

アドバンスト電動ドライバー（電流制御式）

ポイントごとに締付けトルク or 角度/回転速度/正・逆転を設定!!

■ 締め付け条件をJOBに登録

■ 締め付け結果と同時に部品番号も記録!

■ 角度エンコーダでねじ締め不良検知の確度向上!

■ JOBの切替えは「バーコード」「専用ソフト」「イーサネット」「I/O」で切替え

■ イーサネット接続やSDカードによるデータ管理

■ 自動機対応

角度エンコーダ搭載

DCサーボモーター搭載

Tightening Status

OKALL

OK Count 000015 OKALL Count 000001 NG Count 000006 Screw Count 5 / 5 Time 0003.2300 Barcode

15のJOBで工程管理

1台で多様なトルク設定

トルク換算値表示

ポカヨケ機能

マネジメントソフト付属

KL-TCC

SGT-CC

0.3N・m ~ 最大7N・m

マネジメントソフト 「N-DAS」

締め付け状況を表示・記録

Tightening Status

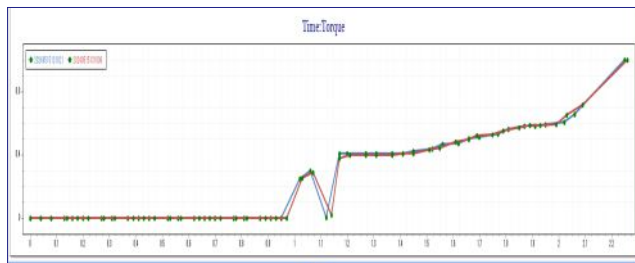
OK

OK Count 000004 OKALL Count 000000 NG Count 000001 Screw Count 5 / 5 Time 0000.5400 sec Barcode

