

【最新情報】

三菱電機機械手臂教導器—R86TB

【2023年12月13日】



操作性向上
どの画面からでもアクセス可能

カスタマイズ可能
ショートカット登録、ユーザ定義画面

3Dモニタ搭載
各種設定領域の可視化

セキュリティ機能
パスワードでファイル編集を制限、ユーザ権限を設定して使用できる機能を利用

処理速度向上
ストレスフリーな操作性

安心なハードウェアボタン
タッチパネル操作の不安感を解消

大画面に豊富な情報 / 10.1インチ HD画面

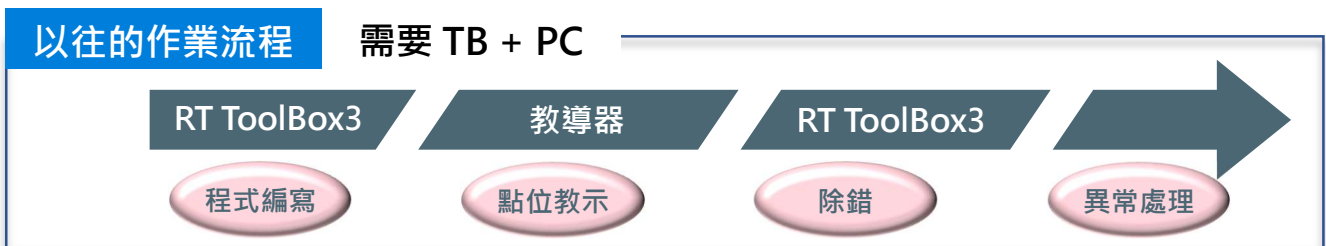
- 比以往更加簡潔便利。
- 能快速應對各種不同的工作。
- 傳統的高機能教導器更升級。
- 在無法攜帶筆記型電腦進入的場域，從機台設定到維護保養等作業內容，都能一機搞定！

【產品特點】

- 特點①**：簡單操作・直覺式的使用者介面→10.1吋大螢幕，可直接從主頁面開啟各項功能表。
- 特點②**：搭載機械手臂工程軟體的各項主要功能→從程式編寫到參數設定，一台通通搞定。
- 特點③**：發生異常時可以快速解決→異常或訊號狀態監控等，能透過示波器進行數據分析。



【與 RT ToolBox3 作業性比較】



R86TB 的作業流程



【#1 簡單操作・直覺式的使用者介面】

— 讓使用者在程式編寫上更加得心應手，不用擔心忘了程式指令怎麼用！

初次使用的顧客

不清楚程式指令也沒問題！

移動コマンド

教示位置 上空距離 mm

移動方法

```
1 | Mov Phome, -50
2 |
```

程式簡單編輯

選擇想要的[移動]、[等待]...等功能指令，會自動轉換為程式碼編寫在程式內容上。

初次使用的顧客

稍微失誤也沒問題！

```
14 | Mv|
15 |
16 |
17 |
```

書式:
Mva□<移動目的位置>
Mva□<移動目的位置>, <ア-チ番号>

説明:
現在位置から目的位置までア-チモ-ション動作を行います。

程式內容預測變換、自動變換

- 當您輸入文字時，會自動顯示候補指令（隨附指令說明）。
- 即使指令內容全部以小寫字母輸入，也能正確轉換為大寫/小寫字母。

有經驗的客戶

減少輸入時間！

プログラムテンプレート

内容

```
1
2
Mov P1
Dly 1 ...
```

程式模版功能

- 已登錄的內容可隨時呼叫。
- 減少重複輸入的時間。

有經驗的客戶

減少檢索使用方法的時間！

命令テンプレート

分類 書式

命令:

テンプレート:

説明:

