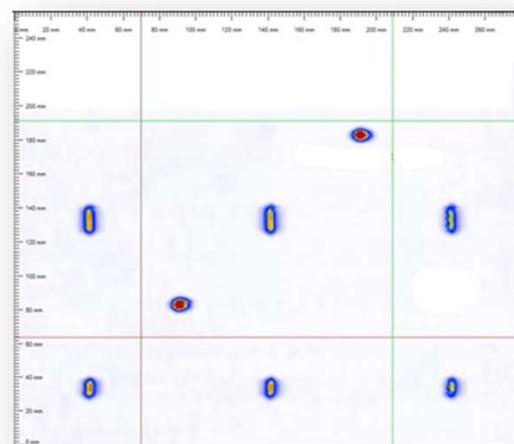
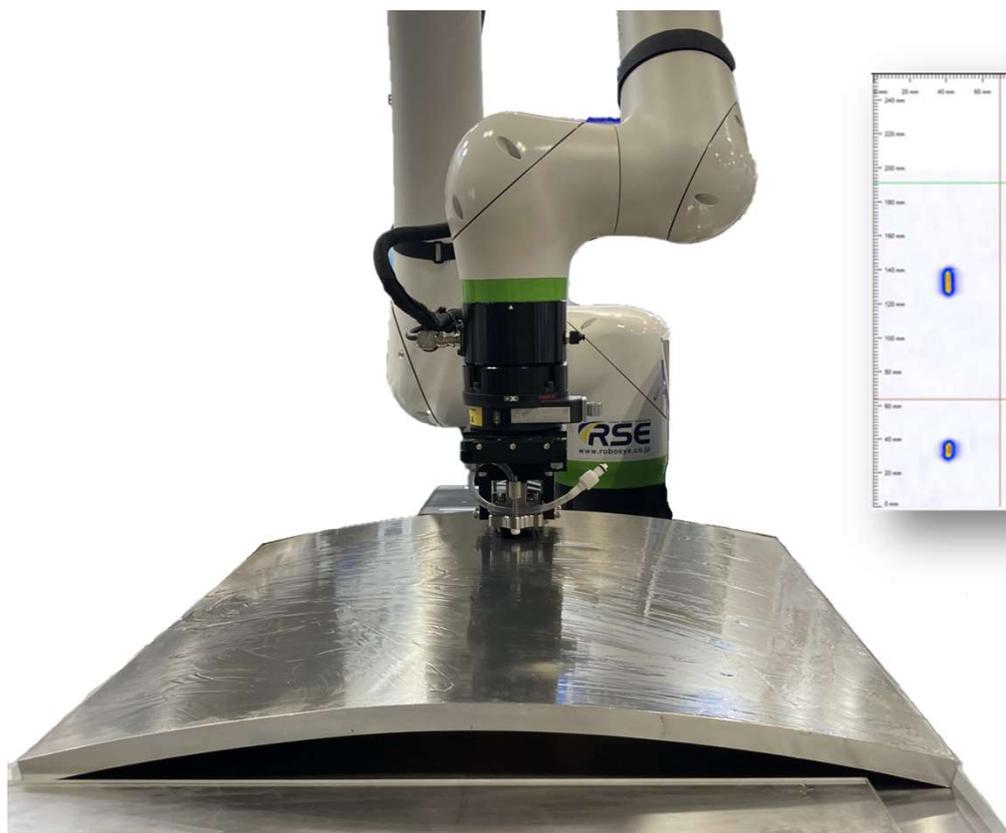


アームロボット式UT検査システム

検査の高速化、省力化にアームロボット式UT検査システムをご提案！
多種多様な超音波探傷器との組み合わせができ、お客様に最適な
UT検査をご提供致します。
安心の国内製システムで、もしもの時には迅速な対応が可能です。