Torque 001.0170 N.m Job 13

Angle 0 Seq. 01

トルク波形図で目視化



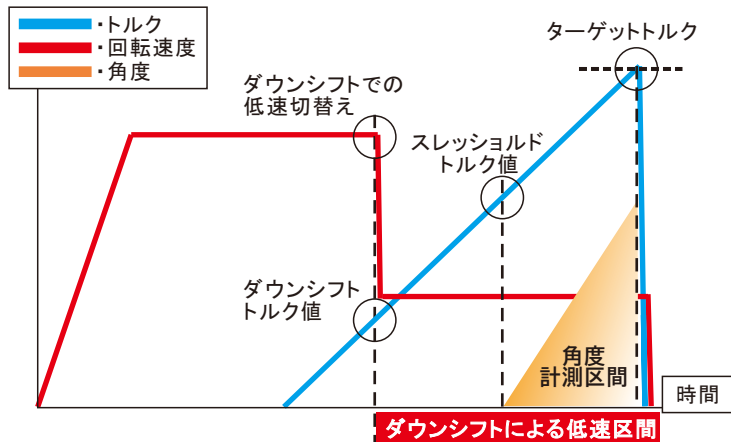
スレッシュホールド機能

負荷が掛かってからの角度を検出

ダウンシフト機能

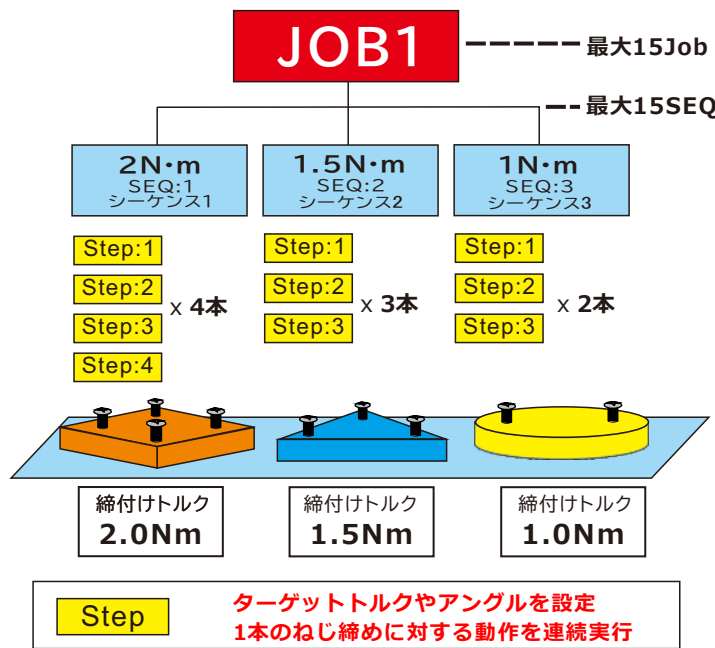
ステップの設定を行わずに低速モードに切替え

ある一定のトルクが掛かった時点で低速回転に切り替わります
ダウンシフトが実行されるトルクとその後の回転速度が設定可能



異なるトルクもJOBで一元管理

各所を異なるトルクで締める作業などをJobの設定で一連の作業として設定出来ます。



三種のデータログ出力

- CSV保存
- Micro SDカード
- イーサネット

【コントローラー仕様】

型式	KL-TCC
入力電源	AC100~120 / 220~240V 50/60HZ
二次電力	DC 40V
I/O出力電圧	DC 24V 50mA (サービス電源)
インターフェース	RS-232C x 1 / microSD(最大32GB) / LAN 信号入力・出力端子
重量 (g)	3460
外形寸法 (mm)	185 x 241 x 136
適応ドライバー	SGT-CC612 SGT-CC625 SGT-CC630F SGT-CC650 SGT-CC670
付属品	RS232C→USB変換ケーブル、電源コード 壁掛け用パネル 専用ソフト「N-DAS」

【ドライバー部仕様】

型式	SGT-CC612	SGT-CC625	SGT-CC630F	SGT-CC650	SGT-CC670
出力トルク(N・m)	0.3 ~ 1.2	0.5 ~ 2.5	1.0 ~ 3.0	1.5 ~ 5.0	2.0 ~ 7.0
スタート方式	レバースタート / 外部信号				
トルク調整	無段階				
回転速度 (r.p.m)	100 ~ 1000	100 ~ 1000	200 ~ 1700	100 ~ 1000	100 ~ 800
角度表示最小単位	1度				
重量(g)	743				
全長 (mm)	255				
消費電力	90W				
適合ビット	対辺6.35mm六角 (溝位置9.5mm)				
適合コントローラー	KL-TCC				

JOB : ジョブ 最大15のジョブを登録

SEQの組順を登録、SEQを順番に切替え締め付けを行います

SEQ : シーケンス 各ジョブごとに最大15パターンを登録

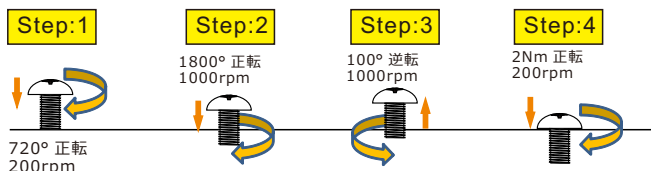
締め付けステップを決め、本数を管理します

締め付けステップ設定し本数、完了後のドライバーの制御方法やトルク換算値の補正などを設定

Step : ステップ 各シーケンスごとに最大4パターンを登録

締め付ける際のトルク or 角度や速度を設定

ねじにあわせた締め付け動作を設定します。ひとつのシーケンスに最大4段階のステップが登録できます



ワークごとにJobの切替え

あらかじめ設定されたJobをI/O、バーコードリーダー、マネジメントソフト、プロトコル通信の4パターンで呼出し/切替えが可能。
バーコードはトリガーとしても使用できます。

