

機器人自動化

工業機器人產品資料



OMRON的5個提案

OMRON最新的機器人自動化可為面臨各種需求與問題的生產線提供解決方案。

達到「高速、高精度」

最適合機器人應用的影像感測系統以及與機器人同步的機器控制，可提升裝置整體的處理能力。



「迅速」

可從全球5個據點迅速供應零件。

「簡單」

短時間即可完成系統的建構。建立可控制生產線的整合軟體，縮短維護保養作業的時間。

「整合」

基於Sysmac的概念，無縫連接機器人、控制器、感測器等，從各機器收集所有的生產資訊進行分析、管理，使生產達到最佳化。

「彈性」

軟體支援系統可自動建立新的程式。



實現OMRON獨家的解決方案 工業機器人（3類型、112機型）

充分運用適合各種用途的機器人以改革生產現場

OMRON在廣泛的控制機器產品系列自動化技術中，融合機器人技術，為客戶最先進的生產設備以及至今為止仍需仰賴人工的製程，提供廣泛的機器人運用方案。



並聯型機器人

最適合食品、藥品、醫療品產業。

並聯型機器人包括Hornet系列與Quattro系列。

Quattro系列是可實現高速高精度、可運送重量較大的4軸並聯型機器人。

特色

機器人內建伺服放大器與控制器，可節省配線並縮減設置空間

Hornet 565
Quattro 650/800



Cobra 450/500/650
eCobra 600/800
eCobra 800 Inverted

水平多關節機器人

適合組裝、運送、包裝、工作機械加工、鎖螺絲的高速高精度4軸水平多關節機器人。
安裝方面有地板安裝型與吊掛型。



Viper 650/850

垂直多關節機器人

適合組裝、物料運送、包裝、堆箱的6軸垂直多關節機器人。



Automation Control Environment(ACE)

具備模擬功能、可輕鬆建構應用程式的整合工具。
在機器人系統的組態設定方面，可實現革命性的生產力提升。

機器人產品系列

業界			建議的工程、用途	並聯型機器人	
食品、藥品、醫療品	數位機器	汽車			
				Hornet 565	Quattro 650/800
			個別包裝前的撿料	●	●
			個別包裝後的撿料	●	●
			排列、包裝 (Packing)	●	●
			進出貨 (疊包)		
			鎖螺絲		
			一般組裝		
			去毛邊、研磨		
			密封		
			測量、檢查、評估		●
			樹脂成型		
			沖壓製程運送		
			機械裝載		
			密封		
			測量、檢查、評估		
			材料運送		
			安裝方法	吊掛型	
			可運送重量	3kg (8kg * 1)	650 : 6kg (15kg * 2) 800 : 4kg (10kg * 2)
			可動範圍 (半徑)	565mm	650~800mm
			手臂長度	—	—
			重複精度	±0.10mm	±0.10mm

*1 無旋轉軸

*2 無Quattro旋轉 (使用P30)

水平多關節機器人			垂直多關節機器人
			
Cobra 450/500/650	eCobra 600/800	eCobra 800 Inverted	Viper 650/850/Inverted
	●	●	
	●	●	●
	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
			●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
			●
地面型	地面型	吊掛型	地面型/吊掛型
5kg	5.5kg	5.5kg	5kg
—	—	—	—
450~650mm	600~800mm	800mm	653~855mm
±0.02mm	±0.017mm	±0.017mm	±0.02~0.03mm

Sysmac為OMRON公司製造之FA產品於日本及其他國家之商標或註冊商標。

Intel為Intel公司在美國及其他國家的商標。

Windows為美國Microsoft Corporation在美國、日本及其他國家的註冊商標或商標。

EtherNet/IP[™]為ODVA之商標。

本文記載之其他公司名稱及產品名稱分別為各所有公司之註冊商標或商標。

本型錄使用之產品照片與圖片中包含示意圖，可能與實物不同。

所擷取之畫面，均在取得微軟公司之許可情形下使用。

Hornet 565

最適合食品、藥品、醫療品產業的 並聯型機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 機器人內建伺服放大器與控制器，可節省配線
- 輸送帶追蹤速度最高可達1.4m/s
- 為支援Multi-Hand（可拾取多個物品），設計較高的可運送重量
- 支援高速輸送帶上的高速Pick & Place
- 有助於降低托架成本及減少機器人震動
- 可動範圍最大直徑1130mm
- 可動範圍垂直方向425mm
- 最大可運送重量8kg
- 本體重量52kg



規格

商品名稱			Hornet			
			565			
			3軸		4軸	
			標準	IP65/67	標準	IP65/67
型號			1720□-45600型	1720□-45610型	1720□-45604型	1720□-45614型
安裝方法			吊掛型			
可動範圍	X、Y軸（行程）		1130mm			
	Z軸（行程）		425mm			
	θ軸（旋轉角度）		—		±360°	
最大可運送重量			8kg		3kg	
重複精度			±0.10mm			
週期 （連續動作無限制） （20℃ 穩定狀態）	可運送重量 0.1kg		0.32s * 1		0.35s * 1	
	可運送重量 1.0kg		0.34s * 1		0.37s * 1	
	可運送重量 3.0kg		0.38s * 1		0.42s * 1	
電源規格			DC24V：6A AC200～240V：10A、單相			
保護構造	本體	上面	IP20	IP65	IP20	IP65
		下面	IP65			
	平台、手臂		IP67			
使用環境	使用環境溫度		1～40℃			
	使用環境濕度		5～90%（無結露）			
重量			52kg			
基本構成	控制器		eAIB			
	標準搭載I/O（Input/Output）		12/8			
	輸送帶追蹤輸入		2			
	RS-232C序列通訊埠		1			
	控制環境		ACE、PackXpert、ePLC			
	ACE Sight		○			
	ePLC連接		○			
	ePLCIO		○			
連接控制器 *2			SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *3			

*1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）

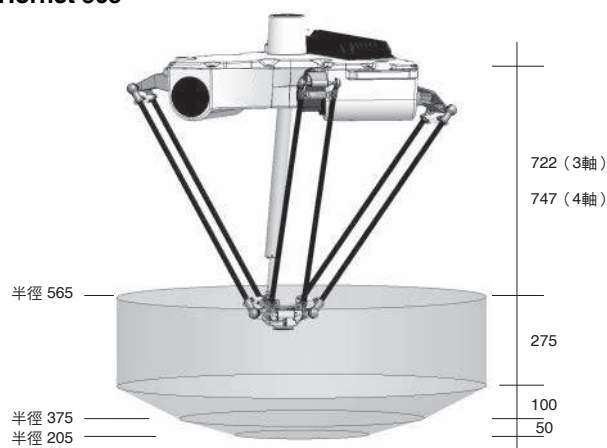
*2. 請依照用途選擇控制器。

*3. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

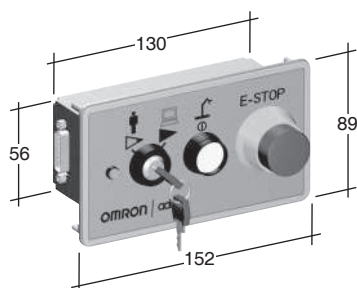
外觀尺寸

(單位：mm)

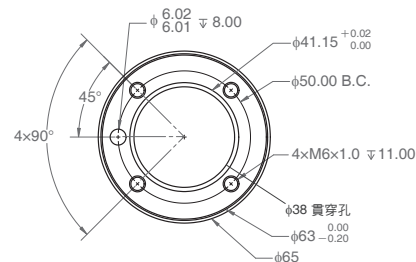
Hornet 565



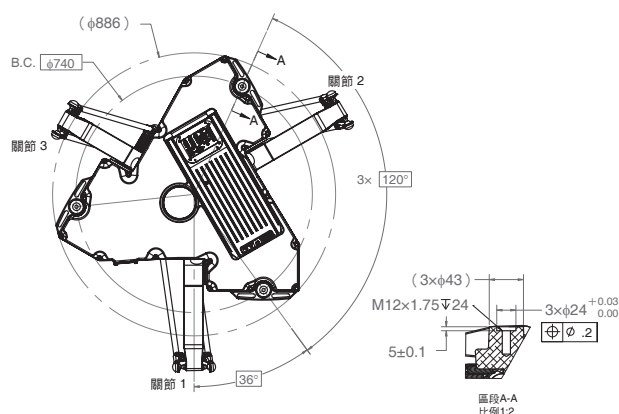
前面板



凸緣



覆蓋面積



機器人套件型號/附屬品

類型	Hornet		Hornet (Add on)	
IP	標準	IP65/67	標準	IP65/67
Hornet 565 3軸	17201-45600型	17201-45610型	17203-45600型	17203-45610型
Hornet 565 4軸	17201-45604型	17201-45614型	17203-45604型	17203-45614型
概要	Robot、eAIB (控制器內建放大器)		Robot、eAIB (控制器內建放大器)、各種連接纜線	
用途	適用於使用單體機器人的套件型號		用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有 SmartController EX 的套件型號	
附屬品	- eAIB XSYSTEM 纜線組件 1.8m (13323-000) - 前面板 (90356-10358)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件 1.8m (13323-000) - 前面板 (90356-10358) - 纜線密封套件 (08765-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件 1.8m (13323-000) - eAIB XSYS纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件 1.8m (13323-000) - eAIB XSYS纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (08765-000)

Quattro 650H/HS

實現高速高精度 4軸並聯型機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 利用4軸手臂平均分散機器人的負載
- 實現高速高精度的運送及組裝
- 為支援Multi-Hand（可拾取多個物品），設計較高的可運送重量
- 支援高速輸送帶上的高速Pick & Place
- 符合美國農業部衛生標準，可防止異物混入產品中
- 可動範圍最大直徑1300mm
- 可動範圍垂直方向500mm
- 最大可運送重量15kg
- 本體重量117kg



規格

商品名稱			Quattro		
			650		
			H		HS
			標準	IP65/67	標準
型號			1721□-2600□型	1721□-2602□型	1721□-2601□型
軸數			4		
安裝方法			吊掛型		
可動範圍	X、Y軸（行程）		1300mm		
	Z軸（行程）		500mm		
	θ軸（旋轉角度）		0°（fixed）（P30）		
			±46.25°（P31）		
			±92.5°（P32）		
			±185°（P34）		
最大可運送重量			6kg（P30：15kg）		3kg（P30：12kg）
重複精度			±0.10mm		
週期 （連續動作無限制） （20℃ 穩定狀態）	可運送重量 0.1kg		0.30s * 1、0.46s * 2		0.39s * 1、0.55s * 2
	可運送重量 1.0kg		0.36s * 1、0.47s * 2		0.41s * 1、0.58s * 2
	可運送重量 2.0kg		0.37s * 1、0.52s * 2		0.42s * 1、0.59s * 2
	可運送重量 4.0kg		0.41s * 1、0.58s * 2		
	可運送重量 6.0kg		0.43s * 1、0.61s * 2		
電源規格			DC24V：11A（eAIB、SmartController） AC200～240V：10A、單相		
保護構造	本體	上面	IP20	IP65	IP66
		下面	IP65	IP65	IP66
		平台、手臂	IP67		
使用環境	使用環境溫度		1～40℃		
	使用環境濕度		5～90%（無結露）		
重量			117kg		
USDA認證			—		○
基本構成	控制器		SmartController EX		
	標準搭載I/O（Input/Output）		12/8		
	輸送帶追蹤輸入		4		
	RS-232C序列通訊埠		1		
	控制環境		ACE、PackXpert、ePLC		
	ACE Sight		○		
	ePLC連接		○		
	ePLCIO		○		
連接控制器 * 3			SmartController EX、NJ/NX/NY系列 * 4		

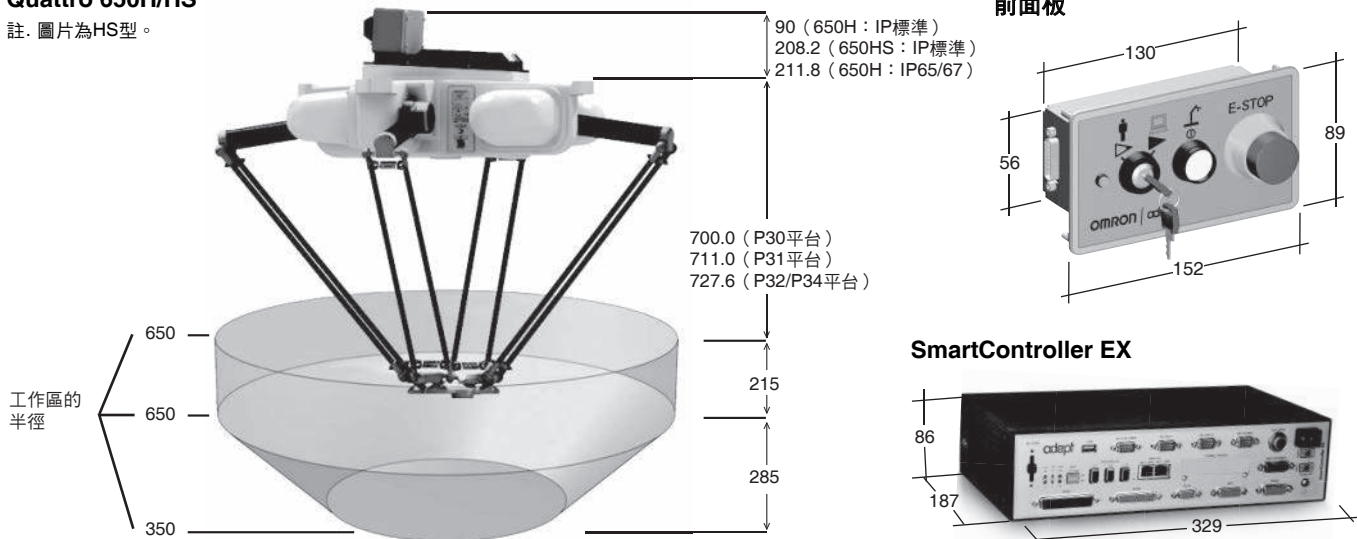
- * 1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）
 * 2. Extended cycle（25mm上升、700mm水平移動、25mm下降）
 * 3. 請依照用途選擇控制器。
 * 4. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

外觀尺寸

(單位：mm)

Quattro 650H/HS

註. 圖片為HS型。



可選擇以下四種旋轉角度不同的平台。

外觀				
類型	P30	P31	P32	P34
旋轉角度	固定	±46.25°	± 92.5°	±185°
最大可運送重量	H：15kg、HS：12kg	H：6Kg、HS：3kg	H：6kg、HS：3kg	H：6kg、HS：3kg

註. 平台的外觀為H型。HS型為不銹鋼。

機器人套件型號/附屬品

類型	Quattro with EX Controller			Quattro (Add on)		
IP	標準 (H)	標準 (HS)	IP65/67	標準 (H)	標準 (HS)	IP65/67
Quattro P30	17214-26000型	17214-26010型	17214-26020型	17213-26000型	17213-26010型	17213-26020型
Quattro P31	17214-26001型	17214-26011型	17214-26021型	17213-26001型	17213-26011型	17213-26021型
Quattro P32	17214-26002型	17214-26012型	17214-26022型	17213-26002型	17213-26012型	17213-26022型
Quattro P34	17214-26004型	17214-26014型	17214-26024型	17213-26004型	17213-26014型	17213-26024型
概要	Robot、eAIB (放大器)、SmartController EX、各種連接纜線			Robot、eAIB (放大器)、各種連接纜線		
用途	為了建構機器人單體或複數機器人系統的套件型號			用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號		
附屬品	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - SmartController EX (09200-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - 前面板 (90356-10358) - eV+ license to connect to controller (14529-103)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - SmartController EX (09200-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - 前面板 (90356-10358) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (09564-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - SmartController EX (09200-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - 前面板 (90356-10358) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (08765-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (09564-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (08765-000)	

Quattro 800H/HS

實現高速高精度 4軸並聯型機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 利用4軸手臂平均分散機器人的負載
- 實現高速高精度的運送及組裝
- 為支援Multi-Hand（可拾取多個物品），設計較高的可運送重量
- 支援高速輸送帶上的高速Pick & Place
- 符合美國農業部衛生標準，可防止異物混入產品中
- 可動範圍最大直徑1600mm
- 可動範圍垂直方向500mm
- 最大可運送重量10kg
- 本體重量117kg



規格

商品名稱			Quattro		
			800		
			H		HS
			標準	IP65/67	標準
型號			1721□-2630□型	1721□-2632□型	1721□-2631□型
軸數			4		
安裝方法			吊掛型		
可動範圍	X、Y軸（行程）		1600mm		
	Z軸（行程）		500mm		
	θ軸（旋轉角度）	0°（fixed）（P30）			
		±46.25°（P31）			
		±92.5°（P32）			
		±185°（P34）			
最大可運送重量			4kg（P30：10kg）		1kg（P30：7kg）
重複精度			±0.10mm		
週期 （連續動作無限制） （20℃ 穩定狀態）	可運送重量 0.1kg		0.33s * 1、0.48s * 2		
	可運送重量 1.0kg		0.38s * 1、0.50s * 2		0.45s * 1、0.62s * 2
	可運送重量 2.0kg		0.40s * 1、0.55s * 2		
	可運送重量 4.0kg		0.45s * 1、0.62s * 2		
電源規格			DC24V：11A（eAIB、SmartController） AC200～240V：10A、單相		
保護構造	本體	上面	IP20	IP65	IP66
		下面	IP65	IP65	IP66
平台、手臂			IP67		
使用環境	使用環境溫度		1～40℃		
	使用環境濕度		5～90%（無結露）		
重量			117kg		
基本構成	控制器		SmartController EX		
	標準搭載I/O（Input/Output）		12/8		
	輸送帶追蹤輸入		4		
	RS-232C序列通訊埠		3		
	控制環境		ACE、PackXpert、ePLC		
	ACE Sight		○		
	ePLC連接		○		
	ePLCIO		○		
連接控制器 *3			SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *4		

