2022年9月現在

			2022年9月現在
V-14 -	EPSON RC+ 7.0	Epson RC+ Express Edition	Epson RC+ Express Edition
ソフトウェア	Ver. 7.5.3以降	Ver. 1.1.0.0以降	Ver.1.1.0.0以降 Advanced Option
		スカラロボット:T-B, LS-B, G, GX-A	
		6軸ロボット:C-A, VT6-A	
対応型名	全て対応	※以下の仕様は"非対応"です	←
	Z (/) // U	- 天吊り/壁掛け仕様	
		- G1 3軸仕様(Zタイプ)	
		- RS/N-A	
表示言語	日/英/独/仏/繁/簡	日/英/独/仏/繁/簡	←
マニュアル	PDFマニュアル (日/英/繁/簡)	HTMLマニュアル (日/英/繁/簡)	←
動作モード		-	
Auto	あり	なし	←
Program	あり	あり(接続中は常にProgramモード)	←
Teach	あり(TP接続時)	なし	
仮想コントローラーへの接続	あり	あり(仮想ロボットに接続)	←
オペレーターモード	あり	なし	←
プログラミング機能			1
		スカラロボット: 移動コマンドで「おまかせ」「まっすぐ」	041 - 15 1 - 5 t - 2: 1W0F11 - 50001 50
70.71	50 1 / 50 1 / 51 1 / 51	「ジャンプ」を選択	6軸ロボット:「ジャンプ」機能は、EPSON RC+
移動	「Go」/「Move」/「Jump」/「Jump3」コマンド	6軸ロボット: 移動コマンドで「おまかせ」「まっすぐ」を選	
		択。	Link)
ポイントファイリ	4 .0	「ジャンプ」はなし。	\$U (17 7 / 11.0 7.)
ポイントファイル		あり (1ファイルのみ、最大499ポイント) Worldのみ	あり(1ファイルのみ)
プログラム内で使用できる座標系	World/Local/Tool/ECP	worldのみ ただし座標オフセットはTool座標系でも設定可	←
速度設定 (Speed/Accel/SpeedS/AccelS)	あり	あり	←
ハンド操作	I/O設定またはHandコマンド	「つかむ」「はなす」コマンド (1ハンドのみ)	←
繰り返し	Do…Loopコマンドなど	繰り返しコマンド (無限、回数指定、I/O条件, ハンド状態)	←
		条件分岐コマンド (I/O条件, ハンド状態, パレット位置、タ	
条件分岐	lfコマンドなど	イムアウト)	-
変数	あり	なし	あり(RC+ Project Link)
1/0入出力	+ ()	あり (標準I/O基板, 拡張 I/O基板, フィールドバス I/O, すべ	
1/0人出力	あり	てビットアクセスのみ)	—
パレット機能	あり	あり (パレット定義画面、パレット関連コマンド)	←
実行中のユーザーへの問い合わせ	あり	「たずねる」/「知らせる」コマンド	←
ログ出力	あり	「メッセージ」コマンド	←
CP On/Off	あり	組込みコマンドでは不可。	←
· ·		一行SPELコマンドで実現可能	
Arch	a 9	あり (スカラロボットのみ)	←
外部機器との通信 (TCP/IP, RS-232C)	あり 	なし	<u></u>
PC側リソースへのアクセス	あり	なし	FDOON DO. 70 7/6#477 Late
マルチタスク(Xqt, バックグラウンドタスク)	あり	なし	EPSON RC+ 7.0 で作成することで使用可能
Tool座標系	あり	常にデフォルトのツール座標系(Tool 1)が使われる	(RC+ Project Link)
Local座標系	あり	おにアフォルトのフール座標系(1001 1)が使われる なし	
LOCal连续示	<i>8</i> 0 7	<i>A</i> C	,
RC+ Projectとの互換性		なし	←
実行開始main関数の選択機能	 あり	なし	<u>-</u>
コントローラー設定	1-2.7	140	1
		なし(コントローラー内の設定を使用。Epson RC+	
ロボットの追加・削除	あり	Express Editionでの追加・削除は不可)	←
カメラの追加・削除	あり	なし	←
コントロールデバイスの切り替え	あり	あり (PC, リモートI/O, リモートEtherNet/IP™)	←
	* !!	あり(Remote EtherNet/IP™ ,Remote I/O対応。但し、	
リモート設定	あり	Remote RS-232Cは非対応)	<u></u>
EtherNet/IP™設定	あり	あり(データ通信ではなく、コントローラーと接続する際の	_
Littletive() IF BX.E	<i>8</i> 0 9	EtherNet/IP™設定)	
環境設定	あり	あり (項目はEPSON RC+ 7.0と同等)	←
フィールドバス設定	あり	あり	←
ドライラン	あり	あり	←
セキュリティ	a /	なし Web Still No. (PDT)	←
コントローラーとの接続	USB.EtherNet/IP™	USB.EtherNet/IP™	←
ロボットマネージャー設定	1+11	Ta.	Т.
