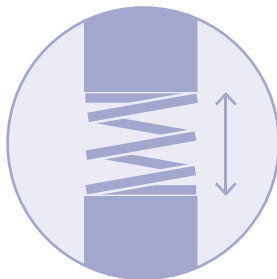


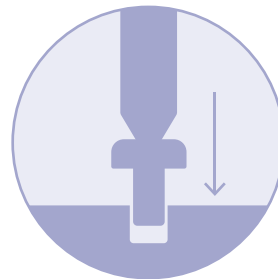
## 緩衝機構

## ビットクッション (BC)

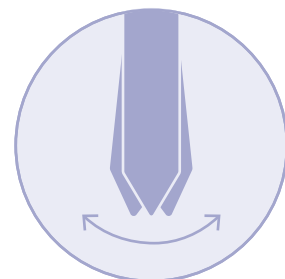
## ■ 主な特徴



バネによる緩衝機構



Z軸追従を実現



先端振れ0.2mm以内

## ■ 課題と解決方法

## 締付自動機課題

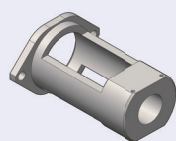
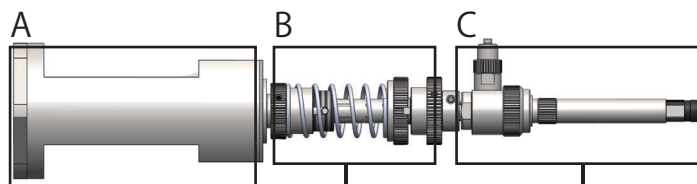
- ・ Z軸ロボットの降下中に押し荷重が強すぎワークを破壊
- ・ ドライバー先端ビットの振れが発生し吸着・締付ミス
- ・ ネジ締め時のZ軸追従の調整が困難



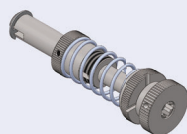
## 解決方法

ビットクッション(BC)+振れ抑制ガイド

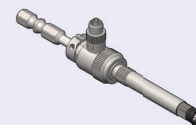
## ■ 構成



A. 振れ抑制ガイド



B. ビットクッション



C. SAWA 保持器

## ■ 仕様

名称	ビットクッション (BC)
型式	BC-
取付	各ドライバー、ナットランナーメーカーに対応
締付トルク	5Nm 程度 ※5Nm 以上も対応可能 (カスタム)
ストローク	約 15mm ※15mm 以上も対応可能 (カスタム)

※本製品は改良のため予告無く変更する場合があります。

