪, 则需要增加Smart Controller EX控制器 (19300-000), 工控机及相关电缆。

Quattro 650H/HS/800H/HS

四轴并联机器人——具备高速与高精度性能

- 通过广泛使用的控制器NJ/NX/NY系列编程语言（IEC 61131-3），Ethernet可直接控制机器人
- 四轴臂均匀分担机器人负载
- 快速、高精度搬运和装配
- 采用高载荷能力设计，支持各种抓手（多个抓取）
- 支持在传送带上快速抓取与放置
- 符合美国农业部防止产品污染的卫生标准（USDA）
- Quattro 650H/HS最大工作直径1,300 mm，Quattro 800H/HS最大工作直径1,600 mm
- 工作高度500 mm
- Quattro 650H/HS最大有效载荷15 kg，Quattro 800H/HS最大有效载荷10 kg
- 重量117 kg



Quattro 650H/650HS



Quattro 800H



产品规格

产品名称		Quattro						
		650			800			
尺寸	类型	H		HS	H		HS	
	IP	Standard	IP65/67	Standard	Standard	IP65/67	Standard	
型号		1721□-2600□	1721□-2602□	1721□-2601□	1721□-2630□	1720□-2632□	1721□-2631□	
轴数		4			4			
安装		倒置式			倒置式			
工作范围	X、Y轴（行程）	1300 mm			1600 mm			
	Z轴（行程）	500 mm			500 mm			
	旋转轴（旋转角度）	0°（已固定）(P30)			0°（已固定）(P30)			
		±46.25°(P31)			±46.25°(P31)			
±92.5°(P32)			±92.5°(P32)					
		±185°(P34)			±185°(P34)			
最大有效载荷		6 kg (P30:15kg)		3 kg (P30:12 kg)	4 kg (P30: 10 kg)		1 kg (P30: 7 kg)	
重复精度		±0.10mm			±0.10 mm			
连续节拍时间（20°C测试环境）	有效载荷0.1 kg	0.30秒*1、0.46秒*2		0.39秒*1、0.55秒*2	0.33秒*1、0.48秒*2			
	有效载荷1.0 kg	0.36秒*1、0.47秒*2		0.41秒*1、0.58秒*2	0.38秒*1、0.50秒*2		0.45秒*1、0.62秒*2	
	有效载荷2.0 kg	0.37秒*1、0.52秒*2		0.42秒*1、0.59秒*2	0.40秒*1、0.55秒*2			
	有效载荷4.0 kg	0.41秒*1、0.58秒*2			0.45秒*1、0.62秒*2			
	有效载荷6.0 kg	0.43秒*1、0.61秒*2			---			
电源要求		DC 24 V: 11 A (eAIB、SmartController) AC 200~240 V: 10 A, 单相			DC 24 V: 11 A (eAIB、SmartController) AC 200~240 V: 10 A, 单相			
防护等级	底座	机器人顶部	IP20	IP65	IP66	IP20	IP65	IP66
		机器人底部	IP65	IP65	IP66	IP65	IP65	IP66
	工作平台、臂	IP67			IP67			
环境要求	环境温度	1~40°C			1~40°C			
	湿度范围	5~90%（无结露）			5~90%（无结露）			
重量		117 kg			117 kg			
经美国农业部（USDA）认证的肉禽加工机型		---		有	---			
基本配置	控制器	SmartController EX			SmartController EX			
	板载I/O（输入/输出）	12/8			12/8			
	传送带跟踪输入	4			4			
	RS-232C串行通讯端口	1			3			
	编程环境	ACE、PackXpert、ePLC			ACE、PackXpert、ePLC			
	ACE Sight	有			有			
	ePLC连接	有			有			
ePLC I/O	有			有				
可连接的控制器*3		SmartController EX、NJ/NX/NY系列*4			SmartController EX、NJ/NX/NY系列*4			

*1. 标准节拍距离，mm (25/305/25)

*2. 扩展节拍距离，mm (25/700/25)

*3. 选择适合应用的控制器。

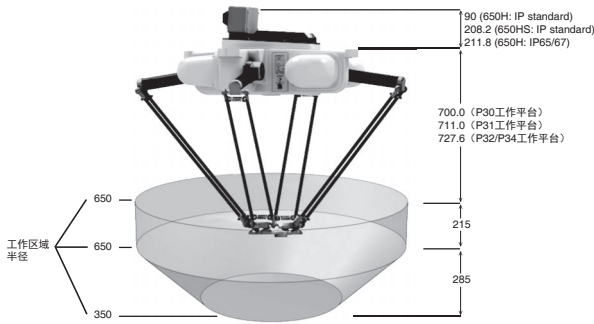
*4. 与NX/NJ/NY系列连接，需要ACE软件版本2.3.C及以上。

外形尺寸

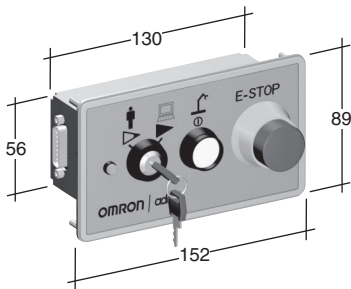
(单位: mm)

Quattro 650H/HS

注: 图片显示的是HS型。

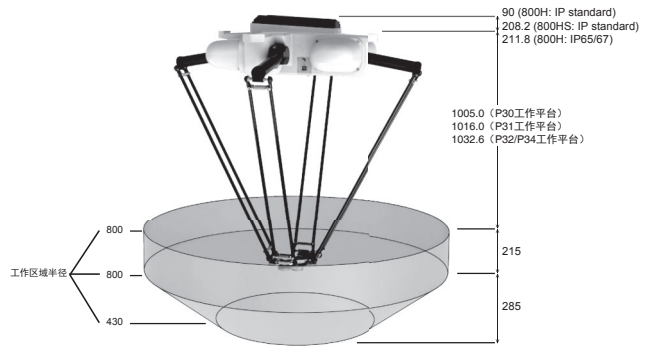


前面板

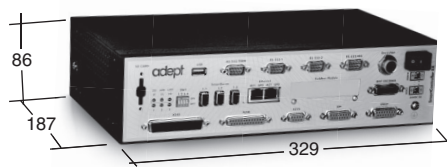


Quattro 800H/HS

注: 图片显示的是HS型。



SmartController EX



四种不同的工作平台可选, 提供不同的旋转范围。

形状				
类型	P30	P31	P32	P34
旋转角度	无旋转	±46.25°	±92.5°	±185°
最大有效载荷	Quattro 650H: 15 Kg, Quattro 650HS: 12 Kg, Quattro 800H: 10Kg, Quattro 800HS: 12Kg	Quattro 650H: 6 Kg, Quattro 650HS: 3 Kg, Quattro 800H: 4Kg, Quattro 800HS: 1Kg	Quattro 650H: 6 Kg, Quattro 650HS: 3 Kg, Quattro 800H: 4Kg, Quattro 800HS: 1Kg	Quattro 650H: 6 Kg, Quattro 650HS: 3 Kg, Quattro 800H: 4Kg, Quattro 800HS: 1Kg

注: 以上显示了H型的工作平台外观。HS型的工作平台由不锈钢制成。

机器人部件代码与随机附件

类型	Quattro, 带EX控制器			Quattro扩展选项		
	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67	Standard (H)	Standard (HS)	IP65/67
尺寸	650 / 800	650 / 800	650 / 800	650 / 800	650 / 800	650 / 800
Quattro P30	17214-26000/17214-26300	17214-26010/17214-26310	17214-26020/17214-26320	17213-26000/17213-26300	17213-26010/17213-26310	17213-26020/17213-26320
Quattro P31	17214-26001/17214-26301	17214-26011/17214-26311	17214-26021/17214-26321	17213-26001/17213-26301	17213-26011/17213-26311	17213-26021/17213-26321
Quattro P32	17214-26002/17214-26302	17214-26012/17214-26312	17214-26022/17214-26322	17213-26002/17213-26302	17213-26012/17213-26312	17213-26022/17213-26322
Quattro P34	17214-26004/17214-26304	17214-26014/17214-26314	17214-26024/17214-26324	17213-26004/17213-26304	17213-26014/17213-26314	17213-26024/17213-26324
系统构成	机器人 + eAIB+ SmartController EX + 所需连接电缆			机器人 + eAIB + 所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统、多台机器人系统。			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接		
随机附件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • SmartController EX (09200-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 前面板套件 (90356-10358) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • SmartController EX (09200-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 前面板套件 (90356-10358) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • SmartController EX (09200-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 前面板套件 (90356-10358) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (08765-000)

用于物料取放、装配、精密加工和贴合应用的 中型SCARA机器人

- 通过广泛使用的控制器NJ/NX/NY系列编程语言（IEC 61131-3），Ethernet可直接控制机器人
- 重复精度高，适合精密装配
- 高载荷能力，适合末端附加执行工具进行拧螺丝，涂胶等作业
- 嵌入式驱动控制，缩小占地面积
- 带集成电源和信号电缆的机器人
- 工作半径可达450 mm
- 最大有效载荷可达5 kg
- 重量30 kg



产品规格

产品名称		Cobra
	尺寸	450
型号		17201-14500
轴数		4
安装		桌面
工作半径		450 mm
最大有效载荷		5 kg
重复精度	XY	±0.02 mm
	Z	±0.01 mm
	角度	±0.02°
关节范围	关节1	±125°
	关节2	±145°
	关节3	200 mm
	关节4	±360°
惯性力矩（最大）	关节4	450 kg·cm ²
关节速度	关节1	450°/s
	关节2	720°/s
	关节3	1100 mm/s
	关节4	1940°/s
节拍时间，（见*1），有效载荷为2.0 kg	爆发	0.60 s
	连续	0.65 s
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相
洁净室等级		---
防护等级		IP20
环境要求	环境温度	5~40°C
	湿度范围	35~90%（无结露）
重量		26.95 kg
基本配置	控制器	eMotionBlox-40M
	板载I/O（输入/输出）	12/8
	传送带跟踪输入	2
	RS-232C串行通讯端口	1
	编程环境	ACE、PackXpert、ePLC
	ACE Sight	有
	ePLC连接	有
	ePLC I/O	有
可连接的控制器（见*2）		eMotionBlox-40M、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

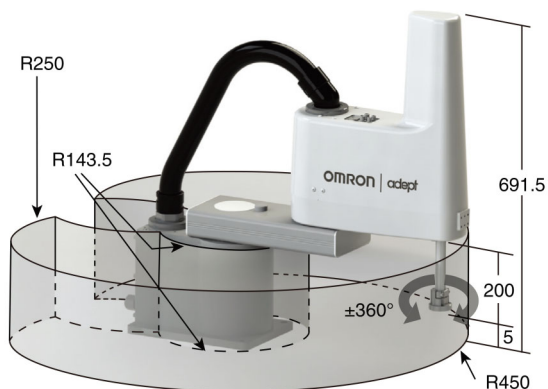
*1. 标准节拍距离、mm 25/305/25（秒，20°C测试环境）。

*2. 选择适合应用的控制器。

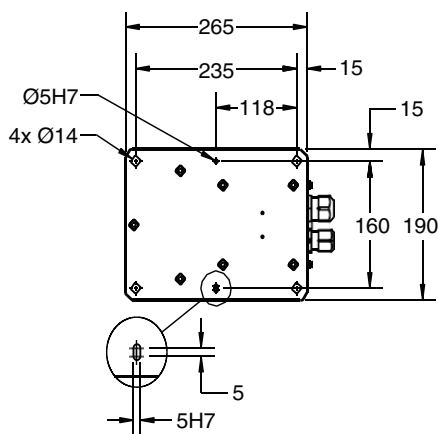
外形尺寸

(单位: mm)

Cobra 450



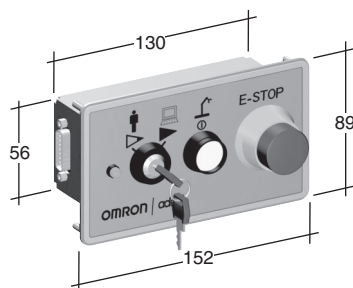
占地面积



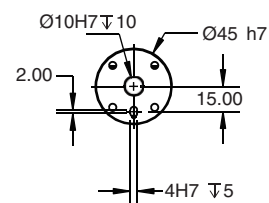
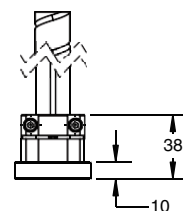
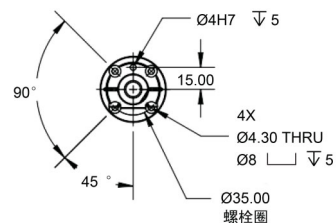
eMotion Blox-40M



前面板 (选购件)



