

クイックマニュアル 設置・接続

このたびはCX1011をお買い上げいただきまことにありがとうございます。
本書はテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) を
設置し、PCと接続するための説明書です。
本書と同梱のクイックマニュアル (PCソフトウェア)
および詳細の取扱説明書 (CD-ROM) をお使いになる前に必ずお読みください。
お読みになった後は、いつでも見られるようお手元に大切に
保管しておいてください。

1. セット内容

まず最初にセットの内容をご確認ください。

	品名	品番	ハッコーHU-100		ハッコーHU-101	
			セット	数量	セット	数量
①	イーゼープログラミングソフトウェア	CX1011	○	1	○	1
②	クリーナー	CX1003	○	1	○	1
③	テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ)	-	○	1	-	-
④	ハッコーFU-500	FU500-11X	○	1	○	1
⑤	ハッコーFU-601	FU601-31X	○	1	○	1
⑥	こて搭載ヘッド	CX1008	○	1	○	1
⑦	こて取付けベース	CX1005	○	1	○	1
⑧	はんだリールベース	CX1006	○	1	○	1
⑨	クリーナーベース	CX1007	○	1	○	1
⑩	治具テーブル	CX1009	○	1	○	1

①イーゼープログラミングソフトウェア (CX1011)

イーゼープログラミングソフトウェア(CD-ROM)1 結束バンド1
ライセンスシングル1 クイックマニュアル(PCソフトウェア)日/英/中,各1
USB ケーブル1 クイックマニュアル(設置・接続)日/英/中,各1

イーゼープログラミングソフトウェア (CX1011) はテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) に対応したはんだ付けプログラム用のソフトウェアです。
イーゼープログラミングソフトウェア (CX1011) はハッコー HU-100 およびハッコー HU-101 のセットに含まれています。

②クリーナー (CX1003)

CX1003 クリーナー1
AC アダプター1
電源コード (クリーナー用)1
取扱説明書 (クリーナー用)1

1. セット内容

③テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ)

テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ)1
I/O ケーブル (ハッコーFU-500用)1
I/O ケーブル (拡張I/O端子台用)1
RS-232C ケーブル1
電源コード (テーブルトップ型ロボット用)1
取扱説明書 (テーブルトップ型ロボット IAI社製 TTA-A4シリーズ) CD-ROM)1

USB 変換アダプタ1
非常停止ボックス1
端子台1
システムI/Oコネクタ1
モーター電源コネクタ1

④ハッコー FU-500

ハッコーFU-5001
フィーダーユニット1
チューブユニット (φ0.3~1.0 mm用)1
チューブユニット (φ1.2~1.6 mm用)1
はんだリール台1

フィーダーケーブル (5 m)1
電源コード (ハッコーFU-500用)1
取扱説明書 (ハッコーFU-500用)1

⑤ハッコー FU-601

ハッコーFU-6011
ハッコーFU-60021
フラックス防止カバー1
こてユニット取付台1
こて先調整治具ユニット1
フィーダーユニット取付ボルト2

こてケーブル (5 m)1
中継コード1
電源コード (ハッコーFU-601用)1
耐熱パッド1
取扱説明書 (ハッコーFU-601用)1

⑥こて搭載ヘッド (CX1008)

CX1008 こて搭載ヘッド1

⑧はんだリールベース (CX1006)

CX1006 はんだリールベース1

⑩治具テーブル (CX1009)

CX1009 治具テーブル1

2. 仕様

●テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) のストローク

軸構成	リード	ストローク (詳細は下図参照)
X 軸	24 mm相当	400 mm
Y 軸	24 mm相当	400 mm
Z 軸	12 mm	150 mm
θ 軸	—	±200度

注記:

数値はテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) の取扱説明書から抜粋したものです。仕様の詳細は「第1章 仕様の確認」の「1.2 機械的仕様」を参照してください。

注記:

ストローク以外の仕様に関してはテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) の取扱説明書、「第1章 仕様の確認」をお読みください。また、ハッコー FU-500やハッコー FU-601、CX1003の仕様はそれぞれの取扱説明書の「2. 仕様」をお読みください。仕様及び外観は改良のため、予告なく変更することがあります。あらかじめご了承ください。

