

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

Yθ(直進+旋回)型ねじ締めロボット

NITOMAN®

SR565Yθ-Z
SR566Yθ-Z適用ねじ
呼び径
2~5mm**推力可変制御機能付ACサーボZ軸搭載！**

推力調整が可能。締め付条件が個別に設定できる
KXドライバ(標準装備・当社製)との組み合わせにより、
さらに最適な締め付けを実現します。

通信機能の強化

Ethernetポートを標準装備。

フィールドネットワーク

CC-Link、DeviceNetに対応(オプション)

オプションで、
CC-Link、DeviceNetインターフェイスユニットを
内蔵可能です。

**ロボットコントローラの
小型化 + 制御軸数増加**

ロボットコントローラの全長を50mm短縮した上で
さらに最大6軸までの制御が可能になりました。
(従来の制御軸数は最大4軸まで)



【コントローラ RC5500】 【ティーチングペンダント】

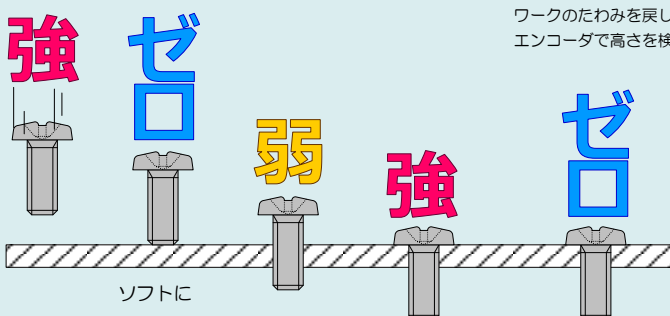


※写真は、SR566Yθ-Zです。

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！**

工程 高速下降 寸止め ねじ込み 増し締め ねじ浮き確認

推力



ワークのたわみを戻し、
エンコーダで高さを検出

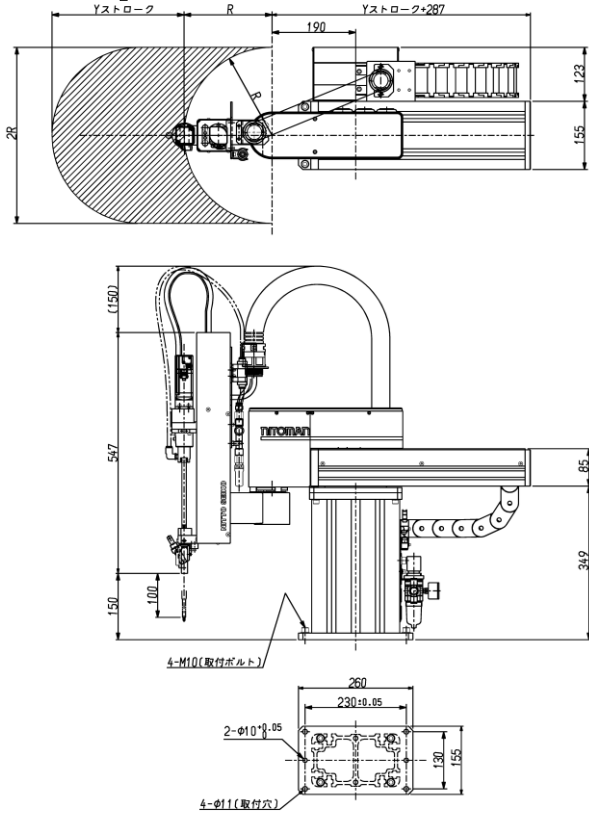
おすすめ用途

- ・ タッピングねじ
- ・ カムアウト防止
- ・ ドリルねじ
- ・ めねじ破損防止
- ・ 衝撃軽減

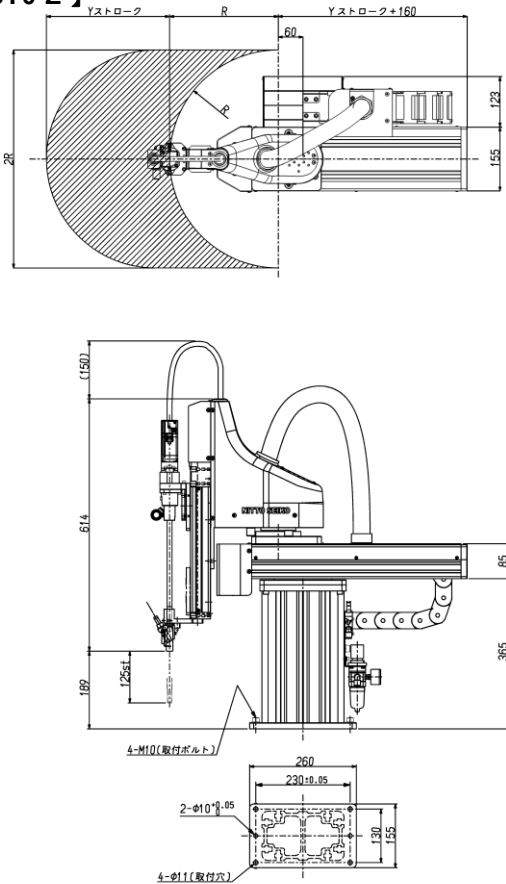
NITTO SEIKO CO.,LTD.

■ 外観寸法図 (単位: mm)

【SR565Y0-Z】



【SR566Y0-Z】



■ ロボット本体仕様

型 式			SR565Y0	SR565Y0-Z	SR566Y0-Z
ねじ締めユニット	制御軸数		同時2軸		同時3軸
	推力可変機能		無		有
	適用ねじ ※1	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], Min.ねじ頭径×1.1mm		
	設定トルク範囲 ※1		0.3～3.0N・m		
	ねじ供給方式		エア圧送式 または 取出式		
	ドライバモータ		KXドライバ (当社製)		
	締付ストローク		100, [150] mm		75, 125, [175] mm
	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)		ねじ浮き (Z座標検出)		
ロボット	動作範囲	Y軸	200, 300, 400, 500mm		
