EPSON

Epson Robots

- スカラロボット
- ６軸ロボット
- コントローラー
- ソフトウェア
- ビジョンシステム
- パーツフィーディングシステム
- 力覚センサーシステム
- オプション



※産業用スカラロボットの2025年の金額ベース出荷実績において（株式会社富士経済｜2026年版ワールドワイドロボット関連市場の現状と将来展望｜調べ）



- 製品の仕様および外観は、予告なく変更される場合があります。
- 本カタログに記載されている製品の数値は、単独検査における各条件のもとで得られた値のため、使用環境、使用条件によって変動します。
- Visual C++、Visual C#、Vissual Studio および Windows は、米国 Microsoft Corporation の米国、日本およびその他の国における登録商標または商標です。
- CC-Link は、CC-Link パートナー協会の登録商標です。
- EtherNet/IP™および DeviceNet™は、Open DeviceNet Vendor Association の商標であり、ODVA のライセンスを受けて使用しています。
- EtherCAT® は、ドイツ Beckhoff Automation GmbH によりライセンスされた特許済み技術であり商標登録です。
- LabVIEW™は、National Instruments Corporation の商標です。
- AutoCAD は、米国およびその他の国における Autodesk, Inc., その子会社、関連会社の登録商標または商標です。

⚠ 安全に関するご注意	ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

EPSON セイコーエプソン株式会社 〒392-8502 長野県諏訪市大和3-3-5

URL https://www.epson.jp/products/robots/

2026年７月版

Why Epson Robots?

世界の現場が選び続ける、精度と信頼性
- エプソンロボットが、ものづくりの未来を加速する -

エプソンロボットは腕時計のムーブメントの組み立てに最適なスカラロボットを自社開発したことをルーツに、優れた先進性と信頼性で長きにわたり常に業界をリードしてきました。

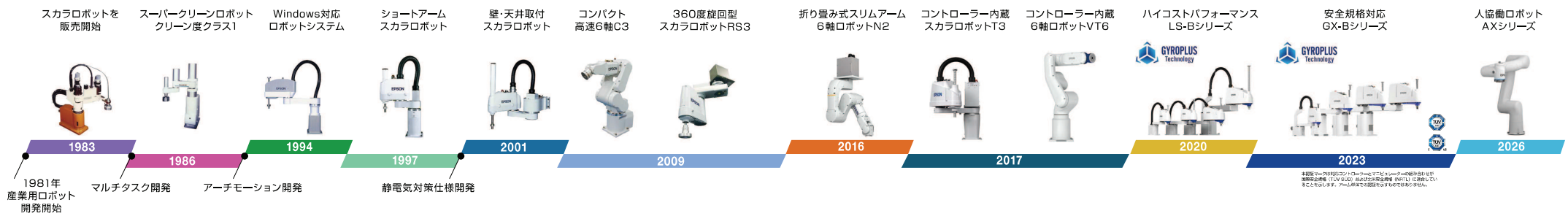
そのなかで培った「省・小・精」の技術により、小型・軽量に優れ、スリムな独自構造ロボットを実現。さらにエプソン独自のセンシング技術・画像処理技術などを融合し統合的に制御することで、高速・高精度・高生産性を実現しています。

今後、産業用ロボットに求められるニーズはますます多様化し、これまでにない、さまざまな側面での技術革新が求められるに違いありません。私たちエプソンは、こうした激動する時代の要請に常に高いレベルで応えながら、産業用ロボットをこれからも進化させ続けてまいります。