注意

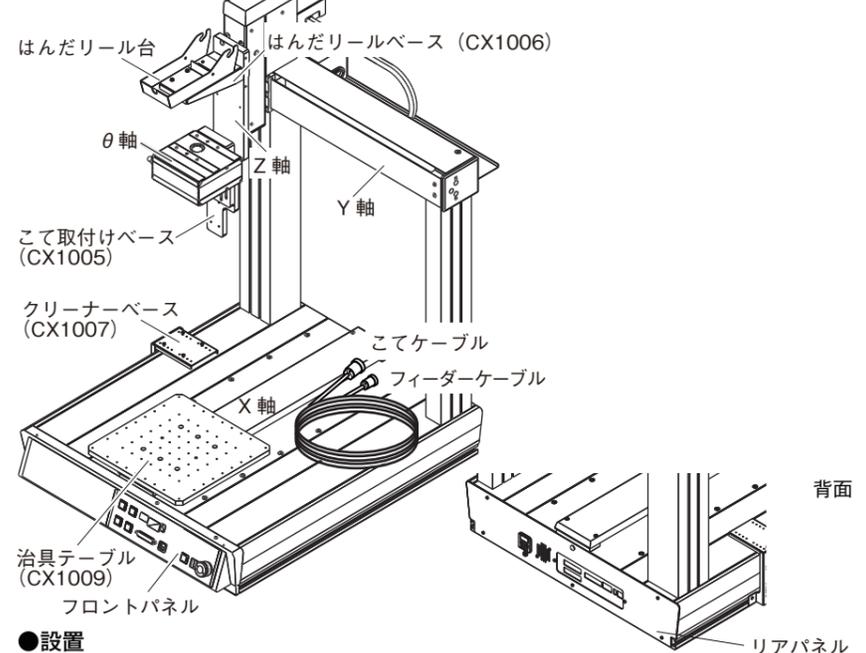
製品のご使用に先立ち、テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) の取扱説明書に書かれている「当社製品の安全に関する注意事項」やCX1011の詳細な取扱説明書 (CD-ROM)、ハッコーFU-500やハッコーFU-601、CX1003の取扱説明書に書かれている「3. 安全及び取扱い上のご注意」を必ずお読みいただき、内容を理解してください。

- 各言語 (日本語、英語、中国語、フランス語、ドイツ語、韓国語) の取扱説明書は以下の URL、HAKKO Document Portal からダウンロードしてご覧いただけます。
(商品によっては設定の無い言語がありますが、ご了承ください。)
- 各言語 (日本語、英語、中文、法語、ドイツ語、韓国語) の使用説明書は通過以下网站的 HAKKO Document Portal 下载参阅。
(有一部分的产品没有设定外语对应、请见谅)
- Instruction manual in the language of Japanese, English, Chinese, French, German, and Korean can be downloaded from the HAKKO Document Portal.
(Please note that some languages may not be available depending on the product.)

➡ <https://www.hakko.com/japan/support/doc/>

3. 設置・接続

前面



●設置

警告

- ・テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) を運ぶ場合には2人以上で運ぶ、または、台車、ハンドリフトなどを使用してください。
- ・運搬や設置等、2人以上で行なう作業は、主と従の関係を明確にし、声を掛け合い、接触や落下を防ぐように安全を確認しながら行ってください。
- ・転倒や落下による事故を防ぐため、確実な保持、固定を行ってください。

