

## Handy-Robo-navi2-Single 슬라이드 유니트 제작사양서

Contact person

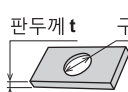
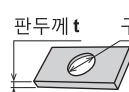
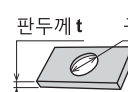
의뢰 받은 Handy-Robo-navi2-Single 슬라이드 유니트 사양에 대해서 확인할 것들이 있습니다. 각 항목에 체크 및 기입하시고 회신해 주십시오.

1) 상사			2) END USER		
회사명			회사명		
부서명	직함		부서명	직함	
성함	직통TEL		성함	직통TEL	
	직통FAX			직통FAX	

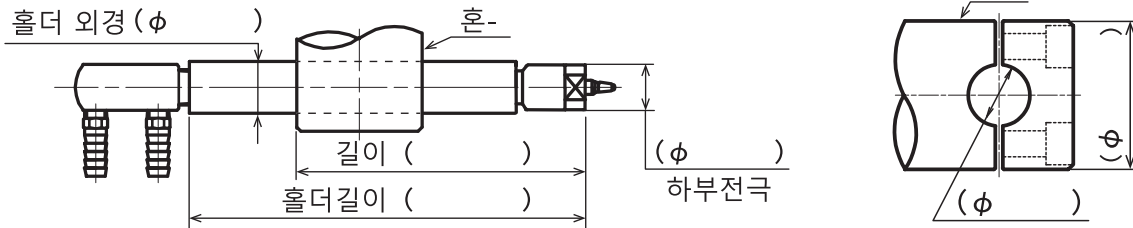
- 3) 전원주파수는 .....  50Hz  60Hz  
 4) 스포트용접기 ..... 메이커명 ( )  
 5) 스퀴즈시간 ..... ( 싸이클)  
 6) 넷트송급방법 .....  휘더로 송급  손으로 셋트  
 7) 넷트휘-더 ..... 메이커명 ( )  
 8) 급배수호스 ..... L형 호스구찌  
 9) 에어배관 .....  휘더측으로부터 배관  1차측으로부터 배관

**!**

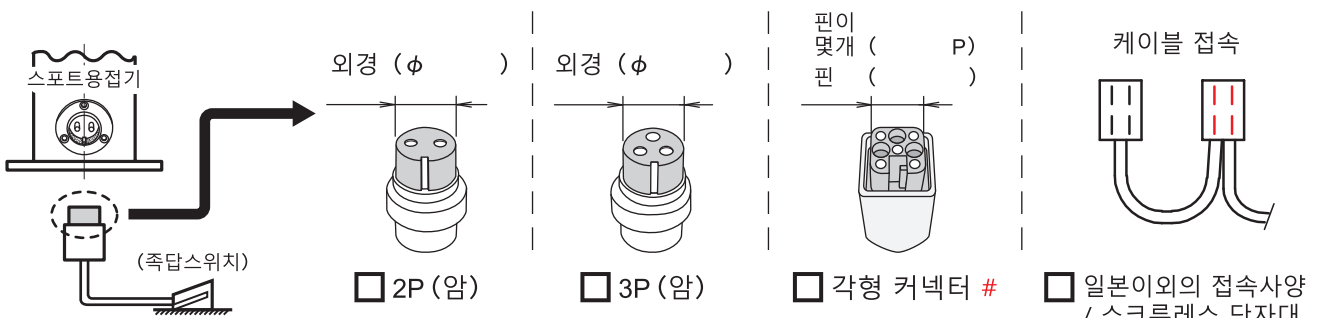
- 용접기 기동 자기보유를 "통전에서 자기보유"에 설정해 주십시오.
- 상부팁에 가이드핀을 위한 구멍이 필요합니다.
- 넷트샘플을 각 5개 지급하여 주십시오.

