

레이저 축 정렬 장비 기능 비교



- ☐ 전 화 : +82-(0)31-726-1672(대표)
- ☐ 팩 스 : +82-(0)31-726-1376
- ☐ 주 소 : 16950 경기도 용인시 기흥구 흥덕중앙로120 유-타워 1711호



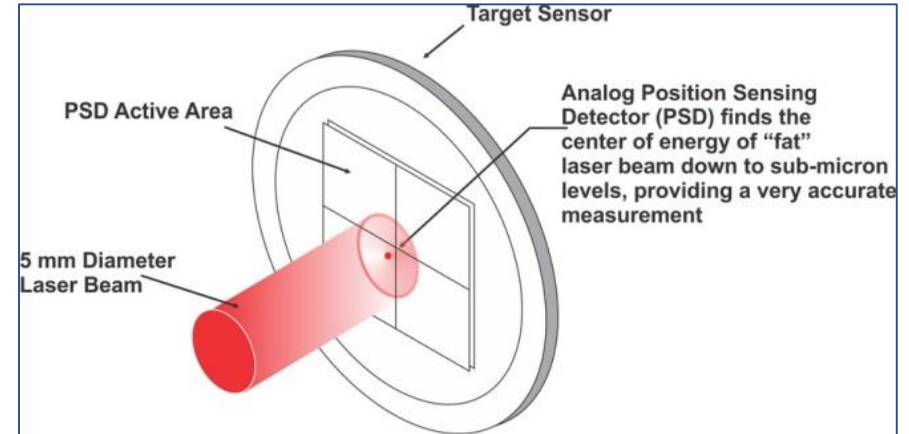
www.infaith.kr
www.Reliability.co.kr

간이 및 정밀진동측정장비	국제 진동 기술자격 취득교육	레이저 정밀 측정 시스템 <평탄도,진직도,직각도,보어>
진동센서 및 관련 액세서리	현장 방문 기술력 향상 교육	스마트 정밀 측정 시스템 <평탄도,진직도,직각도>
CMS & VMS 구축 및 기술서비스	설비상태위탁관리 기술서비스	교정 및 수리 서비스

❖ Super linear PSD 센서

S-680은 가장 높은 0.5 micron 의 분해능을 제공하는 PSD센서로 33mm(V)x13mm(H)의 측정범위를 가짐.

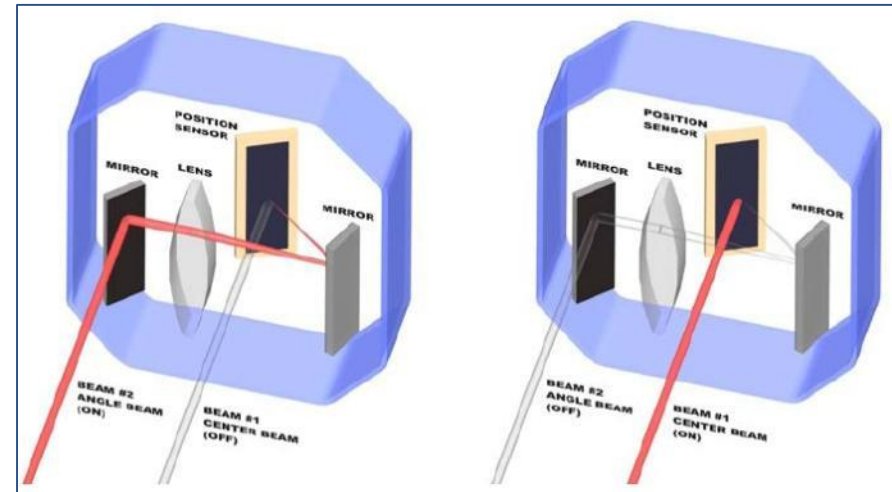
S-660과 S-670도 1 micron 의 분해능으로 타사의 최고등급 장비와 같은 분해능을 제공.



❖ Dual-Beam™ 기술

편심과 편각 측정을 동시에 하나의 PSD로 측정.

2개의 PSD를 사용할 때 보다 잠재적인 에러를 방지해 정확도를 50% 향상 시켜 줌.



