

Robo-navi-Bolt 製作仕様書

年 月 日

ご依頼いただきましたRobo-navi-Bolt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				ふりがな			
会社名				会社名			
部課名		役職		部課名		役職	
ふりがな				ふりがな			
お名前				お名前			

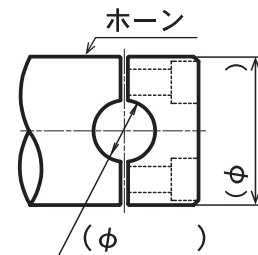
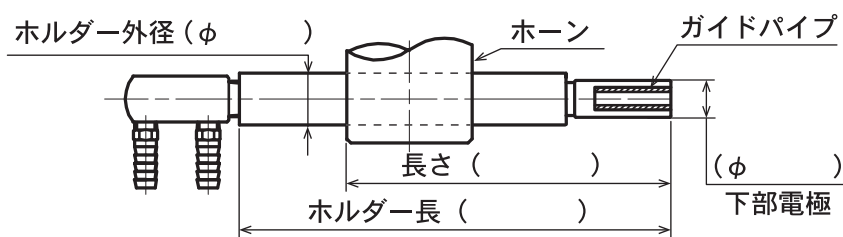
- 3) 電源周波数..... ☐ 50Hz ☐ 60Hz
- 4) スポット溶接機..... メーカー名 ()
- 5) スクイズ時間..... (サイクル)
- 6) ボルト送給方法..... ☐ フィーダー ☐ 手置き
- 7) ボルトフィーダー..... メーカー名 ()
- 8) 給排水ホース口..... L型ホース口 (竹の子)
- 9) エアー配管..... ☐ フィーダー側から ☐ 1次側から
- 10) 仕様

⚠

- ・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。
- ・サンプルボルトを各5個ご支給ください。

ボルトサイズ	首下長さ	ワーク穴径	ワーク板厚	溶接電流	通電時間
M	mm	φ	t	A	サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル

11) ホルダー・ホーンの寸法



記入例

Robo-navi-Bolt 製作仕様書

年 月 日

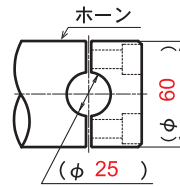
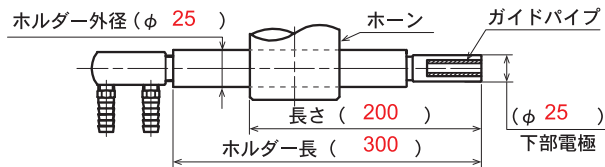
ご依頼いただきましたRobo-navi-Boltの仕様について、各項目にレ点及びご記入いただきご返送ください。

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) ボルト送給方法 ☒ フィーダー ☐ 手置き
- 7) ボルトフィーダー 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

ボルトサイズ	首下長さ	ワーク穴径	ワーク板厚	溶接電流	通電時間
M 6	15 mm	φ 6.2	t 1.6	10,000 A	6 サイクル
M 8	20 mm	φ 8.2	t 1.2	11,000 A	8 サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル
M	mm	φ	t	A	サイクル

11) ホルダー・ホーンの寸法



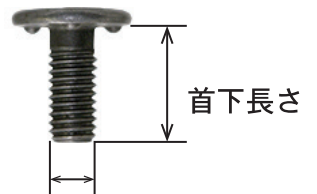
お名前はフルネームで
ご記入ください。

足踏スイッチを
一瞬だけ押したとき、

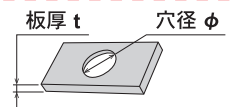
①すぐに加圧が解除される。
→ 通電からの自己保持

②加圧が解除されない。
→ 初期加圧からの自己保持

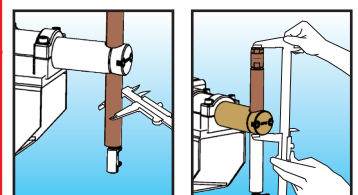
ご支給いただいたボルトに
対応できるよう、製作いたし
ます。



ボルトサイズ

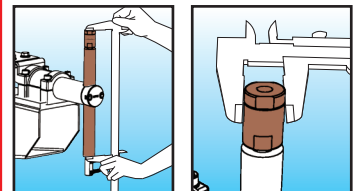


※記入枠が足りない場合は、
製作仕様書を複数枚お送りください。



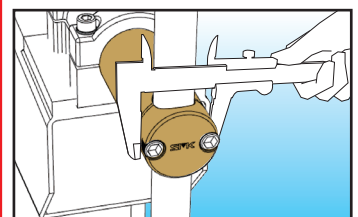
ホルダー外径

長さ



ホルダー長

下部電極



ホーン外径

SIVK

SIVK