注意

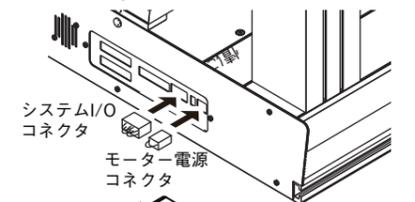
樹脂の部分を持つと破損する恐れがあるので持たないように注意してください。

- ① テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) を水平な面に設置します。

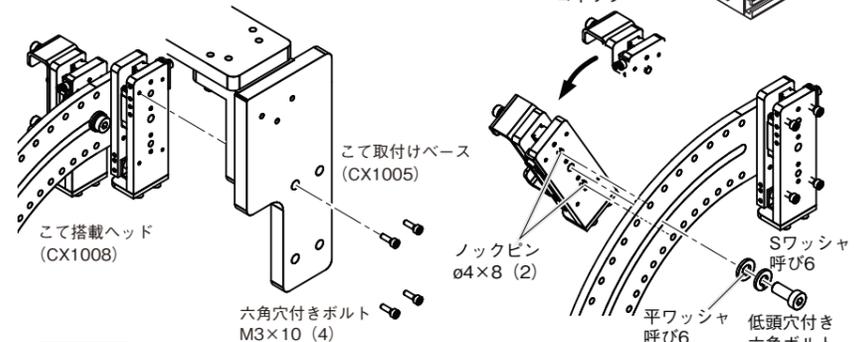
注意

必ず接地して使用してください。テーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4シリーズ) の接地方法についてはテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTAシリーズ) の取扱説明書、「第3章 配線」の「3.4.5 接地配線」を参照してください。

- ② システムI/Oコネクタとモーター電源コネクタを取り付けます。



- ③ こて搭載ヘッド (CX1008) をこて取付けベース (CX1005) へ取り付けます。

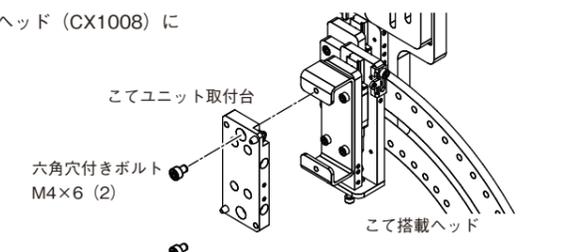


注意

角度を変えた時はノックピン二つがきちんと取付け穴に入ったことを確認してください。

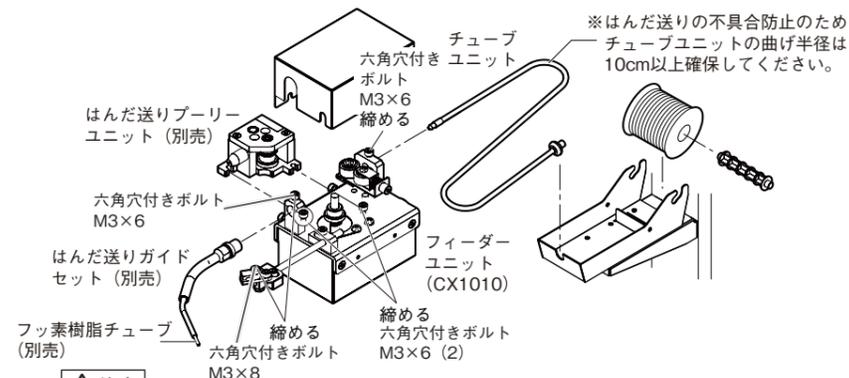
※こて搭載ヘッド (CX1008) はこて部の角度を変えて取り付けることができます。

- ④ こてユニット取付台をこて搭載ヘッド (CX1008) に取り付けます。



3. 設置・接続

⑤ ハッコーFU-500 に入っているフィーダーユニット (CX1010) を組み立てます。



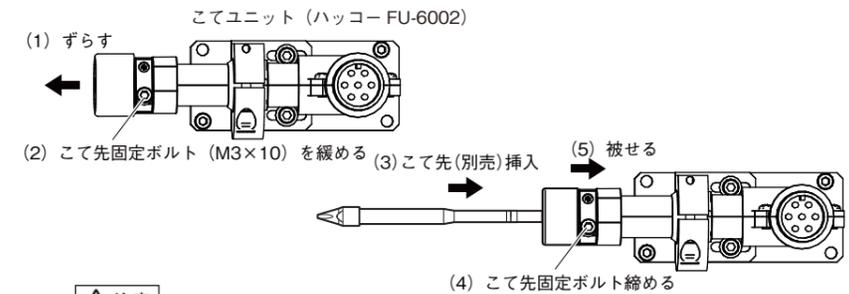
注意

- ・本書に記載の六角穴付ボルト以外は触らないでください。また、ボルトは締め付けすぎないようにご注意ください。
- ・フッ素樹脂チューブの取付け方やはんだ送りガイドセットのはんだ供給位置は調整が必要です。調整方法についてはハッコーFU-500の取扱説明書、「●はんだ供給位置の調整」をお読みください。
- ・φ0.3mm用はんだ送りプリーユニット (BX1000) は取付け方が異なります。BX1000に付属の「はんだのセット方法」をご参照ください。

