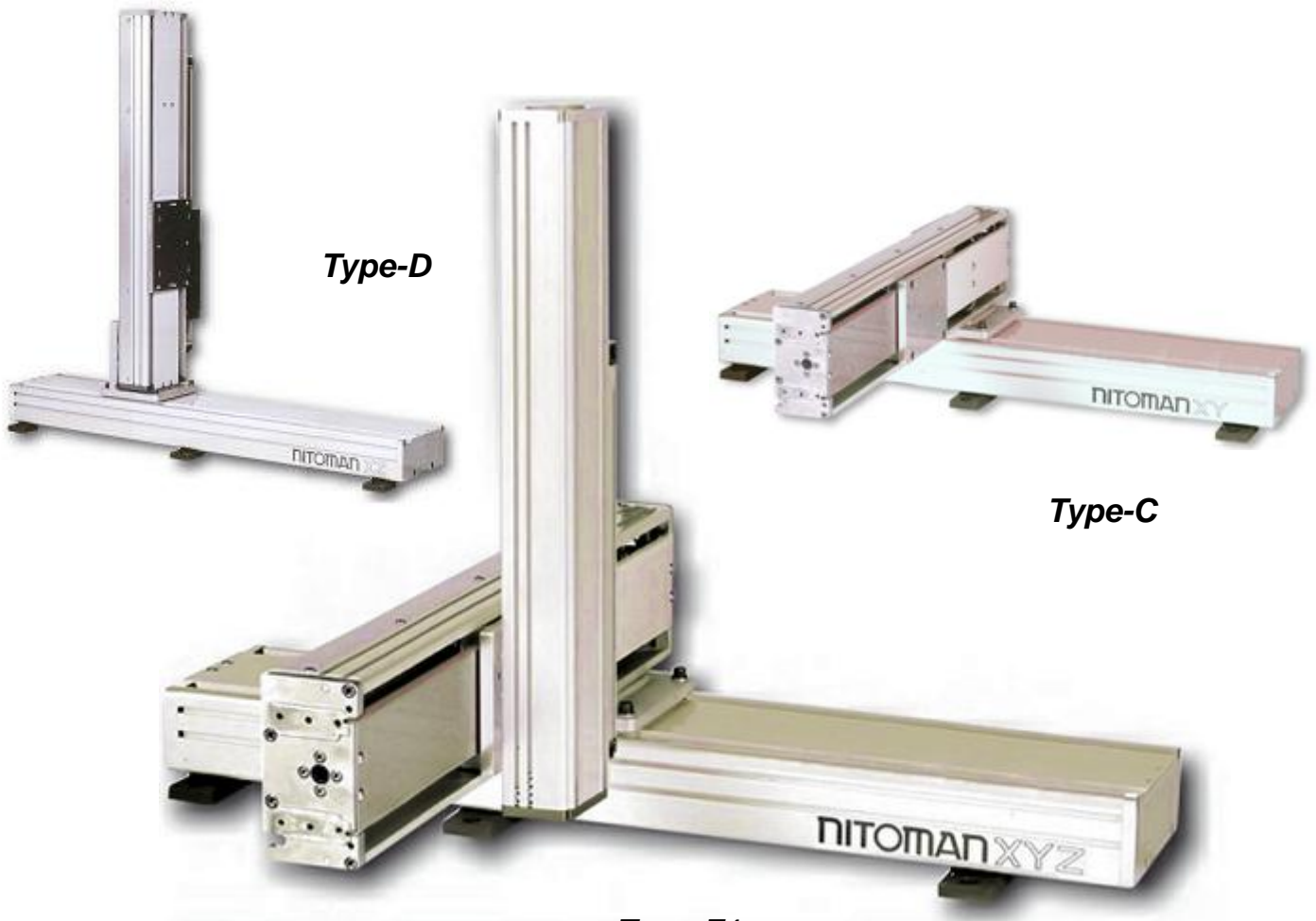


様々な作業形態にフレキシブルに対応する中荷重直交型ロボット!!
直交座標型組立ロボット

NITOMAN[®] MT565・570

特長

- ・ MT565シリーズ、MT570シリーズとも、ハンディタッチパネルを使用した対話方式のティーチングが可能で、快適な操作性をご提供いたします。
- ・ キースイッチ(MT565シリーズのみ)、デッドマンスイッチ付きで安全性にも考慮しています。