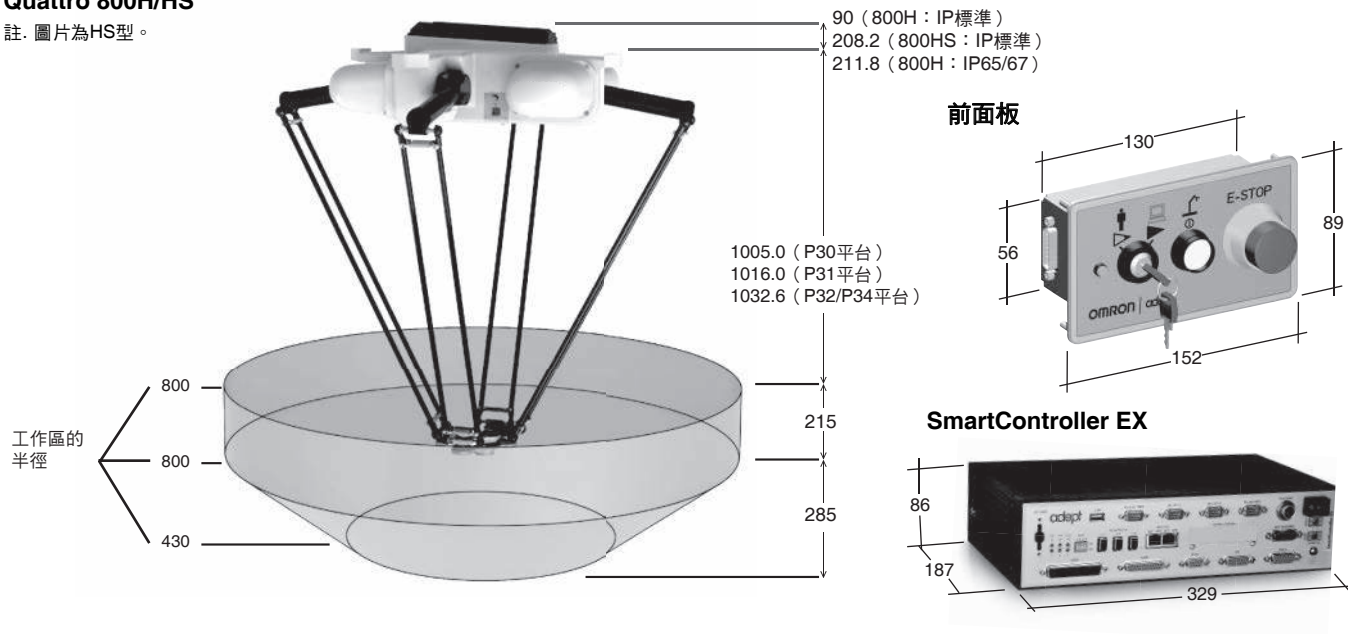
- * 1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）
 * 2. Extended cycle（25mm上升、700mm水平移動、25mm下降）
 * 3. 請依照用途選擇控制器。
 * 4. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

外觀尺寸

(單位：mm)

Quattro 800H/HS

註：圖片為HS型。



可選擇以下四種旋轉角度不同的平台。

外觀				
類型	P30	P31	P32	P34
旋轉角度	固定	$\pm 46.25^\circ$	$\pm 92.5^\circ$	$\pm 185^\circ$
最大可運送重量	H：10kg、HS：7kg	H：4kg、HS：1kg	H：4kg、HS：1kg	H：4kg、HS：1kg

註：平台的外觀為H型。HS型為不銹鋼。

機器人套件型號/附屬品

類型	Quattro with EX Controller			Quattro (Add on)		
IP	標準 (H)	標準 (HS)	IP65/67	標準 (H)	標準 (HS)	IP65/67
Quattro P30	17214-26300型	17214-26310型	17214-26320型	17213-26300型	17213-26310型	17213-26320型
Quattro P31	17214-26301型	17214-26311型	17214-26321型	17213-26301型	17213-26311型	17213-26321型
Quattro P32	17214-26302型	17214-26312型	17214-26322型	17213-26302型	17213-26312型	17213-26322型
Quattro P34	17214-26304型	17214-26314型	17214-26324型	17213-26304型	17213-26314型	17213-26324型
概要	Robot、eAIB (放大器)、SmartController EX、各種連接纜線			Robot、eAIB (放大器)、各種連接纜線		
用途	為了建構機器人單體或複數機器人系統的套件型號			用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號		
附屬品	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - SmartController EX (09200-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - 前面板 (90356-10358) - eV+ license to connect to controller (14529-103)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - SmartController EX (09200-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - 前面板 (90356-10358) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (09564-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - SmartController EX (09200-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - 前面板 (90356-10358) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (08765-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (09564-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (08765-000)	- eAIB XSYSTEM 纜線組件1.8m (13323-000) - eAIB XSYS 纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394 纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103) - 纜線密封套件 (08765-000)

Cobra 450

運送用/組裝用/精密加工/黏接用
中型水平多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由Ethernet，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 適合精密組裝的重複定位精度
- 即使裝上鎖螺絲或黏接用具，亦具備充足的有效負荷
- 機器人的覆蓋面積透過將控制器與本體分離而降至最低
- 電源/信號纜線與機器人合而為一
- 伸長長度450mm
- 最大可運送重量5kg
- 本體重量29kg



規格

商品名稱		Cobra
尺寸		450
型號		1720□-14500型
軸數		4
安裝方法		地面型
手臂長度		450mm
最大可運送重量		5kg
重複精度	XY	±0.02mm
	Z	±0.01mm
	θ	±0.005°
動作角度	J1	±125°
	J2	±145°
	J3	200mm
	J4	±360°
最大慣性力矩	J4	450kg cm ²
動作速度	J1	450°/s
	J2	720°/s
	J3	1100mm/s
	J4	1940°/s
週期 （*1、有效負荷2.0kg）	連續動作有限制	0.49s
	連續動作無限制	0.64s
電源規格		DC24V：6A AC200~240V：10A、單相
保護構造		IP20
潔淨等級		—
使用環境	使用環境溫度	5~40°C
	使用環境濕度	35~90%（無結露）
重量		29kg
基本構成	控制器	eMotionBlox-40M
	標準搭載I/O（Input/Output）	12/8
	輸送帶追蹤輸入	2
	RS-232C序列通訊埠	1
	控制環境	ACE、PackXpert、ePLC
	ACE Sight	○
	ePLC連接	○
	ePLC I/O	○
連接控制器 *2		eMotionBlox-40R、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

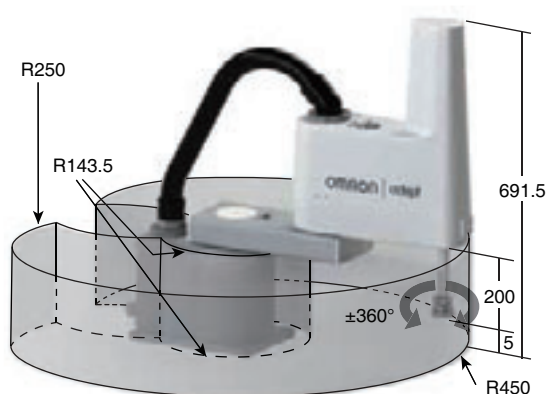
*1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）（單位：秒、環境溫度20°C）

*2. 請依照用途選擇控制器。

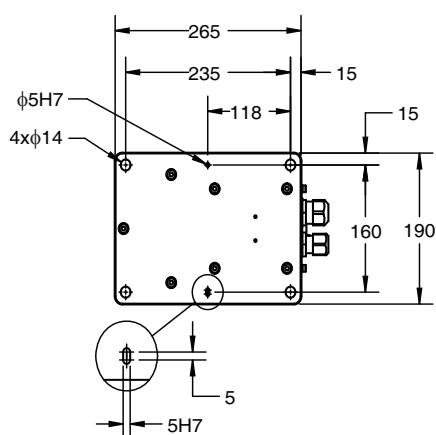
外觀尺寸

(單位：mm)

Cobra 450



覆蓋面積

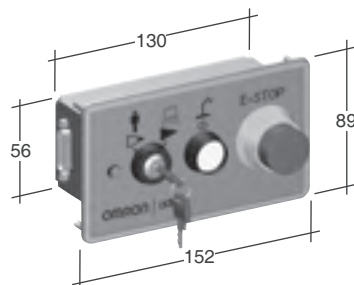


eMotionBlox-40M

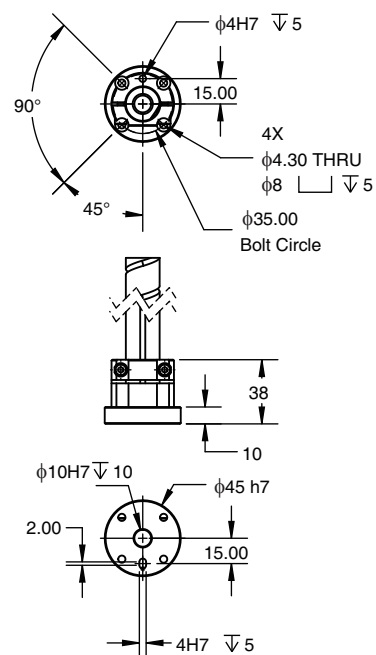


重量：9.3kg

前面板（選配）



凸緣



機器人套件型號/附屬品

類型	Cobra 450	Cobra 450 (Add on)
Cobra 450	17201-14500型	17203-14500型
概要	Robot、eMotionBlox（控制器內建放大器）	Robot、eMotionBlox（控制器內建放大器）、各種連接纜線
用途	適用於使用單體機器人的套件型號	用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號
附屬品	eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000）	• eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） • eAIB XSYS纜線 4.5m（11585-000） • DB9 splitter (00411-000) • IEEE 1394纜線 4.5m（13632-045） • eV+ license to connect to controller (14529-103)

Cobra 500

運送用/組裝用/精密加工/黏接用 中型水平多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由Ethernet，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 適合精密組裝的重複定位精度
- 即使裝上鎖螺絲或黏接用具，亦具備充足的有效負荷
- 將控制器與機器人本體分離，使機器人底座架設面積降至最低
- 電源/訊號線與機器人一體化
- 手臂長500mm
- 最大可運送重量5kg
- 本體重量29kg



規格

商品名稱		Cobra
尺寸		500
型號		1720□-15000型
軸數		4
安裝方法		地面型
手臂長度		500mm
最大可運送重量		5kg
重複精度	XY	±0.02mm
	Z	±0.01mm
	θ	±0.005°
動作角度	J1	±125°
	J2	±145°
	J3	200mm
	J4	±360°
最大慣性力矩	J4	450kg cm ²
動作速度	J1	450°/s
	J2	720°/s
	J3	1120mm/s
	J4	1940°/s
週期 （*1、有效負荷2.0kg）	連續動作有限制	0.51s
	連續動作無限制	0.60s
電源規格		DC24V：6A AC200~240V：10A、單相
保護構造		IP20
潔淨等級		—
使用環境	使用環境溫度	5~40°C
	使用環境濕度	35~90%（無結露）
重量		29kg
基本構成	控制器	eMotionBlox-40M
	標準搭載I/O（Input/Output）	12/8
	輸送帶追蹤輸入	2
	RS-232C序列通訊埠	1
	控制環境	ACE、PackXpert、ePLC
	ACE Sight	○
	ePLC連接	○
	ePLC I/O	○
連接控制器 *2		eMotionBlox-40R、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

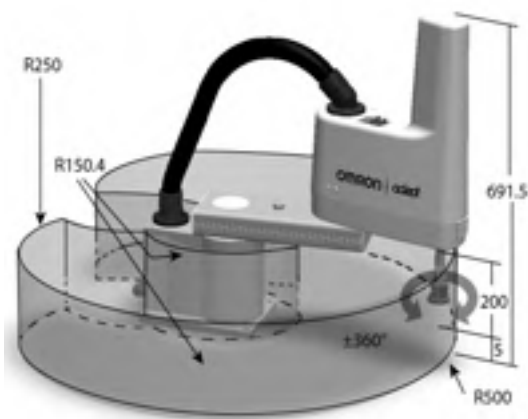
*1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）（單位：秒、環境溫度20°C）

*2. 請依照用途選擇控制器。

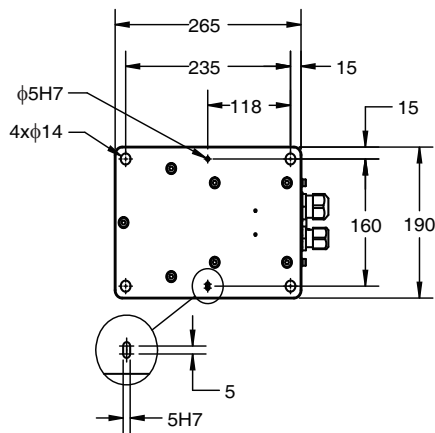
外觀尺寸

(單位：mm)

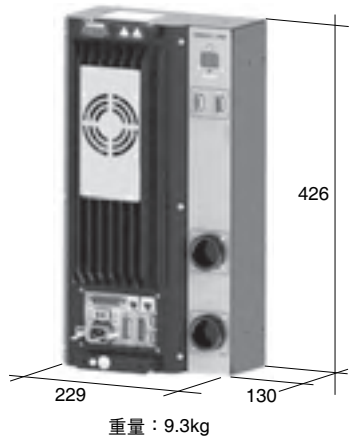
Cobra 500



覆蓋面積



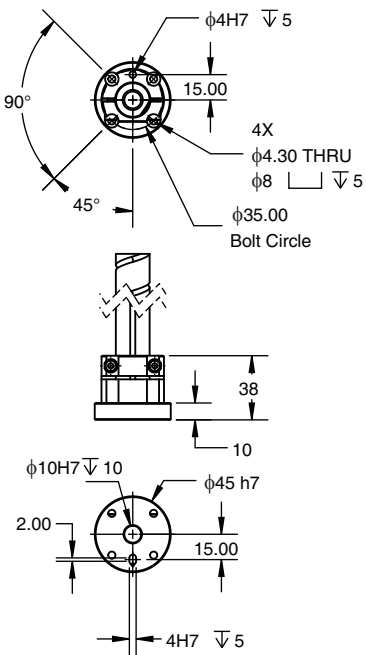
eMotionBlox-40M



前面板（選配）



凸緣



機器人套件型號/附屬品

類型	Cobra 500	Cobra 500 (Add on)
Cobra 500	17201-15000型	17203-15000型
概要	Robot、eMotionBlox（控制體內建放大器）	Robot、eMotionBlox（控制體內建放大器）、各種連接纜線
用途	適用於使用單體機器人的套件型號	用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號
附屬品	eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000）	• eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） • eAIB XSYS纜線 4.5m（11585-000） • DB9 splitter (00411-000) • IEEE 1394纜線 4.5m（13632-045） • eV+ license to connect to controller (14529-103)

Cobra 650

運送用/組裝用/精密加工/黏接用
中型水平多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由Ethernet，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 適合精密組裝的重複定位精度
- 即使裝上鎖螺絲或黏接用具，亦具備充足的有效負荷
- 將控制器與機器人本體分離，使機器人底座架設面積降至最低
- 電源/訊號線與機器人一體化
- 手臂長650mm
- 最大可運送重量5kg
- 本體重量31kg



規格

商品名稱		Cobra
	尺寸	650
型號		1720□-16500型
軸數		4
安裝方法		放置地面型
手臂長度		650mm
最大可運送重量		5kg
重複精度	XY	±0.02mm
	Z	±0.01mm
	θ	±0.005°
動作角度	J1	±125°
	J2	±145°
	J3	200mm
	J4	±360°
最大慣性力矩	J4	450kg cm ²
動作速度	J1	450°/s
	J2	720°/s
	J3	1120mm/s
	J4	1940°/s
週期 （*1、有效負荷2.0kg）	連續動作有限制	0.43s
	連續動作無限制	0.60s
電源規格		DC24V：6A AC200～240V：10A、單相
保護構造		IP20
潔淨等級		—
使用環境	使用環境溫度	5～40°C
	使用環境濕度	35～90%（無結露）
重量		31kg
基本構成	控制器	eMotionBlox-40M
	標準搭載I/O（Input/Output）	12/8
	輸送帶追蹤輸入	2
	RS-232C序列通訊埠	1
	控制環境	ACE、PackXpert、ePLC
	ACE Sight	○
	ePLC連接	○
	ePLC I/O	○
連接控制器 *2		eMotionBlox-40R、SmartController EX、NJ/NX/NY系列

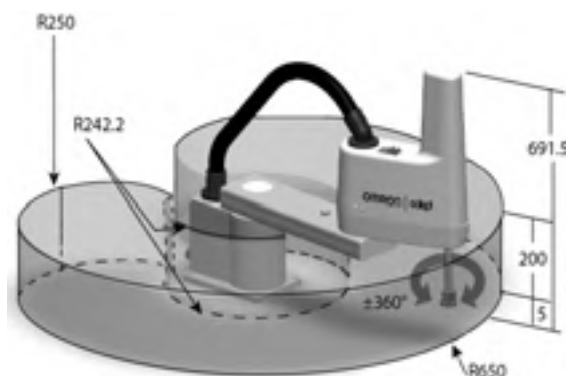
*1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）（單位：秒、環境溫度20°C）

*2. 請依照用途選擇控制器。

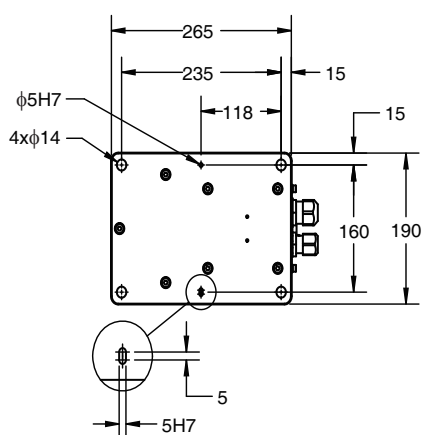
外觀尺寸

(單位：mm)

Cobra 650



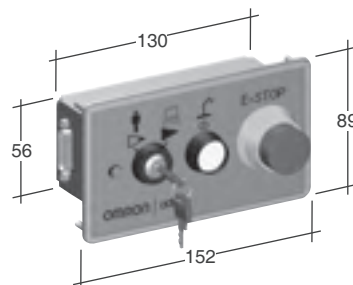
覆蓋面積



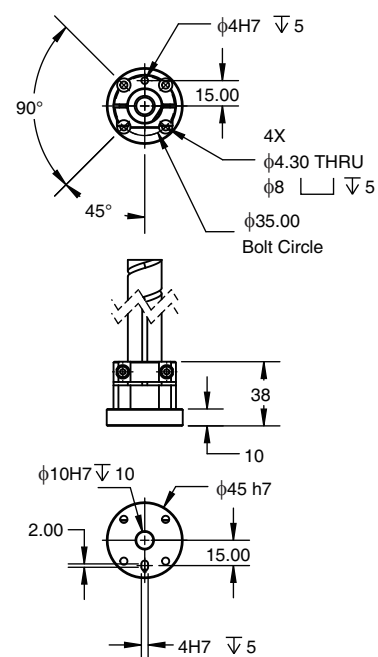
eMotionBlox-40M



前面板 (選配)