法兰



机器人部件代码与随机附件

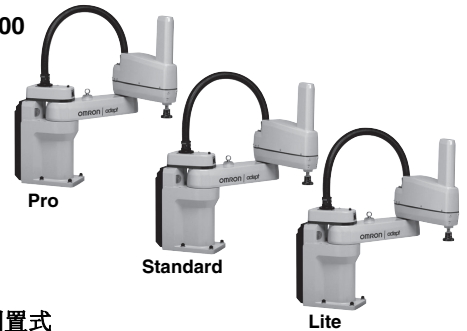
类型	Cobra 450
Cobra 450	17201-14500
概述	机器人+ 集成电源和信号电缆 + eMotionBlox放大器, 嵌入式驱动控制
用途	通常用于单台机器人系统
随机附件	• XSYS电缆, 带跳线, 1.8m/6ft (13323-000)

eCobra 600/800/800倒置式 Lite/Standard/Pro

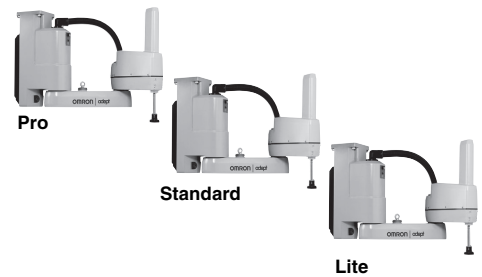
用于精密加工、装配和物料取放的中型 SCARA机器人

- 通过广泛使用的控制器NJ/NX/NY系列编程语言（IEC 61131-3），Ethernet可直接控制机器人
- 重复精度高，适合物料搬运和精密装配
- 高载荷能力，适合螺杆传动工具，最大有效载荷可达5.5 kg
- 嵌入式驱动控制，可减少电缆数量
- 三种不同机型可选，根据您的应用进行选择
- eCobra 800倒置式的悬挂式安装方式，有效节省空间
- eCobra 600工作半径可达600 mm，eCobra 800和eCobra 800倒置式工作半径扩展到800 mm，而重复精度没有降低
- 最大有效载荷5.5 kg
- eCobra 600重量41 kg，eCobra 800重量43 kg，eCobra 800倒置式重量51 kg

eCobra 600/800



eCobra 800倒置式



产品规格

产品名称		eCobra					
		600 Lite		600 Standard		600 Pro	
		Standard	洁净室	Standard	洁净室	Standard	洁净室
型号	尺寸 类型 洁净室	17010-16000	17010-16010	1711□-16000	1711□-16010	1721□-16000	1721□-16010
轴数		4					
安装		桌面/地面					
工作半径		600 mm					
最大有效载荷		5.5 kg					
重复精度	XY	±0.017 mm					
	Z	±0.003 mm					
	角度	±0.019°					
关节范围	关节1	±105°					
	关节2	±157.5°					
	关节3	210 mm					
	关节4	±360°					
惯性力矩 (最大)	关节4	450 kg·cm ²					
关节速度	关节1	386°/s					
	关节2	720°/s					
	关节3	1100mm/s					
	关节4	1200°/s					
节拍时间 (有效载荷2.0 kg)	爆发	0.66秒*1		0.55秒*1		0.39秒*1	
	连续	0.66秒*1		0.55秒*1		0.45秒*1	
电源要求		DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相					
防护等级		IP20					
洁净室等级		---	等级10	---	等级10	---	等级10
环境要求	环境温度	5~40°C					
	湿度范围	5~90% (无结露)					
重量		41 kg					
基本配置	控制器	eAIB					
	板载I/O (输入/输出)	12/8, 4个电磁输出					
	传送带跟踪输入	无				2	
	RS-232C串行通讯端口	无		1			
	编程环境	ACE		ACE、PackXpert、PLC			
	ACE Sight	无*2		有			
	ePLC连接	无		有			
ePLC I/O	无		有				
可连接的控制器*3		无		SmartController EX、NJ/NX/NY系列*4			

产品名称		eCobra								
		800								
		800 Lite			800 Standard			800 Pro		
尺寸	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65	
类型										
清洁室/IP等级										
型号	17010-18000	17010-18010	17010-18030	1711□-18000	1711□-18010	1711□-18030	1721□-18000	1721□-18010	1721□-18030	
轴数	4									
安装	桌面/地面									
工作半径	800 mm									
最大有效载荷	5.5 kg									
重复精度	XY	±0.017 mm								
	Z	±0.003 mm								
	角度	±0.019°								
关节范围	关节1	±105°								
	关节2	±157.5°								
	关节3	210 mm								
	关节4	±360°								
惯性力矩 (最大)	关节4	450 kg·cm ²								
关节速度	关节1	386°/s								
	关节2	720°/s								
	关节3	1100 mm/s								
	关节4	1200°/s								
节拍时间 (有效载荷2.0 kg)	爆发	0.73秒*1			0.62秒*1			0.44秒*1		
	连续	0.73秒*1			0.62秒*1			0.54秒*1		
电源要求	DC 24 V: 6 A AC 200~240 V: 10 A, 单相									
防护等级	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	
洁净室等级	---	等级10	---	---	等级10	---	---	等级10	---	
环境要求	环境温度	5~40°C								
	湿度范围	5~90% (无结露)								
重量	43 kg									
基本配置	控制器	eAIB								
	板载I/O (输入/输出)	12/8, 4个电磁输出								
	传送带跟踪输入	无						2		
	RS-232C串行通讯端口	无						1		
	编程环境	ACE						ACE、PackXpert、PLC		
	ACE Sight	无*2						有		
	ePLC连接	无						有		
	ePLC I/O	无						有		
可连接的控制器的*3	无						SmartController EX、NJ/NX/NY系列*4			

产品名称		eCobra倒置式								
		800								
		800 Lite			800 Standard			800 Pro		
尺寸	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65	
类型										
清洁室/IP等级										
型号	17010-18400	17010-18410	17010-18430	1711□-18400	1711□-18410	1711□-18430	1721□-18400	1721□-18410	1721□-18430	
轴数	4									
安装	桌面/地面									
工作半径	800 mm									
最大有效载荷	5.5 kg									
重复精度	XY	±0.017 mm								
	Z	±0.003 mm								
	角度	±0.019°								
关节范围	关节1	±123.5°								
	关节2	±156.5°								
	关节3	210 mm								
	关节4	±360°								
惯性力矩 (最大)	关节4	450 kg·cm ²								
关节速度	关节1	386°/s								
	关节2	720°/s								
	关节3	1100 mm/s								
	关节4	1200°/s								
电源要求	DC 24 V: 6 A AC 230 V: 10 A									
防护等级	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	
洁净室等级	---	等级10	---	---	等级10	---	---	等级10	---	
环境要求	环境温度	5~40°C								
	湿度范围	5~90% (无结露)								
重量	51 kg									

产品名称	eCobra倒置式										
	尺寸	800									
	类型	800 Lite			800 Standard			800 Pro			
	清洁室/IP等级	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65	
基本配置	控制器	eAIB									
	板载I/O (输入/输出)	12/8, 4个电磁输出									
	传送带跟踪输入	无						2			
	RS-232C串行通讯端口	无			1						
	编程环境	ACE			ACE、PackXpert、ePLC						
	ACE Sight	无*2			有						
	ePLC连接	无			有						
ePLC I/O	无			有							
可连接的控制器的数量*3	无			SmartController EX、NJ/NX/NY系列*4							

*1. 标准节拍距离, mm 25/305/25 (秒, 20°C测试环境)

*2. SmartVision MX不适用于Lite机型。

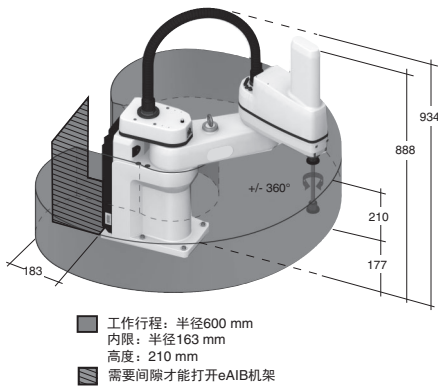
*3. 选择适合应用的控制器的。

*4. 与NX/NJ/NY系列连接, 需要ACE软件版本2.3.C及以上。

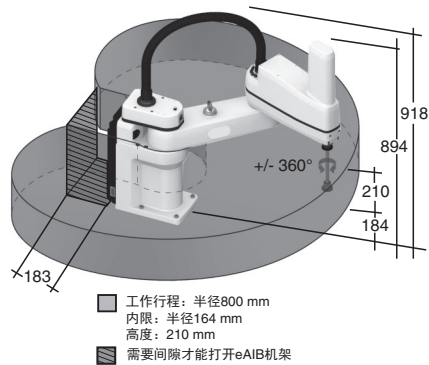
外形尺寸

(单位: mm)

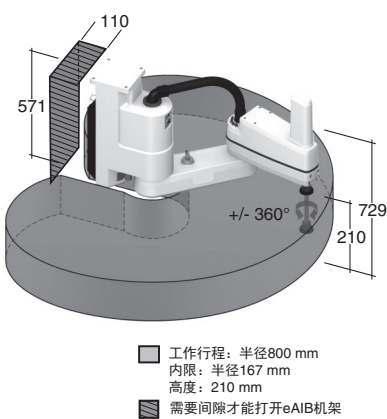
eCobra 600



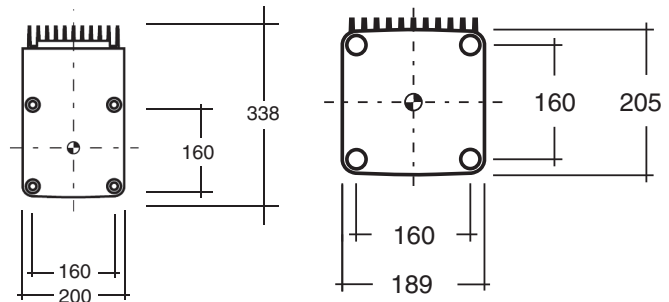
eCobra 800



eCobra倒置式800



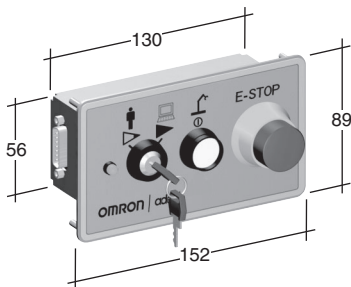
占地面积



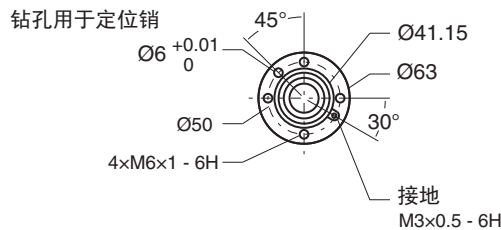
eCobra 600/800

eCobra倒置式800

前面板



法兰



机器人部件代码与随机附件

类型	eCobra		eCobra扩展选项		
	清洁室/IP等级	Standard	洁净室	Standard	洁净室
eCobra 600 Lite	17010-16000	17010-16010	---	---	
eCobra 600 Standard	17111-16000	17111-16010	17113-16000	17113-16010	
eCobra 600 Pro	17211-16000	17211-16010	17213-16000	17213-16010	
概述	机器人 + eAIB, 嵌入式驱动控制*		机器人 + eAIB, 带所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统		通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接		
随机附件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) 		<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+ 许可 (14529-103) 		

类型	eCobra			eCobra扩展选项			
	清洁室/IP等级	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65
eCobra 800 Lite	17010-18000	17010-18010	17010-18030	---	---	---	
eCobra 800 Standard	17111-18000	17111-18010	17111-18030	17113-18000	17113-18010	17113-18030	
eCobra 800 Pro	17211-18000	17211-18010	17211-18030	17213-18000	17213-18010	17213-18030	
概述	机器人 + eAIB, 嵌入式驱动控制*			机器人 + eAIB, 带所需连接电缆			
用途	通常用于单台机器人系统			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接			
随机附件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) 		<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) • 电缆密封组件 (04813-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+ 许可 (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+ 许可 (14529-103) • 电缆密封组件 (04813-000) 		

类型	eCobra			eCobra扩展选项			
	清洁室/IP等级	Standard	洁净室	IP65	Standard	洁净室	IP65
eCobra 800 倒置式 Lite	17010-18400	17010-18410	17010-18430	---	---	---	
eCobra 800 倒置式 Standard	17111-18400	17111-18410	17111-18430	17113-18400	17113-18410	17113-18430	
eCobra 800 倒置式 Pro	17211-18400	17211-18410	17211-18430	17213-18400	17213-18410	17213-18430	
概述	机器人 + eAIB, 嵌入式驱动控制*			机器人 + eAIB, 带所需连接电缆			
用途	通常用于单台机器人系统			通常用于多台机器人系统, 需与现有的Smart Controller EX连接			
随机附件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) 		<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) • 电缆密封组件 (04813-000) 	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆, 带跳线, 2m/6ft (13323-000) • XSYS电缆, 5m/15 ft (11585-000) • DB9分路器 (00411-000) • 1394电缆, 5m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+ 许可 (14529-103) 			

* 如需传送带跟踪, 则需要增加Smart Controller EX控制器 (19300-000), 工控机及相关电缆。

Viper 650/850

用于加工、装配和物料取放的关节型机器人

- 通过广泛使用的控制器NJ/NX/NY系列编程语言（IEC 61131-3），Ethernet可直接控制机器人
- 诊断显示屏，实现更快的故障排除
- 高分辨率、绝对编码器提供高准确度、出色的低速跟随和轻松校准
- 高效率、低惯性谐波传动、轻量化机械臂提供最高加速度
- Viper 650工作半径可达653 mm，Viper 850工作半径可达855 mm
- 最大有效载荷5 kg
- Viper 650重量34 kg，Viper 850重量36 kg



产品规格

产品名称		Viper					
		650			850		
尺寸	清洁室/IP等级	Standard	洁净室	IP54/65	Standard	洁净室	IP54/65
型号		1720□-36000	1720□-36020	1720□-36010	1720□-38000	1720□-38020	1720□-38010
安装		桌面/地面/倒置式			桌面/地面/倒置式		
轴数		6			6		
工作半径		653 mm			855 mm		
最大有效载荷		5 kg			5 kg		
重复精度	XYZ	±0.02 mm			±0.03 mm		
关节范围	关节1	±170°			±170°		
	关节2	-190°、+45°			-190°、+45°		
	关节3	-29°、+256°			-29°、+256°		
	关节4	±190°			±190°		
	关节5	±120°			±120°		
	关节6	±360°			±360°		
惯性力矩 (最大)	关节4	0.295 kgm ²			0.295 kgm ²		
	关节5	0.295 kgm ²			0.295 kgm ²		
	关节6	0.045 kgm ²			0.045 kgm ²		
关节速度	关节1	328°/s			250°/s		
	关节2	300°/s			250°/s		
	关节3	375°/s			250°/s		
	关节4	375°/s			375°/s		
	关节5	375°/s			375°/s		
	关节6	600°/s			600°/s		
电源要求		DC 24 V: 6A AC 200~240 V: 10A, 单相			DC 24 V: 6A AC 200~240 V: 10A, 单相		
防护等级	底座	IP40	IP40	IP54	IP40	IP40	IP54
	机器人关节 (J4, J5, J6)	IP40	IP40	IP65	IP40	IP40	IP65
洁净室等级		---	等级10	---	---	等级10	---
环境要求	环境温度	5~40°C			5~40°C		
	湿度范围	5~90% (无结露)			5~90% (无结露)		
重量		34 kg			36 kg		
cULus兼容		(有) *1			---		
基本配置	控制器	eMotionBlox-60R			eMotionBlox-60R		
	板载输入/输出 (输入/输出)	12/8			12/8		
	传送带跟踪输入	2			2		
	RS-232C串行通讯 端口	1			1		
	编程环境	ACE、PackXpert、ePLC			ACE、PackXpert、ePLC		

