

# Existing products 既存機種

## NITTAOMEGA XC10



### 仕様 Specification

可搬質量 Payload	10kg	
許容モーメント Allowable moment	29.4Nm	
許容トルク Allowable torque	34.3Nm	
外径寸法 O.D.	φ60mm	
連結時厚み Thickness when coupled	46.5mm	
本体材質 Main body material	アルミニウム合金 Aluminum alloy	
位置再現精度 Position repeatability	±0.010mm	
動作空気圧力 Operational air pressure	0.39~0.59MPa	
本体質量 Main body weight	ロボット側 Robot side	0.24kg
	ツール側 Tool side	0.12kg
電気信号 Electrical signals	電流値 Current	2.5A
	芯数 No. of signals	なし または 15本 None or 15 signals
	ポート数 No. of ports	M5:6ポート M5: 6 ports
エアポート Air ports	有効断面積 Effective sectional area	4mm <sup>2</sup>
	Cv値 Cv value	0.23/ポート 0.23/port
	耐圧 Withstand pressure	0.85MPa
環境 Environment	使用温度 Ambient temperature	0~60°C(凍結無きこと) 0-60 °C (no freezing)
	使用湿度 Ambient humidity	0~95%RH(結露無きこと) 0-95 %RH (no condensation)
コネクタ型式 Connector part number	ロボット側 Robot side	MS3102A24-28P
	ツール側 Tool side	MS3102A24-28S

標準品型式: NITTAOMEGA XC10 ロボット・ツールアダプタ  
Standard part number: NITTAOMEGA XC10 robot-tool adaptor

- ◆ロボットアダプタ Robot adaptor TR15-6JN10
- ◆ツールアダプタ Tool adaptor TT15-6JN00

## NITTAOMEGA IV



※写真はモジュールを装着した状態です。  
With a module attached.

### 仕様 Specification

可搬質量 Payload	200kg	
許容モーメント Allowable moment	1471Nm	
許容トルク Allowable torque	1471Nm	
外径寸法 O.D.	φ228mm	
連結時厚み Thickness when coupled	120mm	
本体材質 Main body material	アルミニウム合金 Aluminum alloy	
位置再現精度 Position repeatability	±0.025mm	
動作空気圧力 Operational air pressure	0.39~0.85MPa	
本体質量 Main body weight	ロボット側 Robot side	4.2kg
	ツール側 Tool side	2.8kg
電気信号 Electrical signals	電流値 Current	3A
	芯数 No. of signals	なし または 20本 None or 20 signals
出力信号 Output signals	チャック端 Chuck signal	チャック端 Chuck signal
	アンチャック端 Unchuck signal	アンチャック端 Unchuck signal
	連結確認端 Face signal	連結確認端 Face signal
環境 Environment	使用温度 Ambient temperature	0~60°C(凍結無きこと) 0-60 °C (no freezing)
	使用湿度 Ambient humidity	0~95%RH(結露無きこと) 0-95 %RH (no condensation)
コネクタ型式 Connector part number	ロボット側 Robot side	MS3102A24-28P
	ツール側 Tool side	MS3102A24-28S

☞ モジュールはP.19~21を参照ください。 For, more information on modules, please refer to P.19-21.

標準品型式: NITTAOMEGA IV ロボット・ツールアダプタ  
Standard part number: NITTAOMEGA IV robot-tool adaptor

- ◆ロボットアダプタ Robot adaptor  
NPN仕様(0V共通) NPN spec (0 V common) BR20-0PS10  
PNP仕様(24V共通) PNP spec (24 V common) BR20-0PS1G
- ◆ツールアダプタ Tool adaptor BT20-0PC00

## NITTAOMEGA XC300



△注意:ロボットアダプタプレートの中心部に穴加工は  
施さないでください。  
Note: Do not make a hole in the center of robot adaptor plate for weight reduction.

### 仕様 Specification

可搬質量 Payload	300kg	
許容モーメント Allowable moment	2205Nm	
許容トルク Allowable torque	2205Nm	
外径寸法 O.D.	φ248mm	
連結時厚み Thickness when coupled	120mm	
本体材質 Main body material	アルミニウム合金 Aluminum alloy	
位置再現精度 Position repeatability	±0.025mm	
動作空気圧力 Operational air pressure	0.39~0.85MPa	
本体質量 Main body weight	ロボット側 Robot side	7.0kg
	ツール側 Tool side	3.5kg
電気信号 Electrical signals	電流値 Current	3A
	芯数 No. of signals	なし または 20本 None or 20 signals
出力信号 Output signals	チャック端 Chuck signal	チャック端 Chuck signal
	アンチャック端 Unchuck signal	アンチャック端 Unchuck signal
	連結確認端 Face signal	連結確認端 Face signal
環境 Environment	使用温度 Ambient temperature	0~60°C(凍結無きこと) 0-60 °C (no freezing)
	使用湿度 Ambient humidity	0~95%RH(結露無きこと) 0-95 %RH (no condensation)
コネクタ型式 Connector part number	ロボット側 Robot side	MS3102A24-28P
	ツール側 Tool side	MS3102A24-28S

