

Teaching Pendant / Controller

NAU ROBOT Teaching Pendant 2.2.7

나우로보틱스 뉴카 전용 티칭펜던트는 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 피할 것
- 먼지, 기체오염, 금속 물질, 연료 등을 주의할 것

주요사항

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

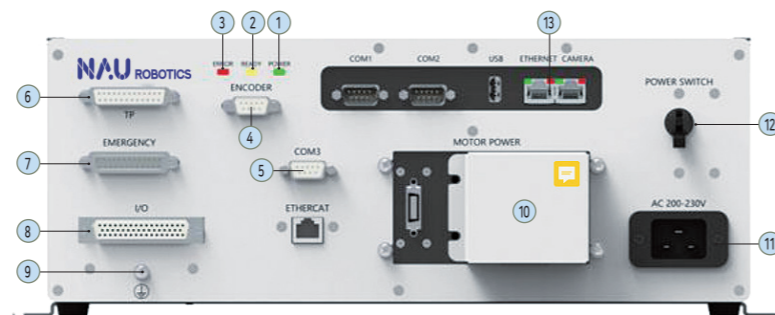
- 1 연결 케이블 : 티칭 펜던트와 컨트롤러 제품을 연결해 주는 장치
- 2 터치 스크린 : 정보와 작동 상태 등이 뜨는 화면
- 3 모드 전환 스위치 : 티칭모드, 자동 모드 등을 선택할 수 있도록 도와주는 버튼
- 4 긴급 정지 버튼 : 위급 상황에 사용할 수 있는 버튼이며, 작동시 프로그램 및 로봇모터 공급 등이 중단됨
- 5 컨트롤 패널 : 티칭, 시작, 정지, 오류해결 등을 할 수 있는 버튼이 있는 패널



나우 컨트롤러 NRC-40

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

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



NUCA Series



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



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



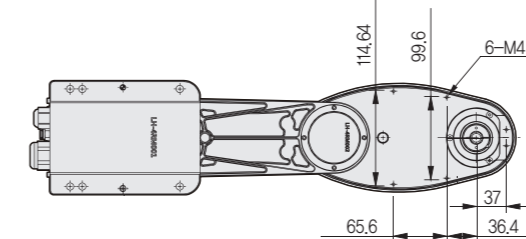
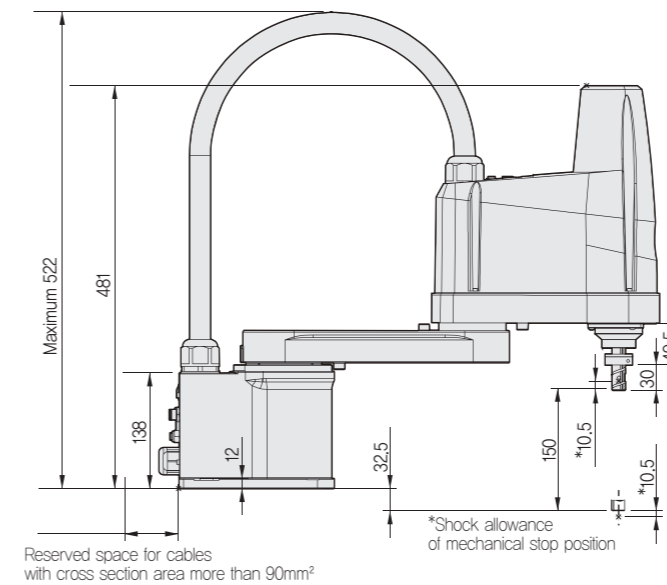
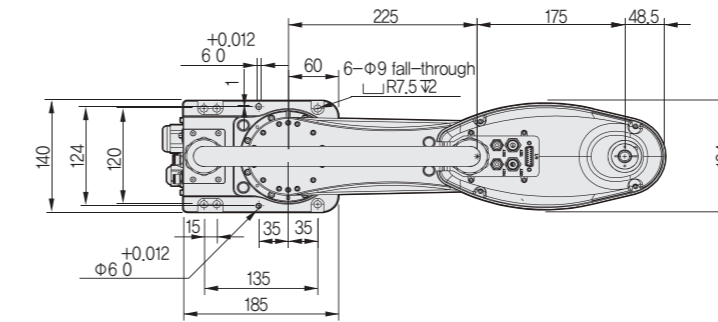
Parameters

Product Model	NUCA3-R400	
Installation Method	Table Top Installation	
Arm length	No.1+ No.2 arm length	400
	No.1 Shift arm length	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°
	Joint No.1+ No.2	6000 mm/s
Maximum velocity of Motion	Joint No.3	1100 mm/s
	Joint No.4	2600°/s
	Joint No.1	± 130°
	Joint No.2	± 147°
Maximum motion range	Joint No.3	150 mm
	Joint No.4	± 360°
	Rated ℃ (°F)	1 kg
	Maximum	3 kg
Standard cycle time	0.48s	
Allowable inertia moment of joint No.4	Rated ℃ (°F)	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	