同一部品の個別データを記録

バーコードリーダーにより部品個々のシリアル番号をねじ締め行程に記録。
部品が変わるごとにJobも切り替わります。

	Recv. No.	時刻	トルク	角度	合否判定	Screw カウント	バーコード	Job
部品A-01	1	2023/01/01 10:31:30	1.42	1800	OK	2/2	12345678001	01
	2	2023/01/01 10:31:33	1.42	1800	OK ALL	1/2	12345678001	01
部品B-01	3	2023/01/01 10:32:20	2.70	3600	OK	3/3	45678901234	02
	4	2023/01/01 10:32:23	2.70	3600	OK	2/3	45678901234	02
部品A-02	5	2023/01/01 10:32:29	2.70	3600	OK ALL	1/3	45678901234	02
	6	2023/01/01 10:40:10	1.42	1800	OK	2/2	12345678002	01
部品B-02	7	2023/01/01 10:40:13	1.42	1800	OK ALL	1/2	12345678002	01
	8	2023/01/01 10:41:20	2.70	3600	OK	3/3	45678901235	02
	9	2023/01/01 10:41:23	2.70	3600	OK	2/3	45678901235	02
	10	2023/01/01 10:41:26	2.70	3600	OK ALL	1/3	45678901235	02

【各部名称】



1	PC接続 / プロトコル通信(RS232)
2	ソフトウェア更新ポート
3	マイクロSDカードスロット
4	バーコードスキャナポート USB-A
5	有線通信ポート (LAN)
6	ドライバー接続コネクタ
7	電源、電源スイッチ
8	電圧切り替えスイッチ
9	出力信号端子
10	入力信号端子

■ 出力信号 (ドライ接続出力)

OK	OK ALL	NG
稼働	リバース	

■ 入力信号 (a接続入力)