⑥ こて先 (別売) をハッコーFU-601に入っているこてユニット (ハッコーFU-6002) へ取り付けます。

注意

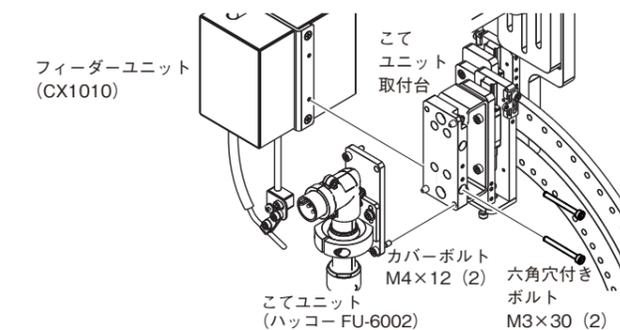
こて先の交換は冷えてから行ってください。熱い状態のまま交換する際は、必ず耐熱パッドをご使用ください。



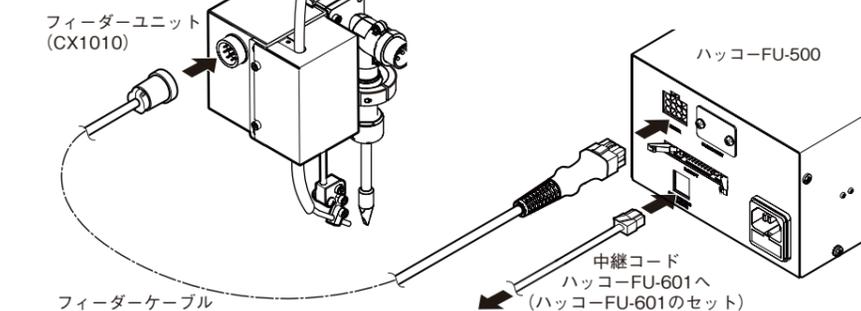
注意

- ・こて先とフラックス防止カバーの穴にすき間がないことを確認してください。
- ・新しいこて先を取り付けた時はこて先位置の調整が必要です。位置決め調整方法についてはハッコーFU-601の取扱説明書、「●こて先位置決め方法」をお読みください。

⑦ フィーダーユニット (CX1010)、ハッコーFU-6002 をこてユニット取付台へ取り付けます。

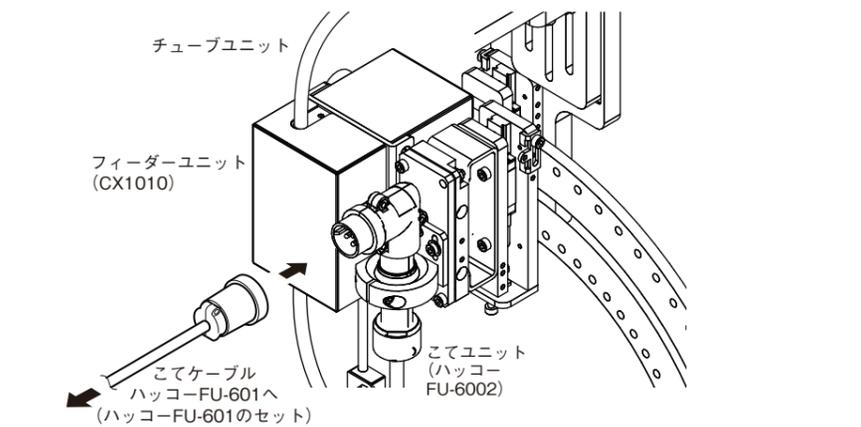


⑧ フィーダーケーブルでハッコーFU-500とフィーダーユニット (CX1010) を、中継コード (ハッコーFU-601のセット) でハッコーFU-601とハッコーFU-500を接続します。

