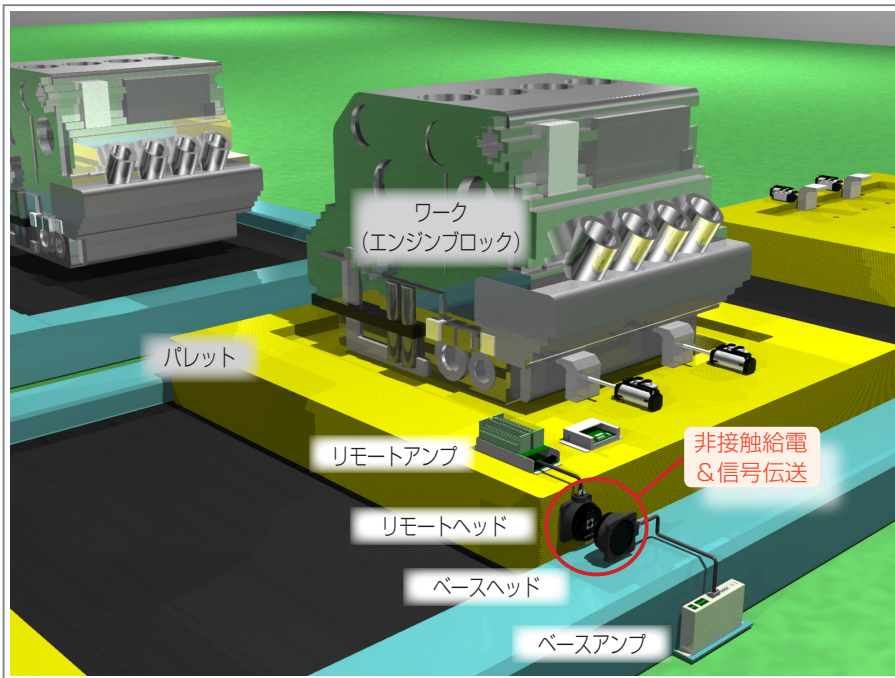


エンジンブロックの着座確認・クランプの起動と確認

移動



改善前の問題

- パレットとコネクタで接続していたので可動域に制限があった。
- コネクタ着脱の手間やピン折れなどのトラブルがあった。

改善！



リモートシステム

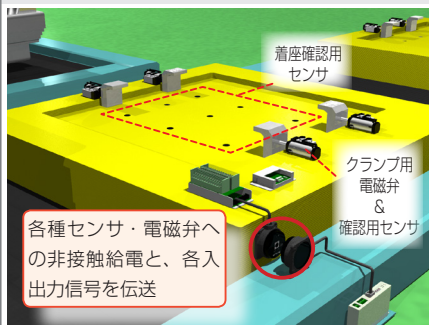
改善の効果

- 非接触により可動域の制限がなくなりラインの自動化に成功した。
- 着脱作業のタイムロスがなくなり、コネクタのトラブルも解消された。
- ベースアンプはリモートデバイス局となるので、CC-Link マスタからの直接制御が可能。

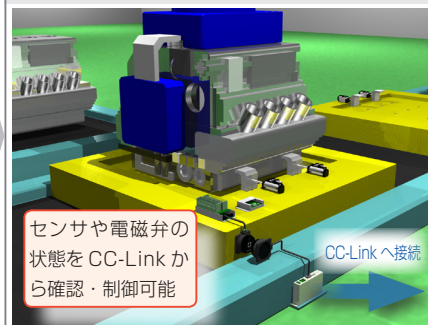
ポイント

ヘッド同士を対向させた時に、パレット上の各種センサ・電磁弁への非接触給電と、センサからの着座信号の入力や電磁弁への出力が可能となるので、コネクタやケーブルキャリアのような可動域の制限がない。入力ユニット・出力ユニットを増設できるので、センサや電磁弁を増やしたい場合は容易に対応可能。

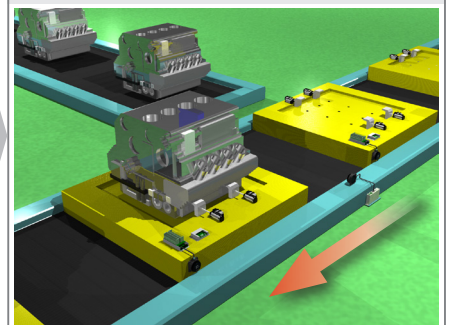
パレットへ非接触給電&信号伝送



ワーク着座確認とクランプ固定



次の工程へワーク供給



構成図