JOB切替え	スタート	リバース
動作停止	ワークスイッチ	エラー復帰/確認
シーケンスクリア	カウントクリア	

キリウスねじ締めマネジメントシステム

ツインセンサー
サーボドライバー

KL-NTCS

スマートサーボドライバー

KL-TCG

アドバンスト電動ドライバー

KL-TCC

ポカヨケデータロガー

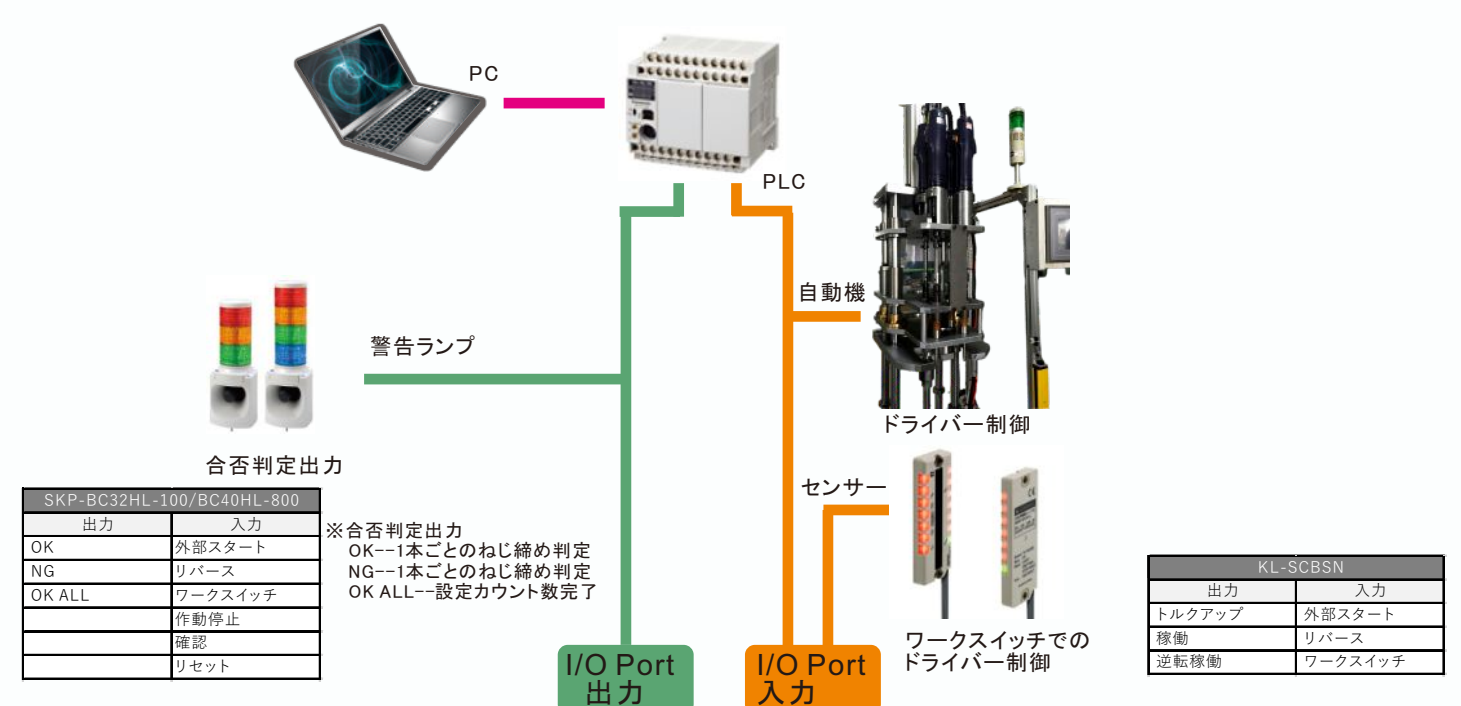
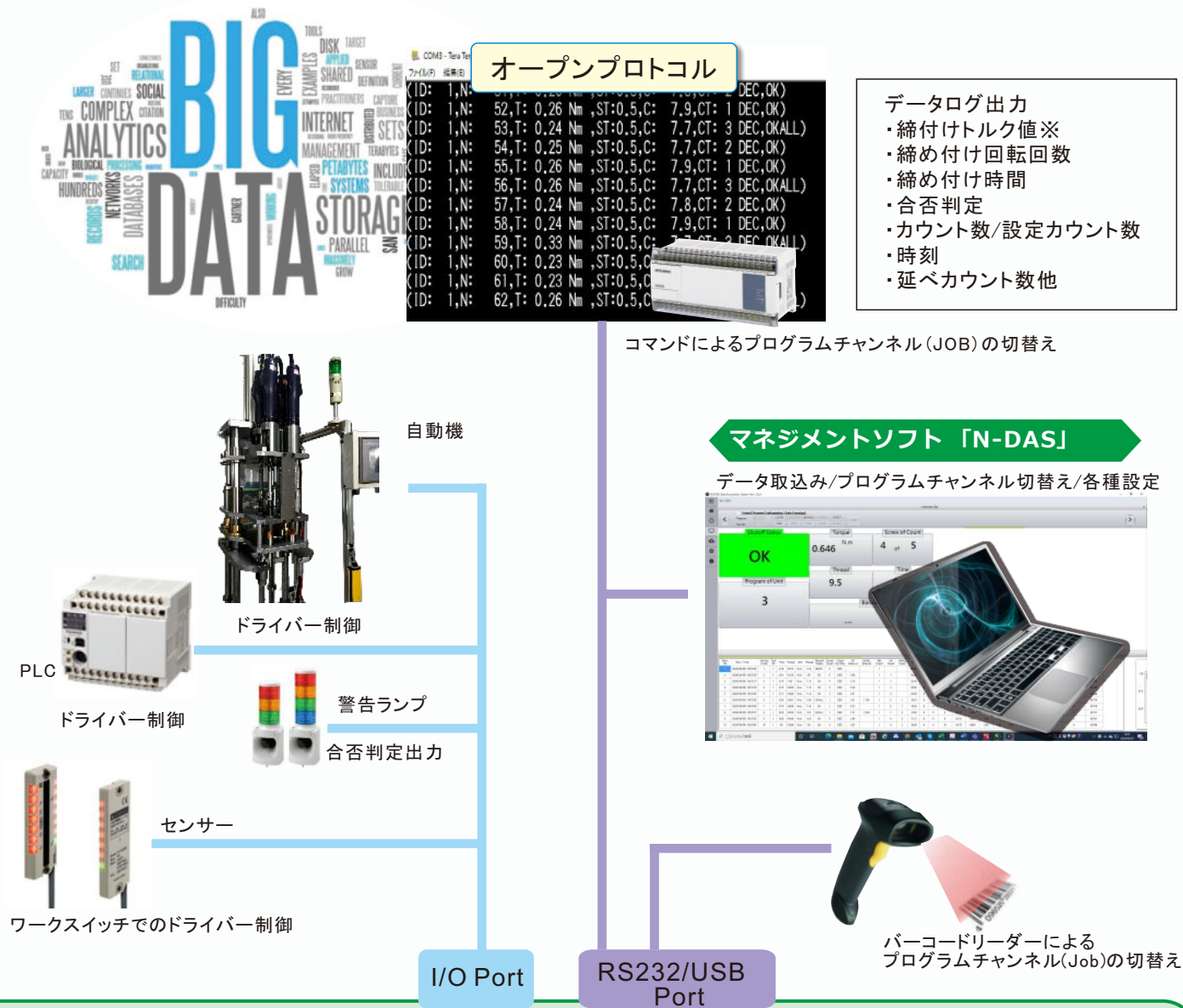
KL-CTDS