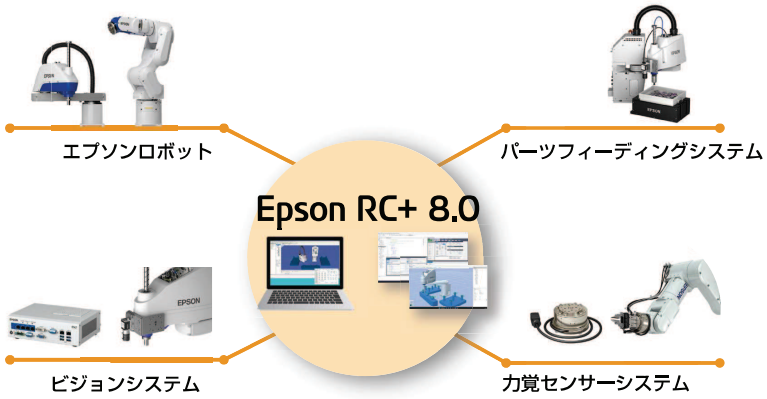






エプソンの強み：統合開発環境

エプソンロボットの統合開発環境と導入支援・サポートにより
トータルコスト・工数削減やワンストップサービスによる長期安定稼働を提供します

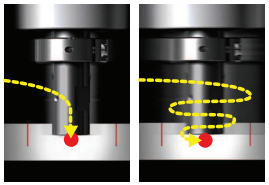


機能と信頼を融合した価値

自動化の未来を創る精密技術のスペシャリスト

生産性

■ エプソン独自の振動抑制技術により高速でも低振動を実現します。実動作でのタクトタイムの短縮が可能です。
■ エプソンはスリム・軽量ボディーにこだわり、省スペースでの自動化と生産性の向上を実現します。

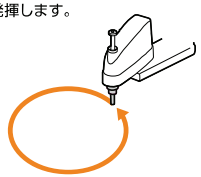


エプソンロボット　振動が収まらないロボット

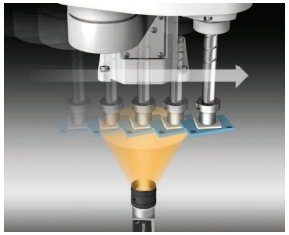
*イメージ

品質

■ 正確な軌跡で動作可能なため、ディスペンシングやカッターでの切断作業に力を発揮します。

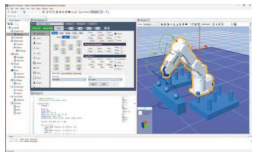


■ ロボットとビジョンシステムの連携で移動中のワークを止めることなく正確に認識・把持。タクトタイムとピッキング品質を両立します。



使い勝手

■ わかりやすい操作画面で、初心者でも簡単に使えるソフトウェアです。
■ 導入前の検証から量産稼働まで様々な利用シーンでの使用が可能なため、時間短縮とコストダウンに貢献します。



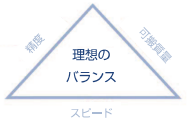
レイアウト検証や干渉チェックなどが行えるシミュレーター

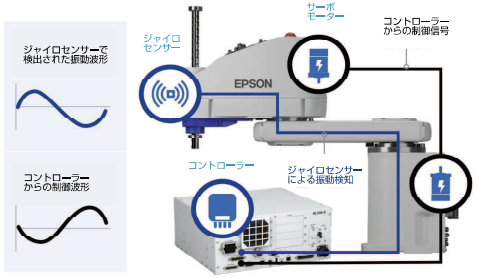
ジャイロプラステクノロジー

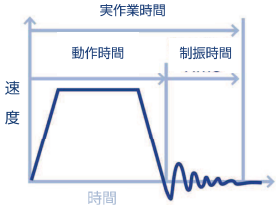
スピード・可搬・精度
物理法則が生んだトレードオフに、制御技術で答える

GYROPLUS Technology

ロボットによる自動化により、あらゆる業界の製造現場で生産性の向上、品質改善、安全性の強化が実現しました。しかし、自動化に適したロボットを選定する際には、スピード、可搬質量、精度という 3 つの重要な性能要素のトレードオフを考慮し、最適なバランスを取る必要があります。







相反する要素	優先する要素	犠牲になる要素	工程・設備への影響
スピード vs 精度	動作スピード	制振性	工程品質が低下する
制振性 vs サイクルタイム	制振時間	サイクルタイム	生産効率が低下する
制振性 vs エネルギー効率	アーム剛性	エネルギー効率	本体サイズが大型化し、駆動に必要な電力が増える
制振性 vs コンパクト化	アーム剛性	フットプリント面積	本体を支えるフットプリントが広くなり、装置設置面積も拡大
高剛性 vs コスト	アーム剛性	本体価格	大型のギア、モーターを使う必要があり、コストアップ

