

接触を嫌う製品の締付に最適!!

適用ねじ
M2~M5

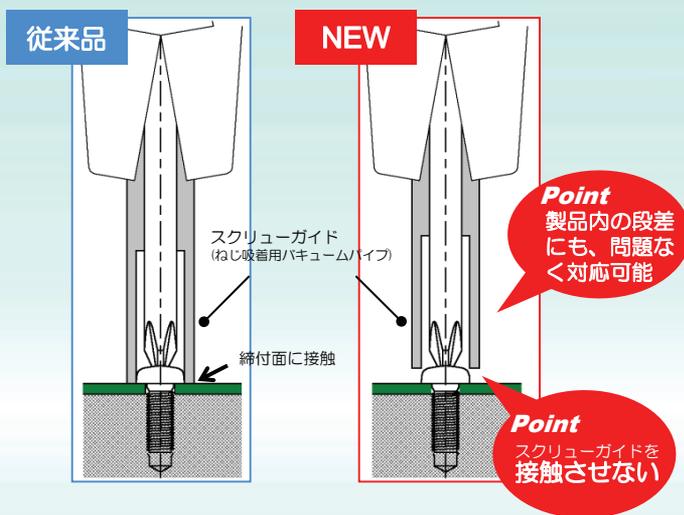
スクリーガイド停止位置可変型ねじ締めロボット
Yθ(直進+旋回)型ねじ締めロボット

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

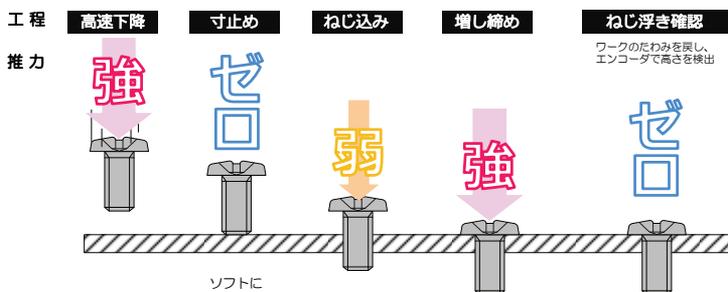
スクリーガイド（ねじ吸着用バキュームパイプ）が製品に接することなく締付けが行え、製品への押し付け負荷を低減し、高品質な締結を提供します。

● 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

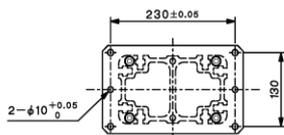
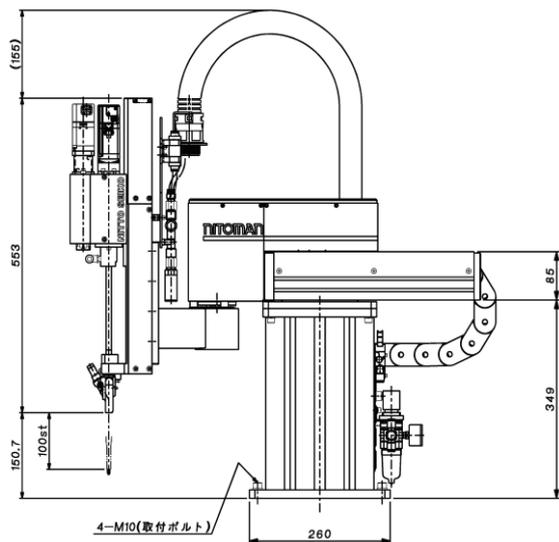
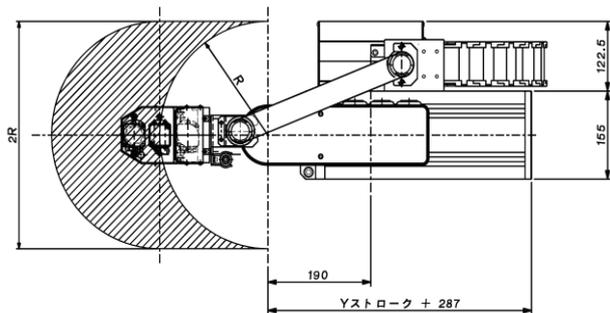
最適な推力調整で高品質ねじ締めができる推力可変制御機能！



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

■外観寸法図 (単位: mm)



■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 ねじ浮き検出 (Z軸座標検出) 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 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 (補間動作はYθ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 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 パラライズ領域: 200ポイント×3グループ (Yθ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、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