

ロボット搬送式自動化プロセスに取り付けられたインライン消磁装置

D-RLシリーズ

© Bussi Demagnetizers



ロボット式パーツ搬送付きの自動化プロセスに取り付けられたインライン消磁装置:

- » 単一パーツの消磁
- » 複数パーツの同時消磁
- » 洗浄・搬送容器内の複数パーツの消磁

ロボットや機械アームでのパーツ搬送を備えた自動プロセスに実装された電子式インパルス消磁装置は、様々な構成に対応できるよう設計できます。単一のパーツから、同時に2つ、3つのパーツの消磁が可能です。また、これらのモデルは洗浄器や搬送バスケット内のパーツの消磁にも対応できます。消磁するパーツ、サイクル時間、ロボットクランプのタイプに応じて、お客様の要件に従って特注のソリューションも設計いたします。消磁装置の電子回路とラインとの信号のやり取りで、操作は簡単です。

操作例

- » 消磁コイル内にものが無くなる（パーツの存在なし） → 次のパーツを入れる信号を出す
- » ロボットが消磁コイル内にパーツを置く
- » 電子回路がパーツの存在を検出し、消磁インパルスを出す
- » 電子回路がプロセス終了の信号を出す → パーツを降ろす信号を出す
- » ロボットが消磁コイル内のパーツを取り出し、プロセスを継続する

電子回路とライン間の通信信号は具体的なアプリケーションによって異なります。

特性と利点

- » 単一パーツ、複数パーツの消磁
- » 容器内の複数パーツの消磁
- » 高い処理速度
- » 最小消費エネルギー（150ワット未満）
- » 容易な実装
- » ほとんどメンテナンス不要

見積もりに必要な技術データ

- » パーツ形状
- » 最小、最大パーツ寸法



- » 単一のパーツの消磁か、容器内のパーツか
- » 容器の寸法（長さ×幅×高さ）
- » 容器の材質
- » 容器内でのパーツの位置
- » サイクル時間（毎時パーツ数）
- » 1日当たり作業時間
- » ロボットプロセスの動作
- » クランプタイプの説明
- » 最小残留磁気要件

アプリケーション

- » あらゆる製造

お客様の消磁のご要望に最適な方法を提案させていただきます。次の基本的な技術データを教えてください：消磁するパーツの種類、搬送システム、生産プロセス、処理速度。お客様のご要件に従って標準システム、または特注システムを提案させていただきます。

<http://www.bussi-demagnetizers.com/ja/> お客様のアプリケーション

The image displays three overlapping screenshots of the Bussi Demagnetizing Systems website application, illustrating the configuration process. The top screenshot shows the 'Your application' step, where users provide fundamental technical data. The middle screenshot shows the 'Parts to demagnetize' section, where users specify details like 'Name of parts', 'Dimensions', 'Geometry', 'Max weight', 'Unit of measurement', and 'Magnetism'. The bottom screenshot shows the 'Manufacturing process' section, where users select processes such as Grinding, Honing, Polishing, etc. Blue arrows indicate the flow from one step to the next.