Robo-navi-Upper 製作仕様書

年　月　日

ご依頼いただきました**Robo-navi-Upper**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（　　）

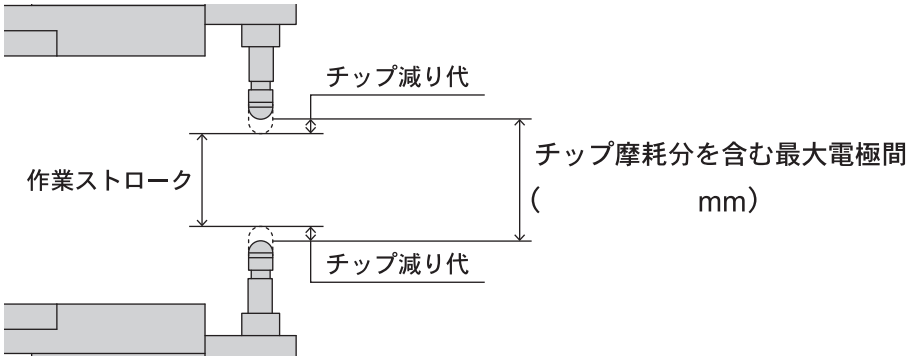
5）スクイズ時間・・・・・・・・ （　　サイクル）

6）溶接種類・・・・・・・・・・・ □ ナット溶接　□ ボルト溶接

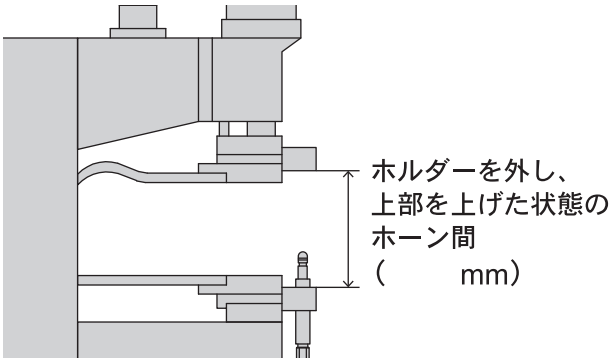
□ スポット溶接［板厚（　　mm）/ 板厚（　　mm）］

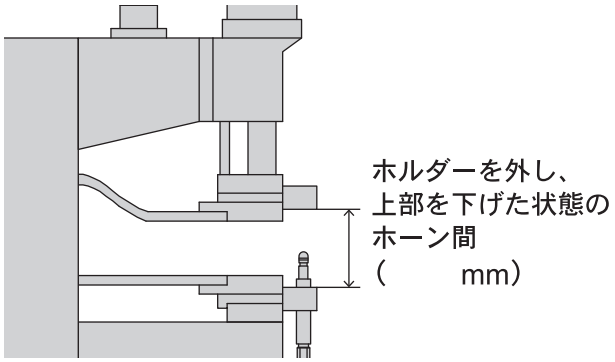
⚠
・溶接機起動の自己保持を”通電からの自己保持”に設定してください。

7）チップ摩耗分を含む最大電極間



8）溶接機加圧シリンダーの全ストローク長さ





記入例

お名前はフルネームで
ご記入ください。

Robo-navi-Upper 製作仕様書

年　月　日

ご依頼いただきました**Robo-navi-Upper**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	しようしょうじ			ふりがな	かぶしきかいしゃえんどう		
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	しよう	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）溶接種類・・・・・・・・・・・ ☐ ナット溶接　☐ ボルト溶接

☑ スポット溶接［板厚（ 1.6 mm）/ 板厚（ 1.6 mm）］

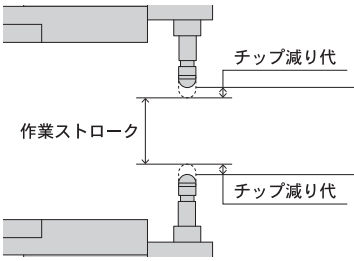
⚠
・溶接機起動の自己保持を
"通電からの自己保持"に
設定してください。

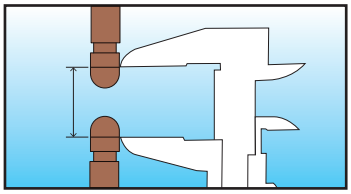
足踏スイッチを
一瞬だけ押したとき、

①すぐに加圧が解除される。
→ 通電からの自己保持

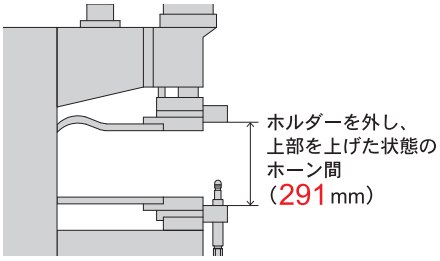
②加圧が解除されない。
→ 初期加圧からの自己保持

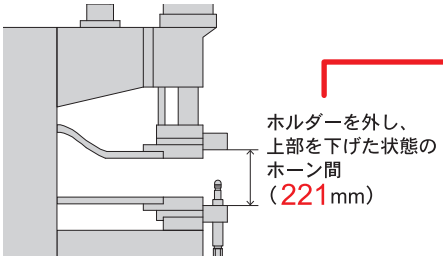
7）チップ摩耗分を含む最大電極間



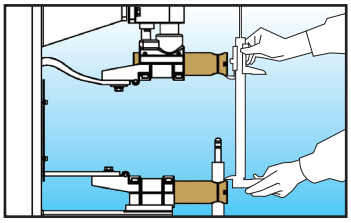


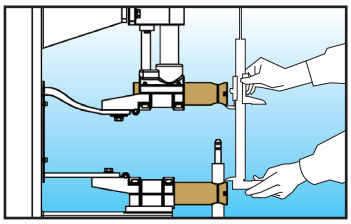
8）溶接機加圧シリンダーの全ストローク長さ





シリンダーの全ストローク
長さを確認するため、ホー
ン間の最大距離と最小距離
を計測します。





SMK