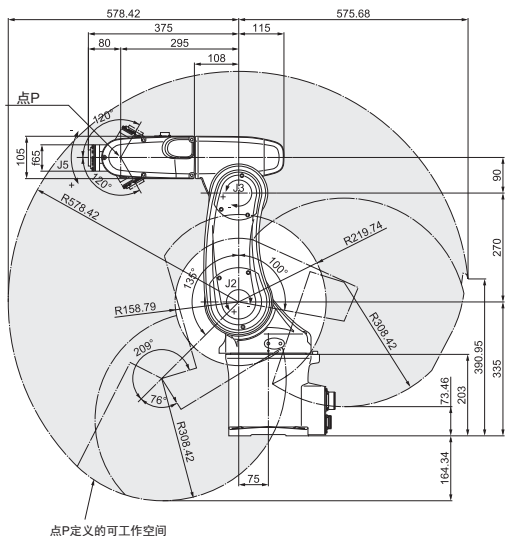
产品名称	Viper						
	尺寸	650			850		
	清洁室/IP等级	Standard	洁净室	IP54/65	Standard	洁净室	IP54/65
基本配置	ACE Sight	有			有		
	ePLC连接	有			有		
	ePLC I/O	有			有		
可连接的控制器*2	eMotionBlox-60R、 SmartController EX、 NJ/NX/NY系列*3				eMotionBlox-60R、 SmartController EX、 NJ/NX/NY系列*3		

- *1. cULus选项
- *2. 选择适合应用的控制器。
- *3. 与NX/NJ/NY系列连接，需要ACE软件版本2.3.C及以上。

外形尺寸

(单位: mm)

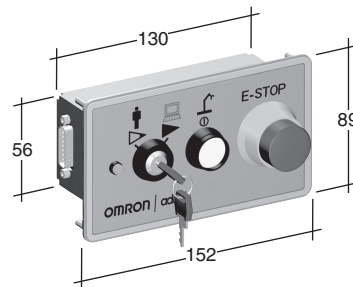
Viper 650



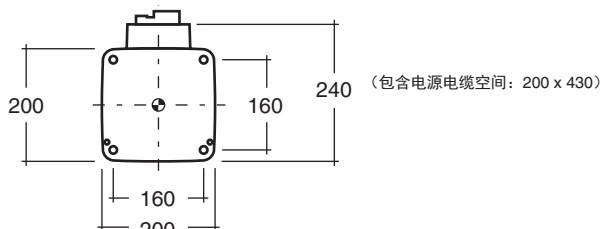
eMotion Blox -60R



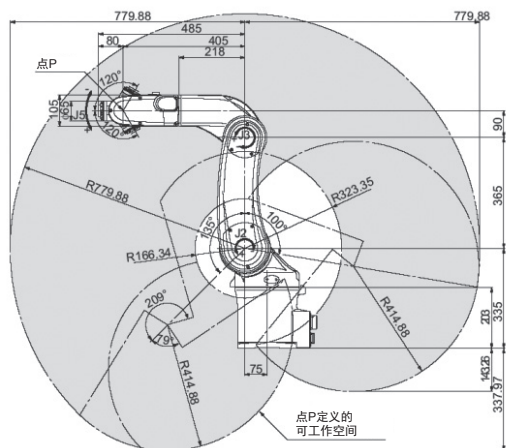
前面板



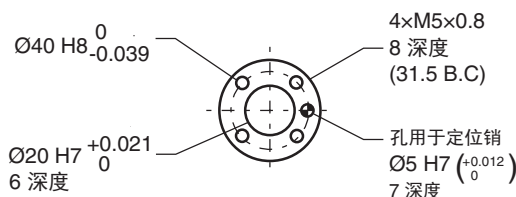
占地面积



Viper 850



法兰



机器人部件代码与随机附件

类型	Viper			Viper扩展选项		
	Standard	洁净室	IP54/65	Standard	洁净室	IP54/65
Viper 650	17201-36000	17201-36020	17201-36010	17203-36000	17203-36020	17203-36010
Viper 850	17201-38000	17201-38020	17201-38010	17203-38000	17203-38020	17203-38010
概述	机器人 + eMotionBlox60N放大器，嵌入式驱动控制*			机器人 + eMotionBlox60N + 所需连接电缆		
用途	通常用于单台机器人系统			通常用于多台机器人系统，需与现有的Smart Controller EX连接		
随机附件	<ul style="list-style-type: none"> • XSYS电缆，带跳线，2m/6ft (13323-000) • 前面板套件 (90356-10358) 			<ul style="list-style-type: none"> • XSYS 电缆，带跳线，2m/6ft (13323-000) • XSYS 电缆，5m/15 ft (11585-000) • DB9 分路器 (00411-000) • 1394 电缆，5m/15 ft (13632-045) • 连接到控制器的eV+ 许可 (14529-103) 		

* 如需传送带跟踪，则需要增加Smart Controller EX控制器 (19300-000)，工控机及相关电缆。

AnyFeeder

为对齐和组装供应批量部件

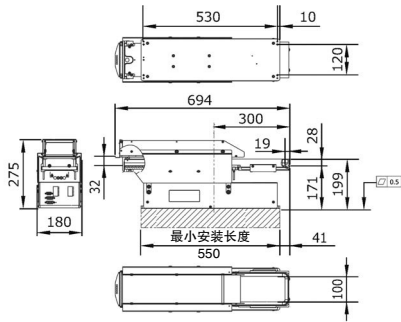
- 可翻转、前进和后退，方便结合视觉系统的机器人进行拾取
- 可在翻转部件后拾取，以确定前面或后面
- 使用ACE软件中的向导可轻松配置AnyFeeder、视觉系统和机器人
- 可灵活供应在ACE软件中的配方管理器注册的各种部件
- 适用于所有型号的SCARA、关节型和并联机器人



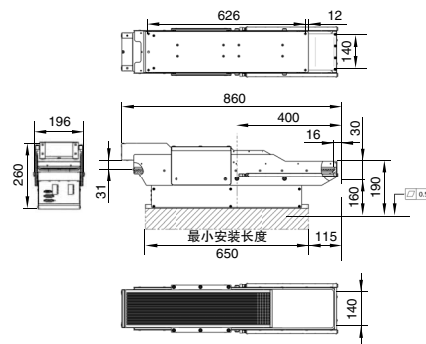
订购信息

产品名称		SXM-100	SXM-140
欧姆龙型号		09725-500	18819-500
视觉识别区域		100 × 134 mm	140 × 193 mm
适用部件	材料	金属、塑料、玻璃(稳定)	金属、塑料、玻璃(稳定)
	主要尺寸	< 30 mm	< 45 mm
	厚度	> 0.15 mm	> 0.15 mm
	重量	< 15 g	< 25 g
视觉识别区域内最大载重		500 g	500 g
连接	电气	1	1
	气动	-	-
	串口	1	1
重量		18 kg	22 kg
电源		24 VDC 10 A	24 VDC 10 A
典型用电量		100 W(取决于使用情况)	100 W(取决于使用情况)
空气要求		-	-
驱动器		2个130 W无刷伺服电机	2个130 W无刷伺服电机
数据接口		RS232(D-SUB 9连接器)	RS232(D-SUB 9连接器)
环境要求	温度	5 ~ 45°C	5 ~ 45°C
	湿度	5 ~ 90%(无冷凝)	5 ~ 90%(无冷凝)
结构材料	主机	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
	送料平台	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
	送料表面边界	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
	散装容器	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
产品名称		SX-240	SX-340
欧姆龙型号		12480-500	14269-500
视觉识别区域		240 mm × 320 mm	340 × 453 mm
适用部件	材料	金属、塑料、玻璃(稳定)	金属、塑料、玻璃(稳定)
	主要尺寸	< 75 mm	< 110 mm
	厚度	> 0.5 mm	> 0.5 mm
	重量	< 60 g	< 80 g
视觉识别区域内最大载重		1500 g	1500 g
连接	电气	1	1
	气动	1	1
	串口	1	1
重量		50 kg / 110 lb	55 kg / 121 lb
电源		24 VDC 10 A	24 VDC 10 A
典型用电量		100 W(取决于使用情况)	100 W(取决于使用情况)
空气要求		6 bar / 87 psi、压缩空气、过滤、无润滑	6 bar / 87 psi、压缩空气、过滤、无润滑
驱动器		2个130 W无刷伺服电机	2个130 W无刷伺服电机
数据接口		RS232(D-SUB 9连接器)	RS232(D-SUB 9连接器)
环境要求	温度	5 ~ 45°C	5 ~ 45°C
	湿度	5 ~ 90%(无冷凝)	5 ~ 90%(无冷凝)
结构材料	主机	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
	送料平台	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
	送料表面边界	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)
	散装容器	不锈钢1.4301 (304)	不锈钢1.4301 (304)

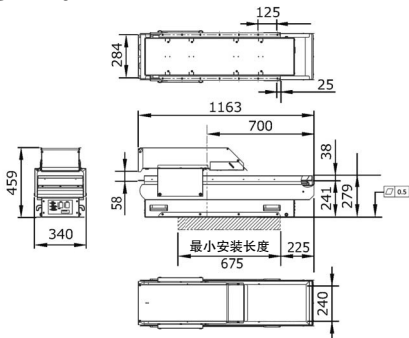
SXM-100



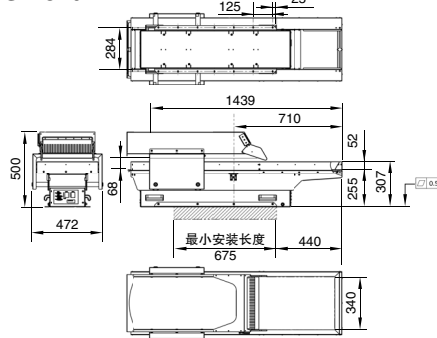
SXM-140



SX-240



SX-340



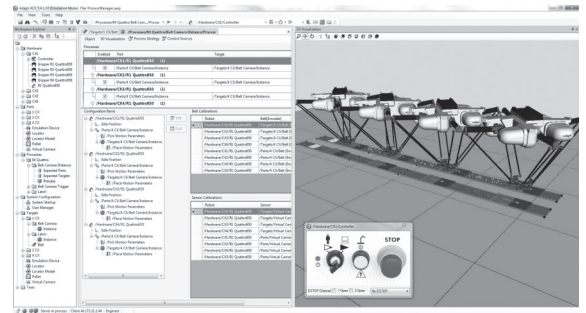
选配件

类型	名称/规格	欧姆龙型号
背光源	背光源 - 红外875nm, SXM100	09725-202
	背光源 - 红色630nm, SXM100	09725-201
	背光源 - 红外875nm, SXM140	14630-000
	背光源 - 红色630nm, SXM140	14630-001
	背光源 - 红外875nm, SX240	05284-208
	背光源 - 红色630nm, SX240	05284-206
	背光源 - 红外875nm, SX340	14269-001
	背光源 - 红色630nm, SX340	14269-002
表面	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SXM100	09725-104
	表面、POM-C、平坦、黑色、SXM100(不支持背光)	09725-102
	表面、POM-C、平坦、黑色、ESD、SXM100(不支持背光)	09725-103
	表面、POM-C、平坦、白色、SXM100	09725-101
	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SXM140	09725-303
	表面、POM-C、平坦、黑色、SXM140(不支持背光)	09725-302
	表面、POM-C、平坦、白色、SXM140	09725-301
	表面、PVC、平坦、浅灰色、SXM140(不支持背光)	09725-304
	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SX240	05284-103
	表面、POM-C、平坦、黑色、SX240(不支持背光)	05284-102
	表面、POM-C、平坦、黑色、ESD、SX240(不支持背光)	05284-104
	表面、POM-C、平坦、白色、SX240	05284-101
	表面、PVC、平坦、灰色、SX240(不支持背光)	05284-105
	表面、POM-C、平坦、浅棕色、ESD、SX340	14269-005
	表面、POM-C、平坦、黑色、SX340(不支持背光)	14269-004
	表面、PVC、平坦、黑色、SX340(不支持背光)	14269-006
表面、POM-C、平坦、白色、SX340	14269-003	
其它	电源电缆、AnyFeeder、5m	05284-301
	RS232电缆、AnyFeeder、4.5m	05284-303
	ESD选配件、SX240	05284-204
	镜头滤光片(日光)、M27x5	09324-000

ACE具备一系列创新功能，可提升效率，简化配置

ACE是基于PC的软件包，协助您轻松快速安装配置机器人系统。
该软件可轻松配置单台和多台机器人系统。

- ACE PackXpert是一款智能软件，旨在管理和部署的包装系统
- ACE PackXpert基于您的系统配置提供基本机器人编程
- 内置自定义允许进行任何线路配置和高级负载平衡
- 配置引导型的友好界面，可以轻松的配置和校准机器人
- 可实现离线编程及模拟
- 紧密集成的视觉选件 (ACE Sight)，实现视觉引导的传送带跟踪
- 显示和分享过程统计数据
- 内置UI构建器，可创建自定义操作员界面



