Teaching Pendant / Controller

NAU ROBOT Teaching Pendant 2.2.7

나우로보틱스 뉴카 전용 티칭팬던트는 TAICHI 프로그래밍 언어를 바탕으로 로봇 제어와 IO 시스템, 네트워크 커뮤니케이션 등 광범위하게 지원해 원활한 작업교시와 자동화 공정 시스템을 지원합니다.

제품 스펙

- **스크린 사이즈** : 7인치
- **해상도** : 1024 x 600
- **사이즈** : 550mm x 210mm x 50mm
- **무게** : 0.6kg (케이블 제외)
- **보호 레벨** : IP54
- **환경** : 가연성 또는 부식이 될 수 있는 물건, 기체류 등을 피할것
- 먼지, 기체오염, 금속 물질, 연료 등을 주의할 것

주요사항

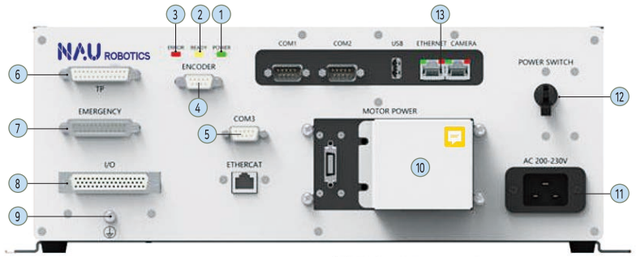
- TAICHI 프로그래밍 언어
- 표준 디지털 I/O와 확장기능한 필드버스 모듈을 포함한 I/O 시스템
- TCP/IP와 모드버스 RTU 커뮤니케이션
- 컨베이어 트래킹 모듈
- 추가적인 시스템 모듈 제공

1. **연결 케이블** : 티칭 팬던트와 컨트롤러 제품을 연결해 주는 장치
2. **터치 스크린** : 정보와 작동 상태 등이 뜨는 화면
3. **모드 전환 스위치** : 티칭모드, 자동 모드 등을 선택할 수 있도록 도와주는 버튼
4. **긴급 정지 버튼** : 위급 상황시에 사용할 수 있는 버튼이며, 작동시 프로그램 및 로봇모터 공급 등이 중단됨
5. **컨트롤 패널** : 티칭, 시작, 정지, 오류해결 등을 할 수 있는 버튼이 있는 패널

나우 컨트롤러 NRC-40

나우로보틱스 뉴카 전용 컨트롤러 NRC-40은 소프트웨어에 실시간 시스템과 버스 콘트롤을 탑재하여, 로봇 가동 시 높은 퍼포먼스를 지원합니다.

1) 전원장치
2) 준비장치
3) 에러장치
4) 외부 인코더 인터페이스
5) COM3 드라이버 디버깅 포트
6) TP 연결 커넥터
7) 긴급 커넥터
8) IO 커넥터
9) GND 터미널
10) 바디 커넥터
11) 파워 인터페이스
12) 파워 스위치
13) 랜선 연결 인터페이스



NAU ROBOTICS

주소: 인천시 남동구 앵고개로449번길 42 (고잔동 673-8)
고객센터 : 032-719-7040, 팩스 : 032-719-7041
www.naurobot.com
www.youtube.com/c/NAUROBOTICS

www.naurobot.com
www.youtube.com/c/NAUROBOTICS

NUCA Series

NAU ROBOTICS

스카라 로봇, **뉴카(NUCA) SERIES**

나우로보틱스 스카라 로봇 시리즈, 뉴카(NUCA)는 제조 공정 자동화라인에 가장 잘 부합할 수 있도록 현장의 다양한 니즈를 반영하여 탄생했습니다. 고정밀 조립, 최고 속도의 퍼포먼스, 최적의 자동화 구현을 원하신다면, 뉴카와 함께 하세요!

Numbering Rules

NUCA **3** - **R400**

- 3: 최대 하중 무게
- R400: 팔길이

NUCA3-R400

NUCA3-R400은 가장 콤팩트한 디자인의 스카라 로봇입니다. 전기와 자동차 부품 등 고정밀의 작업이 요구되는 공정에 적용이 가능하며, 최대 하중 3kg, 팔길이 400mm로 좁은 공간에서 넓은 범위를 커버할 수 있어 최적의 효율을 자랑합니다!