凸緣



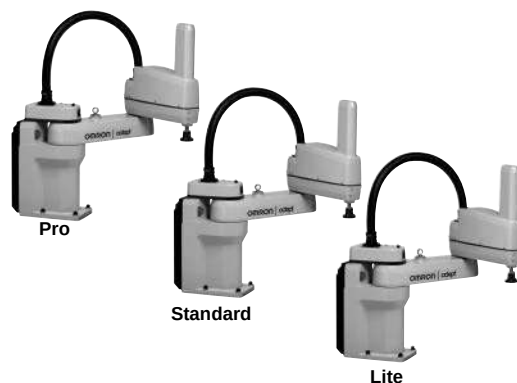
機器人套件型號/附屬品

類型	Cobra 650	Cobra 650 (Add on)
Cobra 650	17201-16500型	17203-16500型
概要	Robot、eMotionBlox (控制器內建放大器)	Robot、eMotionBlox (控制器內建放大器)、各種連接纜線
用途	適用於使用單體機器人的套件型號	用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有 SmartController EX的套件型號
附屬品	eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m (13323-000)	- eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m (13323-000) - eAIB XSYS纜線 4.5m (11585-000) - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394纜線 4.5m (13632-045) - eV+ license to connect to controller (14529-103)

eCobra 600 Lite/Standard/Pro

精密加工/組裝用/運送用 中型水平多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 實現適合精密組裝及運送的高重複精度
- 即使裝上鎖螺絲等各種工具亦具備充足的可運送重量
- 機器人內建伺服放大器與控制器，可節省配線
- 可配合應用選擇3種類型的機器人功能
- 手臂長600mm
- 最大可運送重量5.5kg
- 本體重量41kg



規格

商品名稱		eCobra					
		600					
		600 Lite		600 Standard		600 Pro	
		標準	支援無塵室	標準	支援無塵室	標準	支援無塵室
尺寸							
類型							
無塵室							
型號		17010-16000型	17010-16010型	1711□-16000型	1711□-16010型	1721□-16000型	1721□-16010型
軸數		4					
安裝方法		放置地面型					
手臂長度		600mm					
最大可運送重量		5.5kg					
重複精度	XY	±0.017mm					
	Z	±0.003mm					
	θ	±0.019°					
動作角度	J1	±105°					
	J2	±157.5°					
	J3	210mm					
	J4	±360°					
最大慣性力矩	J4	450kg cm ²					
動作速度	J1	386°/s					
	J2	720°/s					
	J3	1100mm/s					
	J4	1200°/s					
週期 (可運送重量2.0kg)	連續動作有限制	0.66s * 1		0.55s * 1		0.39s * 1	
	連續動作無限制	0.66s * 1		0.55s * 1		0.45s * 1	
電源規格		DC24V : 6A AC200~240V : 10A、單相					
保護構造		IP20					
潔淨等級		—	等級10	—	等級10	—	等級10
使用環境	使用環境溫度	5~40℃					
	使用環境濕度	5~90%（無結露）					
重量		41kg					
基本構成	控制器	eAIB					
	標準搭載I/O (Input/Output)	12/8、機器人電磁閥套件用輸出4					
	輸送帶追蹤輸入	—				2	
	RS-232C 序列通訊埠	—		1			
	控制環境	ACE、PackXpert、ePLC					
	ACE Sight	— * 2		○			
	ePLC連接	—		○			
	ePLCIO	—		○			
連接控制器 *3		—		SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *4			

* 1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）（單位：秒、環境溫度20℃）

* 2. Lite無法使用SmartVision MX。

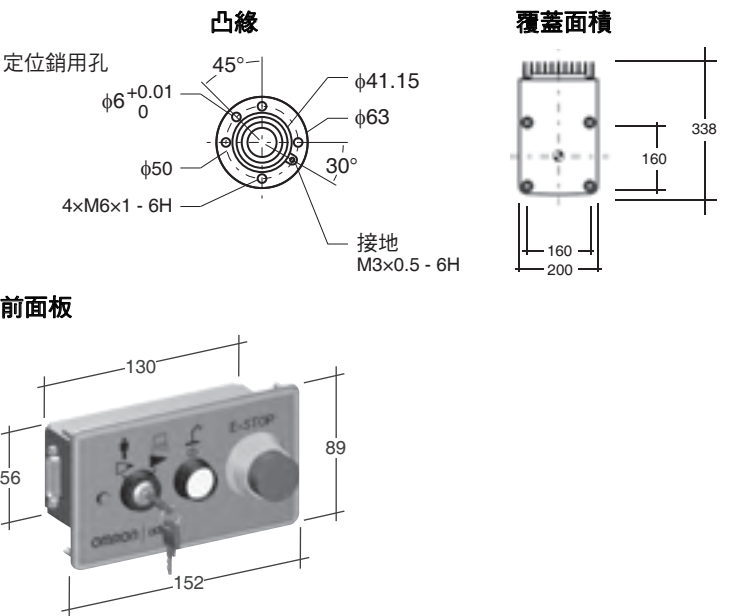
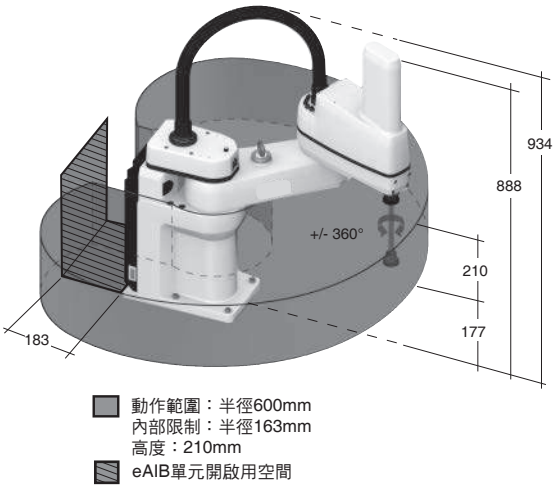
* 3. 請依照用途選擇控制器。

* 4. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

外觀尺寸

(單位：mm)

eCobra 600



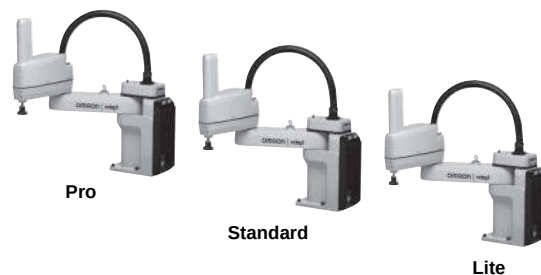
機器人套件型號/附屬品

類型	eCobra		eCobra (Add on)	
	標準	支援無塵室	標準	支援無塵室
eCobra 600 Lite	17010-16000型	17010-16010型	—	—
eCobra 600 Standard	17111-16000型	17111-16010型	17113-16000型	17113-16010型
eCobra 600 Pro	17211-16000型	17211-16010型	17213-16000型	17213-16010型
概要	Robot、eAIB（控制器內建放大器）		Robot、eAIB（控制器內建放大器）、各種連接纜線	
用途	適用於使用單體機器人的套件型號		用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有 SmartController EX 的套件型號	
附屬品	・ eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） ・ 前面板（90356-10358）		・ eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） ・ eAIB XSYS纜線 4.5m（11585-000） ・ DB9 splitter (00411-000) ・ IEEE 1394纜線 4.5m（13632-045） ・ eV+ license to connect to controller (14529-103)	

eCobra 800 Lite/Standard/Pro

精密加工/組裝用/運送用
大型水平多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 維持高重複精度並將觸及範圍擴大至800mm
- 即使裝上鎖螺絲等各種工具亦具備充足的可運送重量
- 機器人內建伺服放大器與控制器，可節省配線
- 可配合應用選擇3種類型的機器人功能
- 手臂長800mm
- 最大可運送重量5.5kg
- 本體重量43kg



規格

商品名稱		eCobra								
		800								
		800 Lite			800 Standard			800 Pro		
		標準	支援無塵室	IP65	標準	支援無塵室	IP65	標準	支援無塵室	IP65
型號		17010 -18000型	17010 -18010型	17010 -18030型	1711□ -18000型	1711□ -18010型	1711□ -18030型	1721□ -18000型	1721□ -18010型	1721□ -18030型
軸數		4								
安裝方法		放置地面型								
手臂長度		800mm								
最大可運送重量		5.5kg								
重複精度	XY	±0.017mm								
	Z	±0.003mm								
	θ	±0.019°								
動作角度	J1	±105°								
	J2	±157.5°								
	J3	210mm								
	J4	±360°								
最大慣性力矩	J4	450kg cm ²								
動作速度	J1	386°/s								
	J2	720°/s								
	J3	1100mm/s								
	J4	1200°/s								
週期 (可運送重量 2.0kg)	連續動作有限制	0.73s * 1			0.62s * 1			0.44s * 1		
	連續動作無限制	0.73s * 1			0.62s * 1			0.54s * 1		
電源規格		DC24V : 6A AC200~240V : 10A、單相								
保護構造		IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65	IP20	IP20	IP65
潔淨等級		—	等級10	—	—	等級10	—	—	等級10	—
使用環境	使用環境溫度	5~40℃								
	使用環境濕度	5~90%（無結露）								
重量		43kg								
基本構成	控制器	eAIB								
	標準搭載I/O (Input/Output)	12/8、機器人電磁閥套件用輸出4								
	輸送帶追蹤輸入	—						2		
	RS-232C 序列通訊埠	—			1					
	控制環境	ACE			ACE、PackXpert、ePLC					
	ACE Sight	— * 2			○					
	ePLC連接	—			○					
	ePLCIO	—			○					
連接控制器 *3		—			SmartController EX、NJ/NX/NY系列 * 4					

* 1. Adept Cycle（25mm上升、305mm水平移動、25mm下降）（單位：秒、環境溫度20°C）

* 2. Lite無法使用SmartVision MX。

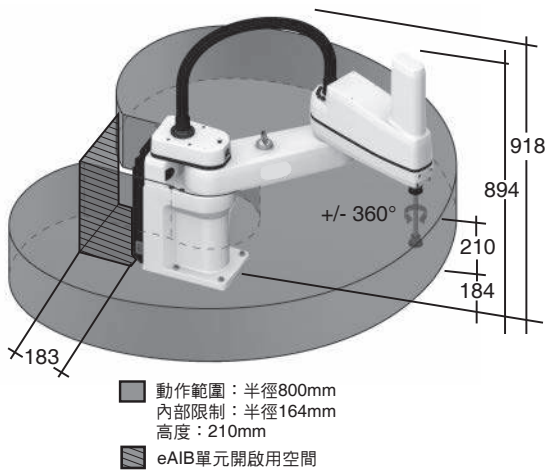
* 3. 請依照用途選擇控制器。

* 4. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

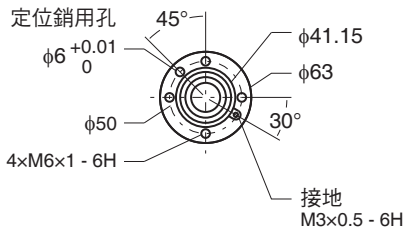
外觀尺寸

(單位：mm)

eCobra 800



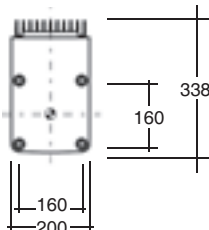
凸緣



前面板



覆蓋面積



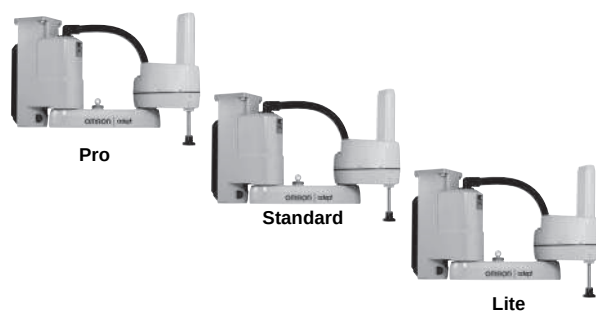
機器人套件型號/附屬品

類型	eCobra			eCobra (Add on)		
	無塵室/IP	標準	支援無塵室	標準	支援無塵室	IP65
eCobra 800 Lite		17010-18000型	17010-18010型	17010-18030型	—	—
eCobra 800 Standard		17111-18000型	17111-18010型	17111-18030型	17113-18000型	17113-18010型
eCobra 800 Pro		17211-18000型	17211-18010型	17211-18030型	17213-18000型	17213-18010型
概要	Robot、eAIB（控制器內建放大器）			Robot、eAIB（控制器內建放大器）、各種連接纜線		
用途	適用於使用單體機器人的套件型號			用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號		
附屬品	- eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m (13323-000) - 前面板（90356-10358）			- eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m (13323-000) - eAIB XSYS纜線 4.5m（11585-000） - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394纜線 4.5m（13632-045） - eV+ license to connect to controller (14529-103)		

eCobra 800 Inverted Lite/Standard/Pro

精密加工/組裝用/運送用
吊掛大型水平多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 可充分運用作業空間的吊掛型
- 即使裝上鎖螺絲等各種工具亦具備充足的可運送重量
- 機器人內建伺服放大器與控制器，可節省配線
- 可配合應用選擇3種類型的機器人功能
- 手臂長800mm
- 最大可運送重量5.5kg
- 本體重量51kg



規格

商品名稱		eCobra Inverted								
		800								
		800 Lite			800 Standard			800 Pro		
		標準	支援無塵室	IP65	標準	支援無塵室	IP65	標準	支援無塵室	IP65
尺寸		17010	17010	17010	1711□	1711□	1711□	1721□	1721□	1721□
類型		-18400型	-18410型	-18430型	-18400型	-18410型	-18430型	-18400型	-18410型	-18430型
無塵室/IP										
型號		17010	17010	17010	1711□	1711□	1711□	1721□	1721□	1721□
軸數		-18400型	-18410型	-18430型	-18400型	-18410型	-18430型	-18400型	-18410型	-18430型
安裝方法		4								
手臂長度		吊掛型								
最大可運送重量		800mm								
重複精度		5.5kg								
動作角度		±0.017mm								
最大慣性力矩		±0.003mm								
動作速度		±0.019°								
電源規格		±123.5°								
保護構造		±156.5°								
潔淨等級		210mm								
使用環境		±360°								
重量		450kg cm ²								
基本構成		386°/s								
連接控制器 * 2		720°/s								
		1100mm/s								
		1200°/s								
		DC24V : 6A								
		AC230V : 10A								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								
		IP20								
		IP20								
		IP65								

* 1. Lite無法使用SmartVision MX。

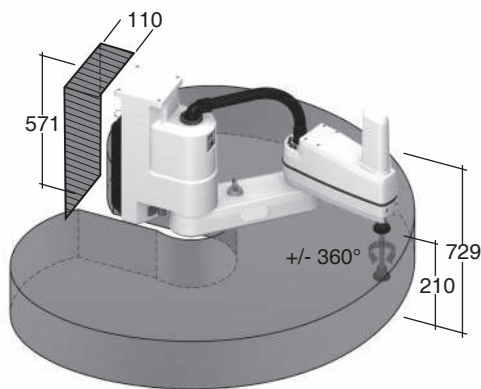
* 2. 請依照用途選擇控制器。

* 3. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

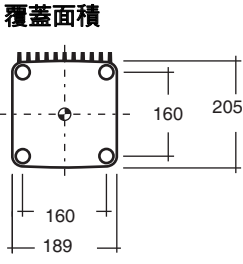
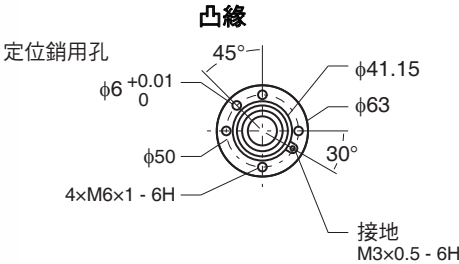
外觀尺寸

(單位：mm)

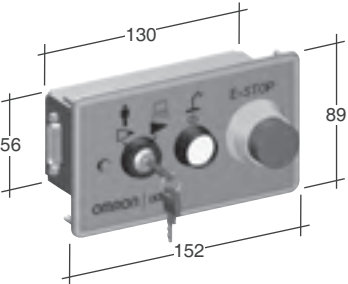
eCobra Inverted 800



- 動作範圍：半徑800mm
內部限制：半徑167mm
高度：210mm
- eAIB單元開啟用空間



前面板



機器人套件型號/附屬品

類型	eCobra			eCobra (Add on)		
	無塵室/IP	標準	支援無塵室	標準	支援無塵室	IP65
eCobra 800 Inverted Lite		17010-18400型	17010-18410型	17010-18430型	—	
eCobra 800 Inverted Standard		17111-18400型	17111-18410型	17111-18430型	17113-18400型	17113-18410型 17113-18430型
eCobra 800 Inverted Pro		17211-18400型	17211-18410型	17211-18430型	17213-18400型	17213-18410型 17213-18430型
概要	Robot、eAIB（控制器內建放大器）			Robot、eAIB（控制器內建放大器）、各種連接纜線		
用途	適用於使用單體機器人的套件型號			用於建構複數機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號		
附屬品	• eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m (13323-000) • 前面板（90356-10358）			• eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m (13323-000) • 前面板 (90356-10358) • 纜線密封套件 (09073-000)		

Viper 650

加工/組裝/運送用垂直多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 可透過診斷顯示，快速排除故障
- 可透過高解析度的絕對位置編碼器，進行高精度、超慢速追蹤
- 高效率、低慣性Harmonic Drives及輕量手臂，可實現最快的加速度
- 手臂長653mm
- 最大可運送重量5kg
- 本體重量34kg



規格

商品名稱		Viper		
		650		
尺寸		標準	支援無塵室	IP54/65
無塵室/IP				
型號		1720□ -36000型	1720□ -36020型	1720□ -36010型
軸數		6		
安裝方法		放置地面型/吊掛型		
手臂長度		653mm		
最大可運送重量		5kg		
重複精度	XYZ	±0.02mm		
動作角度	J1	±170°		
	J2	-190°、+45°		
	J3	-29°、+256°		
	J4	±190°		
	J5	±120°		
	J6	±360°		
最大慣性力矩	J4	0.295kgm ²		
	J5	0.295kgm ²		
	J6	0.045kgm ²		
動作速度	J1	328°/sec		
	J2	300°/sec		
	J3	375°/sec		
	J4	375°/sec		
	J5	375°/sec		
	J6	600°/sec		

商品名稱		Viper		
		650		
尺寸		標準	支援無塵室	IP54/65
無塵室/IP				
電源規格		DC24V : 6A AC200~240V : 10A、單相		
保護構造	本體	IP40	IP40	IP54
	關節 (4、5、6)	IP40	IP40	IP65
潔淨等級		—	等級10	—
使用環境	使用環境溫度	5~40°C		
	使用環境濕度	5~90%（無結露）		
重量		34kg		
cULus 規格		(○) *1		
基本構成	控制器	eMotionBlox-60R		
	標準搭載I/O (Input/Output)	12/8		
	輸送帶追蹤輸入	2		
	RS-232C 序列通訊埠	1		
	控制環境	ACE、PackXpert、ePLC		
	ACE Sight	○		
	ePLC連接	○		
	ePLCIO	○		
連接控制器 *2		eMotionBlox-60R、SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *3		

