

RBD シリーズ 3D レーザ切断キット

概要

システムは、次の 5 つの部分で構成されています。

- ① ロボット取り付け座席
- ② Z 軸ドライバー
- ③ 3D 磁気衝突回避モジュール
- ④ 駆動装置
- ⑤ その他の固定部品

ファイバーコリメーターは、ファイバーレーザーを平行ビームにコリメートするために複合レンズに使用されます。

一般に、コリメートレンズの標準焦点距離は 150 mm です (加工が必要な場合は、他の焦点距離の光学系も選択できます)。



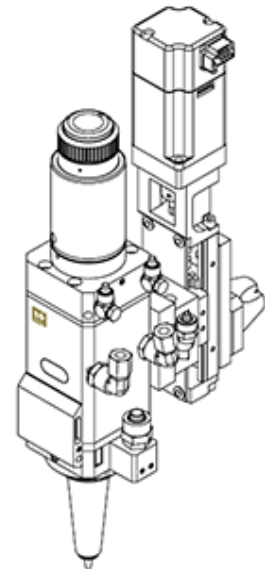
特長

レーザービームはコリメーターを通過し、集光レンズに到達します。集光レンズによってビームが集光されると、ノズル先端の小さな穴からビームが放射されます。高さセンサーユニットには駆動システムがあります。ワークの表面に沿って刃先が移動します。

高さセンサーユニットの移動距離は 30 mm で、サーボモーターで制御され、滑らかな動きと長時間の作業安定性を保証します。ノズルアセンブリーの先端には、集光レンズおよび保護レンズが含まれ、保護レンズは、集光レンズを埃または破片から遮断するためのものです。レンズ固定部は、ねじによって刃先に接続されています。

取り外し可能なねじを使用して、レンズ固定部分を先端固定部分から分離することができます。ノズルとノズル部分の先端部は、ねじ山によって取り付けられ、ワークピースの表面の気流を制御します。

ノズルには、先端とワークピースを一定の距離に保つための電気信号フィードバックも装備されています。



仕様

No.	I/O	機能の説明
1	D-INPUT	RUN/HOLD: 信号が RUN であるときは高レベル、HOLD の場合には無効です。
2	D-INPUT	COT: 移動の中心、高いレベルが有効です。
3	D-OUTPUT	IN POSITION Indication: 高レベルが有効で、ガス先端が設定点にあるときに高レベルが出力されます
4	D-OUTPUT	TIP CONTACT: ガスジェット先端の信号がワークピースと接触し、高レベルが有効です。接触した場合、高レベルが出力されます。
5	D-OUTPUT	READY: RBD 内部制御が可能で、高さセンサーを正常に制御することができます。
6	D-INPUT	0V: 外部 24V 電源が必要です
7	A-INPUT	HIGHT SET: 高さ設定アナログ信号入力
8	A-INPUT	HIGHT SET GND: 高さ設定アナログ電圧グランド
9	D-INPUT	24V: 外部 24V 電源が必要です