この性能トレードオフの根本原因は、ロボットアームの振動にあります。製造工程では、生産性向上のためにタクトタイムを短縮する必要があり、その実現にはロボットの高速化・高加速度化が求められます。しかし、速度と加速度を上げるとアーム振動が増加し、その結果、サイクルタイムに占める整定時間の割合が増え、生産性とスループットが低下します。さらに、振動が大きい場合、加工やハンドリングの精度にも悪影響が及びます。

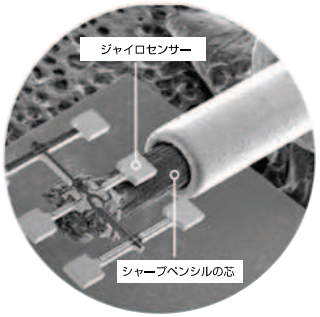
一般的な対策としてアーム剛性を高める方法がありますが、この手法には他の性能が犠牲になるトレードオフが伴います。長年、このトレードオフは物理法則に起因する「避けられない制約」と考えられてきました。

しかし、エプソンのジャイロプラステクノロジーにより、スピード・可搬質量・精度の妥協はついに解消されます。

エプソンのジャイロプラステクノロジーは、高品質な水晶素材の製造で培った技術から誕生しました。この水晶技術と独自の MEMS（Micro Electro Mechanical Systems）加工技術を応用し、極めてコンパクトで高性能な水晶ベースのジャイロセンサーを開発しました。このジャイロセンサーは「ダブル T 型」水晶振動子構造を採用し、非常に高い SN 比、優れた耐振動・耐衝撃性、高温安定性を実現します。

従来のロボット制御は、モーター部の速度フィードバックを用いていました。しかし、実際のアーム先端の速度は、バックラッシや摩耗、エンドエフェクターや配線などの付加の影響により、モーター速度とは一致しない場合があります。

エプソンの ジャイロプラステクノロジー は、ロボットアーム先端にセンサーを搭載し、アーム先端の揺れを直接検出します。これにより、振動の大きさや方向をリアルタイムで取得し、その情報をコントローラーに送り、制御ループ内で即座に補正を行うことが可能になります。従来は根元のモーター情報だけではとらえきれなかった先端側の振動を、先端で検出し制御側で補正することで、高速動作時でも振動を大幅に低減できます。



SCARA Robots

	GX Series					LS / LA Series									T Series		RS Series	
	トップクラスの高速・高精度・低残留振動					信頼の基本性能と実績							求められる性能を最適構成で		コントローラー内蔵により自動化のトータルコストを低減		独自の機構で従来タイプにない省スペース・高生産性を実現	
掲載ページ	▶P.9	▶P.11	▶P.15	▶P.19	▶P.19	▶P.23	▶P.25	▶P.27	▶P.29	▶P.31	▶P.33	▶P.35	▶P.37	▶P.39	▶P.41	▶P.43	▶P.45	▶P.47
型名	GX1	GX4	GX8	GX10	GX20	LS3	LS4 NEW	LS6	LS8 NEW	LS10	LS20 NEW	LS50 NEW	LA3 NEW	LA6 NEW	T3	T6	RS4 NEW	RS6 NEW
可搬質量 (kg)	4-axis 3-axis: 1 / 1.5	Max 4	Max 8	Max 10	Max 20	Max 3	Max 4	Max 6	Max 8	Max 10	Max 20	Max 50	Max 3	Max 6	Max 3	Max 6	Max 4	Max 6
アーム長(mm)	175 225	250 300 350	450 550 650	650 850	850 1000	400	400	500 600 700	500 600 700	600 700 800	800 1000	1000	400	500 600 700	400	600	350	550
環境仕様	STD CL & ESD Class 3	STD *1 CL & ESD Class 3 ESD	*1 STD IP65 CL & ESD ESD *2 Class 3 FZ	STD *1 CL & ESD Class 3 IP65	STD *1 CL & ESD Class 3 IP65	STD Clean Class 4	STD CL & ESD Class 4	STD Clean Class 4	STD CL & ESD Class 4	STD Clean Class 4 FZ *1	STD Clean Class 4	STD	STD Clean Class 4	STD Clean Class 4	STD *1 FZ *1	STD *1	STD CL & ESD Class 3	STD CL & ESD Class 3
設置方法		*3	*4															
対応コントローラー	RC800-A	RC700-E RC800-A	RC700-E *5 RC800-A	RC700-E RC800-A	RC700-E RC800-A	RC90-B	RC800-A	RC90-B	RC800-A	RC90-B	RC800-A	RC800-A	RC800L	RC800L	Built-in controller	Built-in controller	RC800-A	RC800-A