*1. 選配。

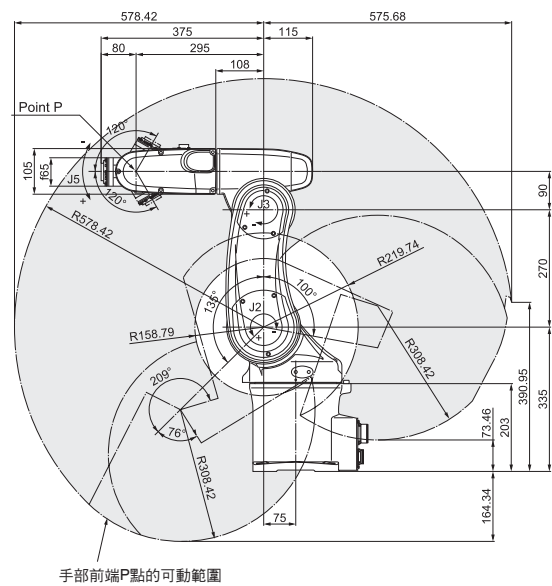
*2. 請依照用途選擇控制器。

*3. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

外觀尺寸

(單位：mm)

Viper 650



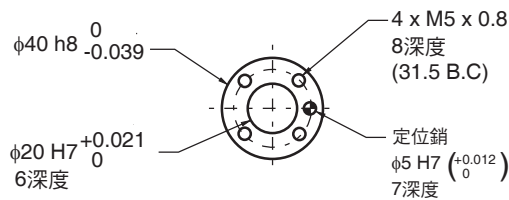
eMotionBlox-60R



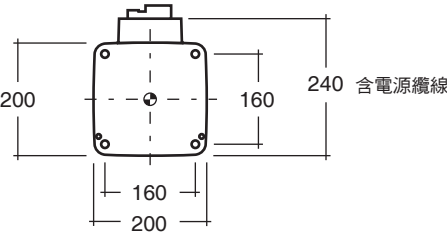
前面板



凸緣



覆蓋面積



機器人套件型號/附屬品

類型	Viper			Viper (Add on)		
	無塵室/IP	標準	支援無塵室	IP54/65	標準	支援無塵室
Viper 650		17201-36000型	17201-36020型	17201-36010型	17203-36000型	17203-36020型
概要		Robot、eMotionBlox（控制器內建放大器）			Robot、eMotionBlox（控制器內建放大器）、各種連接纜線	
用途		適用於使用單體機器人的套件型號			用於建構複雜機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號	
附屬品		• eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） • 前面板（90356-10358） • 手臂電源/信號纜線 4m（05020-000）			• eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） • eAIB XSYS纜線 4.5m（11585-000） • DB9 splitter (00411-000) • IEEE 1394纜線 4.5m（13632-045） • eV+ license to connect to controller（14529-103）	

Viper 850

加工/組裝/運送用垂直多關節機器人

- 可從NJ/NX/NY系列機械自動化控制器，經由乙太網路，以慣用的程式語言（IEC 61131-3）控制機器人
- 可透過診斷顯示，快速排除故障
- 可透過高解析度的絕對位置編碼器，進行高精度、超慢速追蹤
- 高效率、低慣性Harmonic Drives及輕量手臂，可實現最快的加速度
- 手臂長855mm
- 最大可運送重量5kg
- 本體重量36kg



規格

商品名稱		Viper		
		850		
	尺寸	標準	支援無塵室	IP54/65
型號	無塵室/IP	1720□ -38000型	1720□ -38020型	1720□ -38010型
軸數		6		
安裝方法		地面型/吊掛型		
手臂長度		855mm		
最大可運送重量		5kg		
重複精度	XYZ	±0.03mm		
動作角度	J1	±170°		
	J2	-190°、+45°		
	J3	-29°、+256°		
	J4	±190°		
	J5	±120°		
	J6	±360°		
最大慣性力矩	J4	0.295kgm ²		
	J5	0.295kgm ²		
	J6	0.045kgm ²		
動作速度	J1	250°/sec		
	J2	250°/sec		
	J3	250°/sec		
	J4	375°/sec		
	J5	375°/sec		
	J6	600°/sec		

商品名稱		Viper		
		850		
	尺寸	標準	支援無塵室	IP54/65
電源規格	無塵室/IP	DC24V : 6A AC200~240V : 10A、單相		
保護構造	本體	IP40	IP40	IP54
	關節 (4、5、6)	IP40	IP40	IP65
潔淨等級		—	等級10	—
使用環境	使用環境溫度	5~40°C		
	使用環境濕度	5~90%（無結露）		
重量		36kg		
cULus規格		—		
基本構成	控制器	eMotionBlox-60R		
	標準搭載I/O (Input/Output)	12/8		
	輸送帶追蹤輸入	2		
	RS-232C 序列通訊埠	1		
	控制環境	ACE、PackXpert、ePLC		
	ACE Sight	○		
	ePLC連接	○		
連接控制器 *1	ePLCIO	○		
		eMotionBlox-60R、SmartController EX、NJ/NX/NY系列 *2		

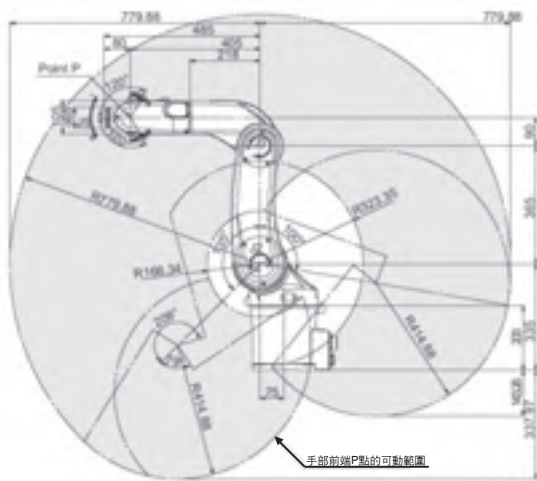
*1. 請依照用途選擇控制器。

*2. 連接NJ/NX/NY系列時，機器人的版本必須在 2.3.C以上。

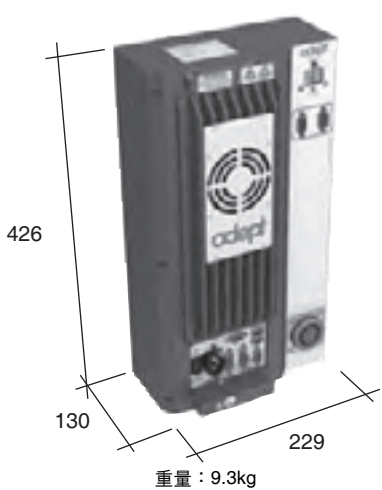
外觀尺寸

(單位：mm)

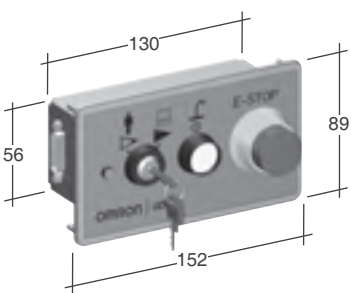
Viper 850



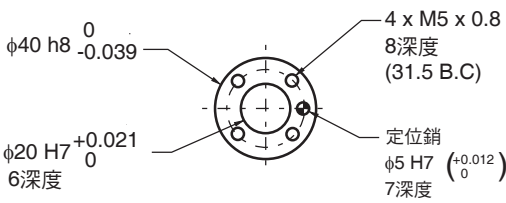
eMotionBlox-60R



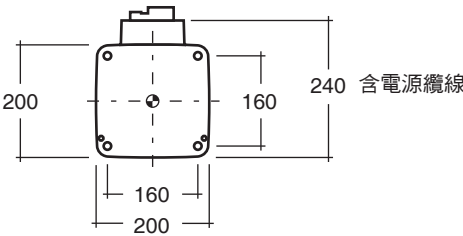
前面板



凸緣



覆蓋面積



機器人套件型號/附屬品

類型	Viper			Viper (Add on)		
	無塵室/IP	標準	支援無塵室	IP54/65	標準	支援無塵室
Viper 850		17201-38000型	17201-38020型	17201-38010型	17203-38000型	17203-38020型
概要		Robot、eMotionBlox（控制器內建放大器）			Robot、eMotionBlox（控制器內建放大器）、各種連接纜線	
用途		適用於使用單體機器人的套件型號			用於建構複雜機器人系統，將機器人新增至既有SmartController EX的套件型號	
附屬品		- eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） - 前面板（90356-10358） - 手臂電源/信號纜線 4m（05020-000）			- eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m（13323-000） - eAIB XSYS纜線 4.5m（11585-000） - DB9 splitter (00411-000) - IEEE 1394纜線 4.5m（13632-045） - eV+ license to connect to controller（14529-103）	

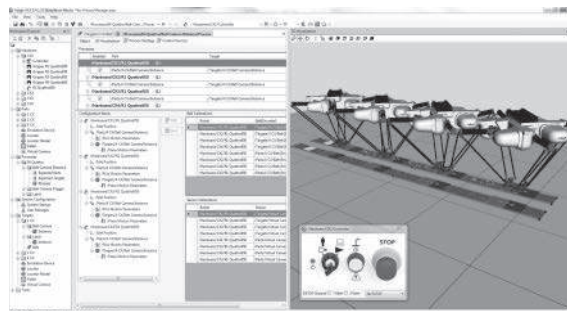
Automation Control Environment (ACE)

在機器人系統的組態設定方面，可實現革命性的生產力提升

ACE是一套支援軟體，可協助客戶在較短的作業時間內輕鬆建立機器人系統。

可輕鬆設定本公司的單獨或複數機器人系統。

- 使用ACE PackXpert，智慧整合包裝生產線的整體機器人系統，可輕鬆進行設計作業
- 自動產生可作為ACE PackXpert組態設定結果之基礎的機器人程式
- 可透過自訂功能，即可進行各種生產線組態設定，調整機器人的高負載平衡
- 在機器人的校準與教導方面，提供簡易使用的精靈介面
- 透過緊密整合的視覺選配（ACE Sight），可利用影像感測器進行輸送帶追蹤
- 可顯示製程的統計資料



ACE PackXpert

ACE PackXpert 是為了整合包裝生產線以及管理設備到操作等而設計的智慧型軟體。此軟體可用於組態設定包含機器人、視覺、輸送帶等具體項目的包裝應用。

Scalable

管理包裝生產線的所有機器人

Fast

以容易理解的GUI輕鬆建構應用程式

Reusable

可在各種應用程式中使用

Complete

亦可使用V+或C#調整控制內容

Versatile

無需冗長的程式設計

Visual

以3D呈現容易理解的內容



註. 使用ACE PackXpert建構應用時，SmartContoler EX與eAIB/eMotionBlox的機器人動作時間不同。

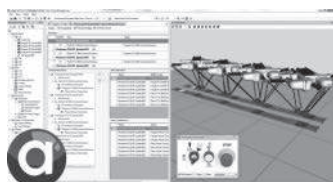
ACE授權組成

授權	說明
ACE PackXpert	使ACE PackXpert軟體有效。
ACE Sight Vision Software	使ACE Sight的功能有效。

註. 若不使用PackXpert（精靈）、視覺系統，在建立機器人程式時不需要ACE授權。

動作環境

項目	系統要求
作業系統（OS）	Windows Vista（32位元版）/Windows 7（32位元版/64位元版）/Windows 8（32位元版/64位元版）/Windows 8.1（32位元版/64位元版）/Windows 10（32位元版/64位元版）
CPU	建議使用Intel® Core™ i7或以上
主記憶體	2GB以上（建議8GB以上）
顯示記憶體	512MB以上
硬碟	1GB以上的可用空間
顯示器	XGA 1,024×768、1,600萬色 WXGA 1,280×800以上
通訊埠	USB（授權金鑰用）、乙太網路連接埠
支援語言	日文、英文、德文、中文（簡體）



Automation Control Environment (ACE)

ACE是一套支援軟體，可協助客戶在較短的作業時間內輕鬆建立機器人系統。
可從本公司網站下載。
<http://www.fa.omron.co.jp/robot-tool>

SmartController EX

搭載控制機器人必要的功能及 高速處理性能之高效能機器人控制器

- 最多可同時控制4台機器人
- 搭載Gigabit乙太網路通訊
- 可提供輸入12點/輸出8點的輸出與輸入
- 小型尺寸的設計可縮小架設面積
- 與組態設定工具（ACE）結合以支援複雜的機構控制



規格

項目	規格
型號	19300-000型
接地方法	D類接地
外觀（高×深×寬）	86mm×187mm×329mm
重量	2.6kg
電源	DC24V±10%
消耗電源	5A
消耗電力	120W
使用環境	使用環境溫度
	5～40℃
使用環境	使用環境濕度
	5～90%（無結露）
安裝	平面安裝、機架安裝、堆棧安裝、桌上置放
通訊埠	RS-232（115kbps）、RS422/485、Gigabit乙太網路、DeviceNet
標準搭載I/O（Input/Output）	12/8
輸送帶追蹤輸入	4

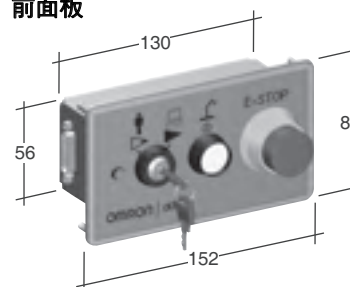
外觀尺寸

（單位：mm）

SmartController EX



前面板



註. Front Panel附屬於
SmartController EX

擴充I/O

輸入部規格

項目	規格
型號	90356-30200/-30100/-40100型
ON電壓	10V以上
OFF電壓	3V以下
OFF電流	0.5mA
輸入電流	2.5mA以上 7.5mA以下
ON延遲時間	最大5μs
OFF延遲時間	最大5μs
絕緣方式	光耦合器絕緣
I/O電源消耗電流	6mA以下（電源電壓24V時）

輸出部規格

項目	規格
型號	90356-30200/-30100/-40100型
額定輸出電流	700mA/點
最大輸出電流	2.5A 環境溫度50℃ 3.7mA 環境溫度25℃
ON延遲時間	最大100μs
OFF延遲時間	最大150μs

最適合機器人應用且 具有高可靠性的影像感測器系統

- 無風扇架構
- 最多可同時連接8台攝影機
- 可進行高解析度、高幀率的影像處理
- 可利用專用軟體（ACE Sight）輕鬆檢測及檢查工件
- 可透過GigE PoE及USB3.0支援各種攝影機
- 廣範圍的作業溫度並採用SSD以確保高可靠性



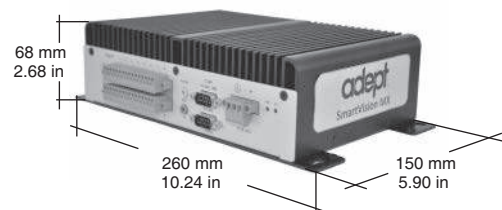
規格

項目		規格
型號		14189-901型
接地方法		D類接地
外觀（高×深×寬）		68mm×150mm×260mm
重量		2.16kg
處理器		Intel® Core™ i7
記憶體		8 GB DDR3 RAM
電源		DC10～32V
消耗電流		4.2A（DC24V時）、最大消耗電流7.0A（使用4台攝影機時）
消耗電力		DC9～36V
使用環境	使用環境溫度	0～50℃
	使用環境濕度	5～90%（無結露）
通訊埠	Ethernet	Gigabit Ethernet×2、Gigabit Ethernet PoE（含供電功能）×4 1個連接埠15.7W
	USB	USB3.0×4、USB2.0×2
	顯示器	DVI-D×1（最高1920×1200、60Hz）、DVI-I×1（最高2048×1536、75Hz）

外觀尺寸

（單位：mm）

SmartVision MX



硬體鎖



註. 請將ACE授權附屬的「硬體鎖」插入SmartVision MX本體的USB連接埠使用。

攝影機產品系列

	GigE類型						
							
型號	24114-101型	24114-200型	24114-201型	24114-250型	24114-251型	24114-300型	24114-301型
影像擷取元件	1/4 吋 CCD	1/3 吋 CCD	1/3 吋 CCD	1/1.8 吋 CMOS	1/1.8 吋 CMOS	1 吋 CMOS	1 吋 CMOS
有效畫素	640(H) × 480(V)	1296(H) × 996(V)	1296(H) × 996(V)	1600(H) × 1200(V)	1600(H) × 1200(V)	2048(H) × 2048(V)	2046(H) × 2046(V)
彩色/單色	色	單	色	單	色	單	色
幀率	120fps	30fps	30fps	60fps	60fps	25fps	25fps
觸發輸入	・ 軟體觸發 ・ 外部觸發			・ 軟體觸發		・ 軟體觸發 ・ 外部觸發	
I/F	Gigabit乙太網路（1Gbit/s）						
鏡頭接環	・ C Mount ・ CS Mount			・ C Mount			
電源電壓	PoE或12VDC						
消耗電力 （Poe/AUX）	2.3W/2.0W	2.5/2.2W		3.0W		2.8W/2.5W	
重量	約90g						
附屬纜線	攝影機纜線（GigE Cat.6）10m 電源I/O纜線 10m			18472-000型 09454-610型			

T20教導器

基於現場作業便利性與人體工學的設計

- 於工業地板面上，從1.5m之高度墜落測試合格
- 自訂訊息顯示功能
- 雙通道迴路緊急停止開關
- 背面搭載啟動開關
- 可調整背光與對比度



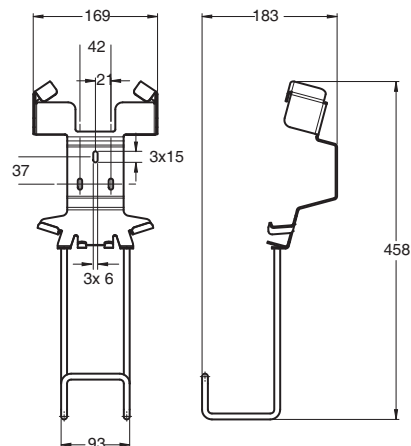
外觀尺寸

(單位：mm)