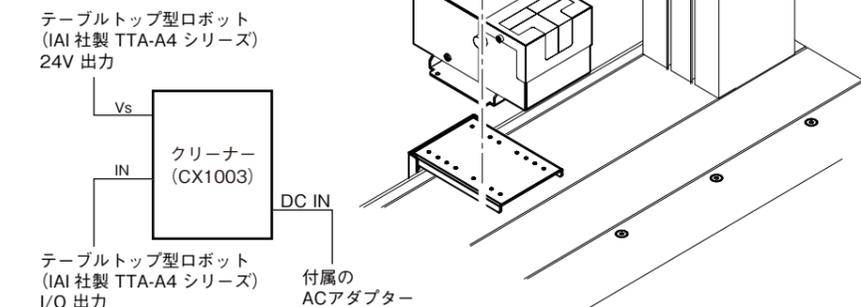


3. 設置・接続

⑨ こてケーブルでハッコーFU-601とハッコーFU-6002を接続します。

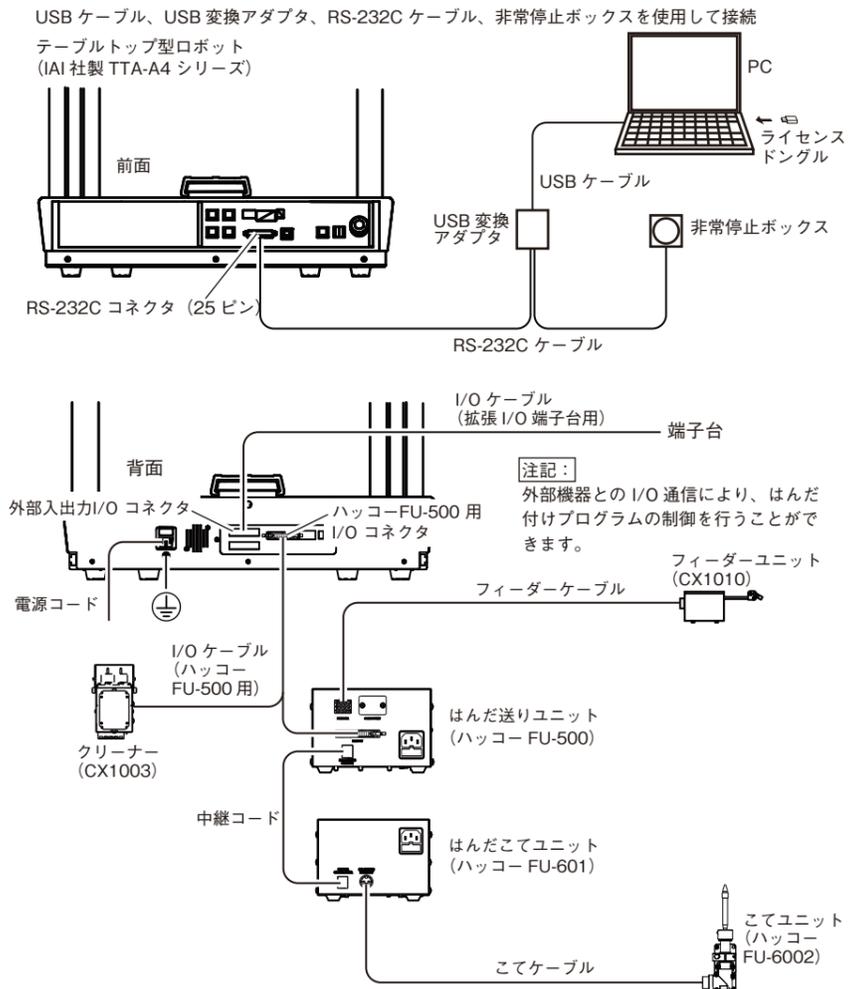


⑩ クリーナー (CX1003) をクリーナーベース (CX1007) に取り付けます。



接続

接続例

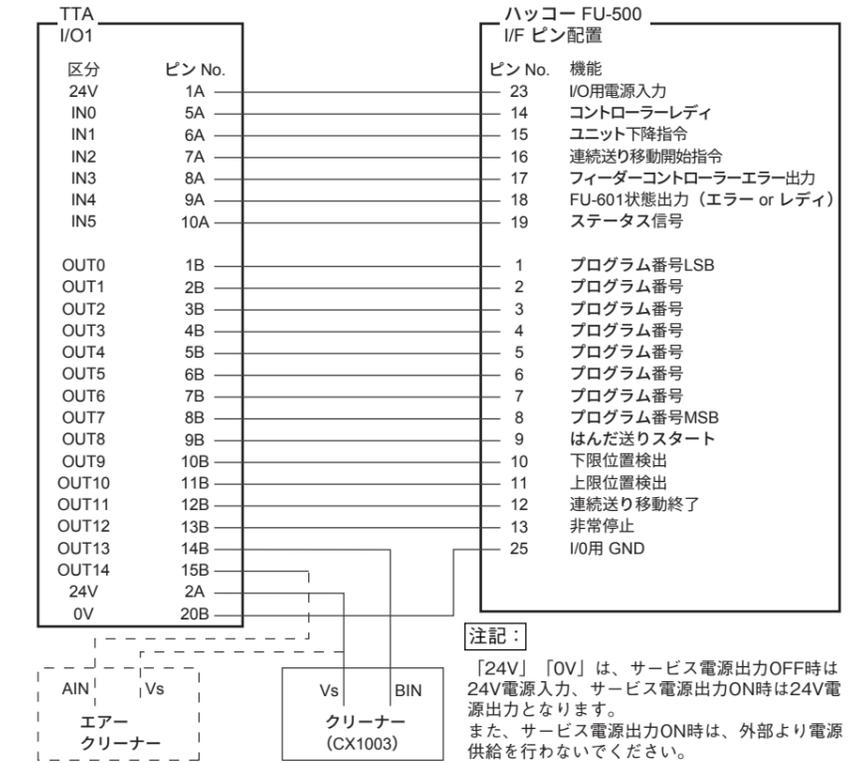


注記

外部機器とのI/O通信により、はんだ付けプログラムの制御を行うことができます。

3. 設置・接続