10) 1 번째 사양	11) 2 번째 사양	12) 3 번째 사양
• 넷트사이즈 (M ) • 넷트의 형상 <input type="checkbox"/> 사각 <input type="checkbox"/> 육각 <input type="checkbox"/> 원형 <input type="checkbox"/> 후렌지형 <input type="checkbox"/> T형 <input type="checkbox"/> 봉지형 <input type="checkbox"/> 기타( ) • 워크구멍경 $\phi$ 및 판두께 t  ( $\phi$ ) ( t ) ( $\phi$ ) ( t ) ( $\phi$ ) ( t )	• 넷트사이즈 (M ) • 넷트의 형상 <input type="checkbox"/> 사각 <input type="checkbox"/> 육각 <input type="checkbox"/> 원형 <input type="checkbox"/> 후렌지형 <input type="checkbox"/> T형 <input type="checkbox"/> 봉지형 <input type="checkbox"/> 기타( ) • 워크구멍경 $\phi$ 및 판두께 t  ( $\phi$ ) ( t ) ( $\phi$ ) ( t ) ( $\phi$ ) ( t )	• 넷트사이즈 (M ) • 넷트의 형상 <input type="checkbox"/> 사각 <input type="checkbox"/> 육각 <input type="checkbox"/> 원형 <input type="checkbox"/> 후렌지형 <input type="checkbox"/> T형 <input type="checkbox"/> 봉지형 <input type="checkbox"/> 기타( ) • 워크구멍경 $\phi$ 및 판두께 t  ( $\phi$ ) ( t ) ( $\phi$ ) ( t ) ( $\phi$ ) ( t )

### 13) 홀더·혼 치수



### 14) 사용중 발로 밟는 스위치(또는 피더용접기 간의 커넥터) 메타콘 모양과 핀 개수



# 각형 커넥터를 선택한 경우 기동신호확인을 위해 사진과 전기도면을 첨부해 주세요.

# 기입예

Fax this to Doogang Corporation  
 Fax: 02-6092-4552 E-mail : arc10@hanmail.net

Date: / /

## Handy-Robo-navi2-Single 슬라이드 유니트 제작사양서

의뢰 받은 Handy-Robo-navi2-Single 슬라이드 유니트 사양에 대해서 확인할 것들이 있습니다. 각 항목에 체크 및 기입하시고 회신해 주십시오.

Contact person

1) 상사				2) END USER			
회사명	무역명			회사명	회사명		
부서명	부서명	직함	직함	부서명	부서명	직함	직함
성함	성과 이름	직통TEL XXX-XXXX-XXXX	직통FAX XXX-XXXX-XXXX	성함	성과 이름	직통TEL XXX-XXXX-XXXX	직통FAX XXX-XXXX-XXXX

- 3) 전원주파수는 .....  50Hz  60Hz  
 4) 스포트용접기 ..... 메이커명 ( **메이커명** )  
 5) 스퀴즈시간 ..... ( **20** 사이클 )  
 6) 넛트송금방법 .....  휘더로 송금  손으로 셋트  
 7) 넛트휘더 ..... 메이커명 ( **메이커명** )  
 8) 급배수호스 ..... L형 호스구찌  
 9) 에어배관 .....  휘더측으로부터 배관  1차측으로부터 배관

**!**  
 • 용접기 기동 자기보유를 "통전에서 자기보유"에 설정해 주십시오.  
 • 상부팁에 가이드핀을 위한 구멍이 필요합니다.  
 • 넛트샘플을 각 5개 지급하여 주십시오.

이름은 풀네임으로 기입해 주십시오.

발로 밟는 스위치를 한순간만 눌렀을 때

1. 바로 가압이 해제된다.  
→ 통전에서 자기보유
2. 가압이 해제되지 않는다.  
→ 초기가압에서 자기보유

지급받은 너트에 맞게 제작하겠습니다.