모델별 하드웨어 주요 기능 비교

	S-660(3 Axis)	S-670(3 Axis)	S-680(5 Axis)
감지기 타입 & 사이즈	1 axis 수퍼리니어 PSD 20mm(V) x 1mm(H)	1 axis 수퍼리니어 PSD 30mm(V) x 10mm(H)	2 axis 수퍼리니어 PSD 33mm(V) x 13mm(H)
레이저타입	650nm 듀얼-팬 레이저 (<0.9mW)	650nm 듀얼-빔 레이저 (< 0.9mW)	650nm 듀얼-빔 레이저 (< 0.9mW)
타겟 측정 분해능	편심 : 1.0 micron 편각 : 0.025mm/M	편심 : 1.0 micron 편각 : 0.014mm/M	편심 : 0.5 micron 편각 : 0.007mm/M
타겟 측정 정확도	편심 : <0.75% 편각 : <1.5%	편심 : <0.3% 편각 : <1.0%	편심 : <0.15% 편각 : <0.75%
편각 센서 측정 범위	+/- 2° (3.4 mm/100 mm)	+/- 5° (8.5 mm/100 mm)	+/- 5° (8.5 mm/100 mm)
회전 위치 센서 분해능	0.1° (+/-0.1° 측정 정확도)	0.1° (+/-0.1° 측정 정확도)	0.1° (+/-0.1° 측정 정확도)
회전센서	분해능 : 0.1° 정확도 : +/- 1.0 °	분해능 : 0.1° 정확도 : +/- 1.0 °	분해능 : 0.1° 정확도 : +/- 1.0 °
사용 범위(레이저와 타겟)	4.5M	10M	10M
무선 통신	Wireless Bluetooth (통신 거리 : 10미터)	Wireless Bluetooth (통신 거리 : 10미터)	Wireless Bluetooth (통신 거리 : 30미터)
정렬 작업 방법	Auto Clock 방식 사용 4 위치 측정(3-6-9-12시 방향) 오프셋 측정 및 조정 편각 측정 및 조정	Auto Sweep 방식 사용 (축을 회전하여 측정) 오프셋 측정 및 조정 편각 측정 및 조정	Auto Sweep 방식 사용 (축을 회전하여 측정) 동시에 오프셋/편각 측정 실시간 동시 조정

모델별 소프트웨어 주요 기능 비교 (TM 표시는 특허 보유 기능)



	Features	S-660 Starter Level S-1396-S	S-660 Entry Level S-1396-EL	S-670 Entry Level S-1396EAS	S-680 Basic Level S-1396BL	S-680 Advanced Level S-1396ALL
1	Auto-Clock™ Data -Taking	●	●	●	●	●
2	Auto Sweep™ Data-Taking	추가	추가	●	●	●
3	Thermal Growth(coupling) Target Offsets	추가	●	●	●	●
4	Thermal Growth Foot-Value Offset Calculator/Converter	추가	추가	●	●	●
5	Recommended Tolerance 2 Tiers & Color Coded	●	●	●	●	●
6	Spacer Shafts – 7 Data Formats	추가	●	●	●	●
7	Save Data Files	●	●	●	●	●
8	Bolt Bound™ Move-Screen	추가	추가	추가	추가	●
9	Vertical Machines	●	●	●	●	●
10	Vertical Machines Real-Time Move Screen	추가	추가	추가	●	●
11	Point Mode Data-Taking	추가	추가	추가	추가	●
12	Uncoupled Swipe™ Mode Data-Taking	N/A	N/A	추가	추가	●
13	User-Defined Tolerances	●	●	●	●	●
14	Repeatability, Results Table & History Module	추가	추가	추가	●	●
15	Machine Templates	●	●	●	●	●
16	Machine Train 3	추가	추가	추가	●	●
17	Machine Train 10	N/A	N/A	추가	추가	추가
18	Cardan(Software)	N/A	N/A	N/A	추가	●
19	Arc Mode™ Data-Taking	N/A	N/A	●	●	●
20	Orbital Data Quality Analyzer	●	●	●	●	●
21	Image Capture for Reporting	추가	추가	●	●	●
22	Flip It™	●	●	●	●	●
23	Signature Capture	●	●	●	●	●
24	Soft Foot	●	●	●	●	●

측 정 렬 작 업 주 요 기 능 설 명



Auto Sweep™

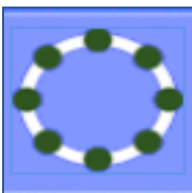
샤프트를 회전하면서 **자동으로** 시작 포인트 부터 끝나는 포인트까지 **데이터를 1초에 15~16회** 읽어 들이고 수백 개의 포인트를 **자동으로 측정함**으로써 정확도를 높임.

