Ye(直進+旋回)型ねじ締めロボット SR565Y0-Z SR566Y0-Z

適用ねじ 呼び径 2~5mm

推力可変制御機能付ACサーボZ軸搭載!

推力調整が可能。締め付条件が個別に設定できる KXドライバ(標準装備・当社製)との組み合わせにより、 さらに最適な締付けを実現します。

通信機能の強化

Ethernetポートを標準装備し、 別途オプションの専用ソフトウェアを使用するこ とで、上位パソコンとポイントデータやレジスタ データの通信が可能です。

フィールドネットワーク CC-Linkに対応(オプション)

オプションで、CC-Linkスレーブ インターフェイスユニットを内蔵可能です。

ロボットコントローラの 小型化 + 制御軸数増加

ロボットコントローラの全長を50mm短縮した上で さらに最大6軸までの制御が可能になりました。 (従来の制御軸数は最大4軸まで)





【コントローラ RC5500】【ティーチングペンダント】



最適な推力調整で高品質ねじ締めができる推力可変制御機能!

寸止め ねじ込み 増し締め 工程 高速下降 ねじ浮き確認 ワークのたわみを戻し、 推力 エンコーダで高さを検出 ソフトに

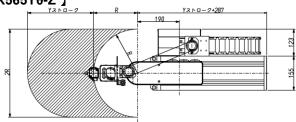
おすすめ用途

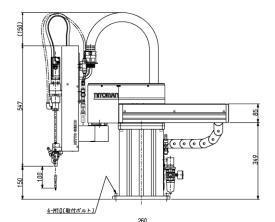
- ・タッピンねじ
- カムアウト防止
- ・ドリルねじ
- ・めねじ破損防止
- 衝撃軽減

NITTO SEIKO CO.,LTD.

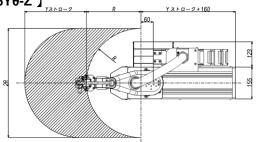
■ 外観寸法図 (単位:mm)

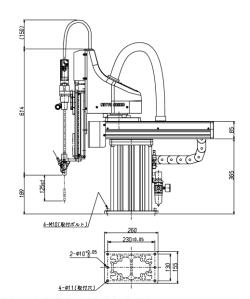
[SR565Yθ-Z]





(<u>1</u> 4-ø11(取付穴) [SR566Yθ-Z]





http://www.nittoseiko.co.jp/

[代表] Tel (0773) 43-1550 fax (0773) 43-1554 産機事業部 〒623-0003 京都府綾部市城山町2

■本社販売課 〒623-0003 京都府綾部市城山町2 ■北関東営業所 〒370-0523 群馬県邑楽郡大泉町吉田1221-3 Tel (0276) 63-8158 fax (0276) 63-8480

■東京支店 〒223-0052 横浜市港北区綱島東6-2-21

■名古屋支店 〒465-0025 名古屋市名東区上社5-405 ■ ロボット本体仕様

型 式		SR565Yθ	SR565Yθ-Z	SR566Yθ-Z		
ねじ締めユニット	制御軸数		同時2軸	同時3軸		
	推力可変機能		無	有		
	適用ねじ ※1	呼び径	小ねじ、タッピン 2~5mm (M5トラスは除く)			
		長さ	max. 18mm [25], min.ねじ頭径×1.1mm			
	設定トルク範囲 ※1		0.3∼3N·m			
	ねじ供給方式		エア圧送式 または 取出式			
	ドライバモータ		KXドライバ (当社製)			
	締付ストローク		100, [1	50] mm	75, 125, [175] mm	
	ねじ保持方式		バキュームパイプ吸着式			
	不良検出機能		トルク不良 (ねじ空転), ねじ不足 (供給装置にて)			
			ねじ浮き	ねじ浮き (2	(Z座標検出)	
			(フォトセンサ 等)			
ロボット	動作範囲	Y軸	200, 300, 400, 500mm			
		旋回半径R	200, 250, 300mm 265, 315		265, 315mm	
		θ軸	180°			
	最大移動 速度	Y軸	1000mm/sec. 120		1200mm/sec.	
		θ軸	360°/sec.			
		Z軸	– 720mm/sec.			
	位置繰り返し精度		±0.05mm			
使用空気圧			0.4~0.5MPa			
機械質量			約 36Kg	約 37Kg		
ねじ供給装置			FF503H (当社製)			

※1 ドライバの型式によります

[]内はオプション

■ ロボットコントローラ仕様

型式	RC5500-S		
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		
位直次的力式	(補間動作はΥθ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		
位直依田/ガム	(バッテリバックアップ:約5年)		
シリアルポート	RS232C (ティーチングペンダント用)		
2377071	Ethernet (100BASE-TX) (パソコン接続用)		
記憶メモリ	SRAM:(バッテリバックアップ:約5年)		
外部入力 ※1	標準ユーザポート16点 [外部に64点追加可能]		
外部出力 ※1	標準ユーザポート16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		
	作業領域 : 40(50 ※2) ポイント×100機種		
ポイント管理	固定領域 : 40(50 ※2) ポイント		
W121 B/E	パレタイズ領域: 200ポイント×3グループ		
	(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※2) (トルク、動作パターン)		
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 ※2)×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、テットマンスイッチ付き)		
71 - 7 - 7 - 7 - 7 - 7 - 1 ·	ペンダントを操作盤として使用することも可能		
PC対応ソフト	有り (オプション)		

※1 制御入出力仕様については、PNP対応品もございます。

[]内はオプション

※2 仕様による

Tel (0773) 42-1290 fax (0773) 43-1553