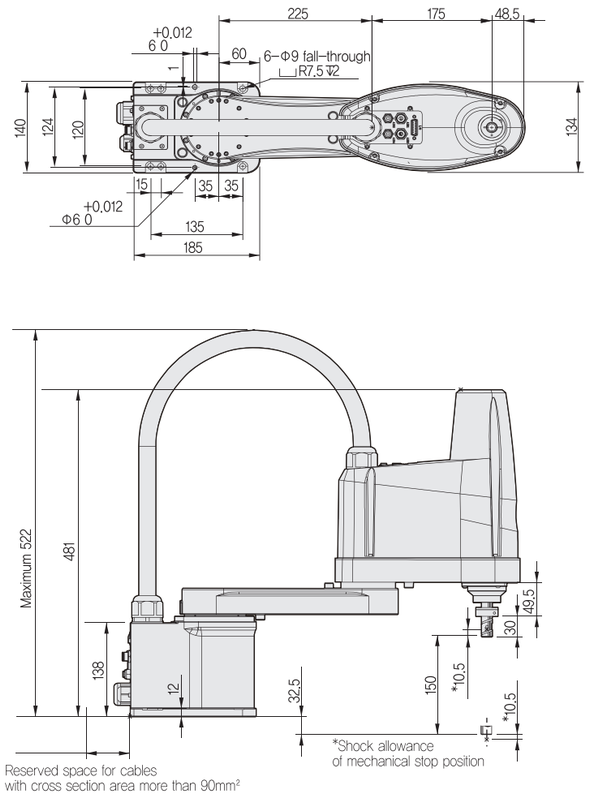
- **활용분야** : 핸들링 / 조립 / 인서트 / 팔렛타이징 적재
- **특징** : 콤팩트한 디자인 / 고정밀, 세밀한 공정 적용 가능 / 넓은 범위 커버 가능

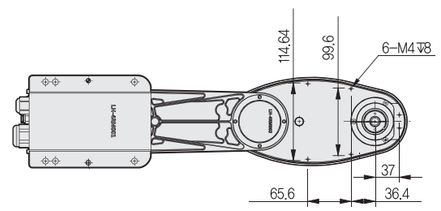
Parameters

Product Model	NUCA3-R400	
Installation Method	Table Top Installation	
Arm length	No.1+ No.2 arm length	400
	No.1 Shift arm lengh	225
	NO.2 Shift arm length	175
Body weight (cable excluded)	14kg	
Repeatability	Joint No.1+ No.2	± 0.01 mm
	Joint No.3	± 0.01 mm
	Joint No.4	±0.01°
Maximum velocity of Motion	Joint No.1+ No.2	6000 mm/s
	Joint No.3	1100 mm/s
	Joint No.4	2600°/s
Maximum motion range	Joint No.1	± 130°
	Joint No.2	± 147°
	Joint No.3	150 mm
	Joint No.4	± 360°
Load	Rated ℃ (℉)	1 kg
	Maximum	3 kg
Standard cycle time		0.48s
Allowable inertia moment of joint No.4	Rated ℃ (℉)	0.005 kg.m^2
	Maximum	0.05 kg.m^2
Ambient temperature	5 ~ 40℃ (there should be no major change)	
User circuit	15 pin (D-sub connector)	
User gas circuit	Ø4mm x 2, Ø6mm x 2	
Top pressure of joint no.3	100N	
Horning	Absolute Home	

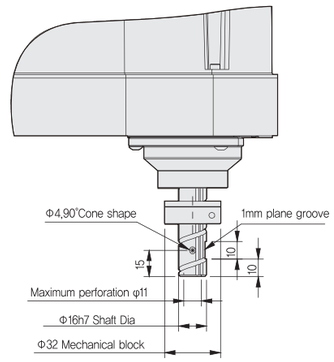
NUCA3-R400

Outline Dimensions Drawing

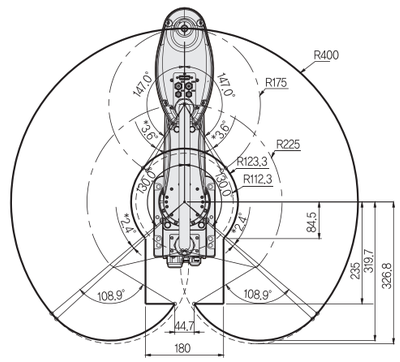




Tool Mounting Surface



Motion Range Drawing



스카라 로봇, **뉴카(NUCA) SERIES**

NUCA5-R400

NUCA5-R400은 관절모듈을 적용하여 공간을 절약하고 콤팩트한 디자인으로 제작 됐습니다. 기존 로봇 대비 더욱 빠르고 정확하게 움직여 높은 완성도를 요구하는 작업에도 적용이 가능해 뛰어난 효율성을 보여줍니다.

