

TR-COM (回転機械簡易モニタリングシステム)

梅田スカイビルにて現地見学会実施中！

TR-COMとは、「全て(Total)の回転機械(Rotating machinery)の状態(Condition)をモニタリング(Monitoring)する」の略称です。トリシマが開発した、IoTを活用したポンプなど回転機械のオペレーション&メンテナンスを支援するシステムです。

小型データ収集器(センサ)を回転機械に取り付けることで、振動や温度のデータを取得し、機械の状態を把握することが可能になります。また、収集したデータをもとに、機械の異常を早期発見でき、機械故障によるトラブルや損失を未然に防止。PCやiPhoneがすでにお手元にある場合は、中継器やソフト、工事が不要で、センサを購入するだけで簡単に導入ができます。とはいっても導入には慎重になりますよね。そこで、TR-COMの使い方、動作やメリットを実感していただくための現地見学会を始めました。

梅田スカイビルでの見学会

大阪、梅田の新都心「新梅田シティ」の中核施設である梅田スカイビル。その独創的な特徴ある外観に、初めは驚いた方も多いのではないのでしょうか。高さは約173メートルあり、地上40階建てのビル2棟を上部で連結しています。39階には空中レストラン、40階には展望ギャラリー、屋上には大阪の街並みを一望できる空中庭園展望台があります。建物内部にはショップや飲食街が備わり、ビルの南側には自然あふれる庭園が取り囲んでいます。2008年には、イギリス

の有名雑誌に掲載された「世界の建築トップ20」に日本で唯一選ばれており、府民はもちろん、国籍を問わず観光客から愛されている大人気スポットです。



梅田スカイビルの外観

新梅田シティ全体に電気・熱エネルギーを供給しているのは、梅田スカイビル内の「MACHINE ZOO」と呼ばれる熱源機械室です。その名の通り、それぞれの機械には動物や恐竜に例えたニックネームがつけられており、色とりどりの壁に囲まれた華やかな機械室になっています。

「MACHINE ZOO」の中ではトリシマのポンプが複数台運転しています。それらのポンプや別フロアの回転機械でTR-COMが活躍しています。各機器に小型センサが取り付けられ、振動や温度のデータを24時間取得し、機械を見守っています。



MACHINE Z00の様子

ツアー詳細

現地見学会では、初めにTR-COMの概要を動画とパワーポイントを用いてご説明します。その後、実際に小型センサが取り付けられている機械室へ向かい、データ収集を行います。

小型センサは約20台。普段の点検では危険なはしごを登らないと、直接の計測ができないような高所でも、Bluetoothを介し約5メートル離れた階下からデータ取得が可能です。その他どのような場所に設置が可能か、どんなデータが取れて、それにより何が分かるのか、Webのトレンド画面やFFT機能について、現地でTR-COM専門のトリシマ社員が疑問にお答えします。

■TR-COMのシステムイメージ



■TR-COMの主なメリット

- ①無線方式のため、配線工事が不要で設置が簡単
- ②エリア内20m離れた場所から、データを安全・簡単に収集可能
- ③取得したデータはクラウドに保存され、トレンドデータ、レポート、FFTが作成でき、経験にかかわらず誰でも異常発見が可能

これからはIoTで傾向管理を行い、回転機械の異常を早期発見、手間を削減して機械を安全に管理しましょう！



TR-COMのプロモーション動画はこちら
www.torishima.co.jp/outline/movie/
 または、スマホで左記のQRコードにアクセス

ツアー申し込み・お問合せ

【開催概要】

- ◇時間：平日 10～17時（約40分間）
最終回 16時～
- ◇住所：大阪府大阪市北区大淀中1-1
- ◇定員：5名様
- ◇費用：無料

【お申込方法】

右記のお客様情報を、西島製作所 事業開発部
あずま 東または藤井までご連絡ください。

TEL：072-690-2307

FAX：072-690-2335

Mail：support@tr-com.cloud

※見学日より3日以上前のご予約が必要です。

【お客様情報】

貴社名	
部署名	
お名前	
Eメール	
TEL	
希望日時	
人数	

Network

本社 072(695)0551
 東京支社 03(5437)0820
 大阪支店 06(6392)0416

名古屋支店 052(221)9521
 九州支店 092(771)1381
 札幌支店 011(241)8911

仙台支店 022(223)3971
 広島支店 082(263)8222
 高松支店 087(822)2001