RC5500
ロボットコントローラ



RC5500T
ティーチングペンダント



RC200
ロボットコントローラ



RC200T
ティーチングペンダント

【 MT565シリーズ 】

【 MT570シリーズ 】

製品仕様

●機械の仕様

動作範囲	X 軸	200,300,400,500,600,700,800mm
	Y 軸	200,300,400,500mm
	Z 軸	Dタイプ 300,400,500mm E,Fタイプ 100,200,300mm
最大速度	X,Y 軸	1200mm/sec
	Z 軸	Dタイプ 1000mm/sec E,Fタイプ 600mm/sec
位置繰り返し精度	X,Y,Z 軸	±0.05mm
可搬質量	X 軸	Xタイプ 50kg
	Y 軸	A,B,Cタイプ 20kg
	Z 軸	Dタイプ 20kg
		E1,F1タイプ 3~5kg E2,F2タイプ 10kg

●RC5500コントローラ仕様

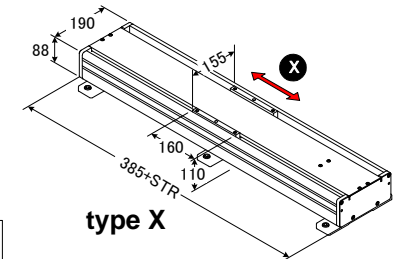
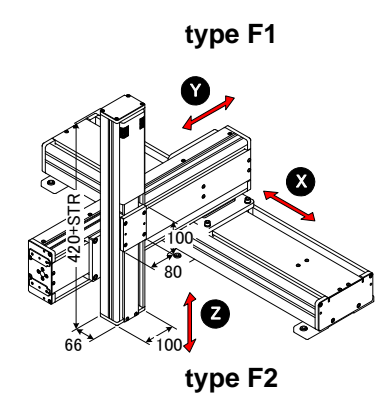
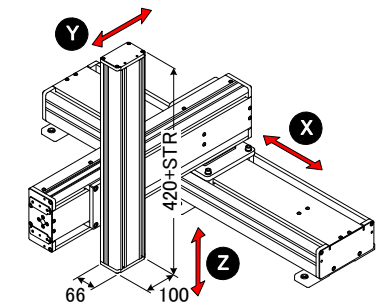
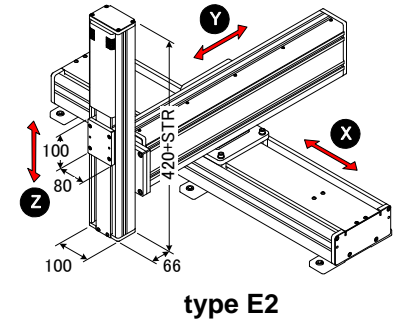
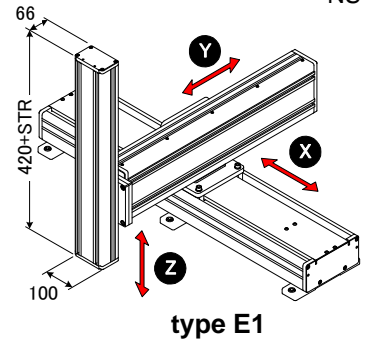
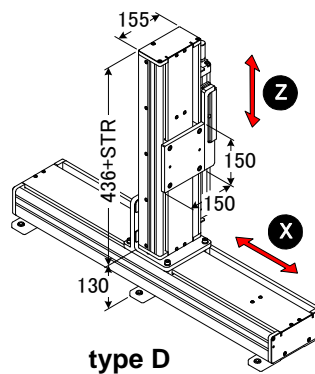
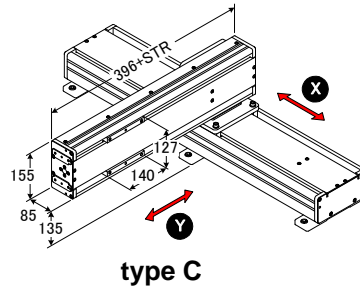
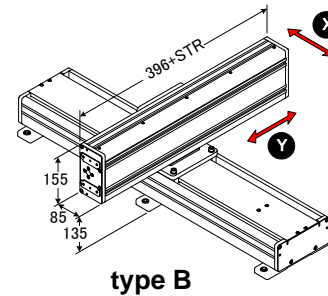
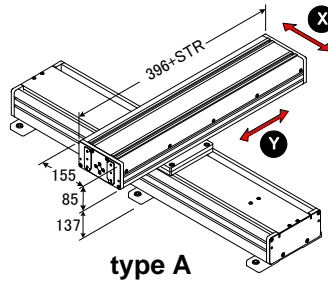
電源電圧	単相AC200~230V 50/60HZ
制御軸数	最大6軸
位置決め方式	PTP、直線補間、円弧補間 (補間動作はYθ型ロボットでは非対応)
位置検出方式	絶対値エンコーダ方式 (バッテリーバックアップ:約5年)
シリアルポート	RS232C(ティーチングペンダント用) Ethernet(100BASE-TX)(パソコン接続用)
記憶メモリ	SRAM(バッテリーバックアップ:約5年)
