

Integrierte Entmagnetisierer in Bearbeitungsstraßen bei automatisierten Vorgängen mit roboterbedientem Bauteiletransport

Serie "D-RL"

© Bussi Demagnetizers



Entmagnetisierer prozeßgekoppelt in automatisierte Vorgänge mit Roboter:

- » **Entmagnetisierung von Einzelbauteilen**
- » **Gleichzeitige Entmagnetisierung von mehreren Bauteilen**
- » **Entmagnetisierung von Bauteilen in Reinigungs und Transport Behältern**

Die Impulsentmagnetisierer an der Bearbeitungsstraße in automatisierten Prozessen mit Roboter können nach Bedarf entworfen werden, um gegebenen Anforderungen zu entsprechen. Bauteile können einzeln, oder zu mehreren entmagnetisiert werden. Diese Entmagnetisierer können auch entworfen werden, um Teile in Reinigungs- oder Transportbehältern zu entmagnetisieren.

Besondere Kundenbedürfnisse können je nach Beschaffenheit der zu entmagnetisierenden Bauteile, des Arbeitszykluses, sowie der Zugriffsart des Roboters berücksichtigt werden.

Der Signalaustausch zwischen der Elektronik des Entmagnetisierers und der Bearbeitungsstraße vereinfacht den Ablauf.

Beispiel eines Ablaufes:

- » Entmagnetisierungsspule frei (kein Bauteil vorhanden) => Signal zur Freigabe der Teilezufuhr
- » der Roboter legt das Bauteil auf die Spule
- » die Elektronik registriert es und gibt den Entmagnetisierungsimpuls frei
- » die Elektronik sendet ein Ausgabesignal an die Straße => Ausgabe des Teils wird freigegeben
- » Der Roboter entnimmt das entmagnetisierte Teil und setzt die Arbeit fort

Die Kommunikationssignale zwischen Elektronik und Bearbeitungsstraße können je nach Anwendungsbereich unterschiedlich sein.

Eigenschaften und Vorteile:

- » Gleichzeitige Entmagnetisierung von Einzelteilen oder mehreren Teilen
- » Entmagnetisierung von Bauteilen in Behältern
- » Hohe Produktivität
- » Minimaler Energieverbrauch (< 150 W)



- » einfach zu installieren
- » fast wartungsfrei

Benötigte technische Daten für einen Kostenvoranschlag:

- » Form der Bauteile
- » minimale und maximale Abmessungen der Bauteile
- » Entmagnetisierung von einzelnen Teilen oder in Behältern
- » Behälterabmessungen (L x B x H)
- » Behältermaterial
- » Anordnung der Bauteile im Behälter
- » Durchlaufzeiten (Teile / Stunde)
- » Arbeitsstunden / Tag
- » Beschreibung Roboterisierungsprozess
- » Beschreibung Zugriffs- und Halterungsart der Bauteile
- » erforderlicher minimaler Restmagnetismus

Anwendungsbereiche:

- » Alle Industriebereiche

Wir finden gemeinsam mit Ihnen die Entmagnetisierungslösung, die Ihren besonderen Anforderungen gerecht wird. Sie liefern uns die wesentlichen technischen Daten: Art der zu entmagnetisierenden Stücke, Transportsystem, Fertigungsvorgang sowie Stückzahl. Wir bieten Ihnen sowohl Standardlösungen als auch Lösungen nach Maß an.

www.bussi-demagnetizers.com/de/ihre-anwendung

The image displays three overlapping screenshots of the Bussi website's 'Your application' form, illustrating the data entry process for a cost estimate. The first screenshot shows the 'Parts to demagnetize' section, which includes fields for 'Name of parts', 'Dimensions', 'Geometry', 'Max weight', 'Unit of measurement', and 'Magnetism'. The second screenshot shows the 'Parts transfer system and productivity' section, which includes fields for 'Part transfer system', 'Part positioning', and 'Cycle time'. The third screenshot shows the 'Manufacturing process' section, which includes checkboxes for various processes such as 'Grinding', 'Honing/traper finishing', 'Polishing', 'Magnetostrictive checking', 'Riveting', 'Welding', 'Punching', 'Lathing', 'Cutting', 'Handling with magnetic lifters', 'Other', 'Washing', 'Assembly/finishing', 'Welding', and 'Other'. Blue arrows indicate the flow from one step to the next.