

# 接触を嫌う製品の締付に最適!!

スクリーガイド停止位置可変型ねじ締めロボット  
Yθ(直進+旋回)型ねじ締めロボット

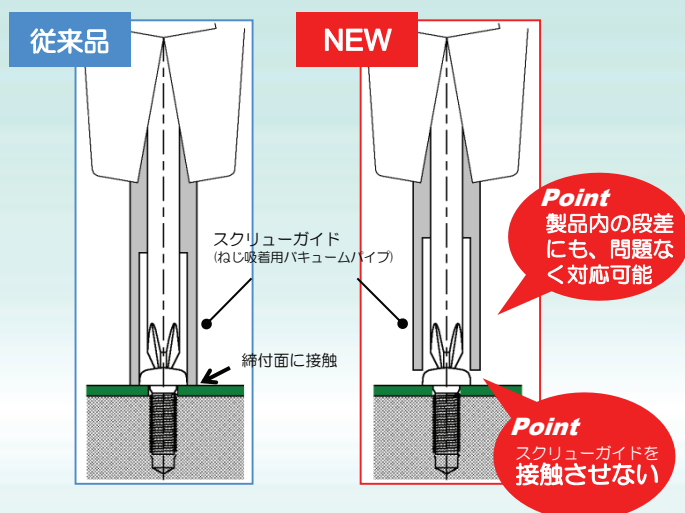
適用ねじ  
M2～M5

## NITOMAN® SR565Yθ-ZZ

～締付け高さを選ばない スマートな締結を実現～

### ● 多品種対応

スクリーガイドの高さを任意に設定できるため、締付け高さが違う製品やスクリーガイドを押し当てることのできない製品形状にもフレキシブルに対応できます。



### ● 高品質締結

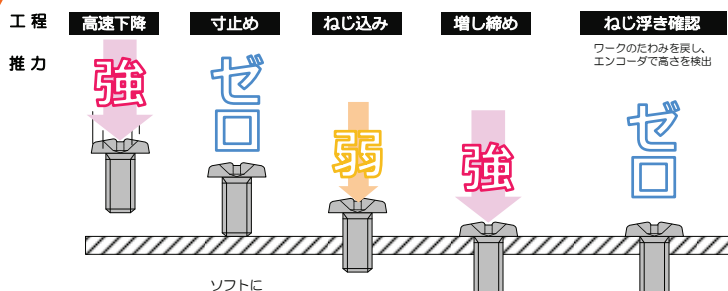
スクリーガイド（ねじ吸着用バキュームパイプ）が製品に接することなく締付けが行え、製品への押し付け負荷を低減し、高品質な締結を提供します。

### ● 高精度締結

推力可変制御機能により、推力調整が可能。安定した締結を実現します。

特許

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！

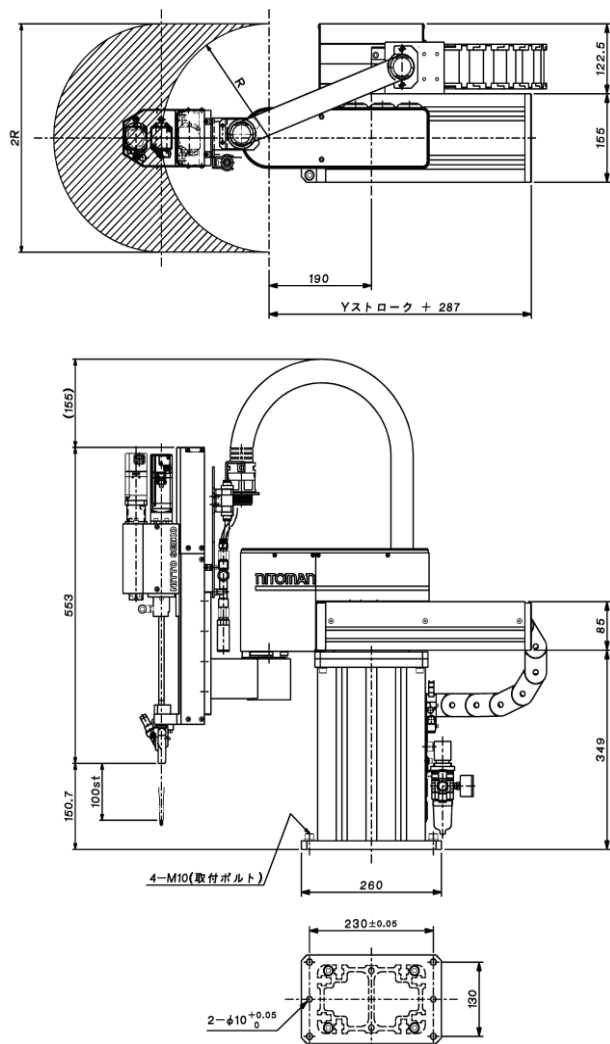


お勧め用途

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

**NITTO SEIKO CO.,LTD.**

## ■外観寸法図 (単位: mm)



# 日東精工株式会社

産機事業部

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

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

本社販売課 〒623-0003 京都府綾部市城山町2 Tel (0773) 42-1290 fax (0773) 43-1553

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 Tel (045) 546-4744 fax (045) 545-6935

名古屋支店 〒465-0025 名古屋市名東区上社5-405 Tel (052) 709-5063 fax (052) 709-5065

## ■ロボット本体仕様

| 型 式      |            | SR565Y θ-ZZ                              |
|----------|------------|------------------------------------------|
| ねじ締めユニット | 適用ねじ       | 小ねじ、タッピンねじなど                             |
|          | 適用ねじ呼び径、長さ | M2～M5 最大18mm (M5のみトラス除く)                 |
|          | 設定トルク範囲    | 0.3～3.0Nm                                |
|          | ドライバ       | KX-T2、[NX-T2]                            |
|          | 締付けストローク   | 100 [ 150, 200 ]mm                       |
|          | ねじ保持方式     | バキューム吸着式                                 |
| ロボット     | 不良検出機能     | トルク不良<br>ねじ浮き検出 (Z軸座標検出)<br>ねじ不足 (ねじ供給機) |
|          | 動作範囲       | Y軸: 200, 300, 400, 500mm                 |
|          | 旋回半径       | θ 軸: 180° : 200, 250mm                   |
|          | 最大移動速度     | Y軸: 1000mm/sec<br>θ 軸: 225° /sec         |
|          | 位置繰り返し精度   | ±0.05mm                                  |
|          | 電源容量       | 2kVA                                     |
| ねじ供給装置   |            | FF503H(当社製)                              |
| 使用空気圧    |            | 0.4～0.5MPa                               |
| 機械質量     |            | 約38kg                                    |

[ ]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                                                                        |
| 電源容量        | 2kVA                                                                                          |
| 制御軸数        | 最大6軸(SR565Y θ-ZZ時は4軸)                                                                         |
| 位置決め方式      | PTP、直線補間、円弧補間<br>(補間動作はY θ 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<br>(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)<br>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16点[外部に64点追加可能]                                                                       |
| 外部出力        | 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<br>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<br>固定領域: 40(50 ※1)ポイント<br>パレタイズ領域: 200ポイント×3グループ<br>(Y θ 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) (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                                                                                     |
| 外観寸法(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、デッドマンスイッチ付き)、<br>ペンダントを操作盤として使用可能                                          |
| PC対応ソフト     | オプション                                                                                         |

[ ]内はオプション

[※1] 仕様による

● 性能向上のため、予告なく仕様など変更させていただくことがあります。