

Yθ (直行+旋转) 型螺丝锁付机器人

NITOMAN

SR565Yθ-Z  
SR566Yθ-Z

适用螺丝  
公称直径  
2~5mm

配备了带有推力可变控制功能的AC伺服Z轴!

可调整推力。可单独设定锁付条件通过与KX螺丝刀 (标准配备·本公司生产) 组合, 实现了最佳锁付。

现场网络支持CC-Link、DeviceNet、Ethernet (选配)

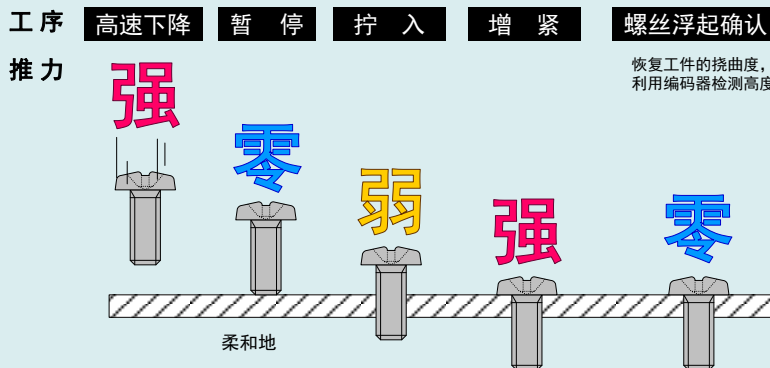
可选配内置接口单元CC-Link、DeviceNet™、Ethernet



SR565Yθ-Z  
图片中装置仅为配置范例

专利

推力可变控制功能可确保通过最佳的推力调整, 进行高质量的螺丝锁付!

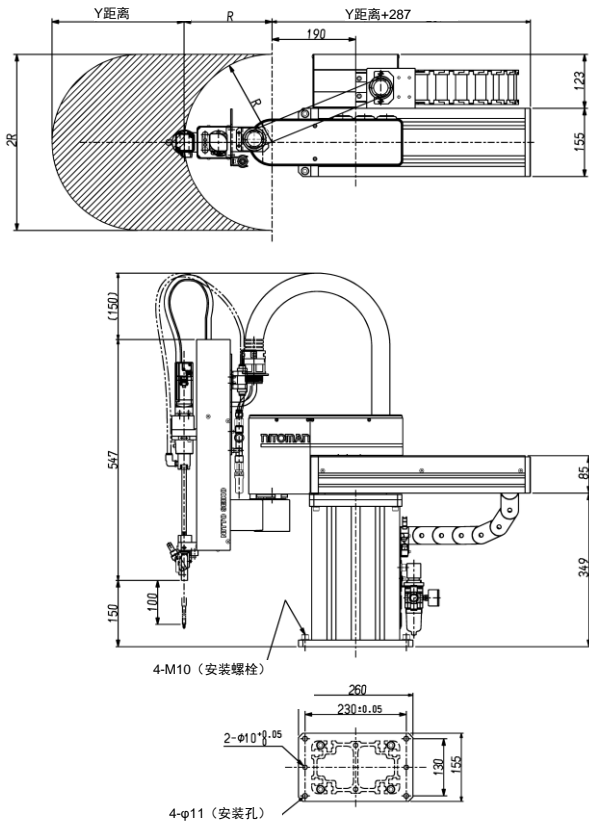


推荐用途

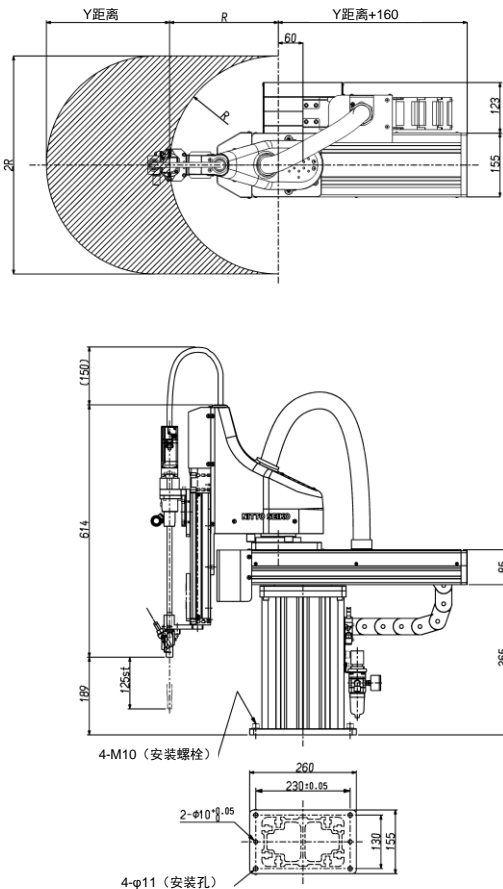
- 自攻螺丝
- 防止浮起
- 钻孔螺丝
- 防止内螺纹损坏
- 减轻冲击

■ 外形尺寸图 (单位: mm)