ACE PackXpert

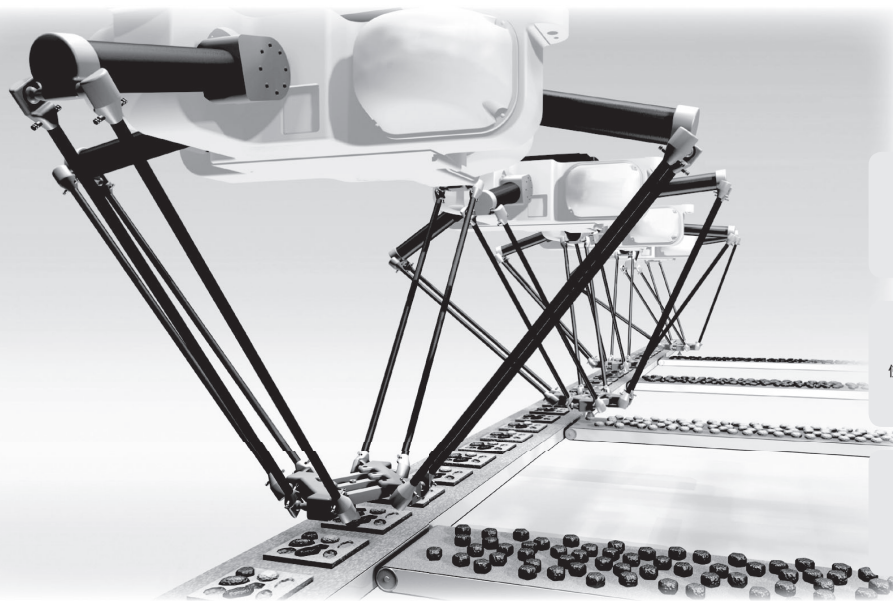
ACE PackXpert是一款智能软件，旨在管理和部署包装系统。
通过设置特定项目，如控制装置、机器人、传送带和抓手，无需编程，该软件会引导您轻松的完成包装应用的配置。

可扩展
管理包装线上的机器人

快速
通过用户友好GUI更快部署应用

可重复使用
应用范围广

完整
通过V+和C#调整控制设置



简便
无需漫长的编程

可修改
使用内置UI构建器创建自己的
操作员界面

可视化
获取包装线的3D视图

注：当ACE PackXpert用于配置应用程序时，机器人运动时间与SmartController EX和eAIB/eMotionBlox不同。

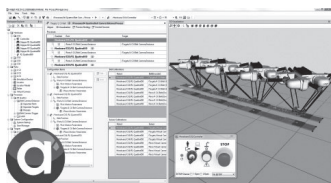
ACE许可证配置

许可	说明
ACE PackXpert	实现ACE PackXpert软件的完整功能
ACE Sight Vision软件	支持ACE Sight软件功能。

注：不使用向导创建机器人程序时，无需ACE许可。

系统要求

项目	要求
操作系统 (OS)	Windows Vista (32位版)/Windows 7 (32位/64位版)/Windows 8 (32位/64位版)/Windows 8.1 (32位/64位版)/Windows 10 (32位/64位版)
CPU	Intel® Core™ i7或等效处理器，建议使用速度更快的处理器。
主内存	最少2 GB (建议最少8 GB。)
视频内存	最低512 MB
硬盘	至少1 GB可用空间
显示器	XGA 1,024×768、1600万色。 宽屏扩展图形阵列 (WXGA) 建议最少1,280×800
通信端口	USB端口 (用于硬件锁)、以太网端口
支持语言	日语、英语、德语、简体中文



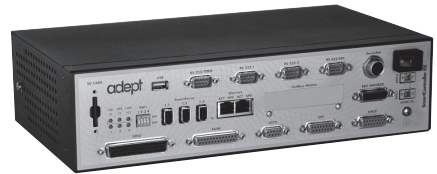
编程软件ACE

ACE是基于PC的软件包，帮助您轻松快速地设置机器人系统。
可从Omron Adept Technologies Inc.网站下载ACE，网址：<http://www.adept.com/Robots-Tool>

SmartController EX

高性能机器人运动控制器，可进行高速处理

- 最多可控制四台机器人
- 千兆以太网口
- 12个输入/8个输出
- 外观紧凑，占地面积极小
- 与配置软件ACE集成，通过操作简便的界面控制复杂的机构



产品规格

项目	产品规格	
型号	19300-000	
接地方法	接地低于100 Ω	
外形尺寸 (高×深×宽)	86×187×329 mm	
重量	2.6 kg	
电源	DC 24 V±10%	
电流消耗	5 A	
功耗	120 W	
操作环境	环境温度	5~40°C
	湿度范围	5~90% (无结露)
安装	面板安装、机架安装、堆叠安装、桌面	
通信端口	RS-232 (115 kbps), RS422/485, GB以太网, DeviceNet	
板载I/O (输入/输出)	12/8	
传送带跟踪输入	4	

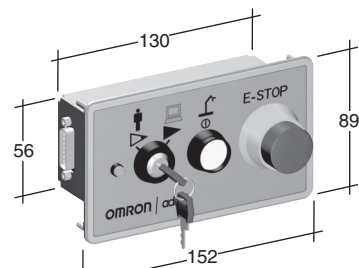
外形尺寸

(单位: mm)

SmartController EX



前面板



注：具有SmartController EX的前面板。

其他输入/输出选项

输入规格

项目	规格
型号	90356-30200/-30100/-40100
ON电压	10V以上
OFF电压	3V以下
OFF电流	0.5mA
输入电流	2.5mA以上
	7.5mA以下
ON延迟时间	5μs以下
OFF延迟时间	5μs以下
隔离方式	光耦隔离
来自输入/输出电源的电流消耗	6mA以下 (电源电压DC 24V 时)

输出规格

项目	规格
型号	90356-30200/-30100/-40100
额定输出电流	700mA/点
最大输出电流	50°C环境时2.5A 25°C环境时3.7mA
ON延迟时间	100μs以下
OFF延迟时间	150μs以下

专为机器人应用的优化视觉系统

- 无风扇结构
- 同时支持最多8部相机
- 能够处理高分辨率、高帧率图像
- 专用软件ACE Sight提供易于使用的目标定位和检查工具
- GigE PoE和USB 3.0端口适合大部分相机
- 宽广的工作温度范围和SSD，确保高可靠性



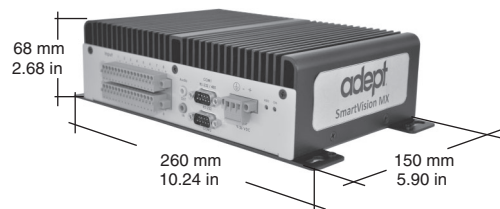
产品规格

项目	产品规格	
型号	14189-901	
接地方法	接地低于100 Ω	
外形尺寸 (高×深×宽)	68×150×260 mm	
重量	2.16 kg	
CPU	Intel® Core™ i7	
主内存	8 GB DDR3 RAM	
电源	DC 10~32 V	
电流消耗	4.2 A (DC 24 V), 最大7.0 A (使用4部相机时)	
功耗	DC 9~36 V	
操作环境	环境温度	0~50°C
	湿度范围	5~90% (无结露)
通信端口	以太网	千兆以太网×2, 带PoE的千兆以太网×4 每通道15.7 W
	USB	USB 3.0-4个、USB 2.0-2个
	显示器	DVI-D×1 (最高1,920×1,200 @60 Hz), DVI-I×1 (最高2,048×1,536 @75 Hz)
I/O	8个输入, 8个输出	

外形尺寸

(单位: mm)

SmartVision MX



加密狗



注: ACE许可证随附了加密狗。将加密狗插入SmartVision MX的USB端口。

相机种类

型号	GigE类型				
	24114-101	24114-200	24114-201	24114-250	24114-300
摄像元件	1/4-inch CCD	1/3-inch CCD	1/3-inch CCD	1/1.8-inch CMOS	1-inch CMOS
有效像素	640(H)×480(V)	1296(H)×996(V)	1296(H)×996(V)	1600(H)×1200(V)	2048(H)×2048(V)
彩色/黑白	彩色	黑白	彩色	黑白	黑白
帧率	120 fps	30 fps	30 fps	60 fps	25 fps
触发输入	<ul style="list-style-type: none"> • 软件触发 • 外部触发 			• 软件触发	<ul style="list-style-type: none"> • 软件触发 • 外部触发
I/F	千兆以太网 (1 Gbit/s)				
镜头安装	<ul style="list-style-type: none"> • C卡口 • CS卡口 			• C卡口	
电源电压	PoE或DC 12 V				
功耗 (PoE/AUX)	2.3 W/2.0 W	2.5 W/2.2 W		3.0 W	2.8 W/2.5 W
重量	约90 g				

T20 Pendant

出色的可操作性和人体工学设计

- 经1.5米掉落工业地面的测试
- 显示自定义消息
- 紧急停止开关（双通道电路）
- 支持背部开关
- 明亮显示屏，带背光和对亮度调整



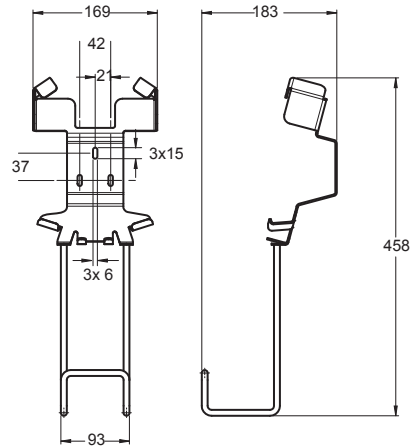
外形尺寸

(单位: mm)

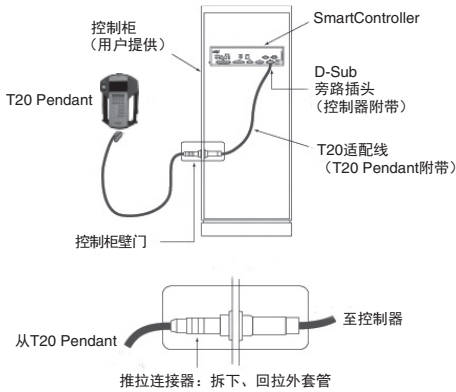
T20 Pendant



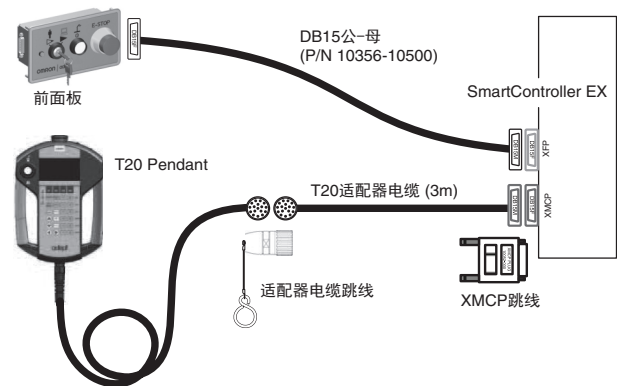
墙装支架尺寸 - 选项



连接到SmartController



面板和前面板安装

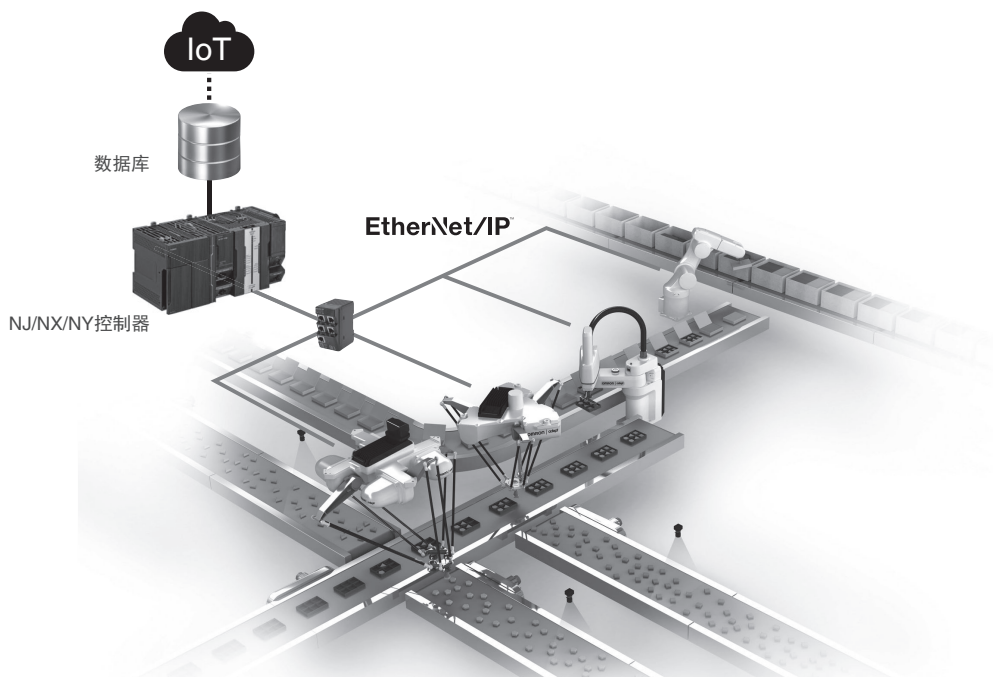


内容	详细信息	型号
Pendant	T20 Pendant, 10m电缆	10046-010
	T20 Pendant, 跨接线插头	10048-000
	T20 Pendant墙装支架	10079-000

ePLC Robot控制库

无需学习新的机器人编程语言 NJ/NX/NY控制器直接控制机器人

- 可使用相同的说明以及编程方式控制任意类型机器人：并联、SCARA和关节型机器人。
- 使用梯形图或ST语言的功能块控制机器人。
- 集成化并可视化机器人、控制器和其他设备上的数据。
- 机器人可通过EtherNet/IP连接至NJ/NX/NY控制器。*