대표적인 특징으로 측 정 렬 작 업 을 놀 략 도 록 쉽 게 만 들 어 주 니 다 !!



Arc Mode

회전 시 장애물이 있거나 회전이 힘들 때 임의의 포인트에서 시작하고 멈춰서 측정.



Point Mode

취득할 포인트에서 Record를 클릭하여 수동으로 데이터를 취득.



Uncoupled Mode

커플이 분리된 경우 레이저를 먼저 회전시키고, 천천히 타겟을 레이저 위치로 지나가면서 자동으로 데이터를 취득.

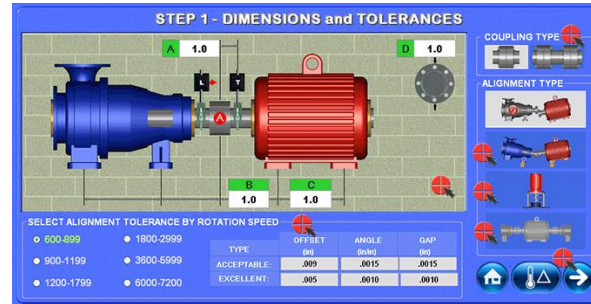


Clock Mode

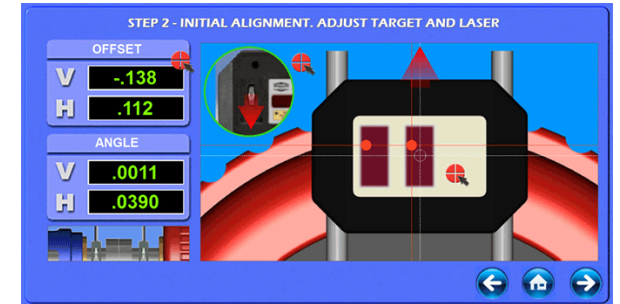
주로 수직 기계에 사용하며, 시계 위치에서 Record를 클릭하여 수동으로 데이터를 취득함.



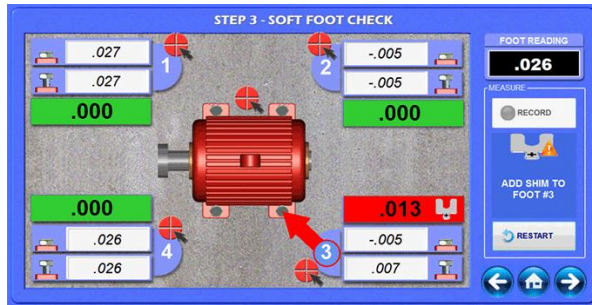
홈 화면



Step1 치수 기입
(열팽창 고려)