		旋回半径R	200, 250, 300mm		265, 315mm
	最大移動速度	θ軸	180°		
		Y軸	1000mm/sec.		1200mm/sec.
		θ軸	360°/sec.		
		Z軸	—	720mm/sec.	
	位置繰り返し精度		±0.05mm		
使用空気圧		0.4～0.5MPa			
機械質量		約 36Kg	約 37Kg		
ねじ供給装置		FF503H (当社製)			

※1 ドライバの型式によります

[]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
制御軸数	最大6軸
位置決め方式	PTP制御、クローズドループ制御
位置検出方式	アブソリュートエンコーダ方式 (バッテリーバックアップ: 約5年)
シリアルポート	RS-232C (ティーチングペンダント用) Ethernet (100BASE-TX) RS-422 / RS-485
記憶メモリ	SRAM (バッテリーバックアップ: 約5年)
外部入力 ※2 ※4	標準ユーザポート16点 [外部に64点追加可能]
外部出力 ※2 ※4	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, DeviceNet, 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	作業領域: 40ポイント ※3 ×100機種 ※3
	固定領域: 40ポイント パレタイズ領域: 200ポイント×3グループ (Yθ型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※3) (動作パターン、ドライバCh. 等)
プログラム言語	ラダーダイアグラム&テキスト型言語 (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
外形寸法(W×H×D)	200(250 ※3)×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、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	[MPE720 Ver.7] ※5

※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場合があります。

※3 仕様による。 ※4 PNPIにも対応しております。

※5 MPE720 Ver.7 は株式会社安川電機様の製品です。

[] はオプション

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 名古屋市中東区上社5-405

Tel (052) 709-5063 fax (052) 709-5065