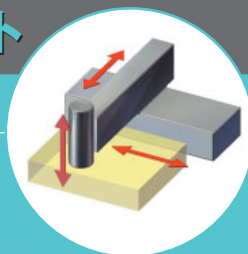


直交座標型

# XY

## 汎用性の高い直交座標型ねじ締めロボット

豊富なバリエーションで  
様々な締付け方法にお応えします。



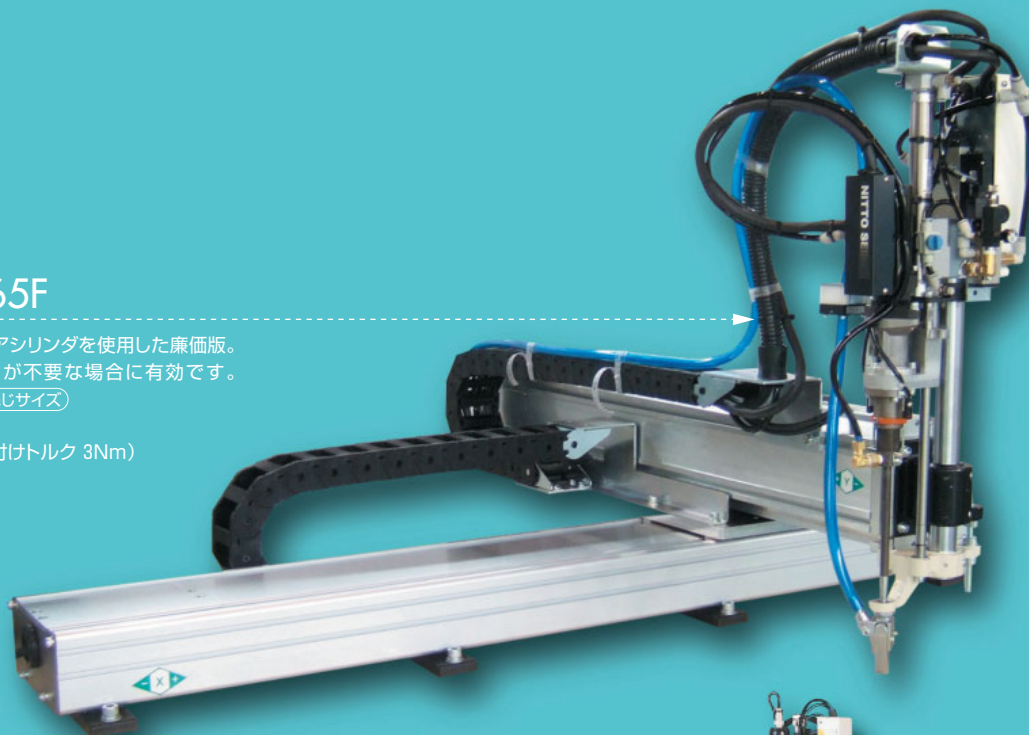
### SR565F

Z軸にエアシリンダを使用した廉価版。  
推力制御が不要な場合に有効です。

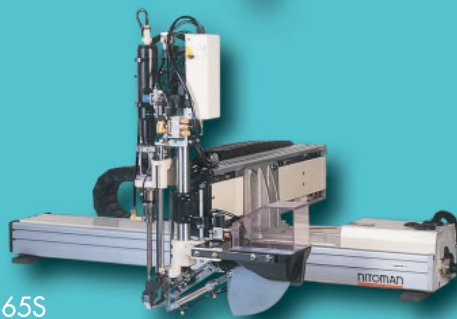
参考適用ねじサイズ

M2~M5

(最大締付けトルク 3Nm)



### SR565S



### SR565F-Z

Z軸にACサーボモータを搭載し、推力制御により理想的なねじ締めが可能です。

参考適用ねじサイズ

M2~M5

(最大締付けトルク 3Nm)

### SR565S

ねじ締め機に供給機を搭載したタイプです。  
エア圧送できない首下長さの短いねじに有効です。

参考適用ねじサイズ

M2~M4

(最大締付けトルク 3Nm)

### SR565Z

X軸とZ軸を組み合わせたロボット形態です。  
横方向のねじ締付けに有効です。

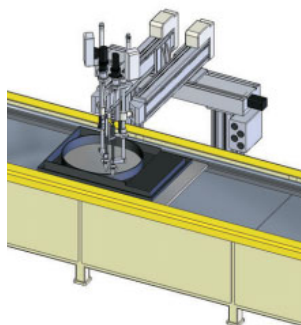
参考適用ねじサイズ

M2~M5

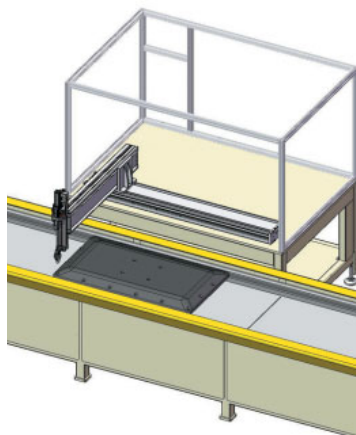
(最大締付けトルク 3Nm)

その他、高トルクの締付け用に高剛性タイプのロボットも用意しております。また、ロボットシリーズとねじ締め機シリーズの組合せによりニーズにあった締付け方法をご提案いたします。

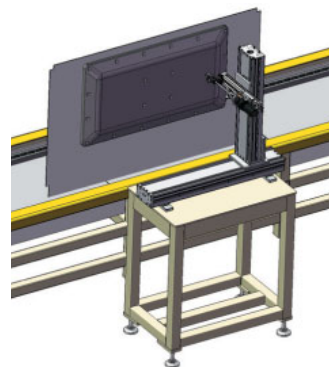
#### アプリケーション事例



XYロボット2台を1台化した  
2軸同時締付け機  
(SR565DB)



液晶パネル等の大型ワークへの締付け  
(SR565F-9050)



横方向の締付け  
(SR565Z)