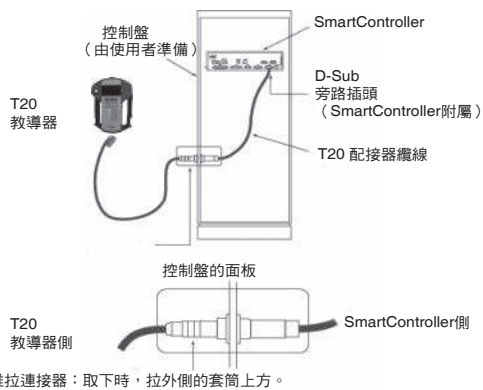
T20教導器



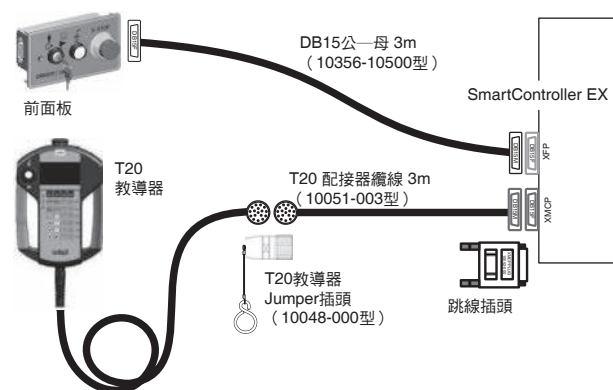
選配 壁掛安裝支架



與SmartController連接



面板與前面板的安裝



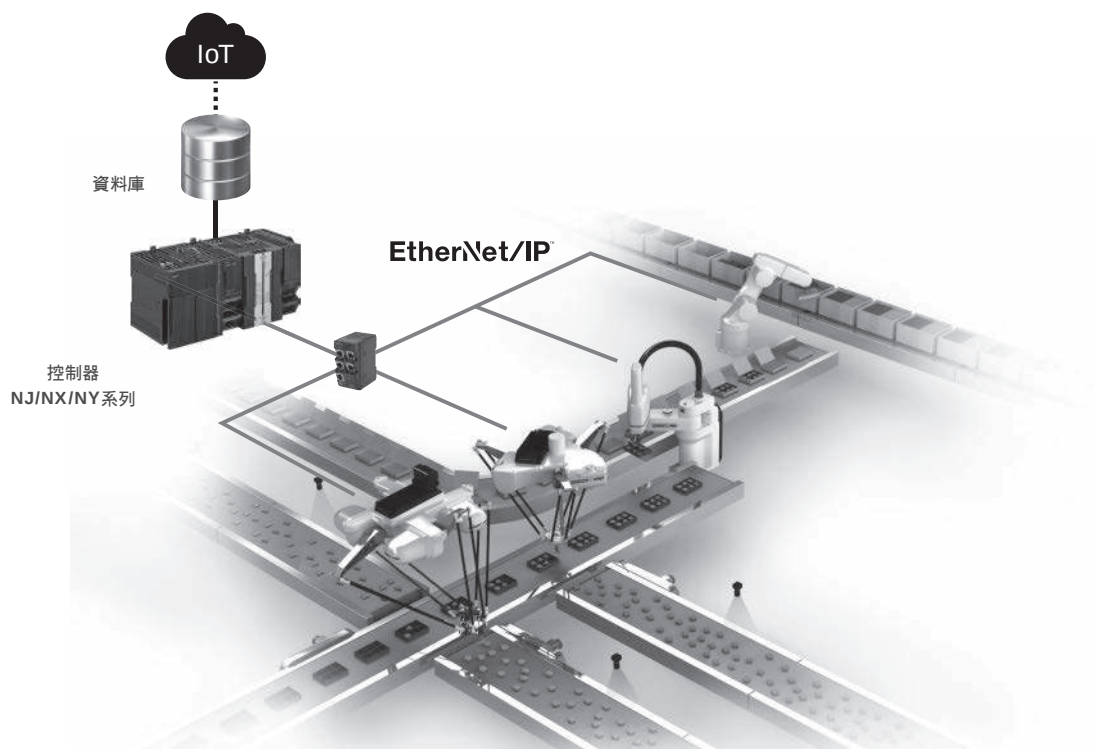
名稱	內容	附屬品	型號
教導器	T20教導器本體 附10m纜線	T20教導器Jumper插頭 T20配接器纜線 3m	10046-010
	T20教導器Jumper插頭		10048-000
	T20教導器壁掛安裝支架		10079-000
	T20配接器纜線 3m		10051-003

ePLC 機器人控制程式庫

無需學習機器人語言

從機械自動化控制器NJ/NX/NY系列直接控制

- 無論是並聯型、水平多關節或垂直多關節型，皆可用相同的命令、程式設計方法進行控制
- 可透過功能區塊（FB），以Ladder或ST語言程式控制機器人
- 統一管理機器人、控制器、周邊裝置的資料並使其可視化
- 機器人與NJ/NX/NY系列透過EtherNet/IP™連接*



* 依據機器人端控制器的種類而定，與NJ/NX/NY系列的通訊週期不同。若使用SmartController EX，通訊週期約比使用eAiB/eMotionBlox快15倍。

功能區塊（FB）規格

名稱	FB/FUN名稱	功能
工具座標系統設定	ARB_SetToolTransform	將工具座標系統轉換設定至機器人。
工具座標系統解除	ARB_ResetToolTransform	解除已設定於機器人的工具座標系統。
位置設定	ARB_DefineLocation	將位置資料登錄至機器人。
Palette設定	ARB_DefinePallet	將Palette資訊登錄至機器人。
解除異常	ARB_ResetRobotError	解除機器人所發生的異常。
機器人控制	ARB_RobotControl	進行機器人之主要設定與狀態的監視。
教導	ARB_TeachPosition	教導機器人現在的位置與組態設定。
輸出輸入訊號設定	ARB_InputOutputSignals	與機器人進行數位訊號之輸入輸出的通訊。
教導器控制	ARB_TeachPendantControl	傳送及接收連接至機器人之教導器的資訊。
取得鎖定值	ARB_ReadLatch	透過外部觸發器訊號的鎖定輸入，輸出機器人現在的位置。
動作開始	ARB_MoveCommand	透過直線插補或PTP動作，使機器人移動至目標位置。
拾放動作	ARB_PickAndPlaceCommand	透過門型動作，使機器人移動至目標位置。
JOG動作	ARB_Jog	讓指定的機器人關節或軸執行動作。
工具排列	ARB_AlignToolCommand	使機器人工具旋轉並對齊World座標系。
圓弧動作開始*	ARB_MoveArcCommand	沿著圓弧軌跡，使機器人移動至目標位置。
全圓動作開始*	ARB_MoveCircularCommand	以描繪通過指定2點的圓之方式，使機器人執行動作。
輸送帶定義*	ARB_DefineBelt	登錄輸送帶。
取得輸送帶鎖定值*	ARB_BeltReadLatch	以外部觸發器訊號的鎖定輸入，輸出輸送帶編碼器值。
輸送帶追蹤*	ARB_TrackBelt	可進行工件的追蹤。

* 程式庫版本 2.0 以上可使用。

對象型號

名稱		型號	版本
Adept 機器人控制程式庫		SYSMAC-XR009	—
機械自動化控制器 NJ/NX系列 CPU單元		NX701-□□□□/ NJ101-□□□□	Ver.1.10以上
		NJ501-□□□□/ NJ301-□□□□	Ver.1.01以上
		NX1P2-□□□□□□(1)	Ver.1.13以上
工業電腦平台 NY系列 IPC 機器控制器		NY5□□-1	Ver.1.12以上
自動化軟體 Sysmac Studio		SYSMAC-SE2□□□	Ver.1.15以上
並聯型機器人	Hornet 565	1720□-4560□	Ver.2.3.C以上
	Quattro 650H/HS、800H/HS	1720□-26□□□	Ver.2.3.C以上
水平多關節機器人	eCobra 600/800	17□□□-1□□□00	Ver.2.3.C以上
	Cobra 450/500/650	17201-1□□□00	—
垂直多關節機器人	Viper 650/850	1720□-36□□000	Ver.2.3.C以上



軟體功能程式庫 Sysmac Library

Sysmac Library是軟體功能程式庫，可用於機械自動化控制器 NJ/NX/NY系列的程式。
請從本公司網站下載，並安裝至自動化軟體 Sysmac Studio使用。
http://www.fa.omron.co.jp/sysmac_library

- Adept 機器人控制程式庫：無論是並聯型、水平多關節、垂直多關節型，任何類型的Omron Adept Technologies Inc. 製機器人，皆可用相同的命令、相同的程式設計方法，從機械自動化控制器 NJ/NX/NY系列直接控制。

AnyFeeder

排列/組裝散放零件用給料器

- 將散放零件以「翻轉」「前進」「後退」動作來分類，並用機器視覺進行挑選
- 藉由「翻轉」動作，機器人即可辨別零件之正反面，並進行挑選
- 藉由ACE軟體之精靈功能，可簡單設定AnyFeeder、視覺及機器人
- 將零件登錄於ACE軟體之配方管理中，便可支援多款品項
- 支援水平多關節機器人、多關節機器人、並聯型機器人全機種



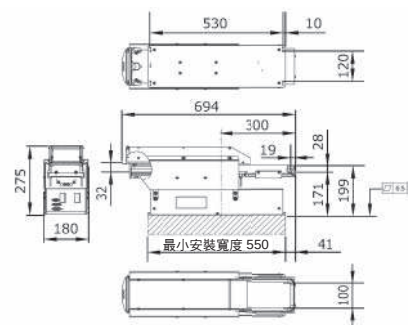
規格

商品名稱		SXM-100	SXM-140
FlexFactory公司型號		900-001-161	900-001-162
OMRON型號		09725-500型 *	18819-500型 *
進給區		100 x 134 mm	140 x 193 mm
建議工件	材質	金屬零件、樹脂零件（固體）	金屬零件、樹脂零件（固體）
	尺寸	30mm以下	40mm以下
	厚度	0.15mm以上	0.15mm以上
	重量	15g以下	25g以下
進給區最大承載工件重量		500 g	500 g
接頭	電力系統	1	1
	氣動系統	-	-
	序列通訊系統	1	1
重量		18 kg	22 kg
電源規格		24 VDC 10 A	24 VDC 10 A
使用電力容量（代表值）		100W（代表值）	100W（代表值）
空氣規格		-	-
驅動源		無刷伺服馬達130W x 2台	無刷伺服馬達130W x 2台
資料通訊I/F		RS232（D-SUB 9 接頭）	RS232（D-SUB 9 接頭）
使用環境	使用環境溫度	5 - 45 °C	5 - 45 °C
	使用環境濕度	5-90%（無結露）	5-90%（無結露）
使用材質	主要	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)
	給料器部	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)
	給料器表面分界部	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)
	上部零件供給部	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)

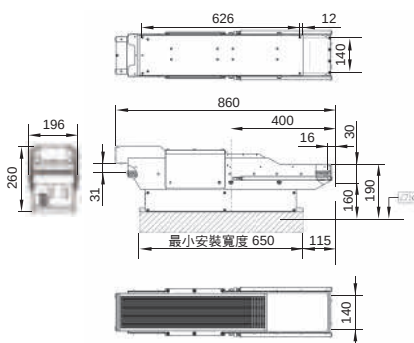
商品名稱		SX-240	SX-340
FlexFactory公司型號		900-001-164	900-001-165
OMRON型號		12480-500型 *	14269-500型 *
進給區		240 x 320 mm	340 x 453 mm
建議工件	材質	金屬零件、樹脂零件（固體）	金屬零件、樹脂零件（固體）
	尺寸	75mm以下	110mm以下
	厚度	0.5mm以上	0.5mm以上
	重量	60g以下	80g以下
進給區最大承載工件重量		1500 g	1500 g
接頭	電力系統	1	1
	氣動系統	1	1
	序列通訊系統	1	1
重量		50 kg	55 kg
電源規格		24 VDC 10 A	24 VDC 10 A
使用電力容量（代表值）		100W（代表值）	100W（代表值）
空氣規格		87 PSI / 0.6MPa（經過濾、不含油分之壓縮空氣）	87 PSI / 0.6MPa（經過濾、不含油分之壓縮空氣）
驅動源		無刷伺服馬達130W x 2台	無刷伺服馬達130W x 2台
資料通訊I/F		RS232（D-SUB 9 接頭）	RS232（D-SUB 9 接頭）
使用環境	使用環境溫度	5 - 45 °C	5 - 45 °C
	使用環境濕度	5-90%（無結露）	5-90%（無結露）
使用材質	主要	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)
	給料器部	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)
	給料器表面分界部	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)
	上部零件供給部	Stainless Steel 1.4301 (304)	Stainless Steel 1.4301 (304)

* AnyFeeder本體附屬有AnyFeeder用電源纜線（5m）、RS232C通訊纜線（4.5m）各1條。

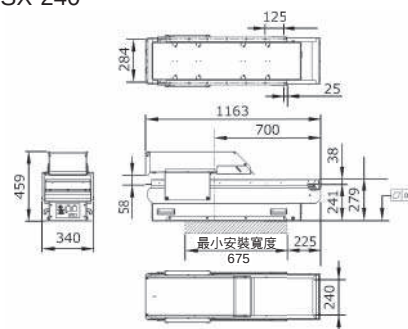
SXM-100



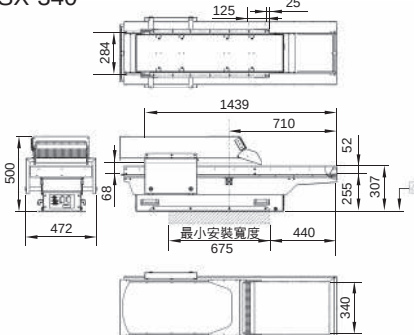
SXM-140



SX-240



SX-340



選配件

名稱	規格	FlexFactory 公司型號	OMRON型號
背光	SXM-100用紅外線背光、波長875nm	900-000-072	09725-202
	SXM-100用紅色背光、波長630nm	900-000-367	09725-201
	SXM-140用紅外線背光、波長875nm	900-000-215	14630-000
	SXM-140用紅色背光、波長630nm	900-000-346	14630-001
	SX-240用紅外線背光、波長875nm	900-000-158	05284-208
	SX-240用紅色背光、波長630nm	900-000-238	05284-206
	SX-340用紅外線背光、波長875nm	900-000-235	14269-001
	SX-340用紅色背光、波長630nm	900-000-373	14269-002
表層	SXM-100用淡棕色表層、平坦表面、POM-C材質、ESD規格	007-001-679	09725-104
	SXM-100用黑色表層、平坦表面、POM-C材質（不可使用背光）	003-562-000	09725-102
	SXM-100用黑色表層、平坦表面、POM-C材質、ESD規格（不可使用背光）	007-001-357	09725-103
	SXM-100用白色表層、平坦表面、POM-C材質	002-290-000	09725-101
	SXM-140用淡棕色表層、平坦表面、POM-C材質、ESD規格	007-001-012	09725-303
	SXM-140用黑色表層、平坦表面、POM-C材質（不可使用背光）	004-931-000	09725-302
	SXM-140用白色表層、平坦表面、POM-C材質	003-965-100	09725-301
	SXM-140用灰色表層、平坦表面、PVC材質（不可使用背光）	007-001-359	09725-304
	SX-240用淡棕色表層、平坦表面、POM-C材質、ESD規格	007-001-046	05284-103
	SX-240用黑色表層、平坦表面、POM-C材質（不可使用背光）	001-821-000	05284-102
	SX-240用黑色表層、平坦表面、POM-C材質、ESD規格（不可使用背光）	007-001-794	05284-104
	SX-240用白色表層、平坦表面、POM-C材質	001-820-000	05284-101
	SX-240用灰色表層、平坦表面、PVC材質（不可使用背光）	005-434-000	05284-105
	SX-340用淡棕色表層、平坦表面、POM-C材質、ESD規格	007-001-791	14269-005
	SX-340用黑色表層、平坦表面、POM-C材質（不可使用背光）	005-386-000	14269-004
	SX-340用黑色表層、平坦表面、PVC材質（不可使用背光）	007-001-295	14269-006
	SX-340用白色表層、平坦表面、POM-C材質	004-439-000	14269-003
選配件	SX-240用ESD選配件	900-000-241	05284-204
	攝影機用紅外線過濾器		09324-000

推薦商品（JR3公司製造）

力量感測器

為機器人擴張高級應用必備之力量感測機能

- 測量全3軸方向之力與力矩
- 可以附屬纜線將感測器輸出連接於機器人控制器
- 以命令及操作模式達成與ACE（eV+）之交互操作
- 支援eCobra（Standard、Pro）、Viper、Hornet、Quattro



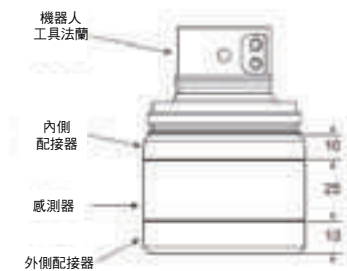
規格

項目		規格
JR3 公司型號		67M25A3
OMRON型號		請參照選配表
外徑		67 mm
厚度		25 mm
材質		鋁合金 2024
重量		175 g
精度（全軸）		±1.0%
使用溫度		-40～65°C
保護構造		IP40
F _x 、F _y	額定負重	±200 N
	解析度	0.050 N
	單軸過載	930 N
F _z	額定負重	±400 N
	解析度	0.100 N
	單軸過載	3870 N
M _x 、M _y	額定負重	±12 Nm
	解析度	0.0032 Nm
	單軸過載	58 Nm
M _z	額定負重	±12 Nm
	解析度	0.0032 Nm
	單軸過載	48 Nm
電源		9-12 V DC
取樣頻率		8,000 Hz
感測器輸出埠		RJ-11

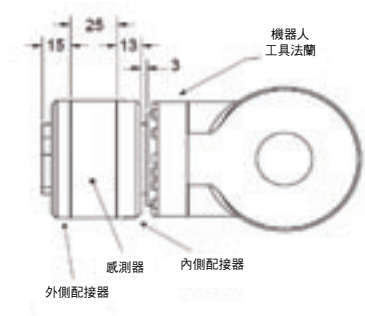
外觀尺寸

（單位：mm）

力量感測器、eCobra/Hornet/Quattro用內側/外側配接器



力量感測器、Viper用內側/外側配接器



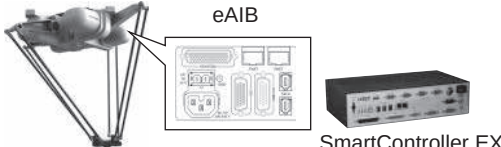
外部配接器設有與機器人工具法蘭相同之安裝孔

選配件

類型	力量感測器設置連接套件	設置連接套件（無力量感測器）
eCobra600/800/800 Inverted	14161-100	14161-105
Viper 650/850	14161-200	14161-205
Hornet 565、Quattro 650/800	14161-300	14161-305
概要	力量感測器、配接器、連接纜線	配接器，連接纜線。不含感測器
用途	為未持有JR3 67M25A3力量感測器的顧客所設之套組	為已持有JR3 67M25A3力量感測器的顧客所設之套組
共通纜線/附屬品	• XBELTIO纜線 0.6m • 纜線配接器 • 內部配接器 • 外部配接器 • 力量感測器用戶手冊	
Cobra, Hornet、Quattro專用纜線	• 上部Cobra纜線 • 下部Cobra纜線	
Viper 專用纜線	• 上部Viper纜線 • 下部Viper纜線	