* 机器人与NJ/NX/NY控制器之间的通信周期时间取决于机器人控制器。当使用SmartController EX时，通信周期时间比使用eAIB/eMotionBlox时快15倍。

功能块（FB）规格

内容	功能块名称	说明
设置工具转换	ARB_SetToolTransform	设置工具系统转换至机器人。
重置工具转换	ARB_ResetToolTransform	重置已设置到机器人的机器人工具。
定义位置	ARB_DefineLocation	定义机器人中位置。
定义棘爪	ARB_DefinePallet	定义机器人中所有棘爪信息。
重置错误	ARB_ResetRobotError	重置机器人中已存错误。
机器人控制	ARB_RobotControl	控制主机器人设置并监视机器人状态。
示教位置	ARB_TeachPosition	示教当前机器人位置和配置。
输入输出信号	ARB_InputOutputSignals	通过机器人的数字输入和输出与其通信。
示教Pendant控制	ARB_TeachPendantControl	手动控制Pendant安装于机器人，发送信息到Pendant或接收来自Pendant的信息。
读取锁	ARB_ReadLatch	当输入外部触发时，输出当前机器人位置。
移动	ARB_MoveCommand	使用线性插补或PTP操作，移动机器人至目标位置。
拾取和替换	ARB_PickAndPlaceCommand	将机器人移动到三部分运动的目标位置。
慢移	ARB_Jog	移动机器人的指定关节或轴。
对齐工具命令*	ARB_AlignToolCommand	旋转工具以对齐世界坐标系。
移动弧命令*	ARB_MoveArcCommand	沿弧轨迹移动机器人至指定目标位置。
移动圆命令*	ARB_MoveCircularCommand	沿圆轨迹移动机器人，通过指定2个位置。
定义带*	ARB_DefineBelt	定义传送带。
带读取锁*	ARB_BeltReadLatch	当输入外部触发时，输出传送带编码器值。
跟踪带*	ARB_TrackBelt	启用跟踪工件。

* 仅Adept Robot控制库2.00及以上版本支持。

兼容型号

内容	型号	版本
Adept Robot控制库	SYSMAC-XR009	---
机器自动化控制器 NJ/NX CPU单元	NX701-□□□□/NJ101-□□□□	版本1.10及以上
	NJ501-□□□□/NJ301-□□□□	版本1.01及以上
	NX1P2-□□□□□□(1)	版本1.13及以上
工业PC平台NY IPC机器控制器	NY5□□-1	版本1.12及以上
Automation Software Sysmac Studio	SYSMAC-SE2□□□	版本1.15及以上
并联机器人	Hornet 565	1720□-4560□
	Quattro 650H/HS、800H/HS	1720□-26□□□
SCARA机器人	eCobra 600/800	17□□□-1□□00
关节型机器人	Viper 650/850	1720□-36□000



Sysmac库

Sysmac库是一组软件功能组件，可用于NJ/NX/NY控制器的程序。

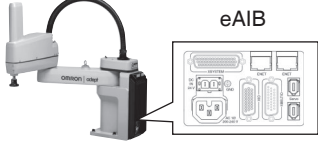

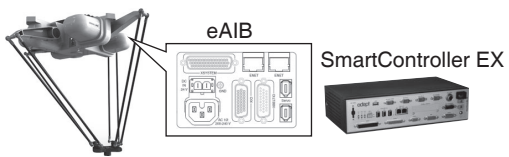
请从以下URL下载，并安装到Sysmac Studio Automation软件。

http://www.ia.omron.com/sysmac_library/

通过使用相同的指令和编程方法，Adept Robot Control库可从NJ/NX/NY控制器控制Omron Adept Technologies Inc.制造的并联、SCARA和关节型机器人。

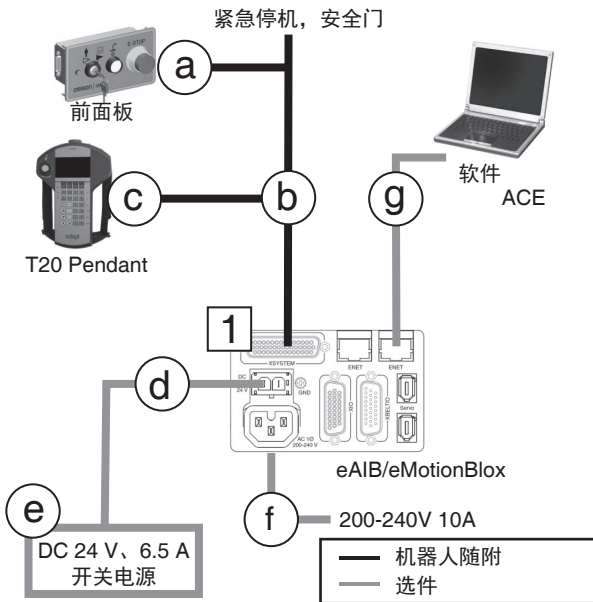
系统配置

内置控制器的放大器

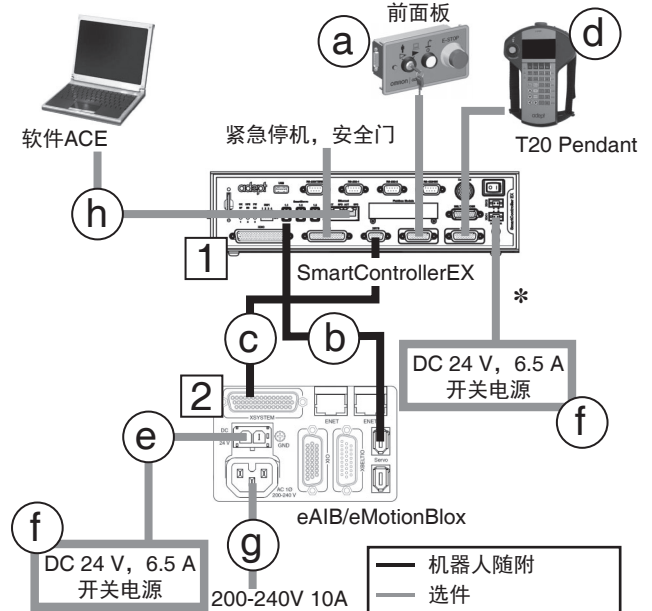
机器人	说明
Hornet 565, eCobra	嵌入机器人。(eAIB) 
Viper	独立放大器 (eMotionBlox)。机器人随附。 
Quattro	独立放大器 (SmartController EX)。机器人随附。 (SmartController EX可另售。) 

基本配置

由eAIB/eMotionBlox控制



由SmartController EX控制



eCobra, Viper, Hornet

部件	内容	型号	注意	数量
1	机器人	17□□□-□□□□□		1
a	前面板, 带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
b	eAIB XSYSTEM电缆	13323-000	机器人随附	(1)
c	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
d	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
e	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或 S8FS-G15024D		1
f	AC电源电缆	04118-000		1
g	工业以太网电缆	XS6W- 6LSZH8SS□□□ CM-Y		1
---	ACE PackXpert许可证	09187-000	不使用向导创建机器人程序时, 无需ACE许可证。	1

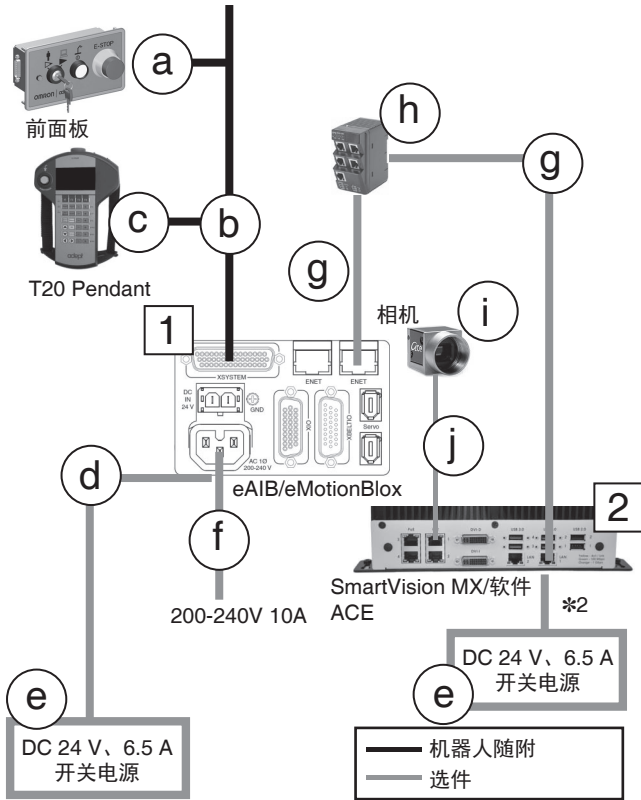
Quattro

部件	内容	型号	注意	数量
2	机器人	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	机器人随附	(1)
a	前面板, 带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
b	IEEE 1394线	13632-045	机器人随附	(1)
c	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人随附	(1)
d	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
e	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
f	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或 S8FS-G15024D		2
g	AC电源电缆	04118-000		1
h	工业以太网电缆	XS6W- 6LSZH8SS□□□ CM-Y		1
---	ACE PackXpert许可证	09187-000	不使用向导创建机器人程序时, 无需ACE许可证。	1

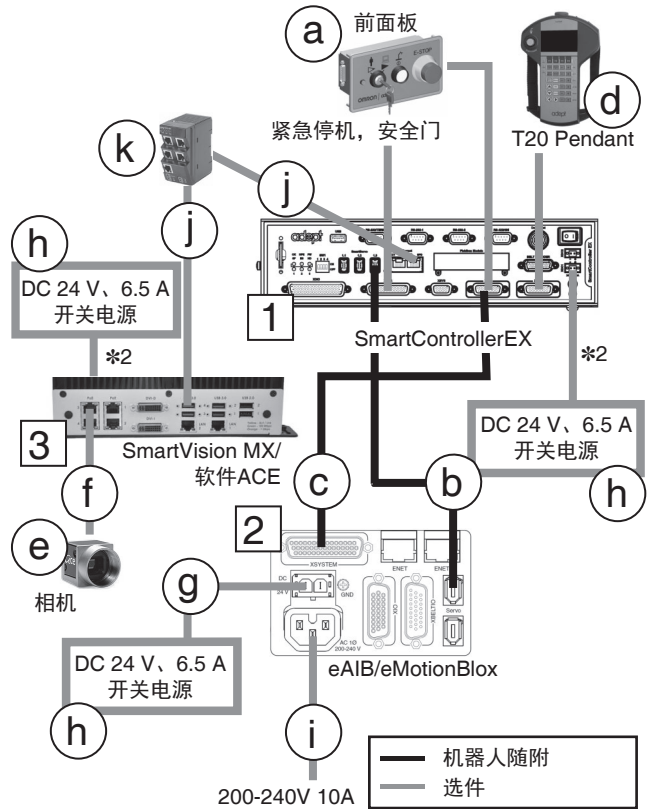
* 用户提供屏蔽电源电缆。

视觉跟踪机器人系统

由eAIB/eMotionBlox控制，带SVMX（使用视觉系统时）
紧急停机，安全门



由SmartController EX控制（使用视觉系统时）



eCobra, Viper, Hornet

部件	内容	型号	注意	数量
1	机器人	17□□□-□□□□□		1
a	前面板，带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
b	eAIB XSYSTEM电缆	13323-000	机器人随附	(1)
c	T20 Pendant，带电缆	10046-010		1
d	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
e	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		2
f	AC电源电缆	04118-000		1
g	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		2
h	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
2	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
i	相机	241□□-□□□		1 *1
j	相机电缆	---	相机随附	1 *1
---	ACE PackXpert，带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。
*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

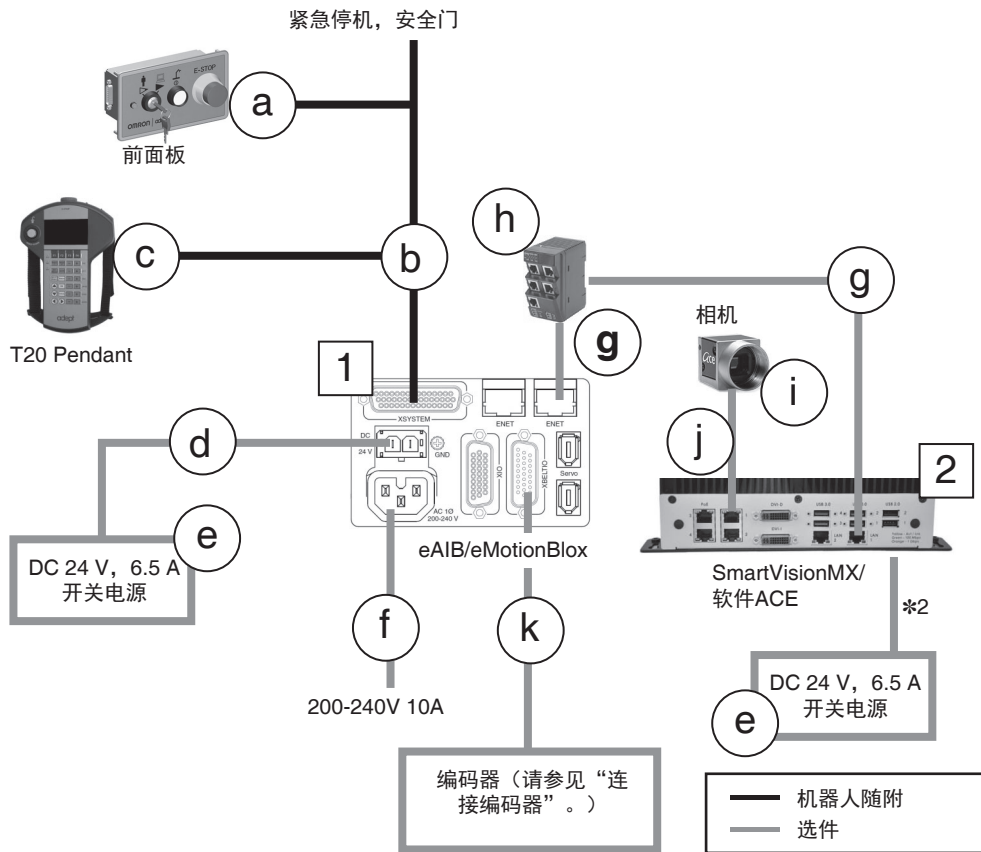
Quattro

部件	内容	型号	注意	数量
2	机器人	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	机器人随附	(1)
a	前面板，带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
b	IEEE 1394线	13632-045	机器人随附	(1)
c	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人随附	(1)
d	T20 Pendant，带电缆	10046-010		1
3	SmartVision MX	14189-901		1
e	相机	241□□-□□□		1 *1
f	相机电缆	---	相机随附	1 *1
g	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
h	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		3
i	AC电源电缆	04118-000		1
j	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		2
k	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
---	ACE PackXpert，带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。
*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

