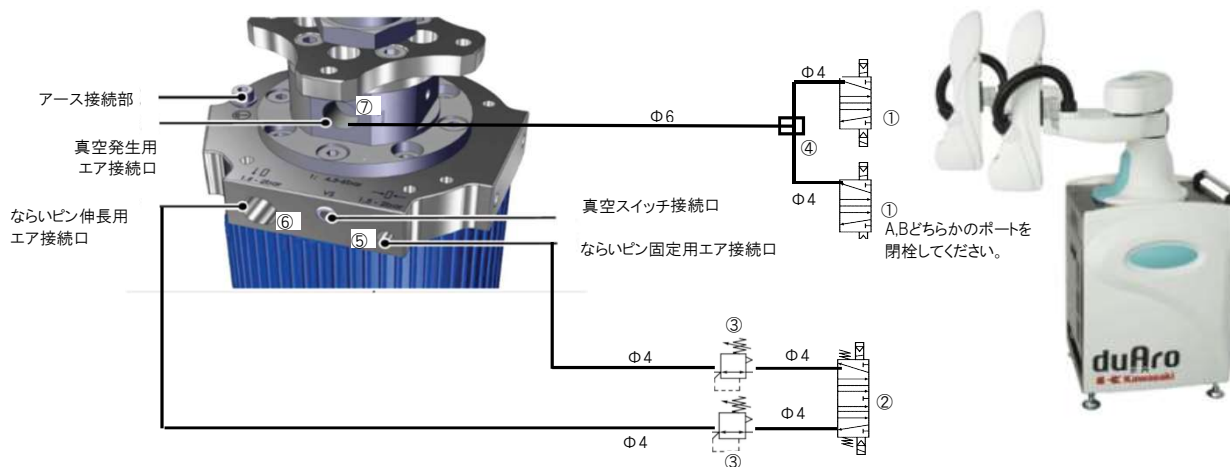


シュマルツ 実装基板搬送用ESD対応ハンド SCG-HSS スタートアップガイド

1. 必要周辺機器

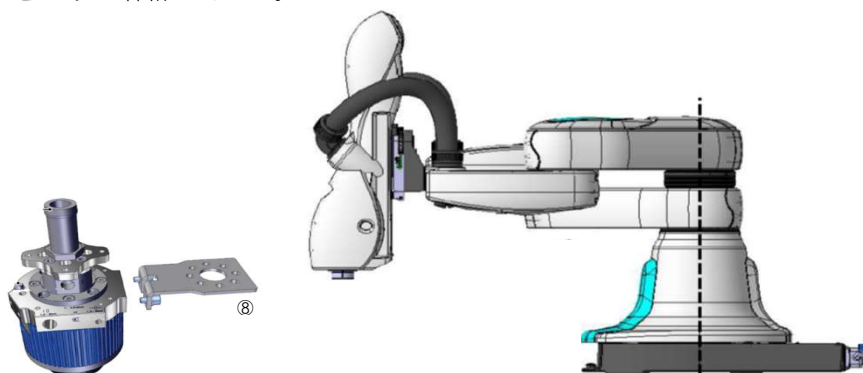
No.	品名	型式(メーカー)	必要数	備考
①	真空発生用エア制御用電磁弁	SY3240-5LOU(SMC)	2	duAro 標準搭載
②	ならいピン制御用電磁弁	SY3440-5LOU(SMC)	1	duAroオプション
③	ならいピン制御用エアレギュレーター	ARM5SA-06-A(SMC)	2	
④	Y型ユニオン継手(2口側:Φ4, 1口側Φ6)	PW6-4(PISCO)	1	参考品種
⑤	ならいピン固定用エア接続ワンタッチ継手	STV-GE-M5-AG4 (シュマルツ)	1	
⑥	ならいピン伸長用エア接続ワンタッチ継手	STV-GE-G1/8-AG4 (シュマルツ)	1	
⑦	真空発生用エア接続ワンタッチ継手	STV-GE-G1/8-AG6 (シュマルツ)	1	
⑧	ロボット取付フランジ	ユーザー手配	1	図面提供可能

2. 空圧接続図



3. 機械接続

SCG-HSS本体側面のタップを利用してM5 x2本のネジでフランジを取付けます。
六角穴付きボルトM5 x 4本で取付けフランジをロボットへ締結してください。
締め付けトルクは6.9N・mです。



4. 使用方法

- ステップ1 ならいピン伸長用エア接続口⑥に0.15~0.2MPaのエアを供給し、ならいピンが伸び切ったら大気開放します。供給圧は決して0.2MPa以上に設定しないでください。ピンの動きが鈍く感じられる場合は別途ご相談ください。
- ステップ2 SCG-HSS本体をワークにアプローチさせピンをワークの表面形状にならわせます。その状態でならいピン固定用エア接続口⑤に0.15~0.2MPaのエアを供給しピンを固定します。
- ステップ3 真空発生用エア接続口⑦に0.1~0.5MPaのエアを供給し真空を発生させワークを保持し搬送します。
- ステップ4 搬送完了後真空発生用エアを停止しワークをリリースします。その後ならいピン固定用エアを大気開放し、ピンをロックを解除します。