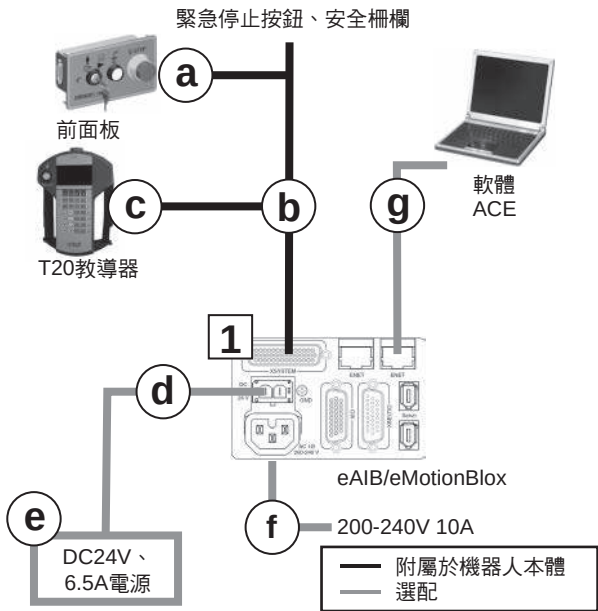
系統構成範例

機器人控制器內建放大器

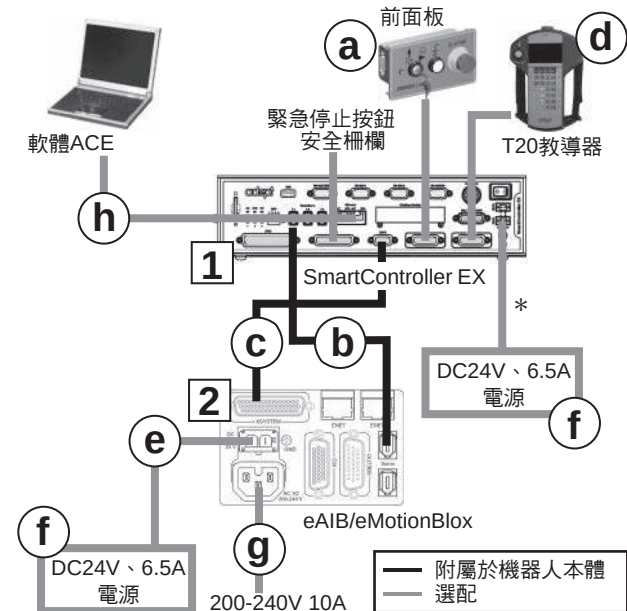
對象機器人	說明
Hornet 565、eCobra	內建於機器人本體（eAIB） 
Cobra 450/500/650、Viper	機器人本體外加（eMotionBlox）。對象機器人的附屬品。 
Quattro	機器人本體外加（SmartController EX）。對象機器人的附屬品。（可配合用途，即使是單部SmartController EX亦可供貨。） 

基本構成

以eAIB/eMotionBlox控制時



以SmartController EX控制時



Cobra、eCobra、Viper、Hornet

記號	名稱	型號	備註	數量
1	機器人本體	17□□□-□□□□□		1
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體*	(1)
b	eAIB XSYSTEM纜線組件	13323-000	附屬於機器人本體	(1)
c	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
d	DC24V電源纜線	04120-000		1
e	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		1
f	AC電源纜線	04118-000		1
g	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		1
—	ACE PackXpert授權	09187-000	若不使用精靈則不需要	1

* 無附屬於Cobra

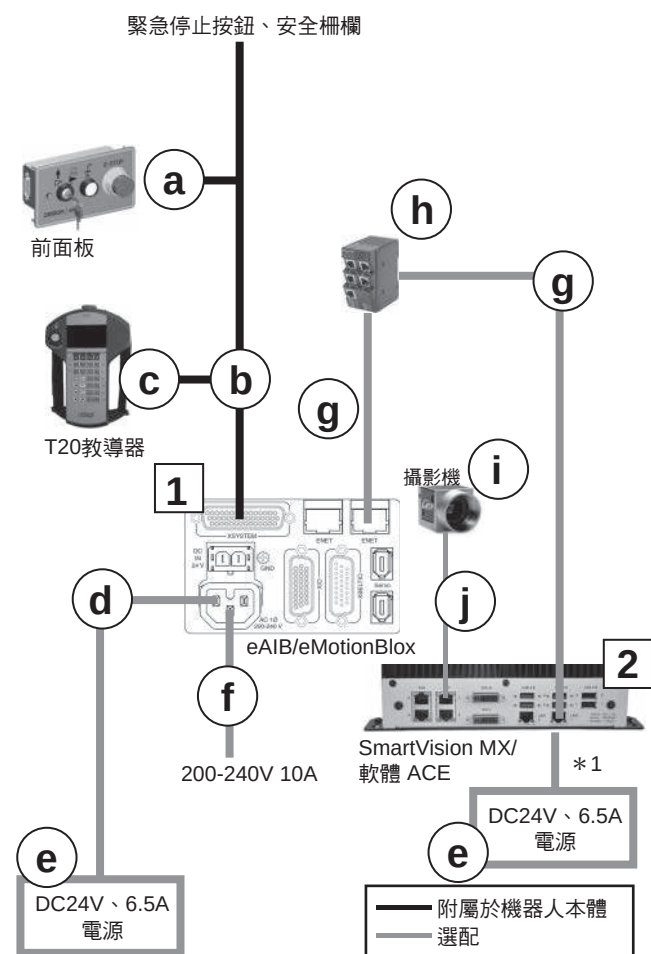
Quattro

記號	名稱	型號	備註	數量
2	機器人本體	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	附屬於機器人本體	(1)
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體	(1)
b	IEEE 1394纜線	13632-045	附屬於機器人本體	(1)
c	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體	(1)
d	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
e	DC24V電源纜線	04120-000		1
f	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		2
g	AC電源纜線	04118-000		1
h	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		1
—	ACE PackXpert授權	09187-000	若不使用精靈則不需要	1

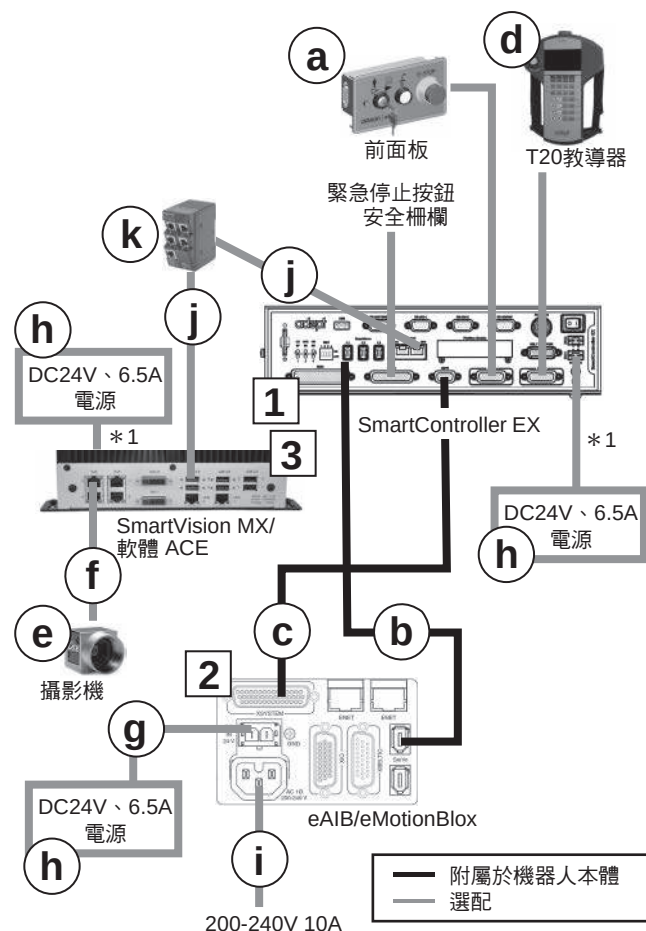
* 請自行製作纜線。

視覺追蹤

以eAIB/eMotionBlox控制時（使用視覺系統時）



以SmartController EX控制時（使用視覺系統時）



Cobra、eCobra、Viper、Hornet

記號	名稱	型號	備註	數量
1	機器人本體	17□□□-□□□□□		1
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體 *2	(1)
b	eAIB XSYSTEM纜線組件	13323-000	附屬於機器人本體	(1)
c	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
d	DC24V電源纜線	04120-000		1
e	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		2
f	AC電源纜線	04118-000		1
g	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		2
h	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
2	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用 連接器	1
i	攝影機	241□□-□□□		1*3
j	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*3
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

*1. 請自行製作纜線。

*2. 無附屬於Cobra

*3. 數量依據系統組成而有不同。

Quattro

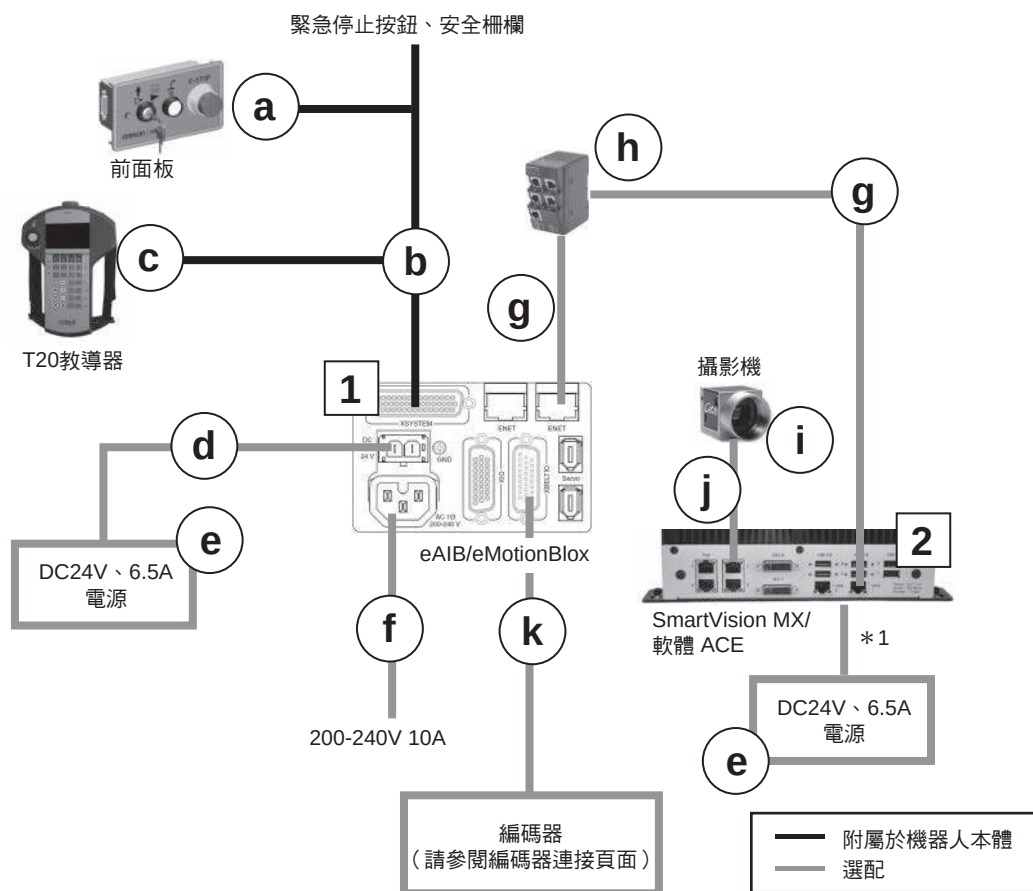
記號	名稱	型號	備註	數量
2	機器人本體	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	附屬於機器人本體	(1)
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體	(1)
b	IEEE 1394纜線	13632-045	附屬於機器人本體	(1)
c	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體	(1)
d	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
3	SmartVision MX	14189-901		1
e	攝影機	241□□-□□□		1*2
f	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*2
g	DC24V電源纜線	04120-000		1
h	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		3
i	AC電源纜線	04118-000		1
j	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		2
k	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

*1. 請自行製作纜線。

*2. 數量依據系統組成而有不同。

輸送帶追蹤

以eAIB/eMotionBlox控制時（使用視覺系統時）



Cobra、eCobra、Viper、Hornet

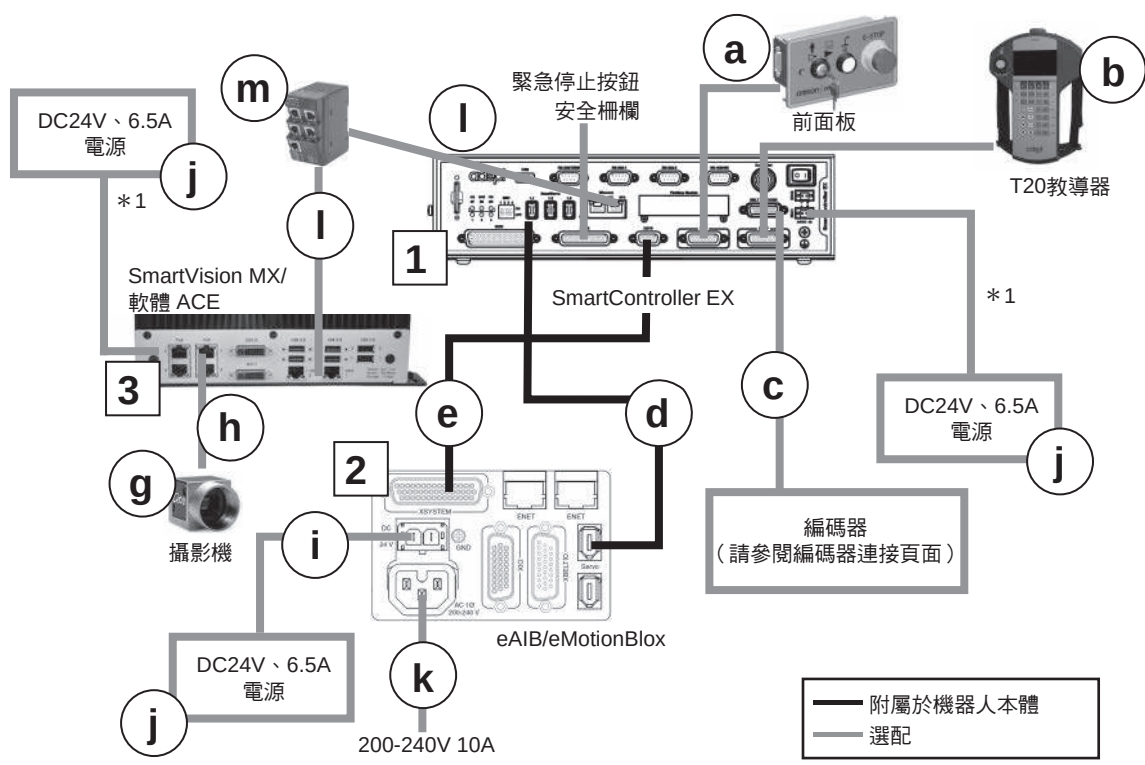
記號	名稱	型號	備註	數量
1	機器人本體	17□□□-□□□□□		1
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體*2	(1)
b	eAIB XSYSTEM纜線組件	13323-000	附屬於機器人本體	(1)
c	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
d	DC24V電源纜線	04120-000		1
e	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		2
f	AC電源纜線	04118-000		1
g	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		2
h	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
2	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用連接器	1
i	攝影機	241□□-□□□		1*3
j	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*3
k	XBELTIO纜線	13463-000		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

*1. 請自行製作纜線。

*2. 無附屬於Cobra

*3. 數量依據系統組成而有不同。

輸送帶追蹤
以SmartController EX控制時（使用視覺系統時）



Cobra、eCobra、Viper、Hornet

記號	名稱	型號	備註	數量
1	SmartController EX	19300-000		1
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於SmartController EX	(1)
b	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
c	SCEX-BELT Y配接器通訊纜線	09550-000		1
2	機器人本體（Add on）	17□□3-□□□□□		1
d	IEEE 1394纜線	13632-045	附屬於機器人本體（Add on）	(1)
e	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體（Add on）	(1)
f	DB9 splitter	00411-000	附屬於機器人本體（Add on）（在本構成中並未使用。）	(1)
3	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用連接器	1
g	攝影機	241□□-□□□		1*2
h	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*2
i	DC24V電源纜線	04120-000		1
j	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		3
k	AC電源纜線	04118-000		1
l	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		2
m	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

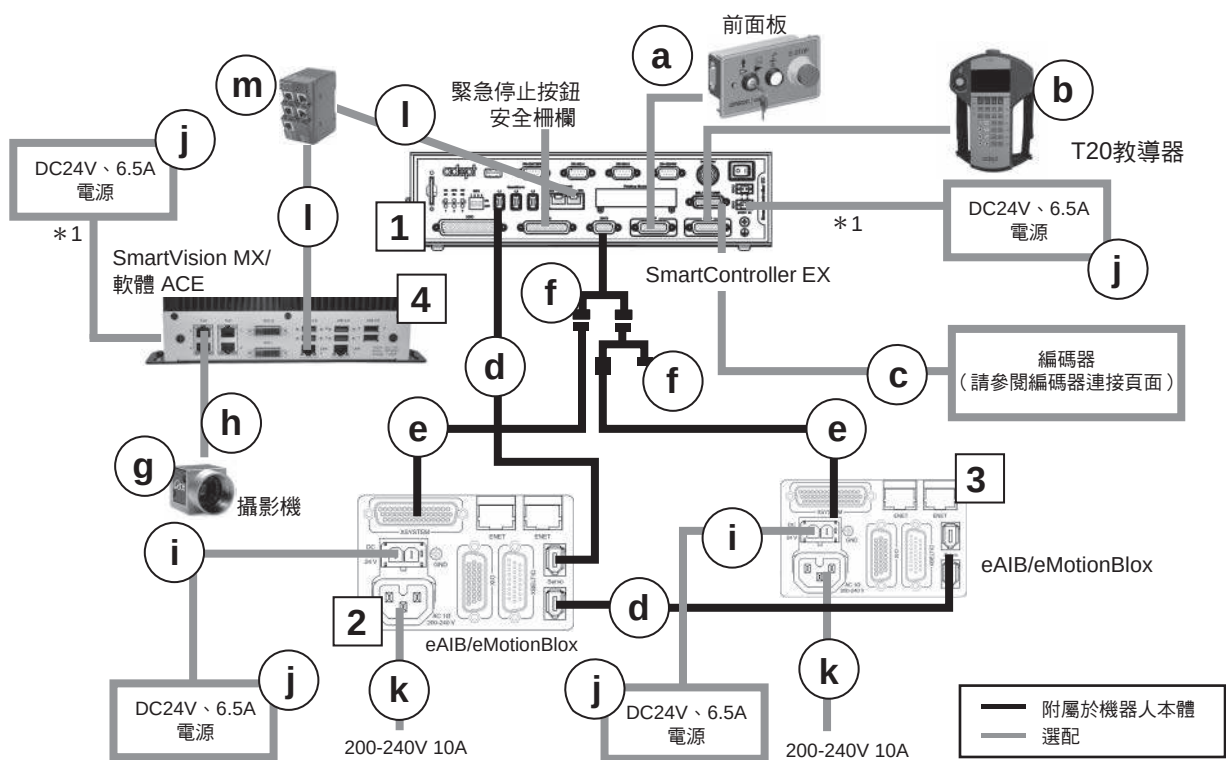
*1. 請自行製作纜線。
*2. 數量依據系統組成而有不同。

Quattro

記號	名稱	型號	備註	數量
2	機器人本體	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	附屬於機器人本體	(1)
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體	(1)
d	IEEE 1394纜線	13632-045	附屬於機器人本體	(1)
e	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體	(1)
b	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
c	SCEX-BELT Y配接器通訊纜線	09550-000		1
3	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用連接器	1
g	攝影機	241□□-□□□		1*2
h	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*2
i	DC24V電源纜線	04120-000		1
j	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		3
k	AC電源纜線	04118-000		1
l	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		2
m	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