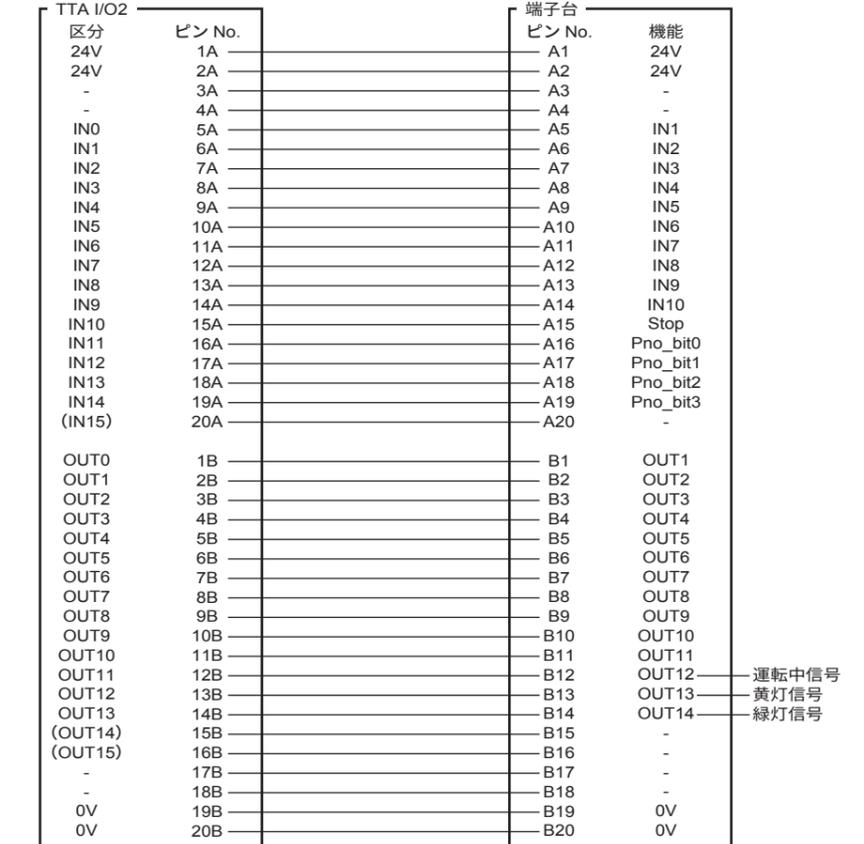
ハッコーFU-500 I/Oコネクタの接続



注記

入出力回路はテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4 シリーズ) の「第1章 仕様の確認」の「1.3.1 標準I/Oの入出力インターフェース」(NPN)を参照してください。

外部入出力I/Oコネクタの接続



注記

入出力回路はテーブルトップ型ロボット (IAI社製 TTA-A4 シリーズ) の「第1章 仕様の確認」の「1.3.3 拡張I/Oの入出力インターフェース」(NPN)を参照してください。