スクリーカOUNTER

SKP-BC32HL-100/BC40HL-800

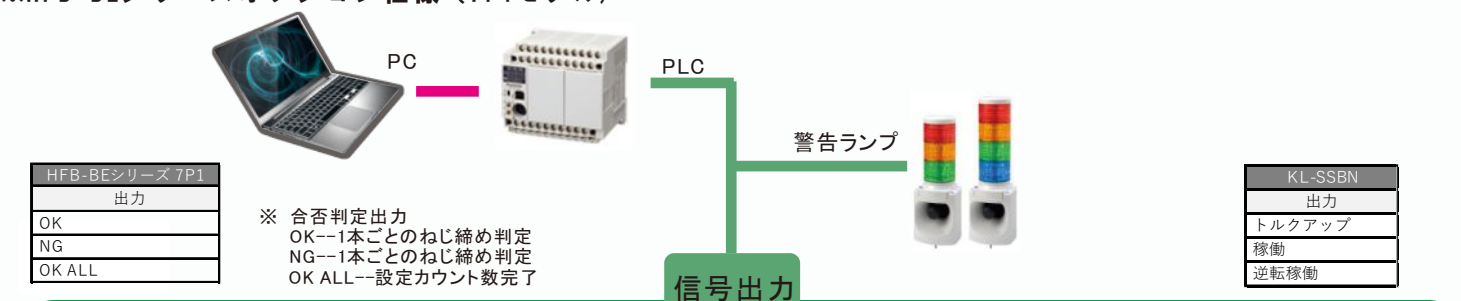
シグナルコントロールBOX

KL-SCBSN



カウンター内蔵電動ドライバー HFB-BE200/500/800-7P1

※HFB-BEシリーズオプション仕様 (7P1モデル)



KL-NTCS

ツインセンサーサーボ



KL-TCG

スマートサーボ



KL-TCC

電流制御サーボ



KL-CTDS

ポカヨケデータロガー



型式	KL-NTCS	KL-TCG	KL-TCC	KL-CTDS
搭載モーター	サーボモーター	サーボモーター	サーボモーター	ブラシレスモーター
トルク制御方式	トルクトランスデューサ	トルクトランスデューサ	電流制御	機械式クラッチ
回転角度制御	角度エンコーダー (1°単位)	ホールIC (36°単位)	角度エンコーダー (1°単位)	—
データログ出力	○	○	○	○
複数トルク設定	○	○	○	—
LAN接続	○	○	○	—