*1. 請自行製作纜線。
*2. 數量依據系統組成而有不同。

輸送帶追蹤
以SmartController EX控制2台機器人時（使用視覺系統時）



Cobra、eCobra、Viper、Hornet

記號	名稱	型號	備註	數量
1	SmartController EX	19300-000		1
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於SmartController EX	(1)
b	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
c	SCEX-BELT Y配接器通訊纜線	09550-000		1
2、3	機器人本體（Add on）	17□□3-□□□□□		2
d	IEEE 1394 纜線	13632-045	附屬於機器人本體（Add on）	(2)
e	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體（Add on）	(2)
f	DB9 splitter	00411-000	附屬於機器人本體（Add on）	(2)
4	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用連接器	1
g	攝影機	241□□-□□□		1*2
h	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*2
i	DC24V電源纜線	04120-000		2
j	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		4
k	AC電源纜線	04118-000		2
l	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		2
m	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

*1. 請自行製作纜線。
*2. 數量依據系統組成而有不同。

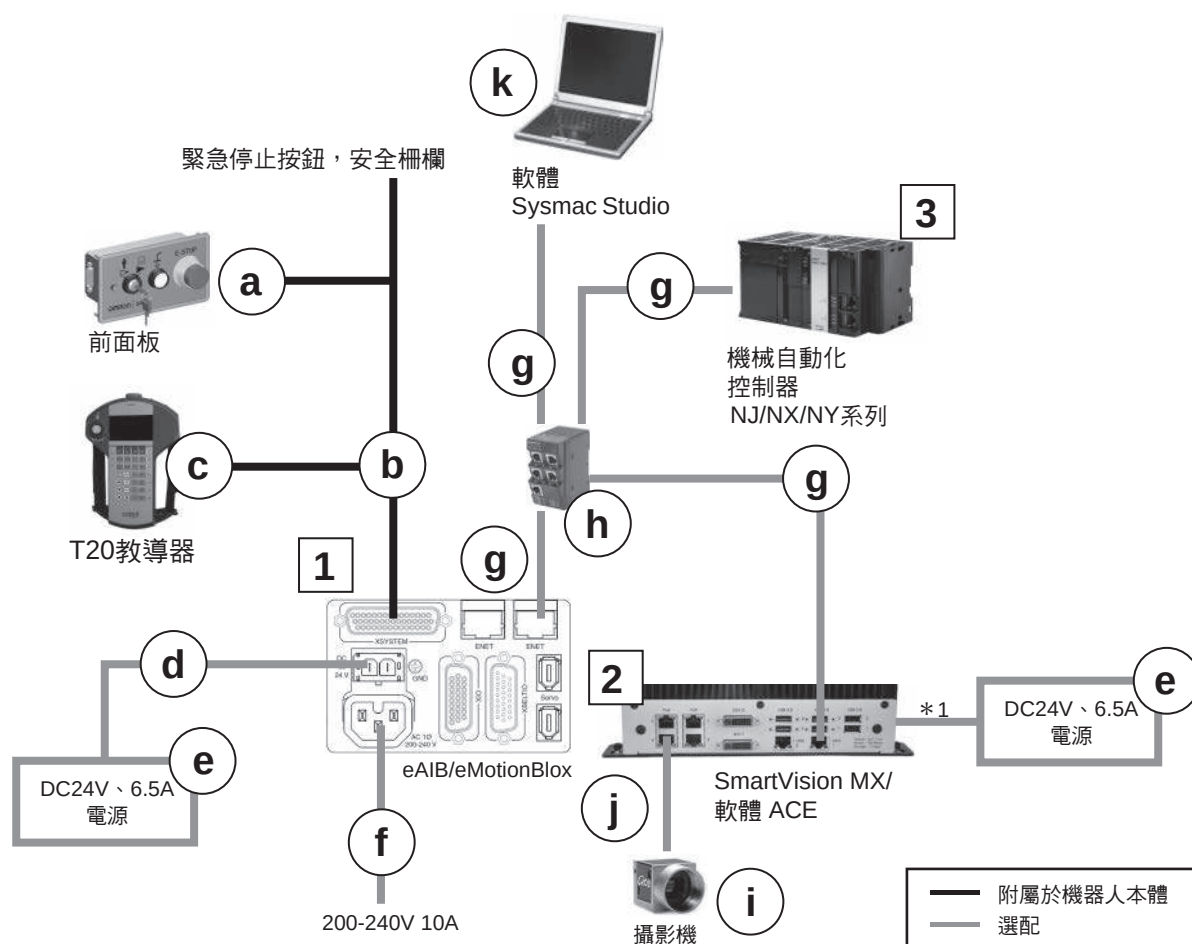
Quattro

記號	名稱	型號	備註	數量
2	機器人本體	17214-2□□□□		1
1	SmartController EX	09200-000	附屬於機器人本體	(1)
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體	(1)
d	IEEE 1394 纜線	13632-045	附屬於機器人本體	(1)
e	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體	(1)
b	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
c	SCEX-BELT Y配接器通訊纜線	09550-000		1
3	機器人本體（Add on）	17203-2□□□□		1
d	IEEE 1394 纜線	13632-045	附屬於機器人本體（Add on）	(1)
e	eAIB XSYS纜線	11585-000	附屬於機器人本體（Add on）	(1)
f	DB9 splitter	00411-000	附屬於機器人本體（Add on）	(1)
4	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用連接器	1
g	攝影機	241□□-□□□		1*2
h	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*2
i	DC24V電源纜線	04120-000		2
j	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		4
k	AC電源纜線	04118-000		2
l	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS □□□CM-Y		2
m	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

*1. 請自行製作纜線。
*2. 數量依據系統組成而有不同。

視覺追蹤

以eAIB/eMotionBlox控制時（以NJ/NX/NY系列監視狀態）



Cobra、eCobra、Viper、Hornet

記號	名稱	型號	備註	數量
1	機器人本體	17□□1-□□□□□		1
a	前面板、連接纜線	90356-10358	附屬於機器人本體*2	(1)
b	eAIB XSYSTEM纜線組件	13323-000	附屬於機器人本體	(1)
c	T20教導器、連接纜線	10046-010		1
d	DC24V電源纜線	04120-000		1
e	DC24V電源、6.5A	S8FS-G15024C(D)		2
f	AC電源纜線	04118-000		1
g	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y		4
h	工業用交換式集線器	W4S1-05C		1
2	SmartVision MX	14189-901	附DC24V電源用連接器	1
i	攝影機	241□□-□□□		1*3
j	攝影機纜線	—	附屬於攝影機	1*3
3	機械自動化控制器NJ/NX/NY系列	NJ/NX/NY		1
k	自動化軟體 Sysmac Studio	SYSMAC-SE2□□□		1
—	ACE PackXpert with ACE Sight Vision授權	09187-010		1

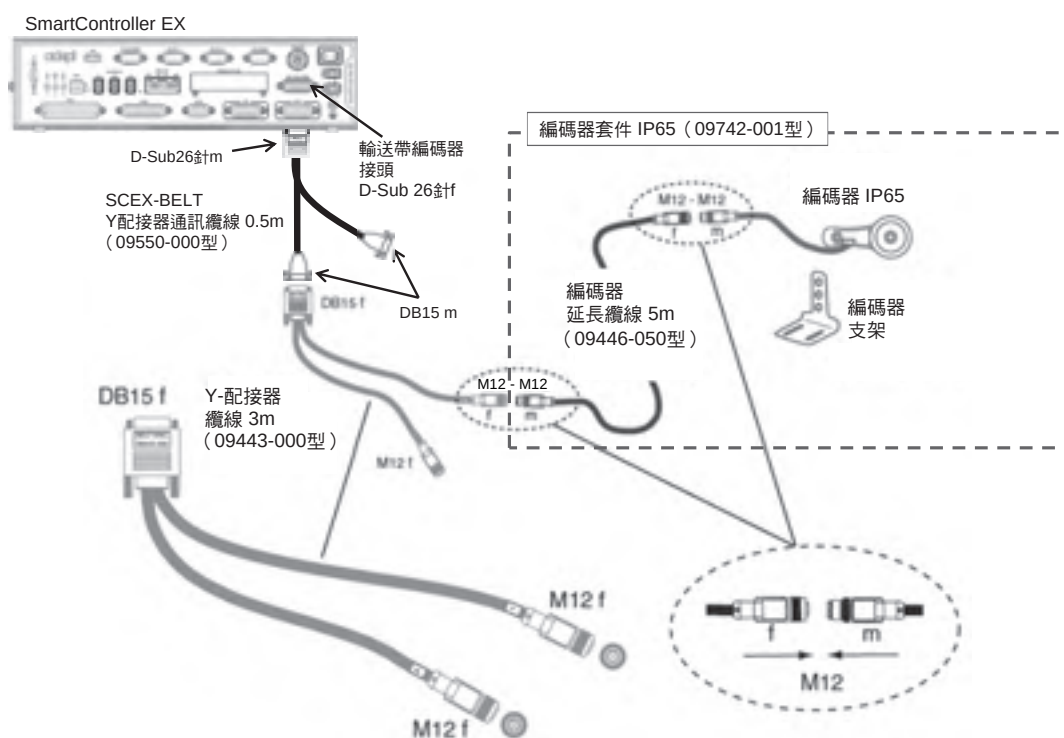
*1. 請自行製作纜線。

*2. 無附屬於Cobra

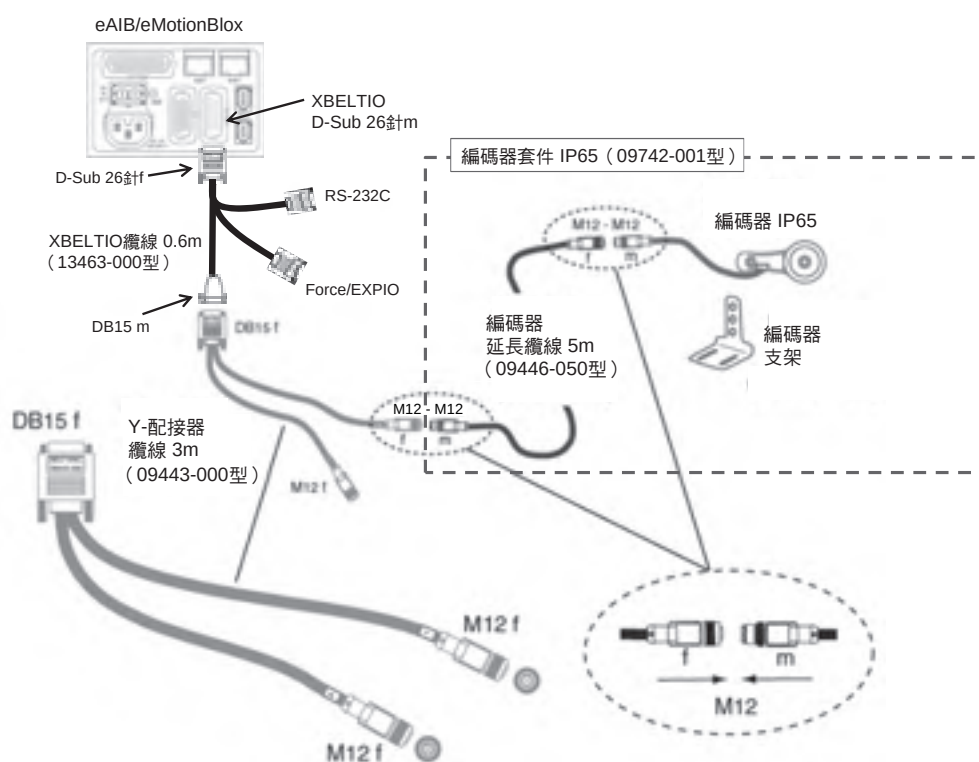
*3. 數量依據系統組成而有不同。

編碼器連接

SmartController EX

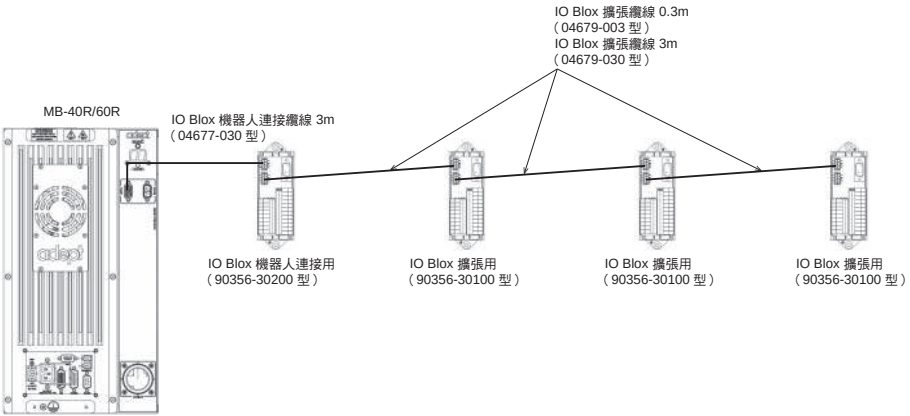
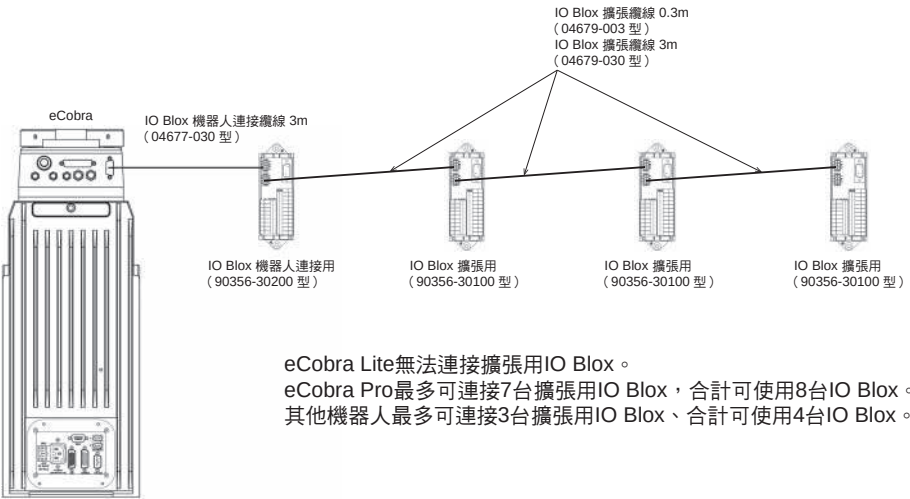


eAIB/eMotionBlox

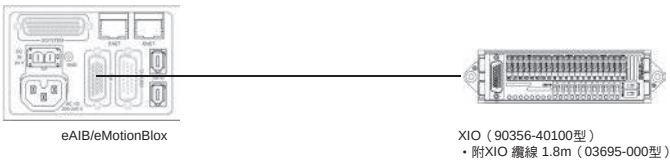


擴充I/O連接

■以IO Blox（輸入8點、輸出8點）擴充I/O



■以XIO（輸入12點、輸出8點）擴充I/O



支援各機器人的保護構造、無塵室

類型	名稱	標準規格	對應選購品	備註
並聯型	Hornet 565	IP67：手臂與平台 IP65：機器人的下面 IP20：機器人的上面 等級1000	IP65：機器人的上面	使用「纜線密封套件」將機器人本體上部 IP65化
	Quattro 650H Quattro 800H	IP67：手臂與平台等級1000	IP65：機器人的上面	使用「纜線密封套件」將機器人本體上部 IP65化
	Quattro 650HS Quattro 800HS	IP67：手臂與平台 IP66：機器人本體 等級1000	—	務必將電線接線盒（09564-000）安裝於機器人本體上部
水平 多關節	Cobra 450 Cobra 500 Cobra 650	IP20	—	型號請瀏覽 p.14～21。
	eCobra 600	IP20	等級10 無塵室機型	型號請瀏覽 p.20～21。
	eCobra 800 eCobra 800 Inverted	IP20	IP65、等級10 無塵室機型	型號請瀏覽 p.22～25。
垂直 多關節型	Viper 650 Viper 850	IP40	IP54：本體 IP65：關節 （關節4、5、6） 等級10 無塵室機型	型號請瀏覽 p.26～29。

種類／標準價格

並聯型機器人
型號標準

Hornet

17 2 0 1 - 4 56 0 0型

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

編號	項目	記號	規格
①	工業機器人		
②	性能等級	2	Pro
③	版本	0	
④	構成	1	標準
		3	Add-On
⑤	機器人類型	4	Hornet
⑥	尺寸	56	565mm
⑦	無塵室/IP	0	標準
		1	IP65/67
⑧	軸數	0	3軸
		4	4軸

Quattro

17 2 1 4 - 2 60 0 0型

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

編號	項目	記號	規格
①	工業機器人		
②	性能等級	2	Pro
③	版本	1	
④	構成	3	Add-On
		4	with EX Controller
⑤	機器人類型	2	Quattro
⑥	尺寸	60	650mm
		63	800mm
⑦	無塵室/IP/HS	0	標準
		1	HS
		2	IP65/67
⑧	選配	0	P30
		1	P31
		2	P32
		4	P34

型號一覽

類型	型號
Hornet 565 4軸	17201-45604
Hornet 565 3軸	17201-45600
Hornet 565 4軸 IP65/67	17201-45614
Hornet 565 3軸 IP65/67	17201-45610
Hornet 565 4軸 (Add on)	17203-45604
Hornet 565 3軸 (Add on)	17203-45600
Hornet 565 4軸 IP65/67 (Add on)	17203-45614
Hornet 565 3軸 IP65/67 (Add on)	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