传送带跟踪机器人系统

由eAIB/eMotionBloX控制，带SVMX（使用视觉系统时）



eCobra, Viper, Hornet

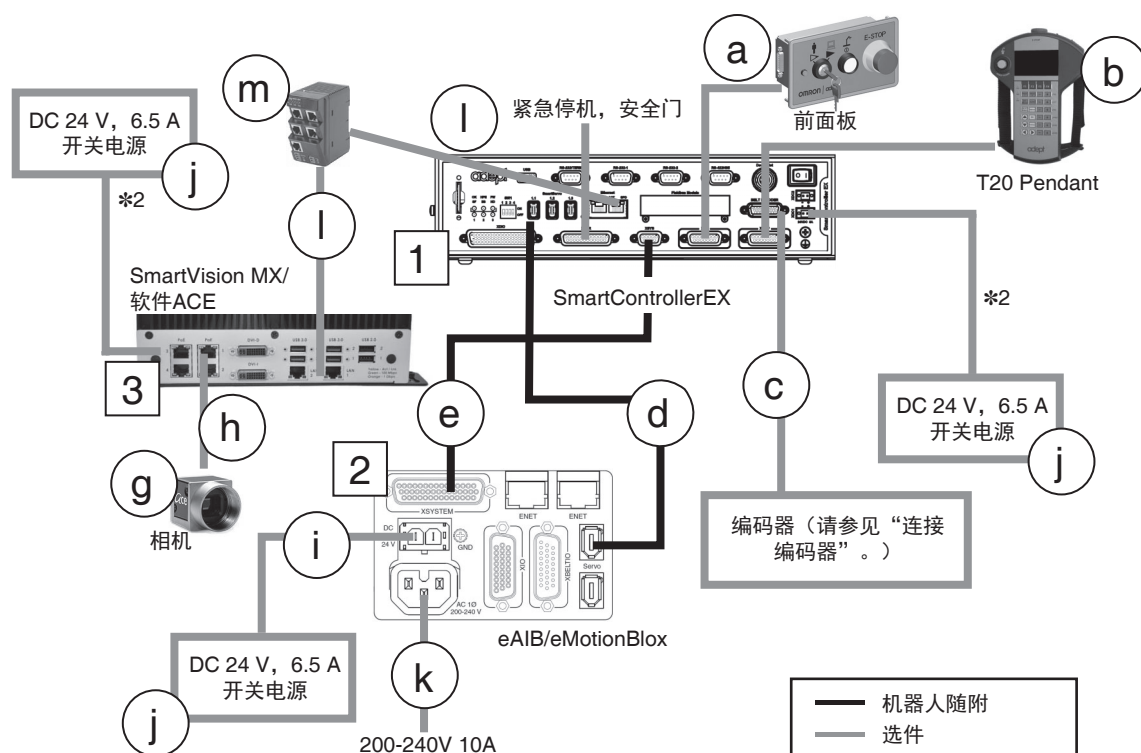
部件	内容	型号	注意	数量
1	机器人	17□□□-□□□□□		1
a	前面板，带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
b	eAIB XSYSTEM电缆	13323-000	机器人随附	(1)
c	T20 Pendant，带电缆	10046-010		1
d	DC 24 V电源电缆	04120-000		2
e	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		1
f	AC电源电缆	04118-000		1
g	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		2
h	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
2	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
i	相机	241□□-□□□		1 *1
j	相机电缆	---	相机随附	1 *1
k	XBELTIO电缆	13463-000		1
---	ACE PackXpert，带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。

*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

SCEX传送带跟踪机器人系统

由SCEX控制，带SVMX（使用视觉系统时）



eCobra, Viper, Hornet

部件	内容	型号	注意	数量
1	SmartController EX	19300-000		1
a	前面板, 带电缆	90356-10358	SmartController EX随附	(1)
b	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
2	机器人扩展选项	17□□3-□□□□□		1
d	IEEE 1394线	13632-045	机器人扩展选项插件随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人扩展选项插件随附	(1)
f	DB9分路器	00411-000	机器人扩展选项插件随附 (不用于本配置)	(1)
3	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	241□□-□□□		1 *1
h	相机电缆	---	相机随附	1 *1
i	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
j	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C 或S8FS-G15024D		3
k	AC电源电缆	04118-000		1
l	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□ CM-Y		2
m	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
---	ACE PackXpert, 带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。

*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

Quattro

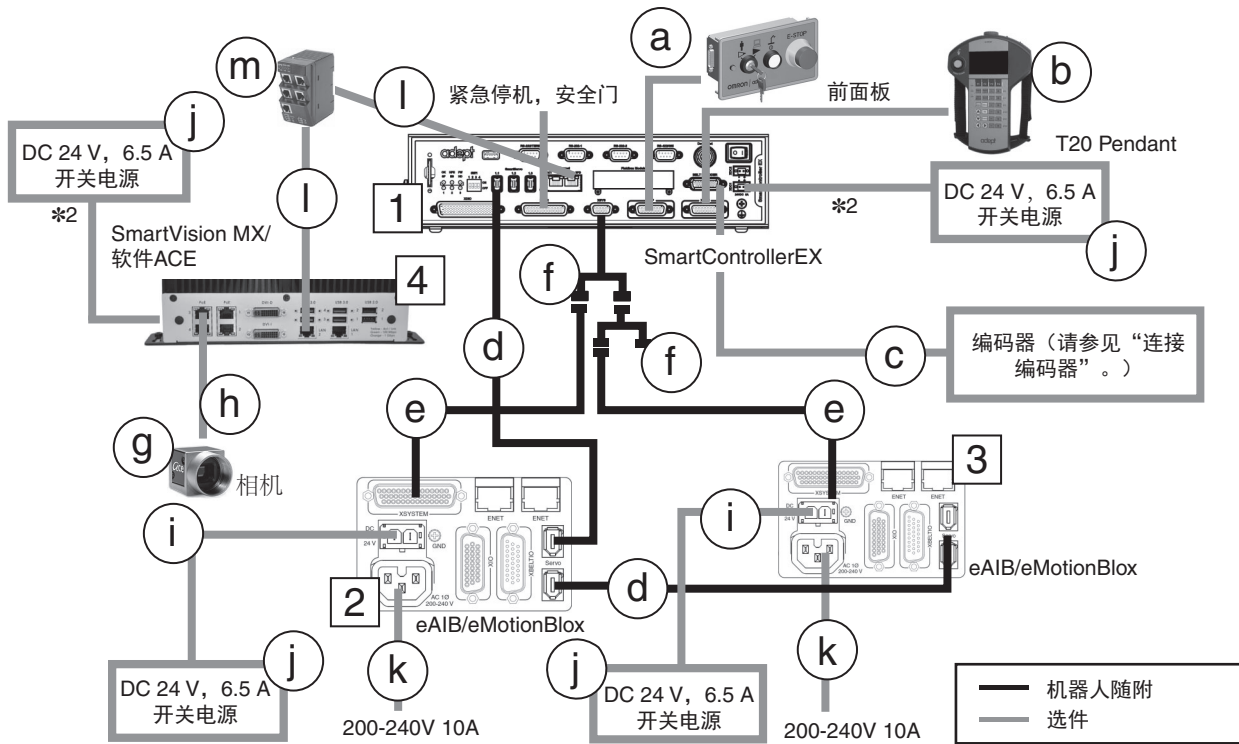
部件	内容	型号	注意	数量
2	机器人	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	机器人随附	(1)
a	前面板, 带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
d	IEEE 1394线	13632-045	机器人随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人随附	(1)
b	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
3	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	241□□-□□□		1 *1
h	相机电缆	---	相机随附	1 *1
i	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
j	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C 或S8FS-G15024D		3
k	AC电源电缆	04118-000		1
l	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□ CM-Y		2
m	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
---	ACE PackXpert, 带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。

*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

传送带跟踪双机器人系统

2个机器人由SCEX控制，带SVMX（使用视觉系统时）



eCobra, Viper, Hornet

部件	内容	型号	注意	数量
1	SmartController EX	19300-000		1
a	前面板, 带电缆	90356-10358	SmartController EX随附	(1)
b	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
2, 3	机器人扩展选项	17□□3-□□□□□		2
d	IEEE 1394线	13632-045	机器人扩展选项插件随附	(2)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人扩展选项插件随附	(2)
f	DB9分路器	00411-000	机器人扩展选项插件随附	(2)
4	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	241□□-□□□		1
h	相机电缆	---	相机随附	*1
i	DC 24 V电源电缆	04120-000		2
j	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		4
k	AC电源电缆	04118-000		2
l	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		2
m	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
---	ACE PackXpert, 带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。

*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

Quattro

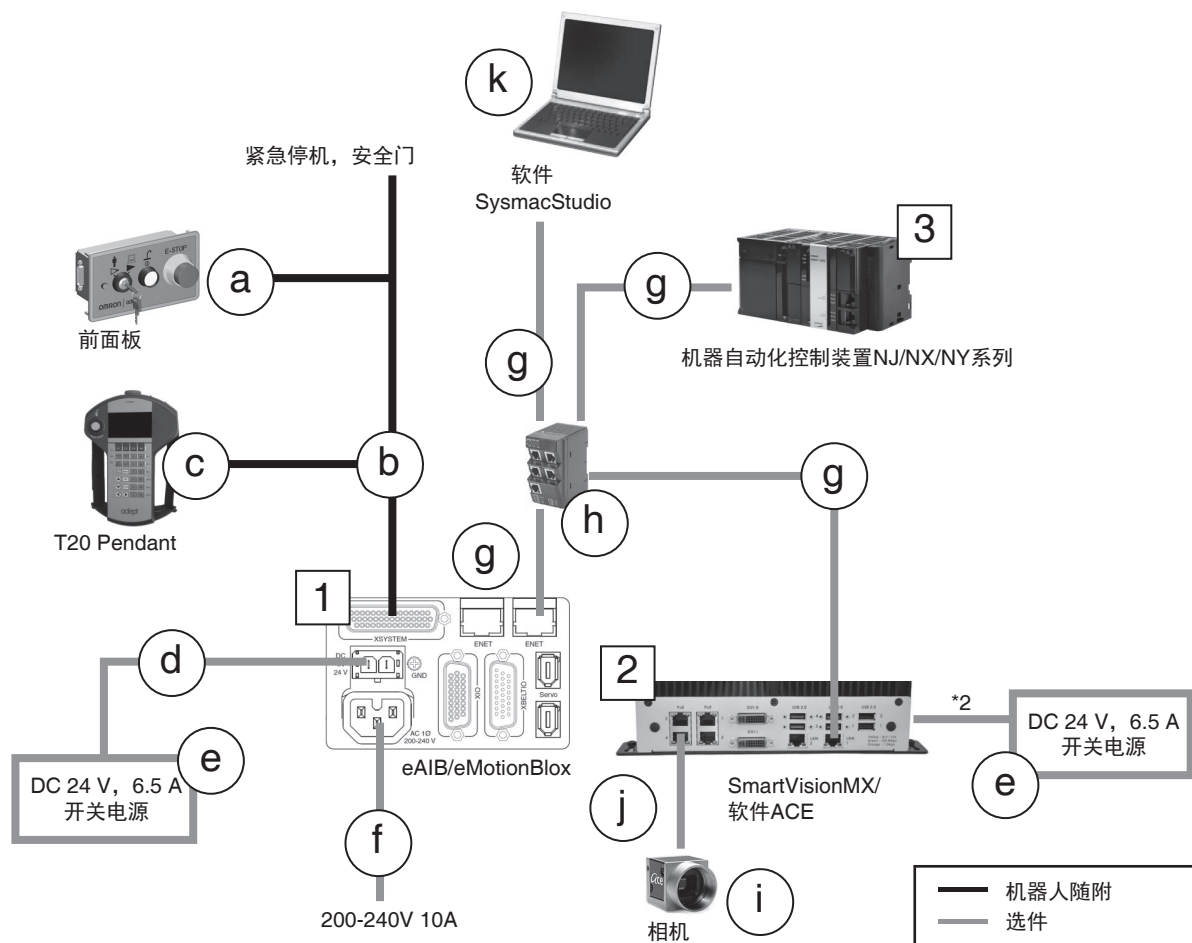
部件	内容	型号	注意	数量
2	机器人	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	机器人随附	(1)
a	前面板, 带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
d	IEEE 1394线	13632-045	机器人随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人随附	(1)
b	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
c	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000		1
3	机器人扩展选项	17203-2□□□□		1
d	IEEE 1394线	13632-045	机器人扩展选项插件随附	(1)
e	eAIB XSYS电缆	11585-000	机器人扩展选项插件随附	(1)
f	DB9分路器	00411-000	机器人扩展选项插件随附	(1)
4	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
g	相机	241□□-□□□		1
h	相机电缆	---	相机随附	*1
i	DC 24 V电源电缆	04120-000		2
j	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		4
k	AC电源电缆	04118-000		2
l	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		2
m	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
---	ACE PackXpert, 带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。

