

# 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         |  |    |  |

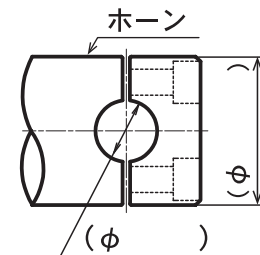
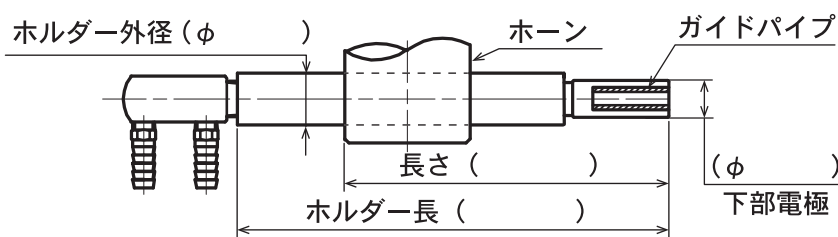
- 3) 電源周波数..... ☐ 50Hz ☐ 60Hz
- 4) スポット溶接機..... メーカー名 ( )
- 5) スクイズ時間..... ( サイクル)
- 6) ボルト送給方法..... ☐ フィーダー ☐ 手作業
- 7) ボルトフィーダー..... メーカー名 ( )
- 8) 給排水ホース口..... L型ホース口(竹の子)
- 9) エアー配管..... ☐ フィーダー側から ☐ 1次側から
- 10) 仕様

⚠

- ・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

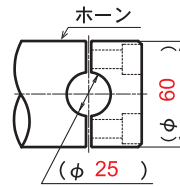
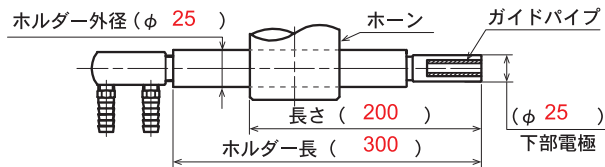
ご依頼いただきましたRobo-navi-Boltの仕様について、各項目にレ点及びご記入いただきご返送ください。

| 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 ☐ 手作業  
 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 <b>6</b> | <b>15</b> mm | φ <b>6.2</b> | t <b>1.6</b> | <b>10,000</b> A | <b>6</b> サイクル |
| M <b>8</b> | <b>20</b> mm | φ <b>8.2</b> | t <b>1.2</b> | <b>11,000</b> A | <b>8</b> 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



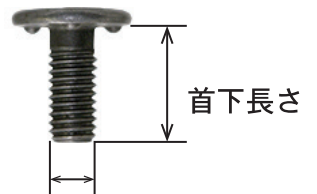
お名前はフルネームで  
ご記入ください。

足踏スイッチを  
一瞬だけ押したとき、

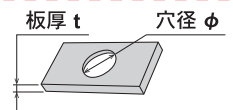
①すぐに加圧が解除される。  
→ 通電からの自己保持

②加圧が解除されない。  
→ 初期加圧からの自己保持

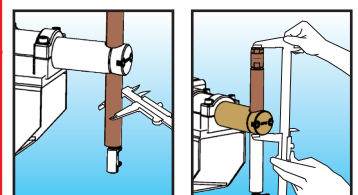
ご支給いただいたボルトに  
対応できるよう、製作いたし  
ます。



ボルトサイズ

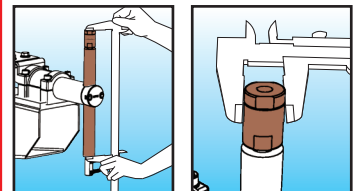


※記入枠が足りない場合は、  
製作仕様書を複数枚お送りください。



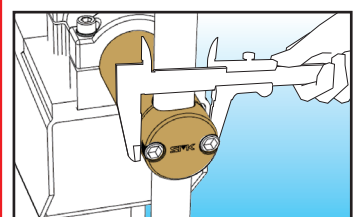
ホルダー外径

長さ



ホルダー長

下部電極



ホーン外径

E-mail : info@e-smk.co.jp



FAX : 042-703-0026