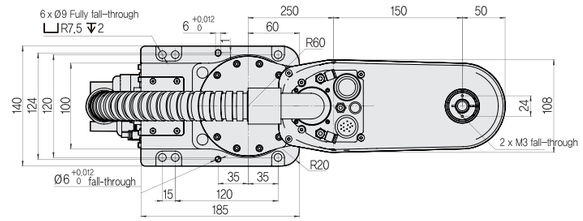
- **활용분야** : 핸들링 / 조립 / 인서트 / 팔렛타이징 적재
- **특징** : 콤팩트한 디자인 / 고속 / 높은 정확성

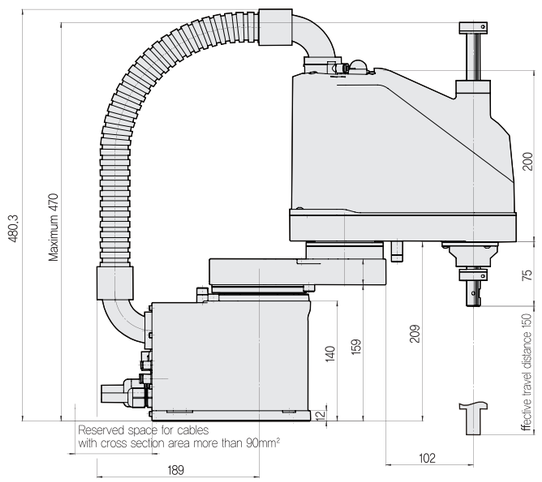
Parameters

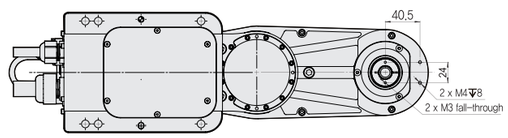
Product Model	NUCA5-R400	
Installation Method	Table Top Installation	
Arm length	No.1+ No.2 arm length	400
	No.1 Shift arm lengh	250
	NO.2 Shift arm length	150
Body weight (cable excluded)	14kg	
Repeatability	Joint No.1+ No.2	± 0.01 mm
	Joint No.3	± 0.01 mm
	Joint No.4	± 0.005°
Maximum velocity of Motion	Joint No.1+ No.2	6576 mm/s
	Joint No.3	1100 mm/s
	Joint No.4	2000 °/s
Maximum motion range	Joint No.1	± 140°
	Joint No.2	± 144°
	Joint No.3	150 mm
	Joint No.4	± 360°
Load	Rated ℃(℉)	2 kg
	Maximum	5 kg
Standard cycle time		0.36s
Allowable inertia moment of joint No.4	Rated ℃(℉)	0.005 kg.m^2
	Maximum	0.05 kg.m^2
Ambient temperature	5 ~ 40℃ (there should be no major change)	
User circuit	15 pin (D-sub connector)	
User gas circuit	Ø4mm x 2, Ø6mm x 2	
Top pressure of joint no.3	100N	
Horning	Absolute Home	

NUCA5-R400

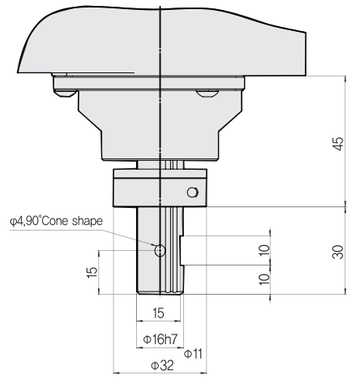
Outline Dimensions Drawing



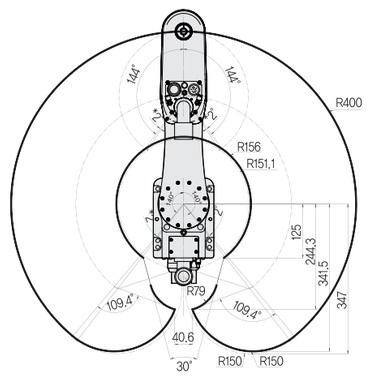




Tool Mounting Surface



Motion Range Drawing



스카라 로봇, **뉴카(NUCA) SERIES**

NUCA6-R500, NUCA6-R600

NUCA6-R500, NUCA6-R600은 심플하면서도 고성능을 자랑하는 라인입니다.