【SR565Y0-Z】



【SR566Y0-Z】



■ 机器人主体式样

【】为选配

型号		SR565Y0	SR565Y0-Z	SR566Y0-Z	
螺丝锁付单元	控制轴数	同时2轴	同时3轴		
	推力可变功能	无	有		
	适用螺丝 ※1 ※2	公称直径	机械螺丝、自攻2~5mm (M5大圆头螺丝除外)		
		长度	Max.18mm 【25】, Min.螺丝头直径×1.1mm		
	扭矩设定范围 ※3	0.3~3N·m			
	螺丝供给方式	气压输送式或拾取式			
	螺丝刀	KX螺丝刀, 【NX螺丝刀】			
机器人	锁付行程	100, 【150】mm	75, 125, 【175】mm		
	螺丝夹持方式	真空管吸附			
	不良检测功能	扭矩不良 (螺丝空转), 螺丝供给不足 (供给装置问题)			
		螺丝浮起 (接近传感器)	螺丝浮起 (Z坐标检测)		
动作范围	Y轴	200, 300, 400, 500mm			
	旋转半径 R	200, 250, 300mm	265, 315mm		
	θ轴	180°			
	最大移动速度	Y轴	1,000mm/sec.		
θ轴		360°/sec.			
Z轴		-	720mm/sec.		
位置反复精度	±0.05mm				
使用气压	0.4~0.5MPa				
机器重量 ※4	约 36Kg	约 37Kg			
螺丝供给装置	FF503H (本公司生产)				

※1 因为是配合每款螺丝专门制作的特制机, 所以仅限对应一款螺丝所使用。

※2 根据螺丝尺寸和头部形状等适用范围会发生变化所以请询问至我司。

※3 螺丝刀型号因扭矩范围而异。

※4 根据行程, 搭载螺丝刀等情况式样会发生变化所以请询问至我司。

■ 机器人控制器式样

【】为选配

型号	RC5500-S
电源电压	单相AC200~230V 50/60Hz
控制轴数	最大6轴
定位方式	PTP、封闭回路控制
位置检测方式	绝对值编码器方式 (后备电池: 约5年)
串行端口	RS-232C (示教装置用)
	Ethernet (100BASE-TX) RS-422 / RS-485
记忆体	SRAM (后备电池: 约5年)
外部输入 ※5 ※6	标准用户端口16点 【外部可追加64点】
外部输出 ※5 ※6	标准用户端口16点 【外部可追加64点】
现场网络	【CC-Link, DeviceNet, Ethernet】
教导方式	MDI、远程教导、直接教导
定点管理	作业区域: 40点 ※7 ×100机型 ※7 固定区域: 40点
序列程序	顺序控制程序 & 文本型语言 (相当于40k步)
机器人程序	专用运动语言
外形尺寸 (W×H×D)	200 (250 ※7) ×450×420mm (橡胶支脚除外)
重量	约20Kg
示教装置	便携式触摸屏
	(带钥匙开关、非常停止开关、安全开关) 也可以将示教装置用作操作盘
PC对应软件	【MPE720 Ver.7】 ※8

※5 根据设备组成方式也会有螺丝锁付系统部当作外部输入输出使用的情况。

※6 PNP也可以进行对应。(订单发注时必要事项) ※7 根据规格

※8 MPE720 Ver.7 为株式会社安川电机公司产品

**日东精工株式会社**

产机事业部

京都府綾部市城山町2

电话: +81(773)42-1290 传真: +81(773)43-1553

<https://www.nittoseiko.co.jp/>

●为了提高性能, 产品规格如有更改, 恕不另行通知。

●本刊所记载的产品名称等的固定名词是各家公司所注册商标或者商标

●DeviceNet™是ODVA商标