### 넛트의 형상



10) 1 번째 사양

- 넛트사이즈 (M **6** )
- 넛트의 형상  사각  육각  원형  후렌지형  T형  봉지형 기타( )
- 워크구멍경  $\phi$  및 판두께 t

판두께 t 구멍경  $\phi$  · (  $\phi$  **7** ) ( t **1.6** )  
 · (  $\phi$  ) ( t )  
 · (  $\phi$  ) ( t )

11) 2 번째 사양

- 넛트사이즈 (M **8** )
- 넛트의 형상  사각  육각  원형  후렌지형  T형  봉지형 기타( )
- 워크구멍경  $\phi$  및 판두께 t

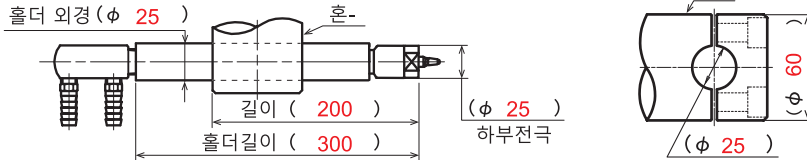
판두께 t 구멍경  $\phi$  · (  $\phi$  **9** ) ( t **1.2** )  
 · (  $\phi$  ) ( t )  
 · (  $\phi$  ) ( t )

12) 3 번째 사양

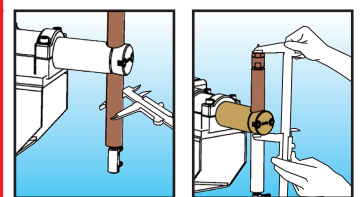
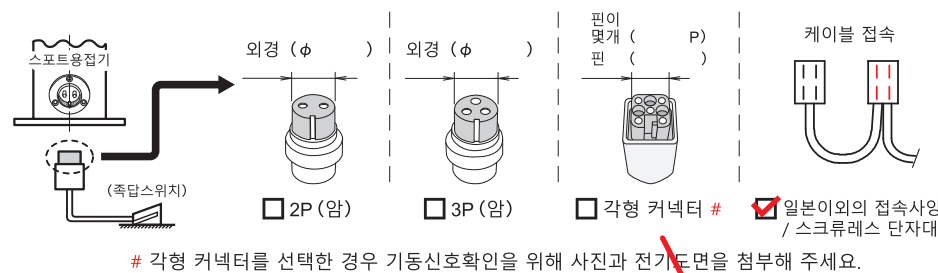
- 넛트사이즈 (M )
- 넛트의 형상  사각  육각  원형  후렌지형  T형  봉지형 기타( )
- 워크구멍경  $\phi$  및 판두께 t

판두께 t 구멍경  $\phi$  · (  $\phi$  ) ( t )  
 · (  $\phi$  ) ( t )  
 · (  $\phi$  ) ( t )

### 13) 홀더 · 혼 치수

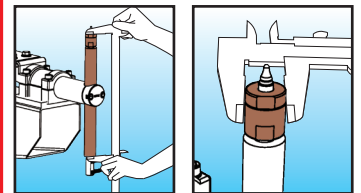


### 14) 사용중 발로 밟는 스위치 (또는 피더용접기 간의 커넥터) 메타콘 모양과 핀 개수



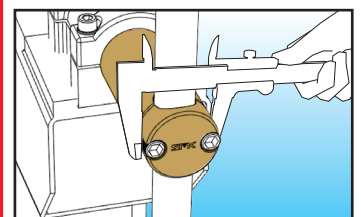
홀더 외경

길이



홀더길이

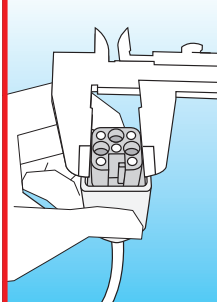
하부전극



혼- 외경



용접기 하부를 확인해 주십시오.  
 피더를 사용할 경우는 피더와 용접기를 연결하는 커넥터를 확인해 주십시오.



커넥터 크기와 핀 개수가 보이기 쉽게 촬영해 주십시오.