外部入力	標準ユーザポート28点 [外部に64点追加可能]
外部出力	標準ユーザポート27点 [外部に64点追加可能]
フィールドネットワーク	[CC-Link スレーブインターフェイス]
教示方式	MDI、リモートティーチング、ダイレクトティーチング
ポイント管理	作業領域:40(50※1)ポイント × 100機種 固定領域40(50※1)ポイント パレタイズ領域:200ポイント × 3グループ (パレタイズはYθ型ロボットでは非対応)
ポイント作業情報	1ポイントあたり2組(4組※1)
シーケンスプログラム	ラダーダイアグラム(40kステップ相当)
ロボットプログラム	専用モーション言語
外形寸法(W×H×D)	200(250※1) × 450 × 420mm(ゴム足除く)
質量	約20kg
ティーチングペンダント	ハンディ式タッチパネル (キースイッチ、テッドマンスイッチ付き) ペンダントを操作盤として使用することも可能
パソコン用ソフト	[O]

●RC200コントローラ仕様

電源電圧	単相AC100~115V(単相AC200~230V)
制御軸数	最大3軸
位置決め方式	PTPオープンループ制御
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ方式
シリアルポート	RS232C:1ポート
記憶メモリ	EEPROM
外部入力	標準ユーザポート26点
外部出力	標準ユーザポート26点
教示方式	MDI、リモートティーチング
ポイント管理	最大32機種+固定領域1種 総ポイント数最大350ポイント
ポイント作業情報	1ポイントあたり1組(0~255)
シーケンスプログラム	ラダーダイアグラム(2kステップ相当)
外形寸法(W×H×D)	200×200×460mm
質量	約10kg
ティーチングペンダント	ハンディ式タッチパネル (テッドマンスイッチ付き) ペンダントを操作盤として使用することも可能
パソコン用ソフト	[O]

[]内は、オプションです。
※1 仕様によります。

●タイプ別動作図



●型式表示

MT565 F1 3 2 1

- 機種表示
組合わせタイプ
Xテーブルストローク(ex.3=300)
Yテーブルストローク(ex.2=200)
Zテーブルストローク(ex.1=100)