

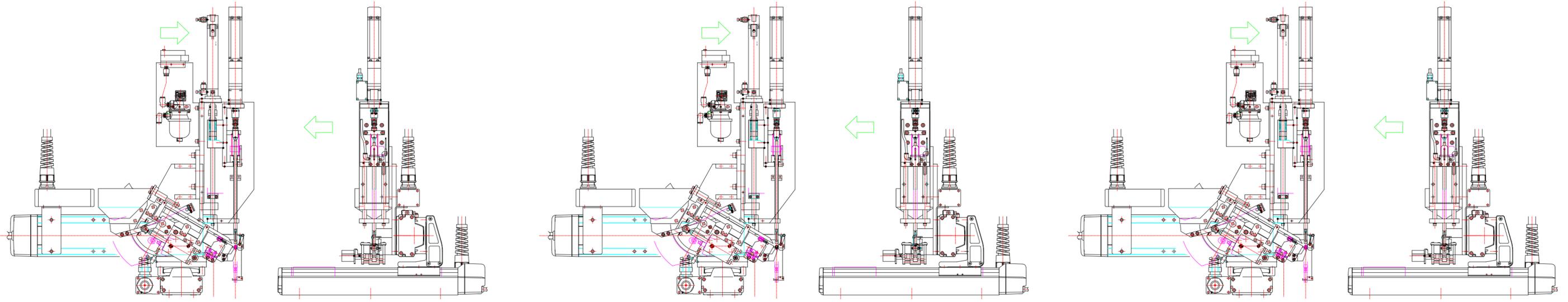
| | | | | | |
|-------|----|-----|------|----|----|
| 普通寸法差 | 符号 | 年月日 | 改訂履歴 | 記印 | 検印 |
| | △ | | | | |
| | △ | | | | |

従来のネジロボ (ロボット 3 台必要)

M 3 ネジロボ

M 4 ネジロボ

M 5 ネジロボ



テクノサポートのネジロボ (ロボット 1 台のみで対応可能)

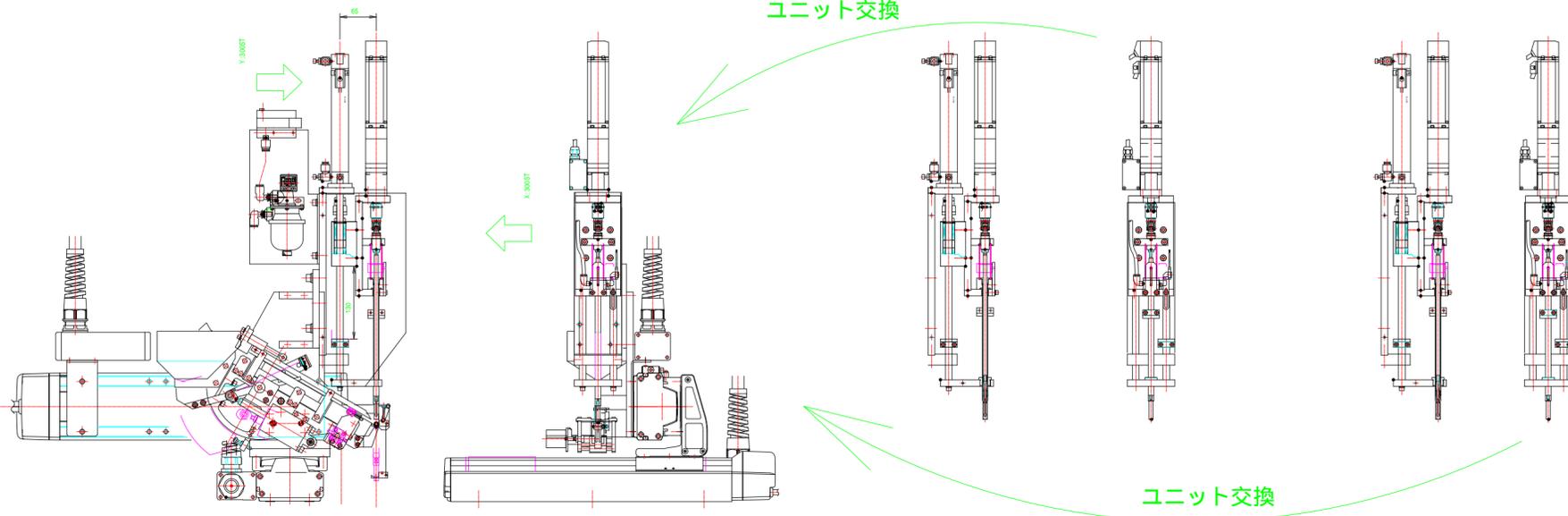
M 3 ネジロボ

M 4 用ユニット

M 5 用ユニット

ユニット交換

ユニット交換



ネジロボ

こんな場合に便利

- ・ 締付箇所が多い・・・ロボットを使用することにより
- ・ ワーク種類が多い 多本締め、及び多品種の対応が可能
- ・ ネジの種類が多い・・・ネジ締めユニットの取外しが容易に出来、ネジの種類が異なるワークにも対応可能
- ・ スペースを小さくしたい・・・ネジ供給部がヘッドに搭載されておりネジ供給機等 (パーツフィーダ等) のスペースが不要

| 記号 | (品名、部品図番またはコード番号) | 材質・寸法 | 数量 | 処理・加工 | 記事 |
|-------|-------------------|----------|-----|-------|-------|
| 寸法差記号 | | | 会社名 | | |
| 尺 | 設計 | 製 藤堂 写 図 | 検 図 | 承 認 | 会社名 |
| 度 | | | | | 設備名 |
| | | | | | ユニット名 |
| | 株式会社 テクノサポート | | | | 図 番 |