*1：IP20　*2：IP65　*3：300, 350mmのみ
*4：FZモデルは架台取付のみ　*5：FZモデルはRC700-Eのみ対応

アイコン説明

- 環境仕様 -

STD 標準
CL & ESD クリーン & ESD
Clean クリーン
ESD ESD
FZ 食品グリス対応(Z 軸)
Class 3 クリーンルーム対応 (ISOクラス3、クラス 1 相当) 静電気抑制機能搭載
Class 4 クリーンルーム対応 (ISOクラス、クラス 10 相当)
IP65 プロテクションモデル IP65
IP67 プロテクションモデル IP67

- 取付仕様 -

架台取付
天井取付
壁取付
マルチレイアウト

6-axis Robots

	C Series		CX Series		N Series			VT6
	設計の自由度が大きく広がる 軽量かつスリムなボディ		コンパクトボディと 高生産を両立		独自の機構でコンパクトな装置が 構築でき、狭いところでも自由動作			省スペース・ 簡単設置・ トータルコスト 削減を追求
掲載ページ	▶ P.45	▶ P.49	▶ P.51	▶ P.53	▶ P.55	▶ P.57	▶ P.59	▶ P.61
型名	C8 	C12 	CX4 NEW 	CX7 NEW 	N2 	N6-A850 	N6-A1000 	VT6 
可搬質量 (kg)	Max 8	Max 12	Max 4 *下向き：5kg	Max 7	Max 2.5	Max 6	Max 6	Max 6
アーム長(mm)	700 900 1400	1400	600	700 900	450	850	1000	900
環境仕様	STD CL&ESD Class 3 C8-A701 C8-C901 Class 4 C8-C1401 IP67	STD CL&ESD Class 4 IP67	STD CL&ESD Class 3 IP67	STD CL&ESD Class 3 IP67	STD	STD CL&ESD Class 5	STD CL&ESD Class 5	STD Clean Class 4 IP67
設置方法			*1	*1				*2
対応コントローラー	RC700-A C8-A RC800-A C8-C	RC800-A	RC800-A	RC800-A	RC700-A	RC700-A	RC700-A	Built-in controller

*1：Epson RC+で設定が必要です　*2：標準のみ

アイコン説明

- 環境仕様 -

STD 標準　CL&ESD クリーン＆ESD　Clean クリーン　ESD ESD

Class 3 クリーンルーム対応（ISO クラス 3、クラス 1 相当）静電気抑制機能搭載
Class 4 クリーンルーム対応（ISO クラス 4、クラス 10 相当）
Class 5 クリーンルーム対応（ISO クラス 5、クラス 100 相当）
IP65 プロテクションモデル IP65
IP67 プロテクションモデル IP67

- 取付仕様 -

架台取付　天井取付　壁取付

P. 4 ジャイロプラステクノロジー
P. 9 ロボット
P. 63 コントローラー
P. 65 ソフトウェア Epson RC+
P. 77 安全ソリューション
P. 79 ソフトウェア Epson RC+ Express Edition
P. 80 ビジョンシステム
P. 83 パーツフィーディングシステム
P. 85 力覚センサーシステム
P. 87 ソフトウェアオプション
P. 89 コントローラーオプション
P. 92 マニピュレーターオプション
P. 93 対応オプション一覧
P. 94 システム構成図
P. 101 その他オプション
P. 103 サービス・サポート