

Robo-navi-Double 製作仕様書

年 月 日

ご依頼いただきました**Robo-navi-Double**の仕様について、各項目にレ点及びご記入いただきご返送ください。

1) 商社様			
ふりがな			
会社名			
部課名		役職	
ふりがな			
お名前			

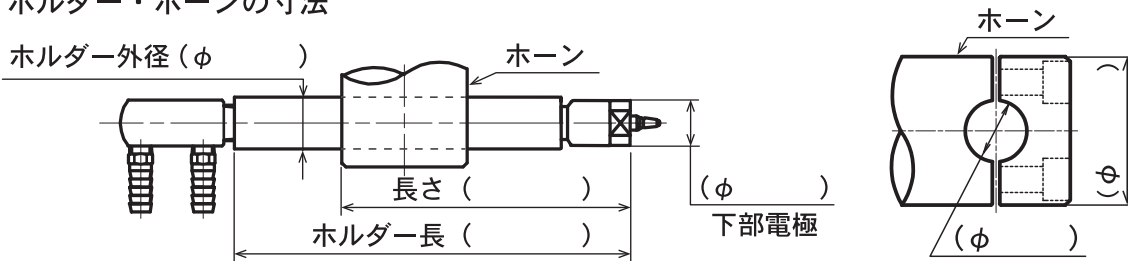
2) エンドユーザー様			
ふりがな			
会社名			
部課名		役職	
ふりがな			
お名前			

- 3) 電源周波数..... ☐ 50Hz ☐ 60Hz
- 4) スポット溶接機..... メーカー名 ()
- 5) スクイズ時間..... (サイクル)
- 6) ナット供給方法..... ☐ フィーダー ☐ 手置き
- 7) ナットフィーダー..... メーカー名 ()
- 8) 給排水ホース口..... L型ホース口(竹の子)
- 9) エアー配管..... ☐ フィーダー側から ☐ 1次側から
- 10) 仕様

- ⚠
- ・溶接機起動の自己保持を“通電からの自己保持”に設定してください。
 - ・上部チップにガイドピンの逃げ穴が必要です。
 - ・サンプルナットを各5個ご支給ください。

ナットサイズ	ナット形状	ワーク穴径	ワーク板厚	溶接電流	通電時間
M	☐ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ	t	A	サイクル
M	☐ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ	t	A	サイクル
M	☐ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ	t	A	サイクル
M	☐ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ	t	A	サイクル

11) ホルダー・ホーンの寸法



記入例

Robo-navi-Double 製作仕様書

年 月 日

ご依頼いただきましたRobo-navi-Doubleの仕様について、各項目にレ点及びご記入いただきご返送ください。

1) 商社様				2) エンドユーザー様			
ふりがな	しょうしょうじ			ふりがな	かぶしきがいしゃえんどう		
会社名	司洋商事			会社名	株式会社円銅		
部課名	営業部	役職	部長	部課名	営業部	役職	部長
ふりがな	しょう	いちろう		ふりがな	えんどう	たろう	
お名前	司洋	一郎		お名前	円銅	太郎	

- 3) 電源周波数 ☒ 50Hz ☐ 60Hz
- 4) スポット溶接機 メーカー名 (**メーカー名**)
- 5) スクイズ時間 (**20** サイクル)
- 6) ナット送給方法 ☒ フィーダー ☐ 手置き
- 7) ナットフィーダー メーカー名 (**メーカー名**)
- 8) 給排水ホース口 L型ホース口 (竹の子)
- 9) エアー配管 ☒ フィーダー側から ☐ 1次側から
- 10) 仕様

ナットサイズ	ナット形状	ワーク孔径	ワーク板厚	溶接電流	通電時間
M 6	☒ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ 7	t 1.6	11,000 A	6 サイクル
M 8	☒ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ 9	t 1.2	12,000 A	8 サイクル
M	☐ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ	t	A	サイクル
M	☐ 四角 ☐ 六角 ☐ 丸 ☐ ツバ付 ☐ T型 ☐ 袋型 ☐ その他 ()	φ	t	A	サイクル

⚠

- 溶接機起動の自己保持を“通電からの自己保持”に設定してください。
- 上部チップにガイドピンの逃げ穴が必要です。
- サンプルナットを各5個ご支給ください。

お名前はフルネームで
ご記入ください。

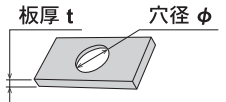
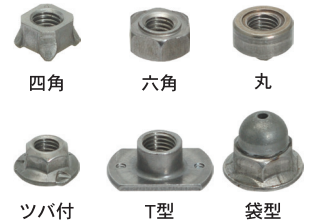
足踏スイッチを
一瞬だけ押したとき、

①すぐに加圧が解除される。
→ 通電からの自己保持

②加圧が解除されない。
→ 初期加圧からの自己保持

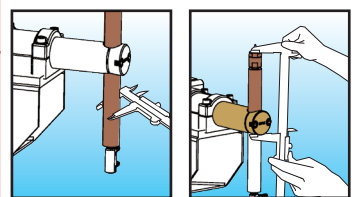
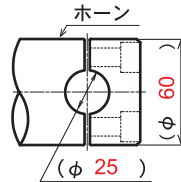
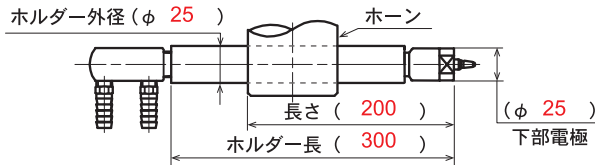
ご支給いただいたナットに
対応できるよう、製作いたし
ます。

ナット形状



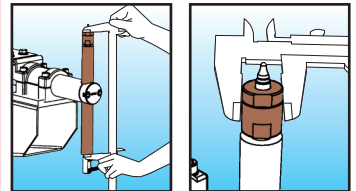
※記入枠が足りない場合は、
製作仕様書を複数枚お送りください。

11) ホルダー・ホーンの寸法



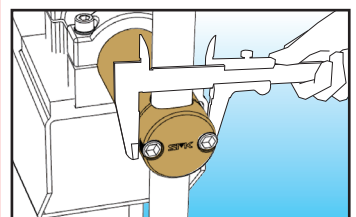
ホルダー外径

長さ



ホルダー長

下部電極



ホーン外径

SIVK

SIVK