*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

视觉跟踪机器人系统

由eAIB/eMotionBlox控制（NJ/NX/NY系列的状态监控）



eCobra, Viper, Hornet

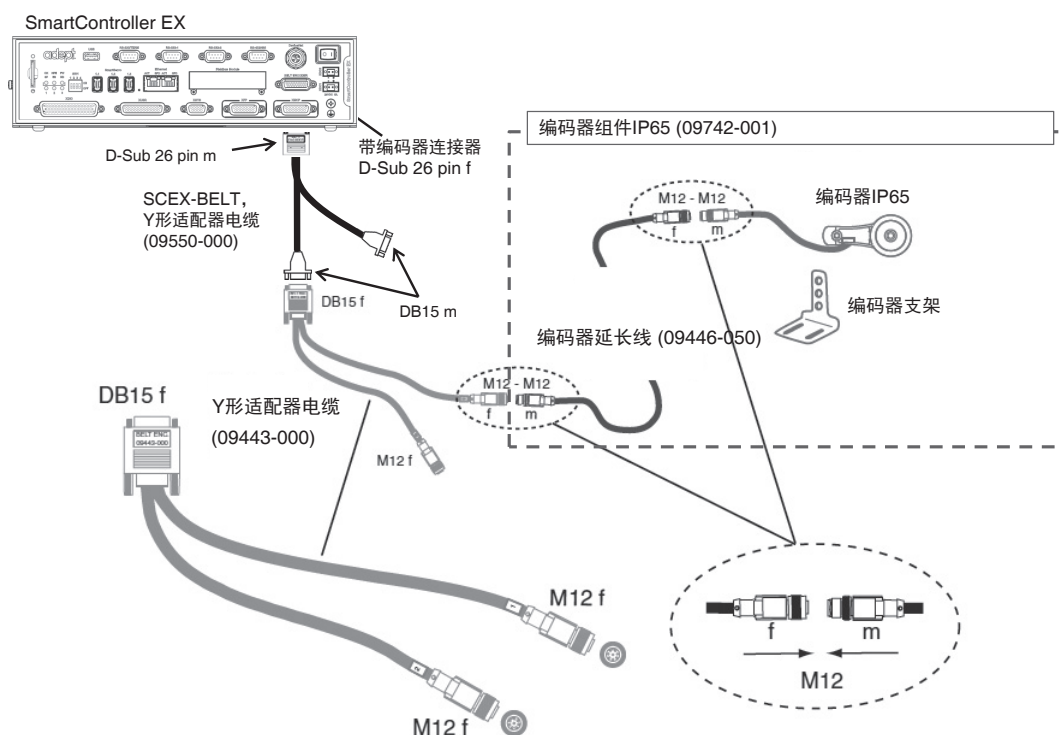
部件	内容	型号	注意	数量
1	机器人	17□□1-□□□□		1
a	前面板, 带电缆	90356-10358	机器人随附	(1)
b	eAIB XSYSTEM电缆	13323-000	机器人随附	(1)
c	T20 Pendant, 带电缆	10046-010		1
d	DC 24 V电源电缆	04120-000		1
e	DC 24 V, 6.5 A开关电源	S8FS-G15024C或S8FS-G15024D		2
f	AC电源电缆	04118-000		1
g	工业以太网电缆	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		4
h	工业交换式集线器	W4S1-05C		1
2	SmartVision MX	14189-901	集成DC 24 V连接器	1
i	相机	241□□-□□□		1 *1
j	相机电缆	---	相机随附	1 *1
3	机器自动化控制装置NJ/NX/NY系列	NJ/NX/NY		1
k	自动化软件 Sysmac Studio	SYSMAC-SE2□□□		1
---	ACE PackXpert, 带ACE Sight Vision许可证	09187-010	包含2个黑白相机许可证	1

*1. 数量取决于系统。

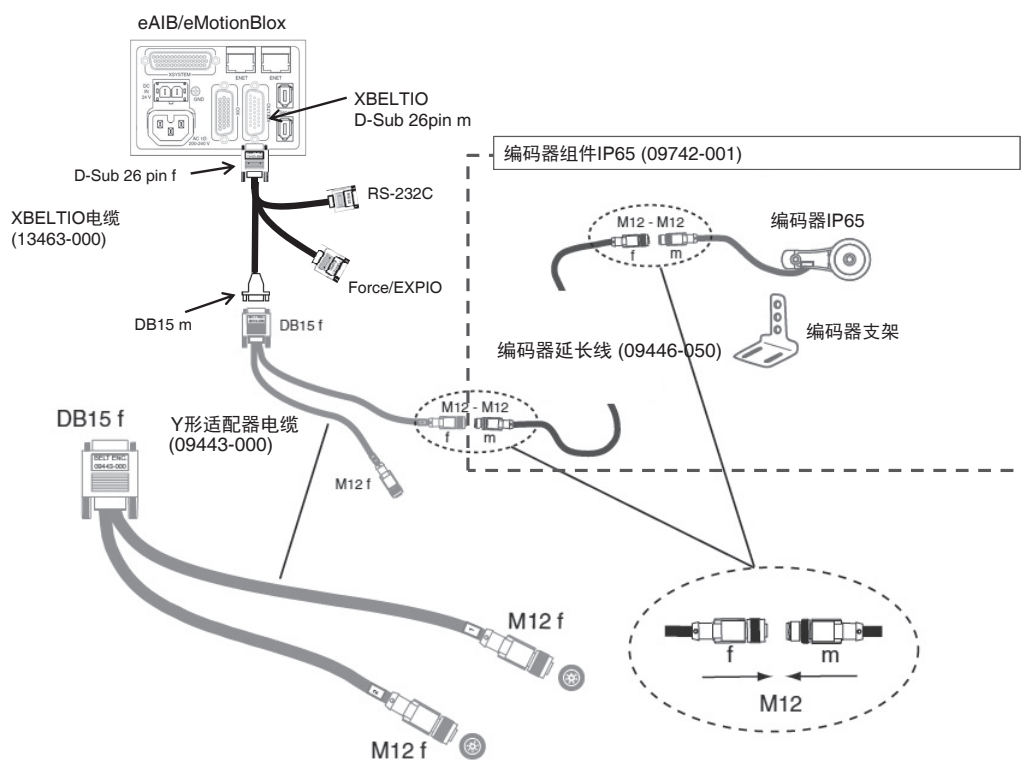
*2. 用户提供屏蔽电源电缆。

连接编码器

SmartController EX



eAIB/eMotionBlox



防护和洁净室等级

类型	内容	产品规格	选件	备注
并联机器人	Hornet 565	IP67: 臂和工作平台 IP65: 机器人底部 IP20: 机器人顶部 等级1000	IP65: 机器人顶部	加装电缆密封组件, 可以提升机器人顶部的IP等级至IP65。
	Quattro 650H Quattro 800H	IP67: 臂和工作平台 等级1000	IP65: 机器人底部	加装电缆密封组件, 可以提升机器人顶部的IP等级至IP65。
	Quattro 650HS Quattro 800HS	IP67: 臂和工作平台 IP66: 机器人底座 等级1000	---	安装电缆入口箱 (09564-000) 到机器人顶部。
SCARA 机器人	eCobra 600	IP20	等级10洁净室型号	型号详见第12- 15页。
	eCobra 800 eCobra 800倒置式	IP20	IP65, 等级10洁净室型号	型号详见第12- 15页。
关节型机器人	Viper 650 Viper 850	IP40	IP54: 机器人主体 IP65: 机器人关节 (J4, J5, J6) 等级10洁净室型号	型号详见第16- 17页。

订购信息

并联机器人 型号结构

Hornet

17 2 0 1 - 4 5 6 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

类型	项目	符号	产品规格
(1)	工业机器人		
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	0	
(4)	配置	1	Standard
		3	扩展选项
(5)	机器人类型	4	Hornet
(6)	尺寸	56	565 mm
		0	Standard
(7)	清洁室/IP等级	1	IP65/67
		0	3
(8)	选件	4	4

类型	项目
Hornet 565 4轴	17201-45604
Hornet 565 3轴	17201-45600
Hornet 565 4轴 IP65/67	17201-45614
Hornet 565 3轴 IP65/67	17201-45610
Hornet 565 4轴 扩展选项	17203-45604
Hornet 565 3轴 扩展选项	17203-45600
Hornet 565 4轴 IP65/67 扩展选项	17203-45614
Hornet 565 3轴 IP65/67 扩展选项	17203-45610
Quattro 650H P30	17214-26000
Quattro 650H P31	17214-26001
Quattro 650H P32	17214-26002
Quattro 650H P34	17214-26004
Quattro 650H P30 IP65/67	17214-26020
Quattro 650H P31 IP65/67	17214-26021
Quattro 650H P32 IP65/67	17214-26022
Quattro 650H P34 IP65/67	17214-26024
Quattro 650HS P30	17214-26010
Quattro 650HS P31	17214-26011
Quattro 650HS P32	17214-26012
Quattro 650HS P34	17214-26014
Quattro 800H P30	17214-26300
Quattro 800H P31	17214-26301
Quattro 800H P32	17214-26302
Quattro 800H P34	17214-26304
Quattro 800HS P30	17214-26310
Quattro 800HS P31	17214-26311
Quattro 800HS P32	17214-26312
Quattro 800HS P34	17214-26314
Quattro 800H P30 IP65/67	17214-26320
Quattro 800H P31 IP65/67	17214-26321
Quattro 800H P32 IP65/67	17214-26322
Quattro 800H P34 IP65/67	17214-26324

Quattro

17 2 1 4 - 2 6 0 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

类型	项目	符号	产品规格
(1)	工业机器人		
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	1	
(4)	配置	3	扩展选项
		4	带EX控制器
(5)	机器人类型	2	Quattro
(6)	尺寸	60	650 mm
		63	800 mm
(7)	清洁室/IP等级/ HS	0	Standard
		1	HS
		2	IP65/67
(8)	选件	0	P30
		1	P31
		2	P32
		4	P34

类型	项目
Quattro 650H P30 扩展选项	17213-26000
Quattro 650H P31 扩展选项	17213-26001
Quattro 650H P32 扩展选项	17213-26002
Quattro 650H P34 扩展选项	17213-26004
Quattro 650HS P30 扩展选项	17213-26010
Quattro 650HS P31 扩展选项	17213-26011
Quattro 650HS P32 扩展选项	17213-26012
Quattro 650HS P34 扩展选项	17213-26014
Quattro 650H P30 IP65/67 扩展选项	17213-26020
Quattro 650H P31 IP65/67 扩展选项	17213-26021
Quattro 650H P32 IP65/67 扩展选项	17213-26022
Quattro 650H P34 IP65/67 扩展选项	17213-26024
Quattro 800H P30 扩展选项	17213-26300
Quattro 800H P31 扩展选项	17213-26301
Quattro 800H P32 扩展选项	17213-26302
Quattro 800H P34 扩展选项	17213-26304
Quattro 800HS P30 扩展选项	17213-26310
Quattro 800HS P31 扩展选项	17213-26311
Quattro 800HS P32 扩展选项	17213-26312
Quattro 800HS P34 扩展选项	17213-26314
Quattro 800H P30 IP65/67 扩展选项	17213-26320
Quattro 800H P31 IP65/67 扩展选项	17213-26321
Quattro 800H P32 IP65/67 扩展选项	17213-26322
Quattro 800H P34 IP65/67 扩展选项	17213-26324

注：型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

SCARA机器人

型号结构

eCobra 600/800/800Inverted

17010-16000

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

类型	项目	符号	产品规格
(1)	工业机器人		
(2)	性能水平	0	Lite
		1	Standard
		2	Pro
(3)	版本	1	
(4)	配置	0	不支持ePLC
		1	Standard
		3	扩展选项
(5)	机器人类型	1	Cobra/eCobra
(6)	尺寸	60	600 mm
		80	800 mm
		84	800 mm 倒置式
(7)	清洁室/IP等级/ HS	0	Standard
		1	等级10
		3	IP65 (不适用600 mm)
(8)	选件	0	无

类型	项目
eCobra 600 Lite	17010-16000
eCobra 600 Standard	17111-16000
eCobra 600 Pro	17211-16000
eCobra 600 Lite 清洁室	17010-16010
eCobra 600 Standard 清洁室	17111-16010
eCobra 600 Pro 清洁室	17211-16010
eCobra 800 Lite	17010-18000
eCobra 800 Standard	17111-18000
eCobra 800 Pro	17211-18000
eCobra 800 Lite 清洁室	17010-18010
eCobra 800 Standard 清洁室	17111-18010
eCobra 800 Pro 清洁室	17211-18010
eCobra 800 Lite IP65	17010-18030
eCobra 800 Standard IP65	17111-18030
eCobra 800 Pro IP65	17211-18030
eCobra 800倒置式Lite	17010-18400
eCobra 800倒置式Standard	17111-18400
eCobra 800倒置式Pro	17211-18400
eCobra 800 倒置式 Lite 清洁室	17010-18410
eCobra 800 倒置式 Standard 清洁室	17111-18410
eCobra 800 倒置式 Pro 清洁室	17211-18410

类型	项目
eCobra 800 倒置式 Lite IP65	17010-18430
eCobra 800 倒置式 Standard IP65	17111-18430
eCobra 800 倒置式 Pro IP65	17211-18430
eCobra 600 Standard 扩展选项	17113-16000
eCobra 600 Pro 扩展选项	17213-16000
eCobra 600 Standard 清洁室 扩展选项	17113-16010
eCobra 600 Pro 清洁室 扩展选项	17213-16010
eCobra 800 Standard 扩展选项	17113-18000
eCobra 800 Pro 扩展选项	17213-18000
eCobra 800 Standard 清洁室 扩展选项	17113-18010
eCobra 800 Pro 清洁室 扩展选项	17213-18010
eCobra 800 Standard IP65 扩展选项	17113-18030
eCobra 800 Pro IP65 扩展选项	17213-18030
eCobra 800 倒置式 Standard 扩展选项	17113-18400
eCobra 800 倒置式 Pro 扩展选项	17213-18400
eCobra 800 倒置式 Standard 清洁室 扩展选项	17113-18410
eCobra 800 倒置式 Pro 清洁室 扩展选项	17213-18410
eCobra 800 倒置式 Standard IP65 扩展选项	17113-18430
eCobra 800 倒置式 Pro IP65 扩展选项	17213-18430