指令模版

- 從指令清單內選擇想要使用的指令，將插入該指令的模版內容。
- 可以立即檢查參數的寫法。

【#2 簡單操作・直覺式的使用者介面】

— 主畫面變得更加直觀，一目了然的圖標讓使用者更快找到他想要的！



1 標題列

保持顯示控制器的連接狀態和 OVRD 等資訊。還可以直接選取主要圖標功能，例如程式與參數。

2 主功能區

顯示九個主要功能的圖標。還可以在圖標下創建常用功能的捷徑。

3 按鍵操作視窗

使用主機右側的按鍵（例如 JOG 或手動操作）時顯示。

4 頁尾

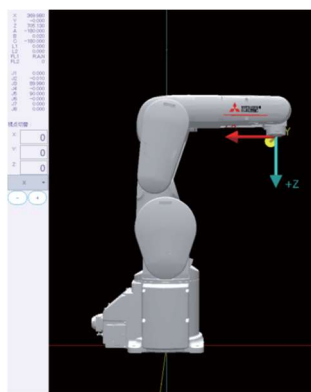
顯示 Home 鍵、畫面切換按鍵、關閉按鍵。

【3D 監控機能】

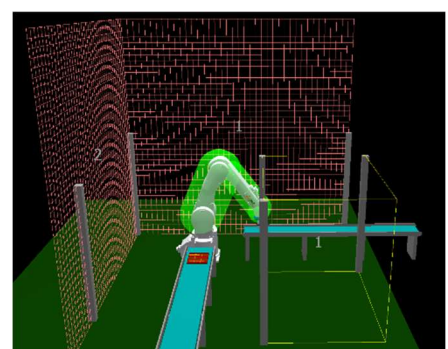
— 3D 監控機能，可以在 Robot 動作時以 3D 的畫面呈現，讓工程師能更快確認佈局內容。



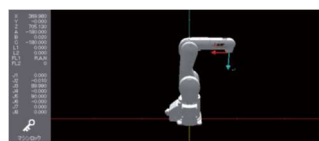
佈局&干涉狀態確認



▲ 全螢幕顯示



▲ 佈局&干涉狀態確認



▲ 輔助畫面顯示

【多語言對應】

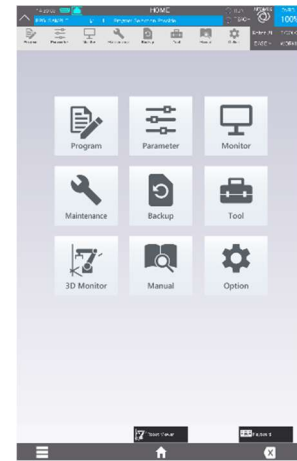
— 更重要的是，支援繁體 / 簡體中文！ R86TB 可顯示多國語言。



中文(繁體中文&簡體中文)

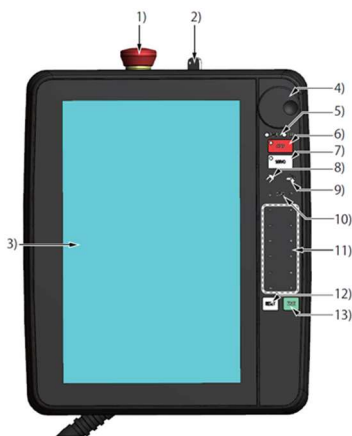


日本語



英語

【產品規格介紹】



正面



背面

No.	名稱	說明
1)	緊急停止按鈕	關閉機械手臂的伺服電源，進行緊急停止。將其向順時鐘旋轉以恢復操作。
2)	手/自動開關	切換機械手臂的操作權。將鑰匙開關調至“MANUAL”這將使TB獲得操作權。當TB獲得操作權時，您可執行機械手臂操作，如啟用伺服、進行JOG操作等。將鑰匙開關調至“AUTO”，TB將失去操作權。
3)	螢幕(觸控面板)	顯示TB的各個畫面。它是一個觸控面板，您可以用手指觸控顯示器進行操作。
4)	轉盤	選單選取、畫面滾動等操作。
5)	電源燈・異常燈	電源燈將在電源供應時持續亮著。異常燈將在發生錯誤時閃爍。
6)	STOP按鈕	將機械手臂緊急停止。伺服電源保持開啟。在機器停止期間，燈號（紅色）將亮著。
7)	SERVO按鈕	按住3段式按鈕的同時，然後按下此按鈕，伺服電源將啟用。當伺服電源啟用時，燈號（綠色）將亮著。
8)	HAND按鈕	顯示夾具操作畫面。
9)	JOG按鈕	顯示JOG操作畫面。
10)	OVRD按鈕	調整 Override，請使用 [↑] 按鈕增加，[↓] 按鈕減少。
11)	+/- 按鈕	這些按鍵用於 Jog 操作、手臂操作、解除剎車、程式除錯等。每個按鍵的詳細說明可在按鍵操作指南中查看。
12)	RESET按鈕	解除警報狀態。
13)	EXE按鈕	這是用於執行機械手臂動作功能，如手臂整列或位置跳躍等。它在執行多軸移動或解除剎車時使用。
14)	握把	握住握把以穩定教學盒。
15)	3段式按鈕	在伺服電源為開啟狀態，鬆開或強力按下這個開關，伺服電源將會關閉。當進行JOG操作等需要啟動機器人時，請保持這個開關按下。
16)	USB插槽	連接USB隨身碟。 這可用於更新Teaching Box的軟體版本，或導入RT ToolBox3的工作區等情況。