類型	型號
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 650H P30 (Add on)	17213-26000
Quattro 650H P31 (Add on)	17213-26001
Quattro 650H P32 (Add on)	17213-26002
Quattro 650H P34 (Add on)	17213-26004
Quattro 650HS P30 (Add on)	17213-26010
Quattro 650HS P31 (Add on)	17213-26011
Quattro 650HS P32 (Add on)	17213-26012
Quattro 650HS P34 (Add on)	17213-26014
Quattro 650H P30 IP65/67 (Add on)	17213-26020
Quattro 650H P31 IP65/67 (Add on)	17213-26021
Quattro 650H P32 IP65/67 (Add on)	17213-26022
Quattro 650H P34 IP65/67 (Add on)	17213-26024
Quattro 800H P30 (Add on)	17213-26300
Quattro 800H P31 (Add on)	17213-26301
Quattro 800H P32 (Add on)	17213-26302
Quattro 800H P34 (Add on)	17213-26304
Quattro 800HS P30 (Add on)	17213-26310
Quattro 800HS P31 (Add on)	17213-26311
Quattro 800HS P32 (Add on)	17213-26312
Quattro 800HS P34 (Add on)	17213-26314
Quattro 800H P30 IP65/67 (Add on)	17213-26320
Quattro 800H P31 IP65/67 (Add on)	17213-26321
Quattro 800H P32 IP65/67 (Add on)	17213-26322
Quattro 800H P34 IP65/67 (Add on)	17213-26324

註. 型號標準的記載是為了能夠瞭解型號及規格等代表的意義。
並不表示能夠提供組合各記號的所有型號。

水平多關節機器人
型號標準

Cobra 450/500/650

17 2 0 1 - 1 45 0 0 型

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

編號	項目	記號	規格
①	工業機器人		
②	性能等級	2	Pro
③	版本	0	
④	構成	1	標準
		3	Add-On
⑤	機器人類型	1	Cobra
⑥	尺寸	45	450mm
		50	500mm
		65	650mm
⑦	無塵室/IP	0	標準
⑧	選配	0	無

eCobra 600/800/800Inverted

17 0 1 0 - 1 60 0 0 型

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

編號	項目	記號	規格
①	工業機器人		
②	性能等級	0	Lite
		1	Standard
		2	Pro
③	版本	1	
④	構成	0	未支援ePLC
		1	標準
		3	Add-On
⑤	機器人類型	1	Cobra/eCobra
⑥	尺寸	60	600mm
		80	800mm
		84	800mm Inverted
⑦	無塵室/IP	0	標準
		1	等級10
		3	IP65（600mm未支援）
⑧	選配	0	無

型號一覽

類型	型號
Cobra 450	17201-14500
Cobra 500	17201-15000
Cobra 650	17201-16500
eCobra 600 Lite	17010-16000
eCobra 600 Standard	17111-16000
eCobra 600 Pro	17211-16000
eCobra 600 Lite 支援無塵室	17010-16010
eCobra 600 Standard 支援無塵室	17111-16010
eCobra 600 Pro 支援無塵室	17211-16010
eCobra 800 Lite	17010-18000
eCobra 800 Standard	17111-18000
eCobra 800 Pro	17211-18000
eCobra 800 Lite 支援無塵室	17010-18010
eCobra 800 Standard 支援無塵室	17111-18010
eCobra 800 Pro 支援無塵室	17211-18010
eCobra 800 Lite IP65	17010-18030
eCobra 800 Standard IP65	17111-18030
eCobra 800 Pro IP65	17211-18030
eCobra 800 Inverted Lite	17010-18400
eCobra 800 Inverted Standard	17111-18400
eCobra 800 Inverted Pro	17211-18400
eCobra 800 Inverted Lite 支援無塵室	17010-18410
eCobra 800 Inverted Standard 支援無塵室	17111-18410
eCobra 800 Inverted Pro 支援無塵室	17211-18410

類型	型號
eCobra 800 Inverted Lite IP65	17010-18430
eCobra 800 Inverted Standard IP65	17111-18430
eCobra 800 Inverted Pro IP65	17211-18430
Cobra 450 (Add on)	17203-14500
Cobra 500 (Add on)	17203-15000
Cobra 650 (Add on)	17203-16500
eCobra 600 Standard (Add on)	17113-16000
eCobra 600 Pro (Add on)	17213-16000
eCobra 600 Standard 支援無塵室（Add on）	17113-16010
eCobra 600 Pro 支援無塵室（Add on）	17213-16010
eCobra 800 Standard (Add on)	17113-18000
eCobra 800 Pro (Add on)	17213-18000
eCobra 800 Standard 支援無塵室（Add on）	17113-18010
eCobra 800 Pro 支援無塵室（Add on）	17213-18010
eCobra 800 Standard IP65 (Add on)	17113-18030
eCobra 800 Pro IP65 (Add on)	17213-18030
eCobra 800 Inverted Standard (Add on)	17113-18400
eCobra 800 Inverted Pro (Add on)	17213-18400
eCobra 800 Inverted Standard支援無塵室（Add on）	17113-18410
eCobra 800 Inverted Pro支援無塵室（Add on）	17213-18410
eCobra 800 Inverted Standard IP65 (Add on)	17113-18430
eCobra 800 Inverted Pro IP65 (Add on)	17213-18430

註. 型號標準的記載是為了能夠瞭解型號及規格等代表的意義。
並不表示能夠提供組合各記號的所有型號。

垂直多關節機器人 型號標準

Viper

17 2 0 1 - 3 60 0 0型

①

②

③

④

⑤

⑥

⑦

⑧

編號	項目	記號	規格
①	工業機器人		
②	性能等級	2	Pro
③	版本	0	
④	構成	1	標準
		3	Add-On
⑤	機器人類型	3	Viper
⑥	尺寸	60	650mm
		80	850mm
		84	800mm Inverted
⑦	無塵室/IP	0	標準
		1	IP54/65
		3	等級10
⑧	選配	0	無

型號一覽

類型	型號
Viper 650	17201-36000
Viper 650 支援無塵室	17201-36020
Viper 650 IP54/65	17201-36010
Viper 850	17201-38000
Viper 850 支援無塵室	17201-38020
Viper 850 IP54/65	17201-38010
Viper 650 (Add on)	17203-36000
Viper 650 支援無塵室（Add on）	17203-36020
Viper 650 IP54/65 (Add on)	17203-36010
Viper 850 (Add on)	17203-38000
Viper 850 支援無塵室（Add on）	17203-38020
Viper 850 IP54/65 (Add on)	17203-38010

註. 型號標準的記載是為了能夠瞭解型號及規格等代表的意義。
並不表示能夠提供組合各記號的所有型號。

選配

名稱	名稱/規格	型號
機器人控制器	SmartController EX本體	19300-000
教導器	T20教導器本體、附10m纜線	10046-010
	T20教導器Jumper插頭	10048-000
	T20教導器壁掛安裝支架	10079-000
	T20配接器纜線 3m	10051-003
感測控制器	SmartVision MX本體	14189-901
攝影機	GigE PoE、640×480點、120fps、單色、CCD（相當於1/4吋）、附10m攝影機纜線	24114-100
	GigE PoE、640×480點、120fps、彩色、CCD（相當於1/4吋）、附10m攝影機纜線	24114-101
	GigE PoE、1296×996點、30fps、單色、CCD（相當於1/3吋）、附10m攝影機纜線	24114-200
	GigE PoE、1296×996點、30fps、彩色、CCD（相當於1/3吋）、附10m攝影機纜線	24114-201
	GigE PoE、1600×1200點、60fps、單色、CMOS（相當於1/1.8吋）、附10m攝影機纜線	24114-250
	GigE PoE、1600×1200點、60fps、彩色、CCD（相當於1/1.8吋）、附10m攝影機纜線	24114-251
	GigE PoE、2048×2048點、25fps、單色、CMOS（相當於1吋）、附10m攝影機纜線	24114-300
	GigE PoE、2046×2046點、25fps、彩色、CCD（相當於1吋）、附10m攝影機纜線	24114-301
輸送帶編碼器 （輸送帶追蹤）	編碼器套件 IP65	09742-001
	Y-配接器纜線 3m	09443-000
	編碼器延長纜線 5m	09446-050
	SCEX-BELT Y配接器通訊纜線 0.5m	09550-000
	XBELTIO纜線 0.6m	13463-000
擴充I/O	IO Blox 連接機器人用，輸入8點、輸出8點、附0.3m纜線	90356-30200
	IO Blox 擴充用，輸入8點、輸出8點、附0.3m纜線	90356-30100
	IO Blox 連接機器人用纜線 3m	04677-030
	IO Blox 擴充用纜線 0.3m	04679-003
	IO Blox 擴充用纜線 3m	04679-030
	XIO、輸入12點、輸出8點，附1.8m纜線	90356-40100
前面板	前面板本體	90356-10358
	前面板、連接纜線 3m	10356-10500
電源/纜線	Ac電源纜線 5m	04118-000
	DC24V電源纜線 5m	04120-000
	DC24V電源、6.5A、150W（含外蓋型）	S8FS-G15024C
	DC24V電源、6.5A、150W（含外蓋、DIN軌道安裝型）	S8FS-G15024CD
	IEEE 1394纜線 4.5m	13632-045
	eAIB XSYSTEM纜線組件 1.8m	13323-000
	DB9 splitter 0.3m	00411-000
	eAIB XSYS纜線 4.5m	11585-000
	Ethernet通訊纜線	XS6W-6LSZH8SS□□□CM-Y
	工業用交換式集線器	W4S1-05C
電磁閥套件	eCobra用	02853-000

名稱	名稱/規格	型號
纜線密封套件	Hornet 565 IP65/67用、Quattro 650HS IP65/67用、Quattro 800HS IP65/67用	08765-000
	Quattro 650HS 標準用/Quattro 800HS 標準用	09564-000
	eCobra 800 IP65/67用	04813-000
	eCobra 800 Inverted IP65用	09073-000
ACE授權	Automation Control Environment (ACE)	可從本公司網站下載。 http://www.fa.omron.co.jp/robot-tool
	ACE PackXpert	09187-000
	ACE Sight Vision Software	01056-030
	ACE PackXpert with ACE Sight Vision 本授權包含ACE Sight Vision Software。	09187-010
相關商品	機械自動化控制器NJ/NX/NY系列	NJ/NX/NY
	自動化軟體Sysmac Studio	SYSMAC-SE2□□□
	軟體功能程式庫 Sysmac Library Adept 機器人控制程式庫	SYSMAC-XR009

相關手冊

Man. No.	手冊名稱
SBCE-381	機器人 安全指南
SBCE-098	水平多關節機器人 Cobra 450/500/650 用戶手冊
SBCE-384	水平多關節機器人 eCobra 600/800/800吊掛型 用戶手冊
SBCE-385	水平多關節機器人 eCobra 600/800/800吊掛型 ePLC入門指南
SBCE-386	並聯型機器人 Hornet 565 入門指南
SBCE-387	並聯型機器人 Hornet 565 用戶手冊
SBCE-388	並聯型機器人 Quattro 650H/650HS/800H/800HS 用戶手冊
SBCE-389	並聯型機器人 Quattro 650H/650HS/800H/800HS ePLC入門指南
SBCE-390	垂直多關節機器人 Viper 650/850 eMB-60R 用戶手冊
SBCE-391	垂直多關節機器人 Viper 650/850 ePLC入門指南
SBCE-392	教導教導器 T20 用戶手冊
SBCE-393	機器人控制器 SmartController EX 用戶手冊
SBCE-394	自動化 控制器 環境 操作手冊
SBCE-395	eV+語言 用戶手冊
SBCE-396	eV+語言 參考手冊
SBCE-397	eV+ 作業系統 用戶手冊
SBCE-398	eV+ 作業系統 參考手冊
SBCE-399	感測控制器 SmartVision MX 用戶手冊
SBCE-400	機器人用影像感測器軟體 參考手冊

依勞動安全衛生規則第36條第31項及第32項規定，進行產業用機器人之演示等作業及檢查、修理、調整等作業，歸屬於勞動安全衛生法所規定之「危險或有害之業務」。
依勞動安全衛生法第59條規定，事業主有義務對勞動者進行「以安全或衛生為由之特殊教育」。
顧客有責任基於風險評估之結果實施恰當的安全對策。
即使完全遵守機器人安全守則及本公司機器人系統商品相關資料上所記載之事項，也無法保證能完全避免因產業用機器人所引發之人身事故或機器損傷。

[illegible]

[illegible]

[illegible]

致 購買歐姆龍商品的顧客們

同意事項

承蒙對歐姆龍商品的肯定與支持，謹此表達萬分謝意。您選購「歐姆龍商品」時，如無特別的合意，無論您於何處購得「歐姆龍商品」，均將適用本同意事項所記載各項規定，請先了解、同意下列事項，再進行選購。

1. 定義

本同意事項中之用語定義如下：

- ① 「歐姆龍」：台灣歐姆龍股份有限公司為日本歐姆龍株式會社之海外子公司。
- ② 「歐姆龍商品」：「歐姆龍」之FA系統機器、通用控制機器、感測器
- ③ 「型錄等」：有關「歐姆龍商品」之「Best控制機器型錄」、其他型錄、規格書、使用說明書、操作手冊等，包括以電磁方式提供者。
- ④ 「使用條件等」：「型錄等」中所記載之「歐姆龍商品」之利用條件、額定值、性能、作動環境、使用方法、使用上注意、禁止事項及其他
- ⑤ 「客戶用途」：客戶使用「歐姆龍商品」之使用方法，包括於客戶製造之元件、電子基版、機器、設備、或系統中組裝或使用「歐姆龍商品」。
- ⑥ 「兼容性等」：就「客戶用途」，「歐姆龍商品」之（a）兼容性、（b）作動、（c）未侵害第三人智慧財產權、（d）法令遵守以及（e）符合各項規格等事項。

2. 記載內容之注意事項

就「型錄等」之記載內容，以下各點請惠予理解。

- ① 額定值以及性能係於單項實驗中基於各項實驗條件所得出之數值，並非保證各額定值以及性能值在其他複合條件之下所得之數值。
- ② 參考資料僅供參考，並非保證於該範圍內產品均能正常運作。
- ③ 使用案例僅供參考，「歐姆龍」並不就「兼容性等」保證。
- ④ 「歐姆龍」因改良產品或「歐姆龍」之因素，可能停止「歐姆龍商品」、或變更「歐姆龍商品」之規格。

3. 選用使用時之注意事項

選購以及使用時，以下各點請惠予理解。

- ① 除額定值、性能外，使用時亦請遵守「使用條件等」規定。
- ② 請客戶自行確認「兼容性等」，判斷是否可使用「歐姆龍商品」。「歐姆龍」就「兼容性等」，一概不予保證。
- ③ 就「歐姆龍商品」於客戶系統全體中之所預設之用途，請客戶務必於事前確認已完成適切之配電、安裝。
- ④ 使用「歐姆龍商品」時，請實施、進行（i）於額定值以及性能有餘裕之情形下使用、備用設計等「歐姆龍商品」；（ii）於「歐姆龍商品」發生故障時亦能對「客戶用途」之危害降到最小之安全設計（iii）在整體系統中建構對使用者之危險通知安全對策；（iv）對「歐姆龍商品」以及「客戶用途」進行定期維修。
- ⑤ 「歐姆龍商品」係以作為一般工業產品使用之通用品而設計、製造。
因此並不供以下之用途而為使用，客戶如將「歐姆龍商品」用於以下用途時，「歐姆龍」對「歐姆龍商品」一概不予保證。但雖屬以下用途，惟如為「歐姆龍」所預期之特殊產品用途、或有特別合意時除外。
（a）有高度安全性需求之用途（例如：核能控制設備、燃燒設備、航空、太空設備、鐵路設備、升降設備、娛樂設備、醫療用機器、安全裝置、其他有危害生命身體之用途）
（b）有高度信賴性需求之用途（例如：瓦斯・自來水・電力等之供應系統、24小時連續運轉系統、結算系統等有關權利・財產之用途等）
（c）嚴苛條件或環境下之用途（例如：設置於屋外之設備、遭化學污染之設備、受遭電磁波妨害之設備、受有震動、衝擊之設備等）
（d）「型錄等」所未記載之條件或環境之用途
- ⑥ 除上述3.⑤（a）至（d）所記載事項外，「本型錄等記載之商品」並非汽車（含二輪機車。以下同）用商品。請勿將其安裝於汽車使用。

4. 保證條件

「歐姆龍商品」之保證條件如下：

- ① 保證期間：購入後1年。
- ② 保證內容：就故障之「歐姆龍商品」，由本公司自行判斷應採取下列何種措施。
（a）於本公司維修服務據點對故障之「歐姆龍商品」進行免費維修。
（b）免費提供與故障之「歐姆龍商品」相同數量之代用品。
- ③ 非保證對象：故障原因為以下各款之一時，不提供保證：
（a）將「歐姆龍商品」供作原定用途外之使用時；
（b）超出「使用條件等」之使用；
（c）違反本同意事項「3. 選用使用時之注意事項」之使用；
（d）非由「歐姆龍」進行改裝、修理所致者；
（e）非由「歐姆龍」人員所提供之軟體所致者；
（f）「歐姆龍」出貨時之科學・技術水準所無法預見之原因；
（g）前述以外，非可歸責「歐姆龍」或「歐姆龍商品」之原因（含天災等不可抗力）

5. 責任限制

本同意事項所記載之保證，為有關「歐姆龍商品」之全部保證。

就與「歐姆龍商品」有關所發生之損害，「歐姆龍」以及「歐姆龍商品」之販售店，不予負責。

6. 出口管理

將「歐姆龍商品」或技術資料出口或提供予非境內居住者時，應遵守各國有關安全保障貿易管理之法令規則。客戶如違反法令規則時，「本公司」得不予提供「歐姆龍商品」或技術資料。

台灣歐姆龍股份有限公司

<https://www.omron.com.tw>

創新實驗室(預約專線)：02-2715-3331 #2166 / #2161

■ 台北總公司：台北市復興北路363號6樓（弘雅大樓）
電話：02-2715-3331 傳真：02-2712-6712

■ 新竹事業所：新竹縣竹北市自強南路8號9樓之1（E&D大樓）
電話：03-667-5557 傳真：03-667-5558

■ 台中事業所：台中市台灣大道二段633號11樓之7（遠雄金融中心）
電話：04-2325-0834 傳真：04-2325-0734

■ 台南事業所：台南市民生路二段307號22樓之1（新光台南運河大樓）
電話：06-226-2208 傳真：06-226-1751

特約店

註：規格可能改變，恕不另行通知，最終以產品說明書為準。

Cat. No.SBCE-083G-TW5-01 201901(300) Printed in Taiwan
CSM_7_10_0519