



Photo non contractuelle

SERVICE :

DIMENSIONS : 1800 X 800 X 400MM.

REFERENCE : CAPTECH

Ce convoyeur à bandes motorisées permet l'étude des capteurs Tout ou Rien et analogiques. Sa fonction est de trier des boîtes de hauteurs et de matières différentes. Il comprend un rail incliné à l'entrée du 1er convoyeur pour acheminer les boîtes.

Description technique :

Dès que les boîtes sont détectées à l'entrée du plateau (détection de la hauteur), elles sont orientées sur une des deux bandes du convoyeur pour être acheminées dans des bacs prévus à cet effet. L'aiguillage vers la 2ème bande du convoyeur se fait à l'aide d'un plateau rotatif et d'un actionneur électrique. Les boîtes non ferreuses sont stockées dans un 3ème bac.

Au total, 3 zones de stockage sont disponibles :

- zone de stockage des grandes boîtes,
- zone de stockage des petites boîtes,
- zone de stockage des boîtes non ferreuses ou rebus
- 1 châssis en profilé aluminium
- 1 convoyeur bi-bande avec un moto-réducteur 220V.
- 1 plateau à 4 encoches motorisé par 1 moto-réducteur 24V.
- 1 aiguilleur entre la bande 1 et la bande 2 du convoyeur actionné par un motoréducteur 24 V.

Le pupitre de commande (500 x 400 x 400 mm) avec plan incliné en profilé aluminium à poser sur plan de travail comprend :

- 1 face avant sérigraphiée
- Entrée/Sorties sur bornes double puits 4 mm et prises Harting sur le côté,
- 1 interrupteur M/A avec cordon d'alimentation 230V,
- 1 transformateur 230V /24V,
- Disjoncteur moteur et contacteur moteur,
- 1 automate avec E/S analogiques intégrées, et carte E/S
- 1 pupitre de dialogue
- 1 Arrêt d'urgence à clef,
- 1 bouton poussoir lumineux vert pour Départ cycle,
- 1 bouton poussoir rouge pour Arrêt cycle,
- 1 bouton tournant 2 positions pour Fin de cycle ou vidange,
- Des switchs pour simuler les capteurs.
- Automate et écran d'interface

Technologies de capteurs :

- 9 capteurs de technologies différentes dont 2 capteurs H.S :
- 1 Interrupteur de position situé sur le rail de guidage incliné pour la mise en route des convoyeurs,
- 1 capteur inductif spécial « ferreux » à l'entrée du convoyeur utilisé pour l'aiguillage,

- 1 capteur capacitif « spécial bourrage sur convoyeur » temporisé sur le convoyeur avant le plateau,
- 1 capteur de proximité analogique à l'entrée du convoyeur pour la détection de la hauteur des boîtes,
- 1 capteur inductif au niveau de la came du moteur 24V du plateau,
- 1 capteur inductif au niveau de la came du moteur 24V de l'aiguilleur vers la 2ème bande du convoyeur (grandes boîtes),
- 1 capteur photo-électrique pour la détection des pièces « hautes » en sortie de la 2ème bande du convoyeur,
- 1 capteur reflex avec réflecteur en sortie des 2 convoyeurs,
- 1 fibre optique et amplificateur pour la détection des pièces « basses » en sortie de la 1ère bande du convoyeur,
- 1 capteur capacitif au niveau du bac prévu pour les boîtes non ferreuses,
- 2 capteurs défectueux (1 inductif et 1 interrupteur de position)

Le boîtier d'interface est monté sur le châssis de la partie opérative permet le raccordement des capteurs et actionneurs au pupitre de commande soit par connecteurs Harting, par bornes 4 mm double puits ou connecteurs ASI (en option).