

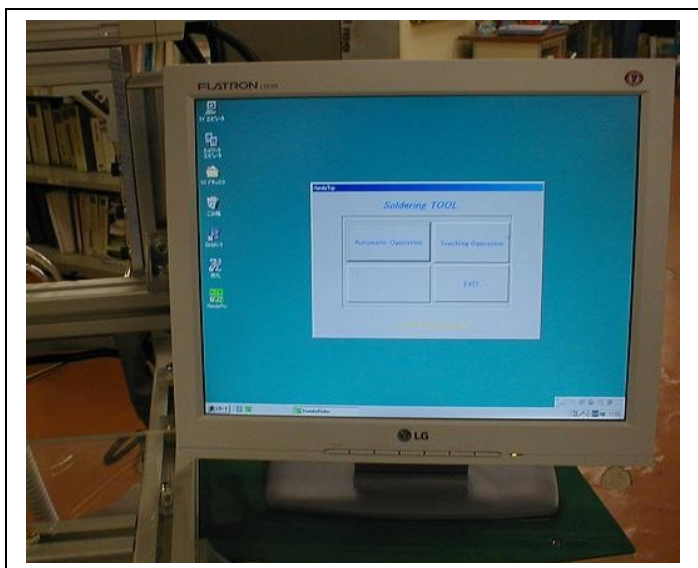
自動半田付けロボット

用途 後付部品の半田付けを自動で行います。
ハンダ ROBO 全体写真



構成 XYテーブル ハンダ供給ユニット モニターTV パソコンで
構成されています。

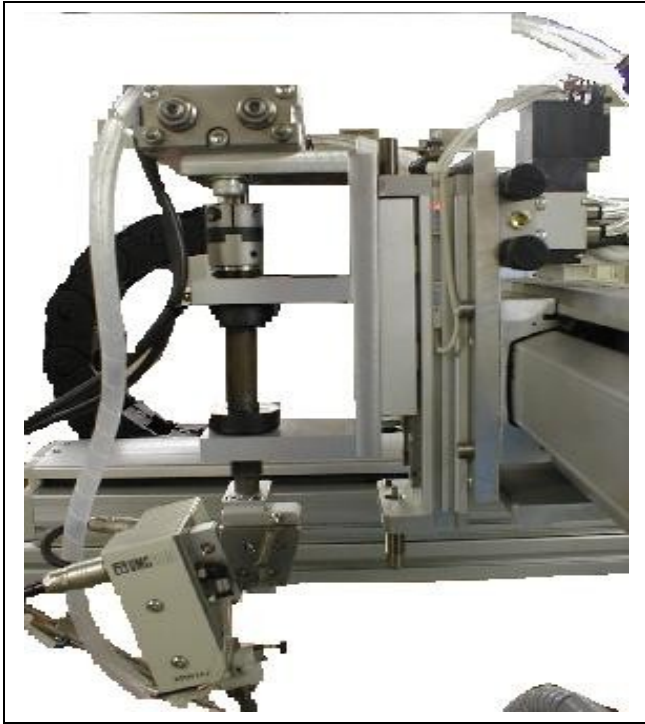
MONITOR 部拡大図



ハンダ ROBO ソフト起動画面



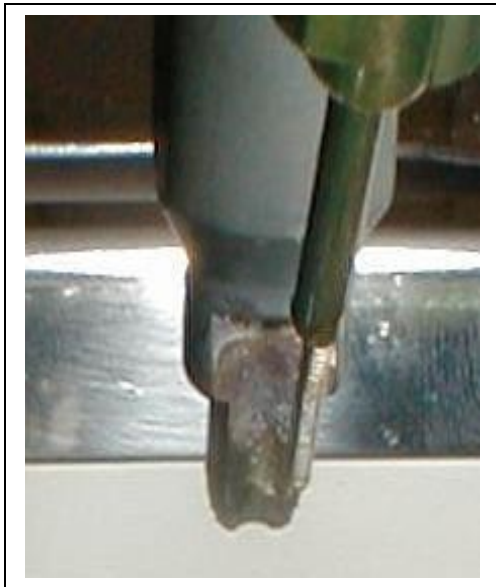
操作は上記写真のKEYボードとモニターで行います。



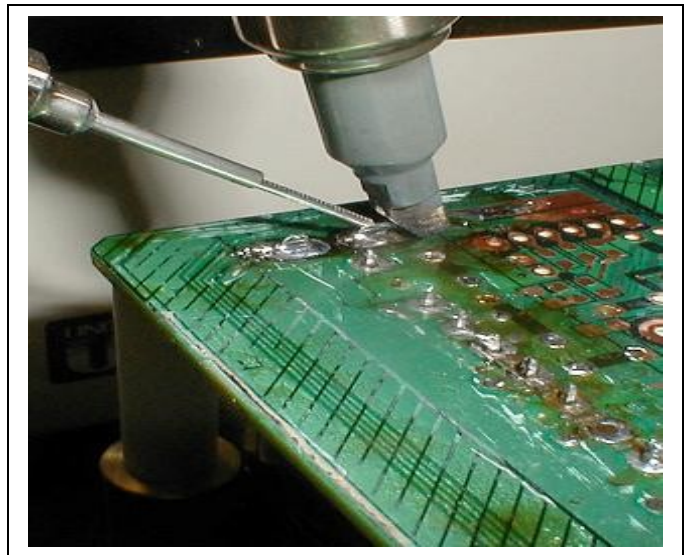
ハンダ温度制御部

説明

- 1 ハンダ温度は1度単位で設定が出来ます。
- 2 ハンダ量は基板のパターン形状やハンダ付け速度により7パターンの設定が出来ます プログラムにより選択出来ます。



小手先形状



上右写真が TUNER パックの端子にハンダ付けを行っている写真です。