2022年9月現在

ソフトウェア	EPSON RC+ 7.0 Ver. 7.5.3以降	Epson RC+ Express Edition Ver. 1.1.0.0以降	Epson RC+ Express Edition Ver.1.1.0.0以降 Advanced Option
対応型名	全て対応	スカラロボット：T-B, LS-B, G, GX-A 6軸ロボット：C-A, VT6-A ※以下の仕様は”非対応”です - 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			
移動	「Go」/「Move」/「Jump」/「Jump3」コマンド	スカラロボット: 移動コマンドで「おまかせ」「まっすぐ」「ジャンプ」を選択 6軸ロボット: 移動コマンドで「おまかせ」「まっすぐ」を選択。 「ジャンプ」はなし。	6軸ロボット：「ジャンプ」機能は、EPSON RC+ 7.0 で作成することで使用可能（RC+ Project Link）
ポイントファイル	あり	あり（1ファイルのみ、最大499ポイント）	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	Ifコマンドなど	条件分岐コマンド（I/O条件, ハンド状態, パレット位置、タイムアウト）	←
変数	あり	なし	あり（RC+ Project Link）
I/O入出力	あり	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	あり	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	←
PC側リソースへのアクセス	あり	なし	←
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（RC+ Project Link）
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	←
Local座標系	あり	なし	←
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	←
コントローラー設定			
ロボットの追加・削除	あり	なし（コントローラー内の設定を使用。Epson RC+ 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™）	←
リモート設定	あり	あり（Remote EtherNet/IP™ ,Remote I/O対応。但し、Remote RS-232Cは非対応）	←
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	あり	なし	←
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			
ローカル設定	あり	なし	←
ツール設定	あり	あり（Tool 1のみ）	EPSON RC+ 7.0 で設定・使用可能（RC+ Project Link）
パレット設定	あり	あり（独自GUI）	←
外部制御点設定	あり	なし	←
侵入検出エリア	あり	なし	←
侵入検出平面	あり	なし	←
ハンド質量設定	あり	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			
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	あり	←
ロボット原点調整（Hofsなど）	あり	なし	←

ソフトウェア	EPSON RC+ 7.0 Ver. 7.5.3以降	Epson RC+ Express Edition Ver. 1.1.0.0以降	Epson RC+ Express Edition Ver.1.1.0.0以降 Advanced Option
オプション			
Vision Guide7.0	対応	非対応	RC+ Project Link機能により 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	対応	非対応	RC+ Project Link機能により 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）
Force Guide7.0	対応	非対応	RC+ Project Link機能により 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	←
コンベヤートラッキング	対応	非対応	RC+ Project Link機能により コンベヤトラッキング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）
パーツフィーディング	対応	非対応	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可能 （EPSON RC+ 7.0 での設定 等が必要）
PGモーションシステム	対応	非対応	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 （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	←
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	←
I/Oモニター	あり	あり	←
タスクモニター	あり	なし	←
システムヒストリーの参照	あり	あり	
ジョグ関連機能			
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	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	あり	なし	←
Arm切り替え	あり	なし	←
ECP切り替え	あり	なし	←
Local切り替え	あり	なし	←
Tool切り替え	あり	なし	EPSON RC+ 7.0 で設定・使用可能 （RC+ Project Link）
ステップジョグ	あり	あり	←
ステップ幅の変更	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）	←
連続ジョグ	あり	あり	←
連続ジョグ速度の変更	あり（高速/低速）	あり(高速/低速)	←
ポイント指定による移動	あり	プログラム編集画面内「この位置へ移動」機能	←
関節励磁・非励磁切り替え	あり	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	←
モーターON/OFF切り替え	あり	あり	←
Home位置への移動	あり	基本姿勢への復帰機能	←
原点復帰(Mcal)	あり	なし	←
ダイレクトティーチ(スカラSfree)	あり	あり	←
ダイレクトティーチ(6軸 力覚)	あり	なし	
Alignment	あり	あり	←
ブレーキ ON/Off	あり	なし	←

（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。