

他製品のはんだ付けシーケンス例

	パラメータ1	パラメータ2
1次はんだ送り	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
1次はんだ戻し	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
はんだコテ下降	-	-
予熱時間	時間(sec)	-
2次はんだ送り	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
2次はんだ戻し	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
加熱時間	時間(sec)	-
はんだコテ上昇	-	-

※順序固定

L-CAT EVO-II のはんだ付けシーケンス例

	パラメータ1	パラメータ2
1次はんだ送り	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
1次はんだ戻し	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
はんだコテ下降	-	-
予熱時間	時間(sec)	-
外部入力待ち	IN1~21	-
2次はんだ送り	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
2次はんだ戻し	はんだ量(mm)	速度(mm/sec)
加熱時間	時間(sec)	-
ロボット軸稼働開始	-	-
ロボット軸稼働終了	-	-
外部出力	OUT1~23	-
はんだコテ上昇なしで終了		

※21ステップまで自由にプログラム可能