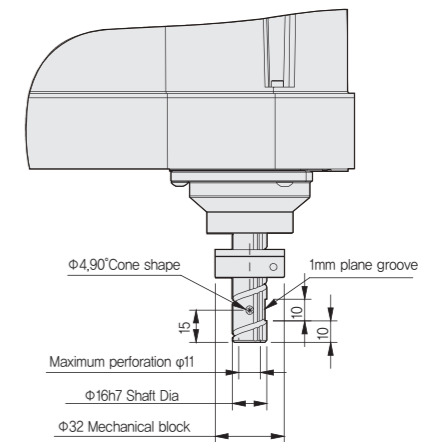
NUCA3-R400



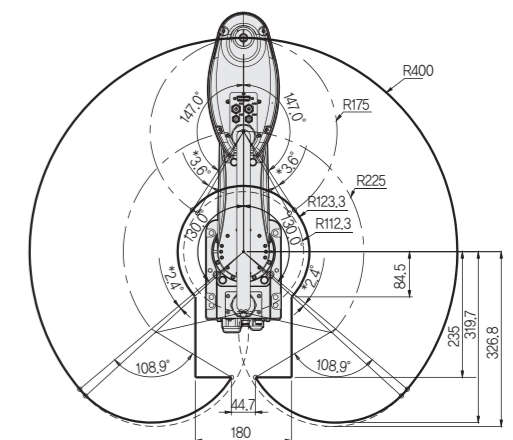
Outline Dimensions Drawing



Tool Mounting Surface



Motion Range Drawing



스카라 로봇, 뉴카(NUCA) SERIES

NUCA5-R400

NUCA5-R400은 관절모듈을 적용하여 공간을 절약하고 콤팩트한 디자인으로 제작 되었습니다. 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



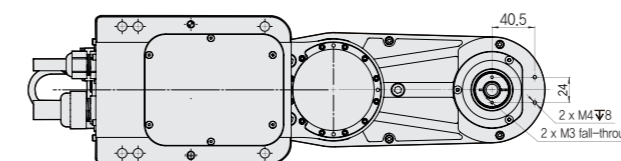
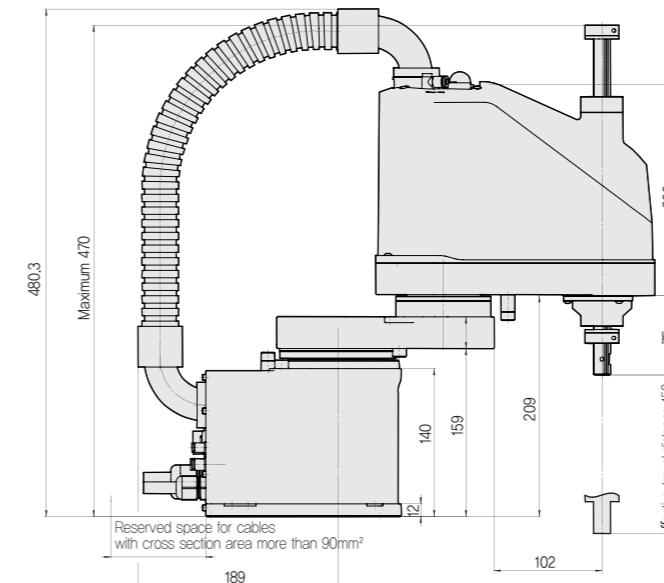
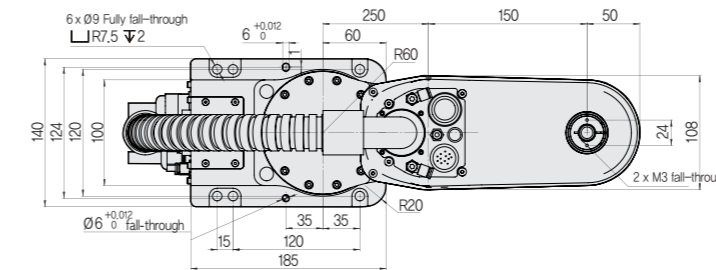
Parameters

Product Model	NUCA5-R400	
Installation Method	Table Top Installation	
Arm length	No.1+ No.2 arm length	400
	No.1 Shift arm length	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 °C(°F)	2 kg
	Maximum	5 kg
Standard cycle time	0.36s	
Allowable inertia moment of joint No.4	Rated °C(°F)	0.005 kg.m ²
	Maximum	0.05 kg.m ²
Ambient temperature	5 ~ 40°C (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	

