

真空コンポーネント チェックリスト



シュマルツ 株式会社
 横浜市都筑区大榎町3001-7
 Tel: (045) 565-5150

Fax: (045) 565-5151までお問い合わせ下さい

会社名	フリガナ	氏名	フリガナ
部署名		役職	
住所	フリガナ		
TEL	() -	郵便番号	〒 -
FAX	() -	E-mail	

1. どの製品のお見積りをご希望ですか？

- 真空パッド バルブ付真空発生器 真空発生器のみ
 真空システム用部品 シュマルツ製グリッパシステム

2. どのようなワークをお取扱いですか？

ワーク: _____
 説明: _____

材質:
 金属 ダンボール プラスチック その他: _____
 木材 紙 食品 ガラス 石材

吸着面の状態:
 通気性なし 通気性あり 柔らかい 滑らか 粗い 凹凸
 乾燥している 湿っている 油が付着 ゴミが付着 温度: _____ °C

3. ワークの寸法と質量は？

	最大	最小
長さ	_____ mm	_____ mm
幅	_____ mm	_____ mm
厚さ	_____ mm	_____ mm
質量	_____ kg	_____ kg

特殊形状(図):

4. どのようなタイプの真空発生器をご希望ですか？

<input type="checkbox"/> 空圧式(エジェクタ)	<input type="checkbox"/> 電動式(ポンプ・ブロア)	<input type="checkbox"/> 特にこだわらない
圧縮エアの供給:	<input type="checkbox"/> 単相(1~) <input type="checkbox"/> 3相(3~)	
圧力: _____ MPa	電圧: _____ V	
エア流量: _____ l/min	周波数: _____ Hz	

真空コンポーネント チェックリスト



シュマルツ 株式会社
横浜市都筑区大榎町3001-7
Tel: (045) 565-5150

Fax: (045) 565-5151までお問い合わせ下さい

5. バルブ、スイッチ等の制御電圧は？

制御電圧: DC 24V AC 1~ 100 V 50 Hz AC 1~ 100 V 60 Hz
 その他: _____

6.1 ハンドリングシステムのタイプは？

ガントリー(高架)移動ユニット
 ロボットシステム その他のアプリケーション: _____

6.2 ハンドリングプロセスについてご説明下さい。

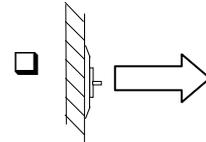
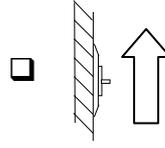
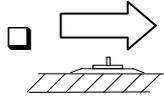
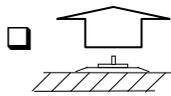


図:

6.3 サイクルの長さは？

フルサイクル: _____ s 吸着時間: _____ s リリース時間: _____ s

6.4 ワークの移動距離は？

水平移動 (XY 軸方向 ⇄): _____ mm 垂直移動 (Z 軸方向 ⇕): _____ mm

6.5 加速度は？

最大: 水平移動 (XY 軸方向 ⇄): _____ m/s² 垂直移動 (Z 軸方向 ⇕): _____ m/s²

7. インタフェース面での注意点は？

- 制限(グリッパの最大質量など) _____ kg
- 接続条件が既に決まっている(図示下さい)
- インタフェース条件付(メーカーの制約や特殊規定など、電気・空気圧・感度に関する条件):

8. ご注文に関するスケジュール

- 発注日程は未定、見積りのみ必要
- 既にシュマルツ製システム製品を注文済み
- _____ 年 _____ 月 _____ 日頃に真空システムを発注予定

9. 真空テスト用にワークのサンプルをご提供頂けますか？

- ワークのサンプルを提供できる