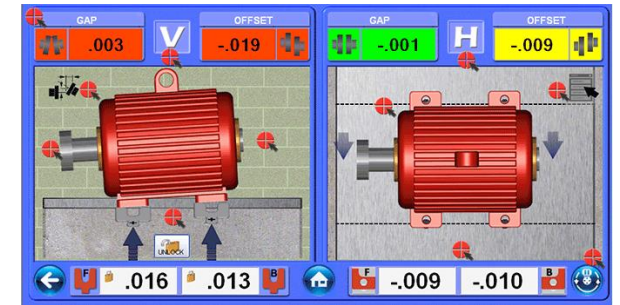
Step2 레이저 영점조정



Step3 소프트 풋 체크



Step4 데이터 취득

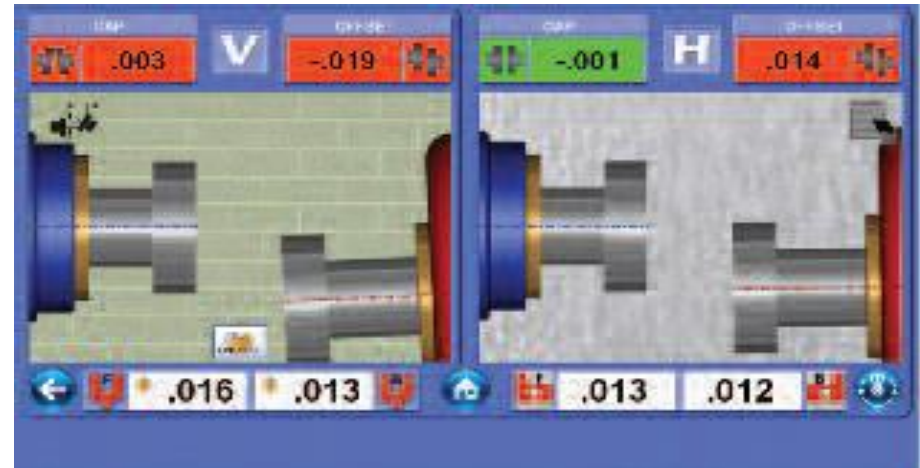


Step5 라이브 무브 조정

Spacer Shaft



Uncoupled Shaft

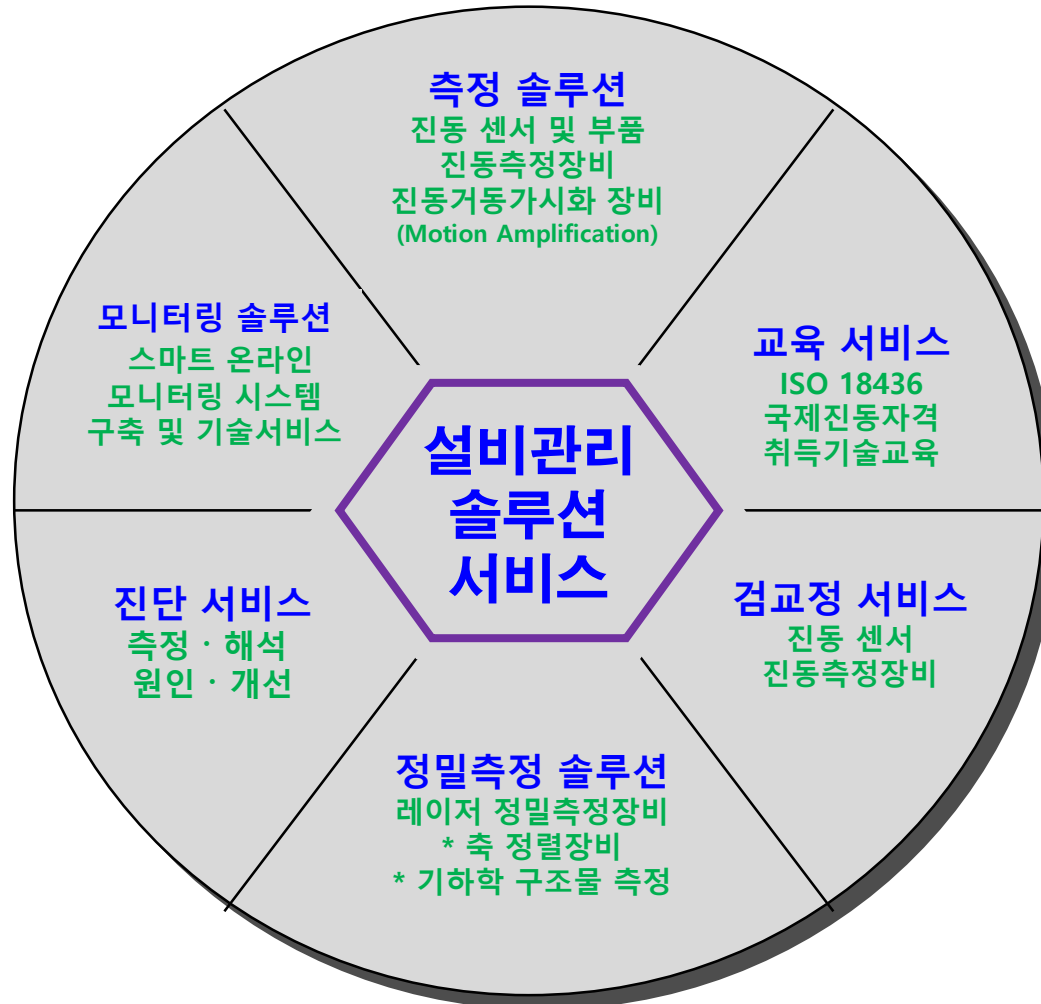


Vertical Motor



Bolt Bound





본 자료에 대하여 보다 자세한 사항이나,
궁금한 사항이 있는 경우 아래 연락처로 연락 주시면
성심 성의껏 기술지원을 하여 드리도록 하겠습니다.

- 작성 : 정 주택 대표
- 연락처 : 031-726-1672
- 전자우편 : jt@infaith.kr