探傷例

特長

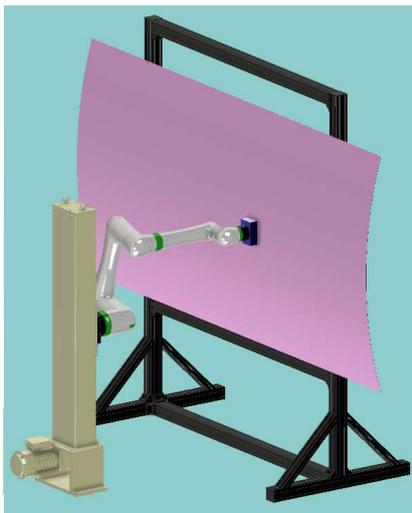
- ・ **コンパクトな装置設計**
人協働ロボットの採用により小型化及び、人と同じ空間で作業ができます。
- ・ **力センサー搭載**
ロボットに力センサーを搭載する事でプローブの押し付けや面直制御ができます。
- ・ **コンベンショナルからフェーズドアレイまで搭載可能**
様々な超音波探傷器を搭載可能で、検査ニーズにマッチした装置が使用できます。
- ・ **広い適応範囲**
緩い曲率であれば平面と同等の検査が可能です。
オプションとの組み合わせにより、長尺、円筒等のワークも検査ができます。

仕様例（フェーズドアレイ探傷）

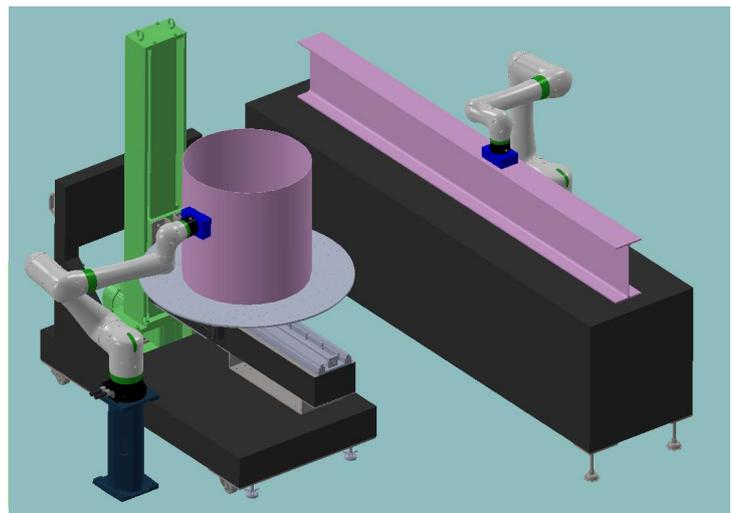
ロボット	人協働ロボット
ロボットアームストローク	約2,800mm
制御軸	6軸
可搬重量	10kg
保護等級	アームロボット部：IP67 / 探傷器部：IP65
フェーズドアレイ探傷器	TPAC製Explorer
フェーズドアレイch数	64/128
データ転送速度	100MB/s
探傷器標準SDK	LabVIEW、C++、C#、Matlab、Python
レイアウト	IMASONIC製64ch
ウェッジ	IMASONIC製フレキシブルウェッジ

※お客様のご要望により仕様は変わります。

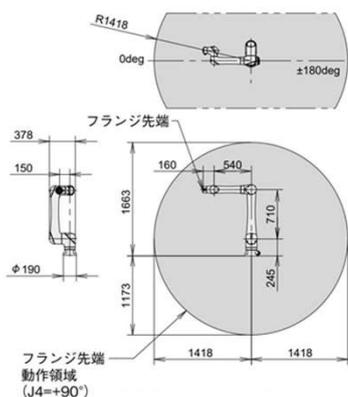
曲率UT探傷イメージ



円筒形,長物UT探傷イメージ



システムの適応範囲例



左図のロボット可動範囲により、

- ・ 長物であれば約2.3m、平板では約2.3m×2.3mまで探傷可能。
- ・ Rの緩い曲率であれば平板と同等か若干狭い面積の探傷が可能。
- ・ ターネーブルを追加する事で円筒径の探傷が可能。(オプション)
- ・ スライドベースや昇降台を追加する事で巨大な物の探傷まで可能。(オプション)

注) 事前の予告なく、内容が変更になることが御座います。予めご了承下さい。