注： 型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

关节型机器人 型号结构

Viper

17 2 0 1 - 3 60 0 0

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8)

类型	项目	符号	产品规格
(1)	工业机器人		
(2)	性能水平	2	Pro
(3)	版本	0	
(4)	配置	1	Standard
		3	扩展选项
(5)	机器人类型	3	Viper
(6)	尺寸	60	650 mm
		80	850 mm
		84	800mm 倒置式
(7)	清洁室/IP等级	0	Standard
		1	IP54/65
		3	等级10
(8)	选件	0	无

类型	项目
Viper 650	17201-36000
Viper 650 清洁室	17201-36020
Viper 650 IP54/65	17201-36010
Viper 850	17201-38000
Viper 850 清洁室	17201-38020
Viper 850 IP54/65	17201-38010
Viper 650 扩展选项	17203-36000
Viper 650 清洁室 扩展选项	17203-36020
Viper 650 IP54/65 扩展选项	17203-36010
Viper 850 扩展选项	17203-38000
Viper 850 清洁室 扩展选项	17203-38020
Viper 850 IP54/65 扩展选项	17203-38010

注： 型号结构的目的是提供型号中包含的规格含义。
型号并非适用所有代码编号组合。

选件

类型	名称/产品规格	型号
机器人控制器	SmartController EX	19300-000
Pendant	T20 Pendant, 带10m电缆	10046-010
	T20 Pendant, 跨接线插头	10048-000
	T20 Pendant墙装支架	10079-000
传感器控制器	SmartVision MX	14189-901
相机	GigE PoE, 640×480点, 120 fps, 黑白, CCD (相当于1/4英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-100
	GigE PoE, 640×480点, 120 fps, 彩色, CCD (相当于1/4英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-101
	GigE PoE, 1296×996点, 30 fps, 黑白, CCD (相当于1/3英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-200
	GigE PoE, 1296×996点, 30 fps, 彩色, CCD (相当于1/3英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-201
	GigE PoE, 1600×1200点, 60 fps, 黑白, CMOS (相当于1/1.8英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-250
	GigE PoE, 2048×2048点, 25 fps, 黑白, CMOS (相当于1英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-300
	GigE PoE, 640×480点, 120 fps, 黑白, CCD (相当于1/4英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-100
	GigE PoE, 640×480点, 120 fps, 彩色, CCD (相当于1/4英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-101
	GigE PoE, 1296×996点, 30 fps, 黑白, CCD (相当于1/3英寸), 附带相机电缆 (10 m)	24114-200
带编码器 (传送带跟踪)	编码器组件IP65	09742-001
	Y形适配器电缆, 3 m	09443-000
	编码器延长线, 5 m	09446-050
	SCEX-BELT, Y形适配器电缆	09550-000
	XBELTIO电缆	13463-000
其他输入/输出选件	IO Blox 8个输入/8个输出 (IO Blox - 连接到机器人), 附带电缆 (0.3 m)	90356-30200
	IO Blox 8个输入/8个输出 (扩展 - 连接到上一个IO Blox)	90356-30100
	IO Blox延长线, 0.30m (连接IO Blox到IO Blox)	04679-003
	IO Blox延长线, 3.0m (连接IO Blox到IO Blox)	04679-030
	IO Blox延长线, 3.0m (连接IO Blox到机器人)	04677-030
	端子座, 12个输入/8个输出, 附带电缆 (1.8 m)	90356-40100
前面板	前面板	90356-10358
	前面板电缆	10356-10500
电源/电缆	AC电源电缆	04118-000
	DC 24 V电源电缆	04120-000
	DC 24 V, 6.5 A, 150 W (正面安装),电源	S8FS-G15024C *1
	DC 24 V, 6.5 A, 150 W (DIN导轨安装),电源	S8FS-G15024CD *1
	1394电缆, 4.5m	13632-045
	eAIB XSYSTEM电缆组件	13323-000
	DB9分路器	00411-000
	eAIB XSYS电缆	11585-000
	以太网线	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y *2
工业交换式集线器	工业交换式集线器	W4S1-05C *3
电磁阀套件	eCobra机器人	02853-000
电缆密封组件	Hornet 565 IP65/67, Quattro 650HS IP65/67, Quattro 800HS IP65/67	08765-000
	Quattro 650HS Standard/Quattro 800HS Standard	09564-000
	eCobra 800 IP65/67	04813-000
	eCobra 800 倒置式 IP65	09073-000
ACE许可证	自动化控制环境 (ACE)	请从以下网址下载: http://www.adept.com/Robots-Tool
	ACE PackXpert	09187-000
	ACE Sight Vision软件	01056-030
	ACE PackXpert, 带ACE Sight Vision本许可证包含一个ACE PackXpert许可证和一个ACE Sight许可证。	09187-010

类型	名称/产品规格	型号
相关产品	机器自动化控制装置NJ/NX/NY系列	NJ/NX/NY *4
	Automation Software Sysmac Studio	SYSMAC-SE2□□□ *4
	软件功能组件集合 Sysmac库 Adept Robot控制库	SYSMAC-XR009 *5

- *1. 有关详细信息，请参见开关模式电源产品目录（产品目录编号T041）。
- *2. 有关详细信息，请参见工业以太网产品目录（产品目录编号G019）。
- *3. 有关详细信息，请参见工业交换式集线器产品目录（产品目录编号V227）。
- *4. 详情请参见Sysmac产品目录（产品目录编号P072）。
- *5. 详情请参见Sysmac库产品目录（产品目录编号P106）。

承诺事项

承蒙对欧姆龙株式会社（以下简称“本公司”）产品的一贯厚爱和支持，藉这个机会再次深表谢意。如果未特别约定，无论贵司从何处购买的产品，都将适用本承诺事项中记载的事项。请在充分了解这些注意事项基础上订购。

1. 定义

本承诺事项中的术语定义如下。

- (1) “本公司产品”：是指“本公司”的FA系统机器、通用控制器、传感器、电子/结构部件。
- (2) “产品目录等”：是指与“本公司产品”有关的欧姆龙综合产品目录、FA系统设备综合产品目录、安全组件综合产品目录、电子/机构部件综合产品目录以及其他产品目录、规格书、使用说明书、操作指南等，包括以电子数据方式提供的资料。
- (3) “使用条件等”：是指在“产品目录等”资料中记载的“本公司产品”的使用条件、额定值、性能、运行环境、操作使用方法、使用时的注意事项、禁止事项以及其他事项。
- (4) “客户用途”：是指客户使用“本公司产品”的方法，包括将“本公司产品”组装或运用到客户生产的部件、电子电路板、机器、设备或系统等产品中。
- (5) “适用性等”：是指在“客户用途”中“本公司产品”的(a)适用性、(b)动作、(c)不侵害第三方知识产权、(d)法规法令的遵守以及(e)满足各种规格标准。

2. 关于记载事项的注意事项

对“产品目录等”中的记载内容，请理解如下要点。

- (1) 额定值及性能值是在单项试验中分别在各条件下获得的值，并不构成对各额定值及性能值的综合条件下获得值的承诺。
- (2) 提供的参考数据仅作为参考，并非可在该范围内一直正常运行的保证。
- (3) 应用示例仅作参考，不构成对“适用性等”的保证。
- (4) 如果因技术改进等原因，“本公司”可能会停止“本公司产品”的生产或变更“本公司产品”的规格。

3. 使用时的注意事项

选用及使用本公司产品时请理解如下要点。

- (1) 除了额定值、性能指标外，使用时还必须遵守“使用条件等”。
- (2) 客户应事先确认“适用性等”，进而再判断是否选用“本公司产品”。“本公司”对“适用性等”不做任何保证。
- (3) 对于“本公司产品”在客户的整个系统中的设计用途，客户应负责事先确认是否已进行了适当配电、安装等事项。
- (4) 使用“本公司产品”时，客户必须采取如下措施：(i) 相对额定值及性能指标，必须在留有余量的前提下使用“本公司产品”，并采用冗余设计等安全设计(ii) 所采用的安全设计必须确保即使“本公司产品”发生故障时也可将“客户用途”中的危险降到最小程度、(iii) 构建随时提示使用者危险的完整安全体系、(iv) 针对“本公司产品”及“客户用途”定期实施各项维护保养。
- (5) 因DDoS攻击(分布式DoS攻击)、计算机病毒以及其他技术性有害程序、非法侵入，即使导致“本公司产品”、所安装软件、或者所有的计算机器材、计算机程序、网络、数据库受到感染，对于由此而引起的直接或间接损失、损害以及其他费用，“本公司”将不承担任何责任。
对于(i) 杀毒保护、(ii) 数据输入输出、(iii) 丢失数据的恢复、(iv) 防止“本公司产品”或者所安装软件感染计算机病毒、(v) 防止对“本公司产品”的非法侵入，请客户自行负责采取充分措施。
- (6) “本公司产品”是作为应用于一般工业产品的通用产品而设计生产的。如果客户将“本公司产品”用于以下所列用途，则本公司对产品不作任何保证。但“本公司”已表明可用于特殊用途，或已与客户有特殊约定时，另行处理。
(a) 必须具备很高安全性的用途(例：核能控制设备、燃烧设备、航空/宇宙设备、铁路设备、升降设备、娱乐设备、医疗设备、安全装置、其他可能危及生命及人身安全的用途)
(b) 必须具备很高可靠性的用途(例：燃气、自来水、电力等供应系统、24小时连续运行系统、结算系统、以及其他处理权利、财产的用途等)
(c) 具有苛刻条件或严酷环境的用途(例：安装在室外的设备、会受到化学污染的设备、会受到电磁波影响的设备、会受到振动或冲击的设备等)
(d) “产品目录等”资料中未记载的条件或环境下的用途
- (7) 除了不适用于上述3.(6)(a)至(d)中记载的用途外，“本产品目录等资料中记载的产品”也不适用于汽车(含二轮车，以下同)。请勿配置到汽车上使用。关于汽车配置用产品，请咨询本公司销售人员。

4. 保修条件

“本公司产品”的保修条件如下。

- (1) 保修期限 自购买之日起1年。(但是，“产品目录等”资料中有明确说明时除外。)
- (2) 保修内容 对于发生故障的“本公司产品”，由“本公司”判断并可选择以下其中之一方式进行保修。
(a) 在本公司的维修保养服务点对发生故障的“本公司产品”进行免费修理(但是对于电子、结构部件不提供修理服务。)
- (b) 对发生故障的“本公司产品”免费提供同等数量的替代品
- (3) 当故障因以下任何一种情形引起时，不属于保修的范围。
(a) 将“本公司产品”用于原本设计用途以外的用途
(b) 超过“使用条件等”范围的使用
(c) 违反本注意事项“3. 使用时的注意事项”的使用
(d) 非因“本公司”进行的改装、修理导致故障时
(e) 非因“本公司”出品的软件导致故障时
(f) “本公司”生产时的科学、技术水平无法预见的原因
(g) 除上述情形外的其它原因，如“本公司”或“本公司产品”以外的原因(包括天灾等不可抗力)

5. 责任限制

本承诺事项中记载的保修是关于“本公司产品”的全部保证。对于因“本公司产品”而发生的其他损害，“本公司”及“本公司产品”的经销商不负任何责任。

6. 出口管理

客户若将“本公司产品”或技术资料出口或向境外提供时，请遵守中国及各国关于安全保障进出口管理方面的法律、法规。否则，“本公司”有权不予提供“本公司产品”或技术资料。

IC320GC-zh

欧姆龙自动化(中国)有限公司

欧姆龙自动化(中国)有限公司北京分公司
欧姆龙自动化(中国)有限公司天津分公司
欧姆龙自动化(中国)有限公司广州分公司



服务



资讯

技术咨询

网 址: <http://www.fa.omron.com.cn>
400咨询热线: 400-820-4535

上海总公司	021-60230333	太原事务所	0351-5229870
南京事务所	025-83240556	天津分公司	022-83191580
徐州事务所	0516-83736516	沈阳事务所	024-22815131
武汉事务所	027-82282145	西安事务所	029-88851505
苏州事务所	0512-68669277	银川联络处	0951-5670076
昆山事务所	0512-50110866	成都事务所	028-86765345
杭州事务所	0571-87652855	重庆事务所	023-68796406
宁波事务所	0574-27888220	大连事务所	0411-39948181
温州事务所	0577-88919195	昆明事务所	0871-63527224
合肥事务所	0551-63454209	兰州事务所	0931-8720101
长沙事务所	0731-84585551	长春事务所	0431-81928301
无锡事务所	0510-85169303	乌鲁木齐事务所	0991-5198587
张家港事务所	0512-56313157	贵阳事务所	0851-84812320
南昌事务所	0791-86304711	广州分公司	020-87557798
郑州事务所	0371-65585192	深圳事务所	0755-26948238
北京分公司	010-57395399	厦门事务所	0592-2686709
唐山事务所	0315-4795118	东莞事务所	0769-22423200
石家庄事务所	0311-86906790	佛山事务所	0757-83305298
济南事务所	0531-82929795	中山事务所	0760-88224545
青岛事务所	0532-66775819	福州事务所	0591-88088551
烟台事务所	0535-6865018	南宁事务所	0771-5531371

汕头事务所 0754-88706001 香港事务所 00852-23753827

特约店

注：规格如有变更，恕不另行通知。请以最新产品说明书为准。