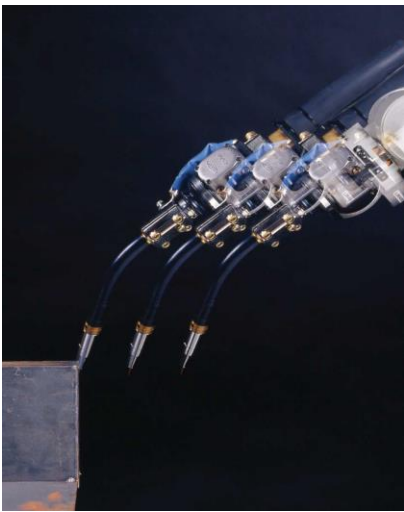


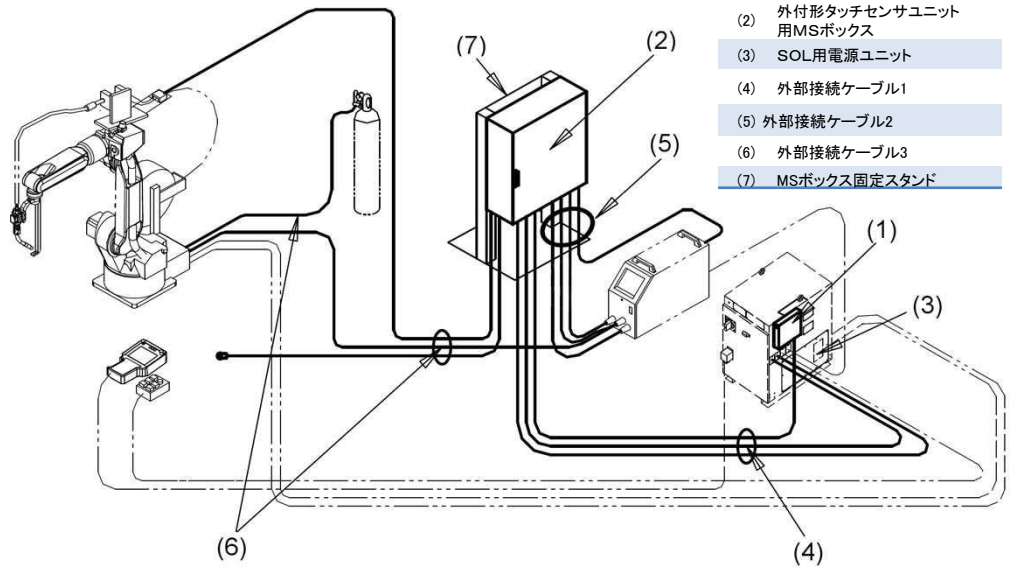
# タッチセンサ FD-WD

ワンタッチによるワーク位置検出センサ

- 中厚以上のワーク全般に適用可能
- コントローラ内蔵のため、別置きセンサユニットが不要
- 最大360cm/分の高速サーチが可能
- サビや黒皮などの通電しにくい表面には、外付型センサユニット(オプション)を用意
- 高電圧タイプもラインナップ



[外付型タッチセンサ基本構成]



- | FD-WD |                      |
|-------|----------------------|
| (1)   | 外付形タッチセンサユニット        |
| (2)   | 外付形タッチセンサユニット用MSボックス |
| (3)   | SOL用電源ユニット           |
| (4)   | 外部接続ケーブル1            |
| (5)   | 外部接続ケーブル2            |
| (6)   | 外部接続ケーブル3            |
| (7)   | MSボックス固定スタンド         |

[内蔵タッチセンサ仕様]

	FD-WD
検出電圧	DC50V(最大値) 溶接電源の内部抵抗によりワークに対する印加電圧は低下する場合があります。
設置場所	ロボット制御装置内
接続	ロボットのリレーボードに接続
使用周囲温度	ロボット制御装置の仕様準じる
接続可能台数	ロボット1台に1つまで
検出精度	±0.5mm(速度150cm/分以下。単体ロボットにて)

[外付型タッチセンサ仕様]

	FD-WD
検出電圧	AC400V(最大値) 溶接電源の内部抵抗によりワークに対する印加電圧は低下する場合があります。
設置場所	ロボット制御装置側面
接続	ロボットのリレーボードに接続
使用周囲温度	ロボット制御装置の仕様準じる
接続可能台数	ロボット1台に1つまで
タッチプローブ	組み合わせ可能 (ただし、プローブユニットは個別設計)
検出精度	±0.5mm(速度150cm/分以下。単体ロボットにて)