ローカル設定	あり	なし	EDCON DC 170 4300 HEDZ
ツール設定	あり	あり (Tool 1のみ)	EPSON RC+ 7.0 で設定・使用可能
パレット設定	あり	あり (独自GUI)	(RC+ Project Link)
外部制御点設定	あり	あり (独自GOI) なし	←
外部制御点設定 侵入検出エリア	あり	なし	<u>'</u>
侵入検出平面	あり	なし	←
ハンド質量設定		あり	←
ハンド偏心設定	あり	あり	←
動作許容エリア	あり	あり	←
動作レンジ設定	あり	あり	←
Home位置設定	あり	ティーチ可能な基本姿勢登録機能	←
保守関連機能	7.		1
バックアップ	あり	あり	←
リストア	あり	あり	←
部品寿命管理機能		あり	←
ロボット原点調整(Hofsなど)		なし	←
	1 * *	1	1

	EPSON RC+ 7.0	Epson RC+ Express Edition	Epson RC+ Express Edition
フトウェア	Ver. 7.5.3以降	Ver. 1.1.0.0以降	Ver.1.1.0.0以降 Advanced Option
プション			
			RC+ Project Link機能により
Vision Guide7.0	対応	非対応	ビジョンを使用したプロジェクトと連携可能
			(EPSON RC+ 7.0 での設定 等が必要)
ocr			RC+ Project Link機能により
	対応	非対応	OCRを使用したプロジェクトと連携可能
			(EPSON RC+ 7.0での設定 等が必要)
		非対応	RC+ Project Link機能により
Force Guide7.0	対応		力覚を使用したプロジェクトと連携可能
			(EPSON RC+ 7.0での設定 等が必要)
GUI Builder7.0	対応	非対応	←
RC+ API7.0	対応	非対応	←
フィールドバスI/Oスレーブ基板	対応	非対応	←
フィールドバスI/Oマスター基板	対応	対応(対応機種に接続できるものはすべて)	←
EUROMAP67基板	対応	対応	_
拡張I/O基板	対応	対応	←
アナログI/O基板	対応	非対応	←
ロボット複数台制御(ドライブユニット)	対応	非対応	←
VRT	対応	非対応	←
ECP	対応	非対応	←
	対応	非対応	RC+ Project Link機能により
コンベヤートラッキング			コンベヤトラッキングを使用したプロジェクトと
			携可能(EPSON RC+ 7.0 での設定 等が必要)
			RC+ Project Link機能により
	***		パーツフィーダーを使用したプロジェクトと連携
パーツフィーディング	対応	非対応	能
			(EPSON RC+ 7.0 での設定 等が必要)
			RC+ Project Link機能により
			・ 付加軸を使用したプロジェクトと連携可能
PGモーションシステム	対応	非対応	(EPSON RC+ 7.0での設定 等が必要)
			※PGロボット追加は不可
RS-232C基板	対応	非対応	※Fはロボット追加は不可
ティーチングペンダント(TP1)	対応	非対応	←
ティーチングペンダント(TP2)	対応	ポイントファイルのティーチングは可能	←
ティーチングペンダント(TP3)	対応	ポイントファイルのティーチングは可能	←
Dモニター	あり	あり	←
スクモニター		なし	_
<u>^/てーメー</u> ステムヒストリーの参照		あり	`
	85 7	80 7	
ョグ関連機能			
ロボット姿勢表示			
	3Dグラフィクス、座標数値(World/Joint/Pulse)	3Dグラフィクス、座標数値(World/Joint座標系)	
操作座標系		スカラロボット: World/Joint	
操作座標系	World/Tool/Local/Joint/ECP	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy	
ロボット切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし	
	World/Tool/Local/Joint/ECP あり あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし	
ロボット切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし	
ロボット切り替え Arm切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP あり あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし	 EPSON RC+ 7.0 で設定・使用可能
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP あり あり あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし	ー ー ー EPSON RC+ 7.0 で設定・使用可能 (RC+ Project Link)
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ	World/Tool/Local/Joint/ECP あり あり あり あり あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ幅の変更	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり あり (大/中/小/幅の数値調整可能)	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ幅の変更 連続ジョグ	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり あり (大/中/小/幅の数値調整可能)	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ組の変更 