

レーザトラッキングセンサ「FD-QT」 Laser Tracking Sensor "FD-QT" 激光跟踪传感器“FD-QT” / 레이저 트래킹 센서「FD-QT」

部材の状況変化に応じて自動調整

Automatic adjustment based on the changing condition of the parts

根据部件情况变化进行自动调整 / 부재의 상황 변화에 따라 자동 조정

ズレや歪みがあっても溶接トーチの位置・角度を補正。

すきま量が変化しても溶接条件を調整。

The welding torch position and angle are adjusted automatically to accommodate deviation and distortion. Welding conditions are also adjusted based on the gaps on parts.

即使存在偏差及形变也可对焊枪位置及角度进行修正。即使间隙量发生变化也可调整焊接条件。

어긋남이나 뒤틀림이 있어도 용접 토치의 위치·각도를 보정. 틈새량이 변화해도 용접 조건을 조정.

簡単操作

Easy operation

简单操作 / 간단 조작

ティーチングペンダントのみで設定可能。パソコンなどの操作は一切不要。

All parameters can be adjusted on teaching pendant. PC operation is not required.

仅对教导器进行简单设置。无需任何复杂的电脑操作。 / 티치펜던트만으로 간단 설정. 복잡한 PC 조작은 일절 불필요.

幅広い溶接に対応

Support for a wide range of welding applications

可应对大范围焊接 / 폭넓은 용접에 대응

TIGなどの精密溶接から650Aの溶接電流まで適用可能。

薄板やアルミ、ステンレスにも適用可能。

Supports applications ranging from TIG and other precision welding types to high-current (650 A) welding.

Supports thin plate, aluminum and stainless steel materials.

从TIG等精密焊接到650A的高电流焊接均可使用。同时还适用于薄板以及铝、不锈钢。

TIG 등의 정밀 용접부터 650A의 고전류 용접까지 적용 가능. 박판이나 알루미늄, 스테인리스에도 적용 가능.



構成 Configuration
構成 구성

溶接ロボット FD-B6 Welding robot FD-B6
焊接机器人 FD-B6 / 용접 로봇 FD-B6

レーザトラッキングセンサ FD-QT Laser Tracking Sensor FD-QT
激光跟踪传感器 FD-QT / 레이저 트래킹 센서 FD-QT