標準品型式: NITTAOMEGA XC300 ロボット・ツールアダプタ  
Standard part number: NITTAOMEGA XC300 robot-tool adaptor

- ◆ロボットアダプタ Robot adaptor  
NPN仕様(0V共通) NPN spec (0 V common) 4R20-0PS00  
PNP仕様(24V共通) PNP spec (24 V common) 4R20-0PS01
- ◆ツールアダプタ Tool adaptor 4T20-0PC00

## NITTAOMEGA XC400



### 仕様 Specification

可搬質量 Payload	400kg	
許容モーメント Allowable moment	2942Nm	
許容トルク Allowable torque	2942Nm	
外径寸法 O.D.	φ270mm	
連結時厚み Thickness when coupled	150mm	
本体材質 Main body material	アルミニウム合金 Aluminum alloy	
位置再現精度 Position repeatability	±0.025mm	
動作空気圧力 Operational air pressure	0.39~0.85MPa	
本体質量 Main body weight	ロボット側 Robot side	12.0kg
	ツール側 Tool side	8.0kg
電気信号 Electrical signals	電流値 Current	3A
	芯数 No. of signals	なし または 20本 None or 20 signals
出力信号 Output signals	チャック端 Chuck signal	チャック端 Chuck signal
	アンチャック端 Unchuck signal	アンチャック端 Unchuck signal
	連結確認端 Face signal	連結確認端 Face signal
環境 Environment	使用温度 Ambient temperature	0~60°C(凍結無きこと) 0-60 °C (no freezing)
	使用湿度 Ambient humidity	0~95%RH(結露無きこと) 0-95 %RH (no condensation)
コネクタ型式 Connector part number	ロボット側 Robot side	MS3102A24-28P
	ツール側 Tool side	MS3102A24-28S

標準品型式: NITTAOMEGA XC400 ロボット・ツールアダプタ  
Standard part number: NITTAOMEGA XC400 robot-tool adaptor

- ◆ロボットアダプタ Robot adaptor  
NPN仕様(0V共通) NPN spec (0 V common) 2R20-0PS00  
PNP仕様(24V共通) PNP spec (24 V common) 2R20-0PS04
- ◆ツールアダプタ Tool adaptor 2T20-0PC00

## NITTAOMEGA XC500



### 仕様 Specification

可搬質量 Payload	500kg	
許容モーメント Allowable moment	3500Nm	
許容トルク Allowable torque	3500Nm	
外径寸法 O.D.	φ270mm	
連結時厚み Thickness when coupled	150mm	
本体材質 Main body material	アルミニウム合金 Aluminum alloy	
位置再現精度 Position repeatability	±0.025mm	
動作空気圧力 Operational air pressure	0.39~0.85MPa	
本体質量 Main body weight	ロボット側 Robot side	12.0kg
	ツール側 Tool side	8.0kg
電気信号 Electrical signals	電流値 Current	3A
	芯数 No. of signals	なし または 20本 None or 20 signals
出力信号 Output signals	チャック端 Chuck signal	チャック端 Chuck signal
	アンチャック端 Unchuck signal	アンチャック端 Unchuck signal
	連結確認端 Face signal	連結確認端 Face signal
環境 Environment	使用温度 Ambient temperature	0~60°C(凍結無きこと) 0-60 °C (no freezing)
	使用湿度 Ambient humidity	0~95%RH(結露無きこと) 0-95 %RH (no condensation)
コネクタ型式 Connector part number	ロボット側 Robot side	MS3102A24-28P
	ツール側 Tool side	MS3102A24-28S

標準品型式: NITTAOMEGA XC500 ロボット・ツールアダプタ  
Standard part number: NITTAOMEGA XC500 robot-tool adaptor

- ◆ロボットアダプタ Robot adaptor  
NPN仕様(0V共通) NPN spec (0 V common) 2R20-0PSA0  
PNP仕様(24V共通) PNP spec (24 V common) 2R20-0PSA1
- ◆ツールアダプタ Tool adaptor 2T20-0PCA1S