

平成29年9月25日
 金属産業新聞(5面)に掲載されました

第20回 関西機械要素技術展

めねじ干渉型「アプスロック」

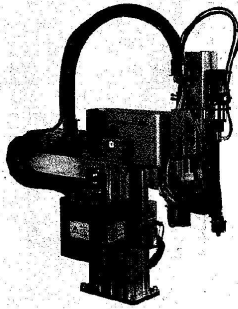
日東精工「カメラ搭載ねじロボット」も



アプスロック

日東精工(東京都綾部市、材木正己社長)は、めねじ干渉型ゆるみ防止ねじ「アプスロック」、ねじ締めロボット(ねじロボット)から新製品の位置補正カメラ搭載Y型ねじ締めロボット」を出品する。

アプスロックは、雌ねじフランク面に特殊形状のめねじ山を干渉させることで、ゆるみ止め効果を発揮する。アプスロックは、雌ねじフランク面に特殊形状のめねじ山を干渉させることで、ゆるみ止め効果を発揮する。アプスロックは、雌ねじフランク面に特殊形状のめねじ山を干渉させることで、ゆるみ止め効果を発揮する。



位置補正カメラ搭載ねじロボット

Y型ねじ締めロボットは、カメラ搭載により正確な位置決めによる締結を可能にしたロボット。組み付け対象部品が複雑形状化すると正確な位置決めも難しくなり締結のズレも生じる。ねじ締めロボットを使用する

管側での位置補正機能が求められていた。

Y型ねじロボット(直進十旋回)は、機構が大幅にコンパクトで、推力制御機能やACサーボねじ締めドライバの搭載により、高精度・高機能の締結作業と抜群の汎用性を表現している。その機能に位置補正カメラを搭載することで締結対象ワークの位置ズレを補正し、最適なねじ締めを行うことが可能となり、締結品質を向上させる。また、コンパクトな横幅により、既設ラインへの導入が容易にでき、ねじ締め工程の自動化を推進する。

アプスではこのほか多岐に渡る製品を実績も交えて紹介して「締結品質向上」を中心に「アプス」システムをトータルで提案する。

軽量化支援・ゆるみ止めねじ・自動組立・マイクロバブル



ここが日東精工のファスニングソリューション

ねじ締めロボット

Bubb Remo (バフ・リモ)

新製品出展決定!

会場: インテックス大阪 6号館 AVゾーン

小間: 29-33 (「ねじ・締結技術」ゾーン)

〒623-0054 京都府綾部市井倉町梅ヶ畑 20 番地
 TEL.0773-42-3111(代) FAX.0773-42-8426(代)
 URL: <http://www.nittoseiko.co.jp>