

NEW

簡単 自動化! ねじ締めロボット



架台から治具製作まで全てお手伝いします!
導入時のティーチングサービスもあります

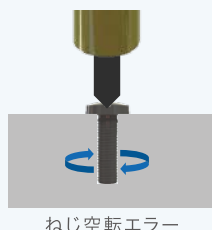
IoT対応で徹底した品質管理

各種エラー検出機能

ねじ浮きエラー

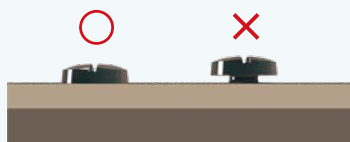
ねじ供給エラー

ねじ空転エラー



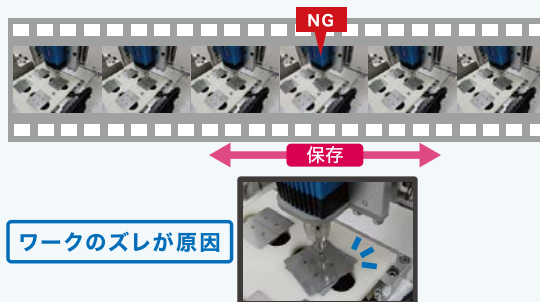
ねじ締め作業に特化したチェック機能を用意しています。不良品を削減し、生産品質を向上させます。

位置センサーによる 高精度ねじ浮き検出



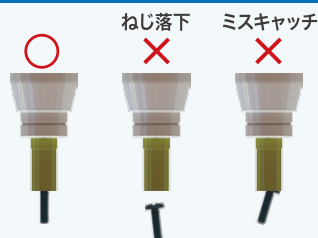
ねじ締め作業後に高さセンサーを用いてねじの高さを確認します。わずかなねじ浮きを検出し、エラーをお知らせします。

ドライブレコーダー機能



異常発生前後の動画を保存。原因究明と分析に役立ちます。

流量センサーによる ねじ落下検出



ねじ取り時の取りこぼしや、フィードからワークへの移動時に発生するねじ落下を検知します。検知した場合は所定の位置でねじ捨てを行い、新しいねじでリトライするのでエラー停止せずに作業を継続できます。

仕様

項目	機種	3軸(同時制御)				
		JR3203	JR3303	JR3403	JR3503	JR3603
動作範囲	X-Y軸(mm)	200×200	300×320	400×400	510×510	510×620
	Z軸(mm)	50	100	150	150	150
最大可搬質量	X軸(ワーク側)(kg)	7	15	15	15	15
	Y軸(ツール側)(kg)	3.5	7	7	7	7
最高速度(PTP駆動)*1 ()は設定範囲	X-Y軸(mm/sec)	700(7~700)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)
	Z軸(mm/sec)	250(2.5~250)	400(4~400)	400(4~400)	400(4~400)	400(4~400)
最高速度(CP駆動)*1 ()は設定範囲	X-Y-Z軸 合成(mm/sec)	600(0.1~600)	850(0.1~850)	850(0.1~850)	850(0.1~850)	850(0.1~850)
	X-Y軸(mm)	±0.006	±0.007	±0.007	±0.008	X:±0.008 Y:±0.01
位置繰り返し精度*2	Z軸(mm)	±0.006	±0.007	±0.007	±0.008	±0.008
	架台外形寸法 W×D×H(突起部を除く)(mm)	870×900×1640 *4				
対応ねじサイズ(mm)*3	M1.0~M6.0					
トルク範囲(N・m)*3	0.03~4.5					

<注記>

- *1 最高速度は条件によって変わります。最大可搬質量設定では、最高速度は出ませんのでご注意ください。
- *2 位置繰り返し精度は、本体温度が一定の場合に限ります。また、絶対精度を保証するものではありません。
- *3 対応ねじサイズ、トルク範囲はドライバにより異なります。
- *4 架台のサイズは変更可能です。

- 製品改善のため、仕様は予告なく変更することがありますので予めご了承ください。
- ご質問事項がございましたら下記電話番号あるいは下記弊社ホームページのお問合せページよりお問合せください。

C24-12(01.0)JP 2019.12-300

蛇の目マシン工業株式会社

JANOME

産業機器営業本部(東京) TEL:042-661-2123 FAX:042-665-3354
〒193-0941 東京都八王子市狭間町1463
E-mail:janomeie03@gm.janome.co.jp

名古屋営業所 TEL:052-819-5501 FAX:052-819-5503
大阪営業所 TEL:06-6760-7410 FAX:06-6797-1998
福岡営業所 TEL:0948-26-4171 FAX:0948-23-2086
URL: www.janome.co.jp/industrial.html