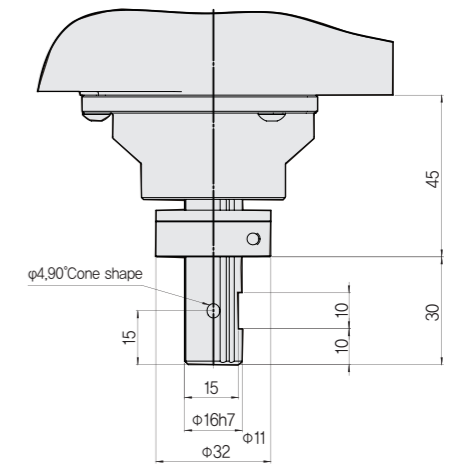
NUCA5-R400



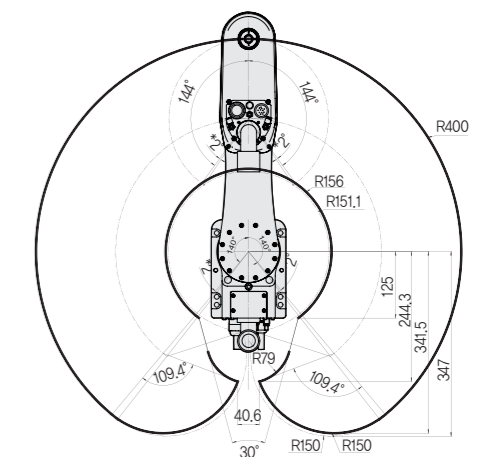
Outline Dimensions Drawing



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.



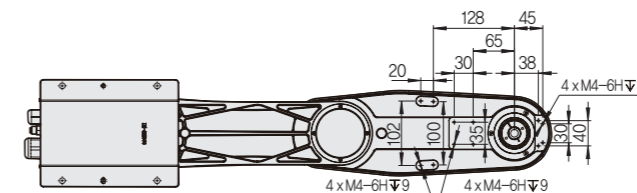
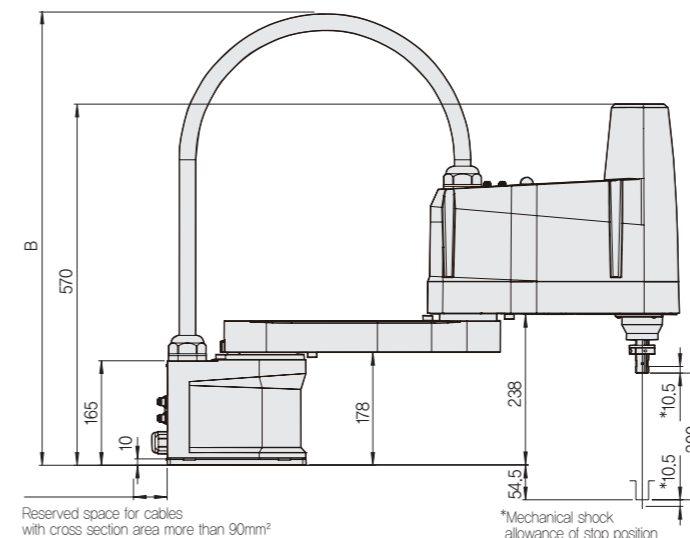
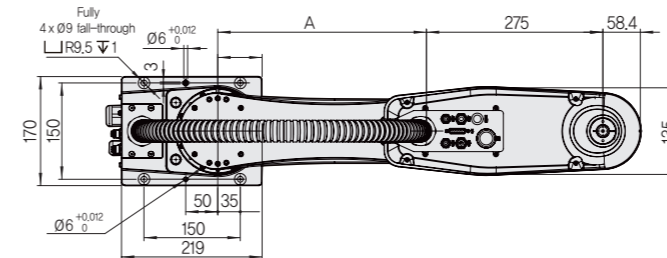
Parameters

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 length	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 ℃(°F)	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 ℃(°F)	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

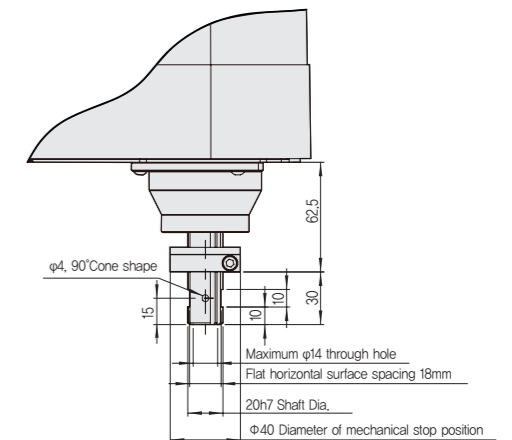


Outline Dimensions Drawing



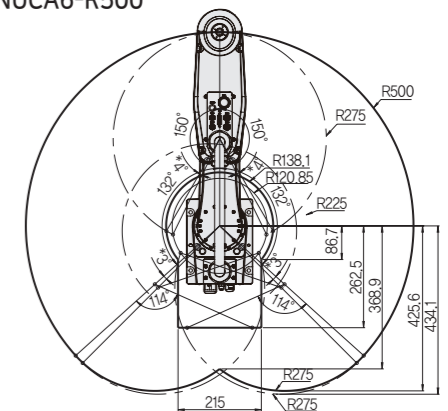
	NUCA6-R500	NUCA6-R600
A	225	325
B	652	712

Tool Mounting Surface



Motion Range Drawing

NUCA6-R500



NUCA6-R600

