

# MITSUKAWA SEIKI

The total planning that utilized a rivet

ミツカワ精機株式会社は  
日東精工株式会社の販売代理店です。

**M** ミツカワ精機株式会社

■ 大阪本社 〒536-0022 大阪市城東区永田3丁目7番24号  
■ 名古屋支社 〒462-0862 名古屋市北区真畔町56号

TEL (06) 6969-2371 FAX (06) 6961-9444  
TEL (052) 914-0320 FAX (052) 916-1476

小型ワーク向けの卓上型 **ねじロボ**<sup>®</sup>  
卓上型ねじ締めロボット

# NITOMAN<sup>®</sup> SR395DT **NEW**

NPN/PNP対応コントローラRC755搭載モデル  
SR395DT 誕生！

**NEW**

- ・高速移動
- ・高性能サーボシステムを採用（Z軸）
- ・タッチパネル言語切替（日本語/英語）標準搭載
- ・高性能推力制御
- ・SD550通信機能搭載（オプション）



写真は、Type-1 です。

## ■ 作業スピードアップ

高性能サーボシステムの採用により動作性能が向上し、作業時間を大幅に短縮。  
取出し、締付動作を、1回あたり1.5秒短縮（当社製 RC750比）。

## ■ 操作性アップ

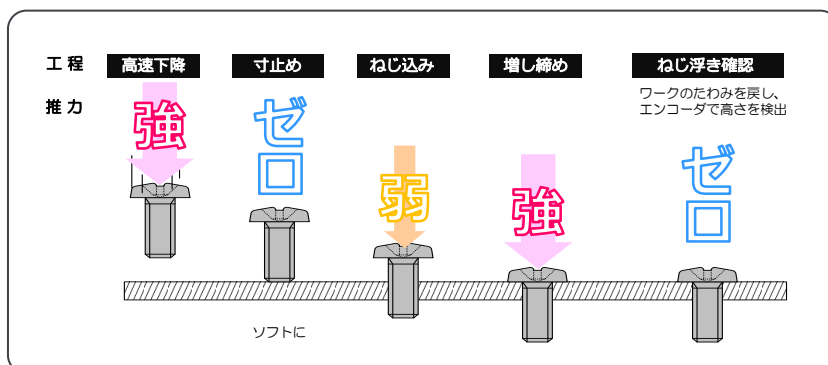
ティーチング作業を容易にするダイレクトティーチング機能を搭載。  
操作用タッチパネルは、日本語/英語の言語切替が可能です。

## ■ 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。

## ■ 推力制御機能搭載

ねじの種類やワークに応じて最適な推力を可変する制御を都度自動的に行うことで、理想的なねじ締めが可能です。（特許取得済）

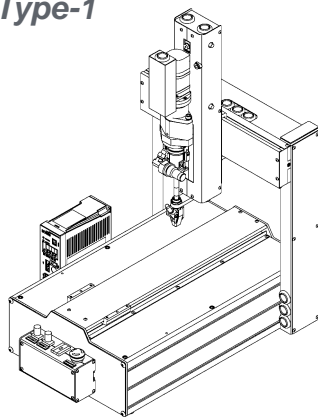


## ■ 締付けトルクの数値・角度を簡単モニタリング（オプション） **Plus 1**

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。

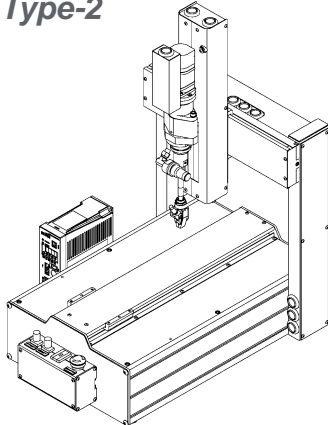
# ねじロボ<sup>®</sup> NITOMAN<sup>®</sup> SR395DT

