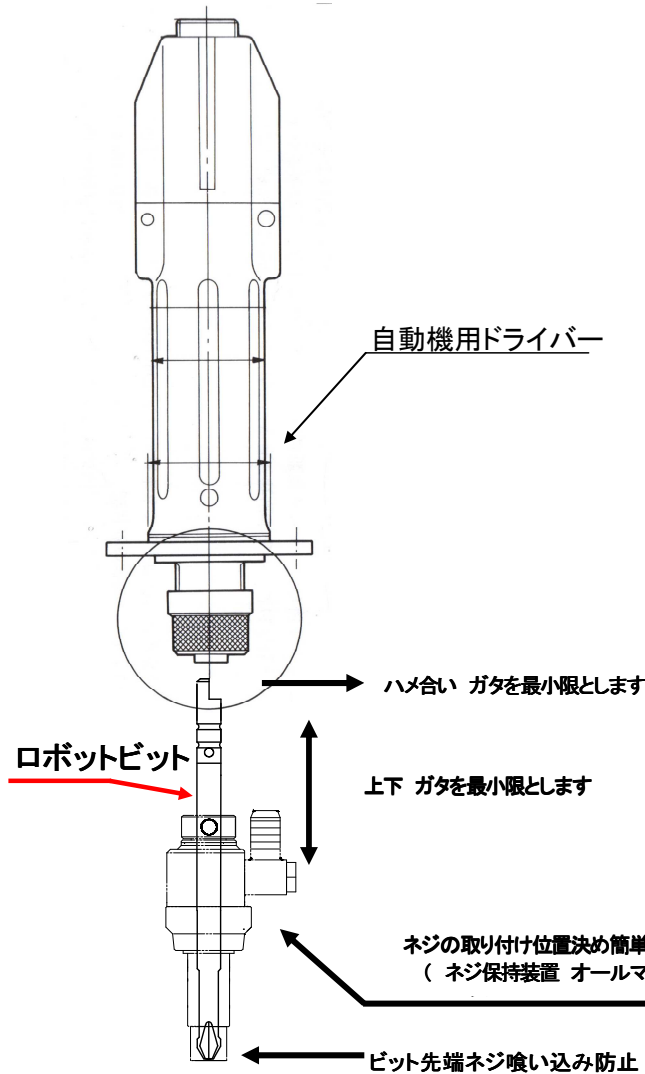


ロボットビット (RB)

電動ドライバーとビット取付け部の **ガタ・振れ 無しビット！！**



設計容易	コスト安価	精度確実
ネジ保持装置は下記組み合わせで出来ます ① ロボットビット ② ネジ保持装置 (A) ③ 真空センサー ④ 自動機用電動ドライバー	・設計コスト低減 ・ビットカスタム制作可能	・ネジの取付位置決め簡単、確実 ・ネジ保持の有無は正確に感知できます ・ドライバー取付部のガタを最小限に抑えます ※「振れ止めキャップ」を使用することによって、さらにビットの振れを抑えることができます (詳細は別紙カタログ参照) ※M3以下のネジは「振れ止めキャップ」のご使用をお勧めします

ドライバーメーカー	電動ドライバービット取付軸径	JIS規格ビット先端寸法	対象ネジ 十字穴付きネジ
ハイオス	径4・径5	#0	M1.4~M1.7
デルボ	径4・対辺5		
瓜生 パナソニック	対辺 6.35	#1	M2~M2.6
テカート 日東精工	M5 P0.5 細目	#2	M3~M5
その他	M8 P1.25		

※ビットの全長は任意に選択。カスタム制作できますのでご相談下さい。(60mm~180mm)

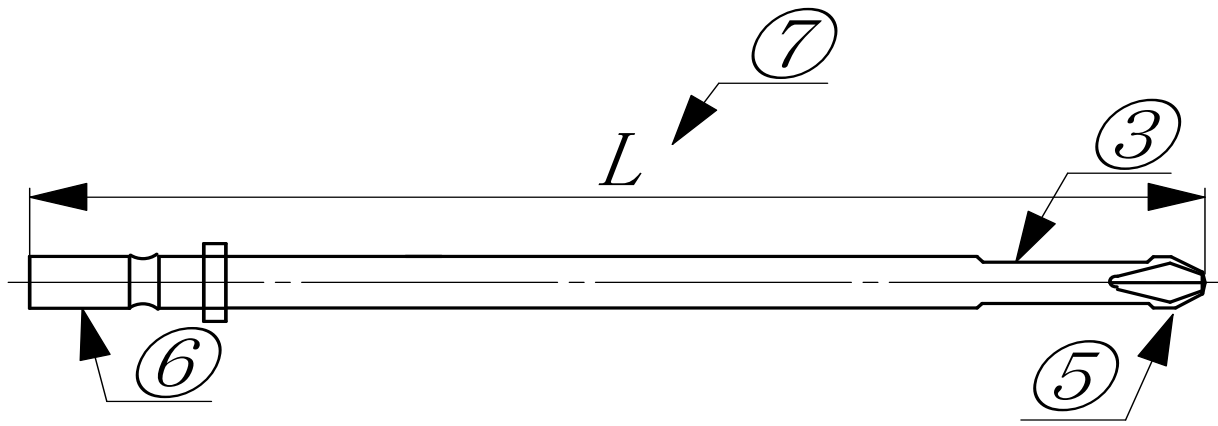
※ドライバー取付部のビット取付けハメ合いバラツキがあり、ドライバーによってビットの振れが大きく、満足いただけない場合がございますのでご相談下さい。
 対応として、「振れ止めキャップ」があります。(詳細は別紙カタログ参照)



有限会社 サワ
 〒025-0073 岩手県花巻市一日市2番5号
 I P 電話 (050) 3320-0385
 電話 FAX 兼用 (0198) 21-5225
 携帯 090-8925-6298

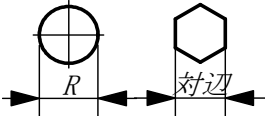
<http://www.sawahb.com>
 E-Mail info@sawahb.com
 作成日 平成27年9月14日

【ビット型式解説】



(例) R B A - H 2 R4 L80

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

	定義	詳細
①	ビット仕様	ロボット用ビット。 仕様1. 振れ無し(左右後方)。 仕様2. ビット挿入方向ガタ無し(前後方向)。*但し、ハイオスタイプのみ。 仕様3. ネジ喰いこみ無し。
②	製品種別	ビット。
③	エアー通路	エアー通路カット品仕様。 オールマイティ(A)、キューロボット(QR)、キューロボットスモール(QRS)タイプの#2のみ適応。
④	対応ドライバー	H:ハイオス製 (Φ4・Φ5) D:デルボ製 (Φ4・対辺5) E:その他 (対辺6.35)
⑤	ビット先端番号	0: #0(M1.4~M1.7対応) 1: #1(M2~M2.6対応) 2: #2(M3~M5対応) 3: #3(M6~M8対応)
⑥	ビット取り付け部形状	R4: 円形でΦ4 R5: 円形でΦ5 H5: 六角形で対辺5 H6.35: 六角形で対辺6. 35 
⑦	ビット全長	60(64) QRS標準長さ 80 QR標準長さ 100 120 140 160 ビット全長は保持機のノズル部の仕様打ち合わせにより決定します。上記以外は、要相談。