連続ジョグ速度の変更	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし あり あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり(高速/低速)	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ幅の変更 連続ジョグ	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり あり (大/中/小/幅の数値調整可能)	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ幅の変更 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ 連続ジョグ	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップショグ ステップ組の変更 連続ジョグ連続ジョグ速度の変更	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可)	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え ステップジョグ ステップ幅の変更 連続ジョグ速度の変更 ボイント指定による移動	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ語の変更 連続ジョグ	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし なし なし あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なし	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え ステップジョグ ステップ幅の変更 連続ジョグ速度の変更 ポイント指定による移動 関節励磁・非励磁切り替え モーターON/OFF切り替え	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし なし なし が (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なし あり	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップジョグ ステップ幅の変更 連続ジョグ速度の変更 ボイント指定による移動 関節励磁・非励磁切り替え モーターON/OFF切り替え Home位置への移動	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし なし なし が (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なし あり 基本姿勢への復帰機能	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ端の変更 連続ジョグ速度の変更 ボイント指定による移動 関節励磁・非励磁切り替え モーターON/OFF切り替え Home位置への移動 原点復帰(Mcal)	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なしなしなしなしなしなしなしなりが (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なしあり 基本姿勢への復帰機能 なし	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップがョグ ステップ編の変更 連続ジョグ連続ジョグ連続ジョグ連続ジョグ 連続ジョグを度の変更 ポイント指定による移動 関節励磁・非励磁切り替え モーターON/OFF切り替え Home位置への移動 原点復帰(Mcal) ダイレクトティーチ(スカラSfree)	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なし あり 基本姿勢への復帰機能 なし あり	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ端の変更 連続ジョグ 連続ジョグ連続ジョグ速度の変更 ポイント指定による移動 関節励磁・非励磁切り替え モーターON/OFF切り替え Home位置への移動 原点復帰(Mcal) ダイレクトティーチ(スカラSfree) ダイレクトティーチ(6軸 カ党)	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし なし なし なし なし が (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なし あり 基本姿勢への復帰機能 なし あり なし	
ロボット切り替え Arm切り替え ECP切り替え Local切り替え Tool切り替え ステップジョグ ステップ端の変更 連続ジョグ 連続ジョグ速度の変更 ボイント指定による移動 関節励磁・非励磁切り替え モーターON/OFF切り替え Home位置への移動 原点復帰(Mcal) ダイレクトティーチ(スカラSfree)	World/Tool/Local/Joint/ECP あり	スカラロボット: World/Joint 6軸ロボット: World/Joint/Tool/Easy なし なし なし なし なし あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (大/中/小/幅の数値調整可能) あり (高速/低速) プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能 スカラロボット: あり (全軸一括のみ。個別切り替えは不可) 6軸ロボット: なし あり 基本姿勢への復帰機能 なし あり	

プレーキ ON/Off あり
(注) :本媒体上の他者商標の帰属先は、エプソンのホームページをご確認ください。