

小型ワーク向けのコンパクトタイプ **ねじロボ[®]**

Yθ（直進+旋回）型ねじ締めロボット

NITOMAN[®] SR375Yθ **NEW**

NPN/PNP対応コントローラRC75搭載モデル SR375Yθ 誕生！



NEW

- ・タッチパネル言語切替（日本語/英語）標準搭載
- ・コントローラサイズ 体積比50%減（当社製 RC200比）
- ・ダイレクトティーチング
- ・SD550通信機能搭載（オプション）

■ 操作性アップ

ティーチングポイント数は従来の3倍、さらに、ティーチング作業を容易にするダイレクトティーチング機能を搭載。操作用タッチパネルは、日本語/英語の言語切替が可能です。

■ 多様なワーク、相手材を最適に締結

トルク、速度などねじ締め条件が個別に設定でき、樹脂材、薄板締結に威力を発揮。バラツキなく、安定したねじ締めが可能です。

■ オールインワンで使いやすい

充実したねじ締めソフトを内蔵し、生産ラインへの据付即使用が可能。コントローラのサイズは、旧モデル比 40%減でさらにコンパクトになりました。

■ 締付けトルクの数値・角度を簡単モニタリング（オプション） **Plus +1**

ドライバコントローラとロボットコントローラの通信機能（オプション）により、ティーチングペンダントから、ドライバツールユニットの動作や回転数、出力トルク等の設定変更や、締結結果、異常内容の確認が行えます。また、Ethernetでログデータの取り出しが可能です。

NITOMAN[®] SR375Yθ

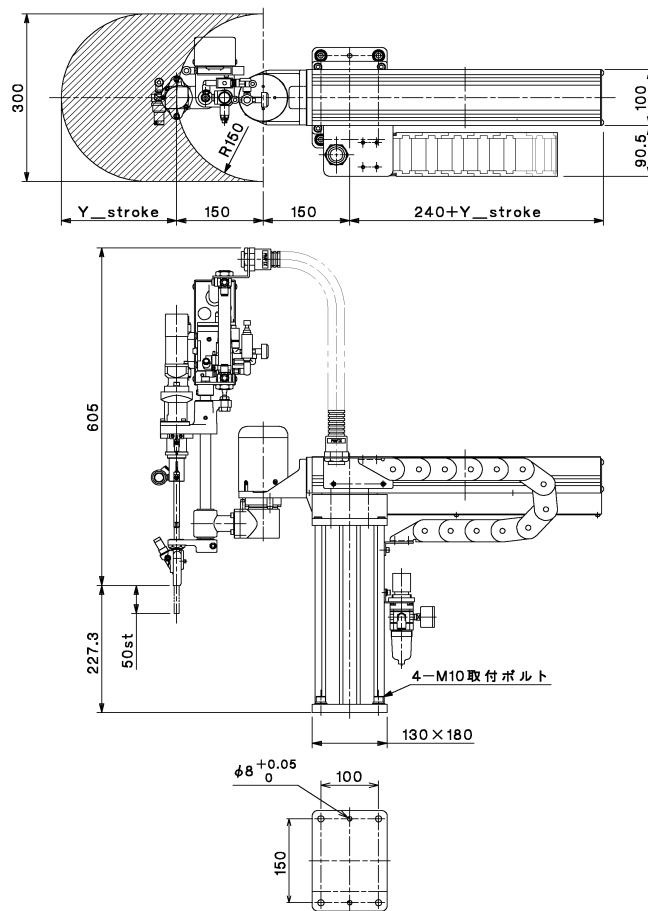
■ ロボット本体仕様

型式		SR375Yθ	
ねじ締めユニット	制御軸数	同時2軸	
	適用ねじ	呼び径	小ねじ、タッピンねじ 2~5mm (M5トラスは除く)
		長さ	Max. 18mm [25]
	設定トルク範囲	0.3~3.0N・m 注1)	
	ドライバモータ	KXドライバ (当社製)	
	締付けストローク	50、100mm	
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 (近接センサ)		
ロボット	動作範囲	Y軸	100、200、300mm
		旋回半径R	150mm
		θ軸	180°
	最大移動速度	Y軸	500mm/sec.
θ軸		270°/sec.	
位置繰り返し精度	±0.05mm		
使用空気圧	0.4~0.5MPa		
ねじ供給装置	FF503H (当社製)		

注1) トルク範囲によりドライバ型式が変わります。

[]内はオプション

■ 外観寸法 (単位: mm)



■ ロボットコントローラ仕様

型式	RC75-T3
電源電圧	単相AC200~230V 50/60Hz [単相AC100~115V 50/60Hz]
制御軸数	最大2軸
位置決め方式	PTP制御、セミクローズドループ制御
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ方式
シリアルポート	RS-422 (ティーチングペンダント用)
記憶メモリ	フラッシュメモリバックアップ
外部入力 注2)	標準ユーザポート16点 [32点追加可能]
外部出力 注2)	標準ユーザポート16点 [32点追加可能]
フィールドネットワーク	[CC-Link, Ethernet]
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	全ポイント合計: 1000ポイント
ポイント作業情報	1ポイントあたり9組 (動作パターン、ドライバCh. 等)
外形寸法(W×H×D)	170×210×270mm
質量	約6.5Kg
ティーチングペンダント	ハンディ式タッチパネル (非常停止スイッチ、デッドマンスイッチ付) ペンダントを操作盤として使用することも可能
パソコン対応ソフト	[GX Developer または GX Works(2以降)] 注3)

注2) 装置構成により外部入出力I/Oをねじ締めシステム部として使用する場合があります。

[]内はオプション

注3) GX Developer及び、GX Worksは三菱電機株式会社様の製品です。