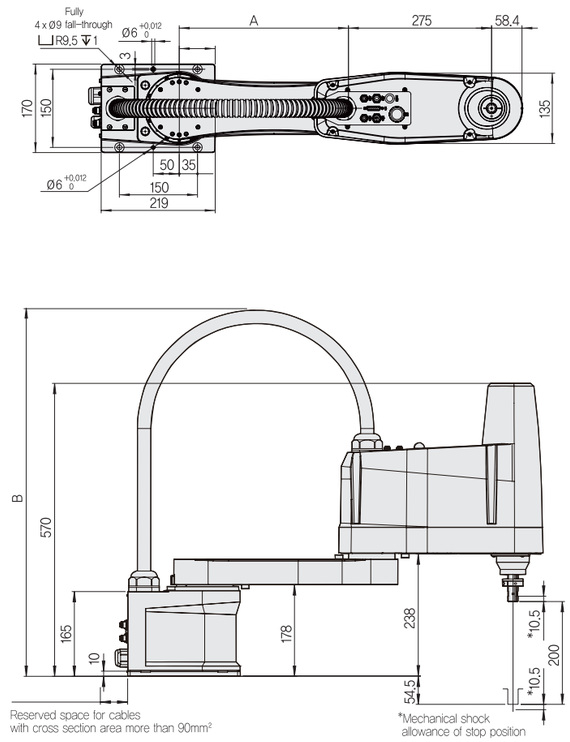
최대하중 6kg와 팔길이 500m와 600m를 바탕으로 넓은 작업 반경을 커버하며 간단한 작업부터 복잡한 공정에 이르기까지 다양한 핸들링 작업에 적용이 가능합니다.

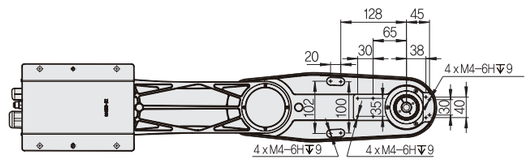
Parameters

Product Model		NUCA6-R500	NUCA6-R600
Installation Method		Table Top Installation	
Arm length	No.1+ No.2 arm length	500	400
	No.1 Shift arm lengh	225	225
	NO.2 Shift arm length	275	175
Body weight (cable excluded)		17 kg	18 kg
Repeatability	Joint No.1+ No.2	± 0.015 mm	± 0.015 mm
	Joint No.3	± 0.01 mm	± 0.01 mm
	Joint No.4	± 0.01°	± 0.01°
Maximum velocity of Motion	Joint No.1+ No.2	6150 mm/s	6800 mm/s
	Joint No.3	1100 mm/s	1100 mm/s
	Joint No.4	2000 °/s	2000 °/s
Maximum motion range	Joint No.1	± 132°	± 132°
	Joint No.2	± 150°	± 150°
	Joint No.3	200 mm	200 mm
	Joint No.4	± 360°	± 360°
Load	Rated ℃(℉)	2 kg	2 kg
	Maximum	6 kg	6 kg
Standard cycle time		0.4 s	0.42 s
Allowable inertia moment of joint No.4	Rated℃(℉)	0.01 kg.m^2	0.01 kg.m^2
	Maximum	0.12 kg.m^2	0.12 kg.m^2
Ambient temperature		5 ~ 40℃ (There should be no major change)	
User circuit		15 pin (D-sub connector)	
User gas circuit		Ø4mm x 2, Ø6mm x 2	
Top pressure of joint no.3		100N	
Horning		Absolute Home	

NUCA6-R500, NUCA6-R600

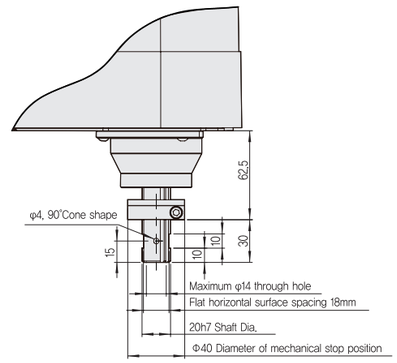
Outline Dimensions Drawing





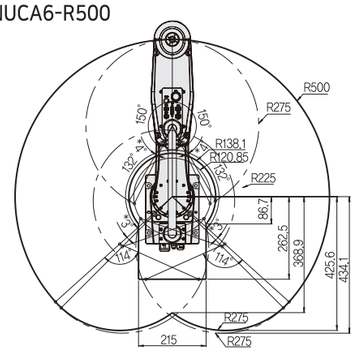
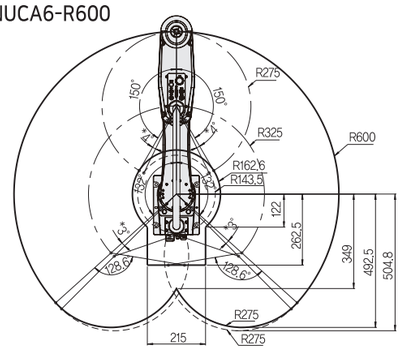
	NUCA6-R500	NUCA6-R600
A	225	325
B	652	712

Tool Mounting Surface



Motion Range Drawing

NUCA6-R500



NUCA6-R600