Type-1



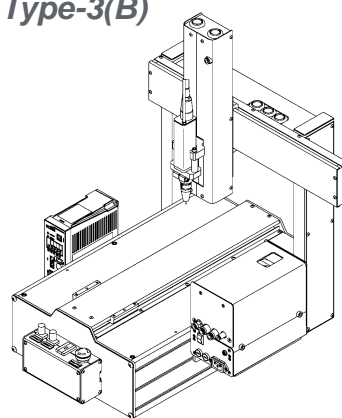
**低コスト標準タイプ**  
高速締付けで生産性向上

Type-2



**推力可変機能搭載タイプ**  
高速締付けと締結品質を追及

Type-3(B)



**ねじ取出しタイプ**  
首下の短いねじを確実に締結

## ■ ロボット本体仕様

タイプ	Type-1	Type-2	Type-3	
			B	D
制御軸数	2軸	3軸	3軸	
推力可変制御機能	無	有	無	有
ねじ供給方式	エア圧送式		取出式	
適用ねじ	小ねじ、タッピンねじ			
呼び径 注1	2~3mm	[1.2]~2mm	2~3mm	
	長さ 注1	Max.10mm	Max.5mm	Max.10mm
設定トルク範囲 注2	[0.2]~1.5N・m	[0.06]~0.4N・m	[0.2]~1.5N・m	
ドライバモータ	KXドライバ(当社製)			
締付けストローク	50mm	75mm		
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			
最大可搬質量(Y軸)	6kg			
動作範囲	X軸	190mm	305mm	
	Y軸	335mm		
標準作業台寸法	160 × 160mm(X × Y)			
最大移動速度	X軸	600mm/sec		
	Y軸 注3	600mm/sec		
	Z軸	-	600mm/sec	
位置繰り返し精度	±0.01mm			
使用空気圧	0.4~0.5MPa			
外形寸法	奥行×高さ	565 × 485mm		
	(ロボット部のみ) 幅	385mm	500mm	565mm
ねじ供給装置	FF503H(当社製)	DF200(当社製)	FF311DR(当社製)	

注1) 適応ねじ寸法は、ねじサイズや頭部形状等により変化しますので、お問い合わせ下さい。  
適応可能なねじサイズは1種類となります。  
注2) 締付トルク毎にドライバ選定しますので、設定可能なトルク範囲はドライバにより異なります。  
詳しくはお問い合わせ下さい。  
注3) 2種類以上のワークがある場合、質量差をワークと具具に合せて±10%以内となるようにして下さい。  
[ ]内はオプション

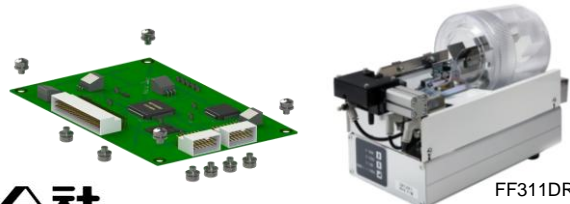
## ■ ロボットコントローラ仕様

型式	RC755-T□ 注5
電源電圧	単相AC200~230V 50/60Hz [単相 AC100~115V 50/60Hz]
制御軸数	最大3軸
位置決め方式	PTP制御、オープンループ制御 (X,Y軸) PTP制御、セミクローズドループ制御 (Z軸)
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	RS422 (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4	標準ユーザポート16点 [32点追加可能]
外部出力 注4	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)	SR395DT 本体内容
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
PC対応ソフト	[GX Developer または GX Works(2以降)] 注6

注4) 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場合があります。  
注5) 型式の□は、タイプを示します。T1：Type-1, Type-3B T2：Type-2, Type-3D  
注6) GX Developer及び、GX Worksは三菱電機株式会社様の製品です。  
[ ]内はオプション

## お勧め用途

FF311DR(弊社製)との組み合わせにより、  
ばね座金+平座金組込みねじを使用した、基板ねじ締めも可能です。



# 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

● 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。  
● 本誌に記載されている製品名などの固有名称は、各社の登録商標または商標です。