

使用している装置の手作業1工程を自動化

トルク制御による仮締め・本締めの2段階締めが可能です。
直交ロボットと連動させて動作させることでねじ締めのZ軸送り速度や、
ねじを締める位置を自由に設定することができます。

さらにネジ穴やネジ溝の損傷を防ぐために、逆回転などの動作を考慮したプログラムを組むことができます。
これにより、高精度で安定した動作が可能となり、効率的で信頼性の高い作業に貢献します。

仕様 (参考)

対応ねじ(プラス)サイズ*1	M4、M3、M2.5
トルク範囲[N*m]*2	1.5~0.36
回転速度[rps]	4.4~
締め付け方式	仮締め・本締めの2段階制御
ネジ締め作業範囲[mm]*3	200×200×200
直交ロボット可動範囲[mm]	X軸:約200 Y軸:約600 Z軸:約330
装置のサイズ[mm] W*4×D×H	W:400 D:900 H:1600

※1 M2.5 以下も対応可

※2 ドライバのビットによって範囲が変わります

※3 デモ機は、カメラ 高さセンサ付きのため 160×160×200

※4 100mm 単位でカスタム対応可能

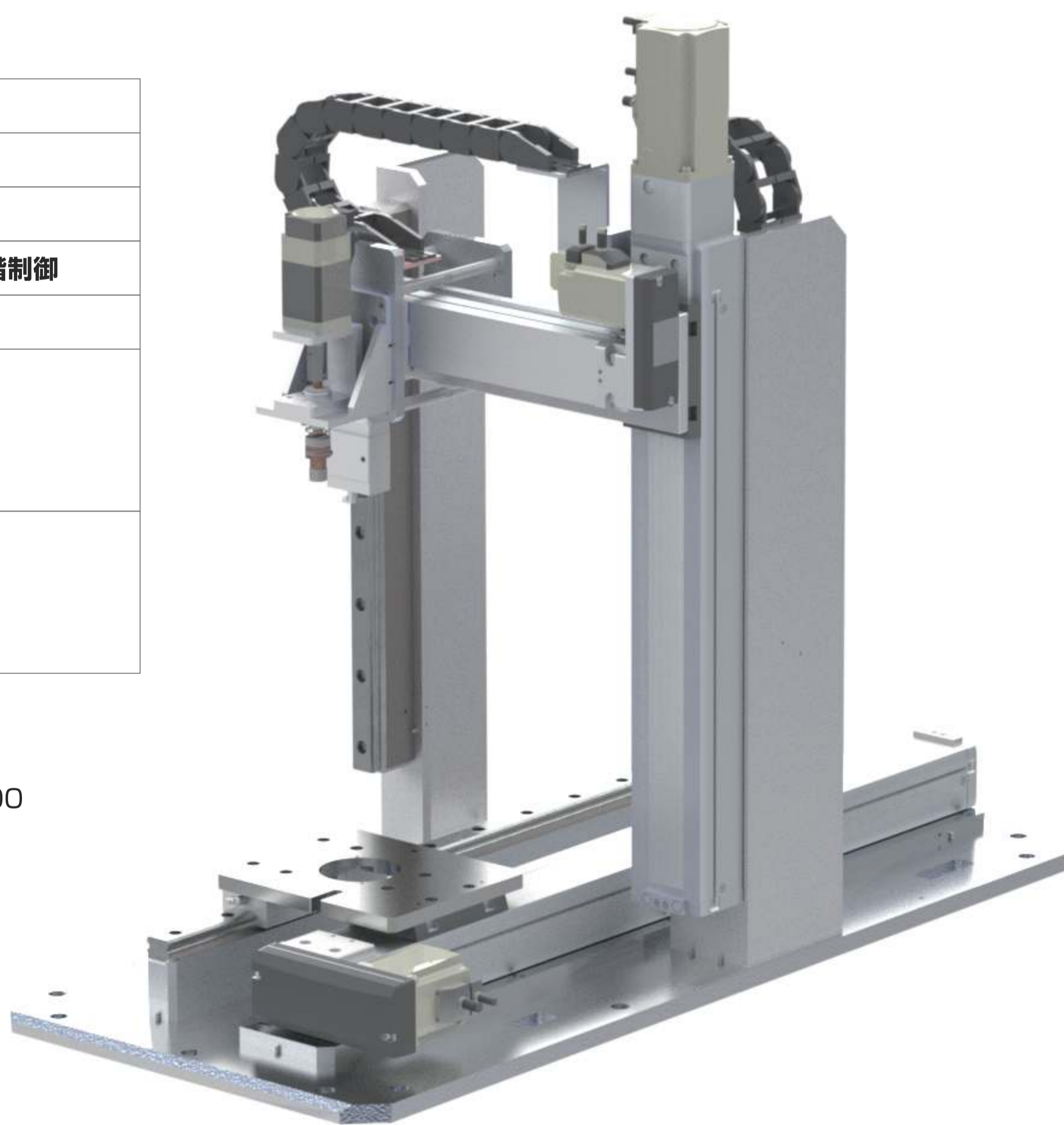
標準装置バリエーション

ステーションタイプ

- ・ねじ締めデバイス
- ・液体塗布デバイス
- ・UV照射デバイス
- ・熱溶着デバイス

卓上タイプ

- ・加圧デバイス



製作費・制作期間 (参考)

参考製作費：390万円~※

納期：約3ヶ月~

販売元：オリムベクスタ株式会社

※ ねじ締め機構を除く