

仕様書

■SOMAシステム

構成	(1)計測機
	(2)計測機を制御するパソコン
	(3)計測機を制御するソフトウェア(制御ソフトウェアVer. 1)
	(4)計測データを処理するソフトウェア(データ処理ソフトウェアVer. 1)
	※(3)・(4)については、別途使用許諾契約を締結 ※(4)をインストールするMacパソコン含まず
計測方式	等速移動する距離センサを一定時間間隔でサンプリングする方式
計測可能範囲	幅1,050mm、奥行き450mm、厚さ60mm ※中央部の幅30mmは裏面からの計測不可（外形寸法図参照）
最小計測ピッチ(XY方向)	0.05mm
消費電力	220W(XYロボットX軸および距離センサ4ヘッド)
付属品	キャリブレーション用ゲージ
	反射防止スプレー（1缶）、スプレー用板

■計測機

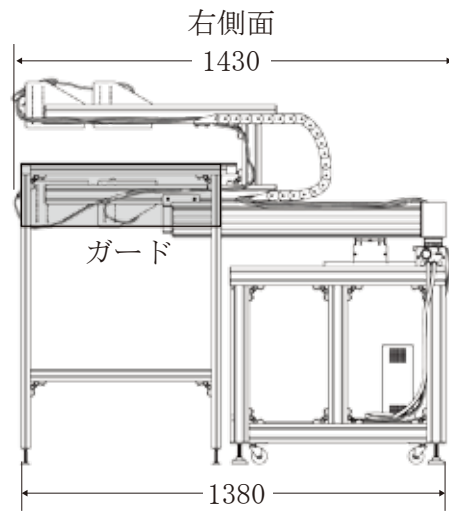
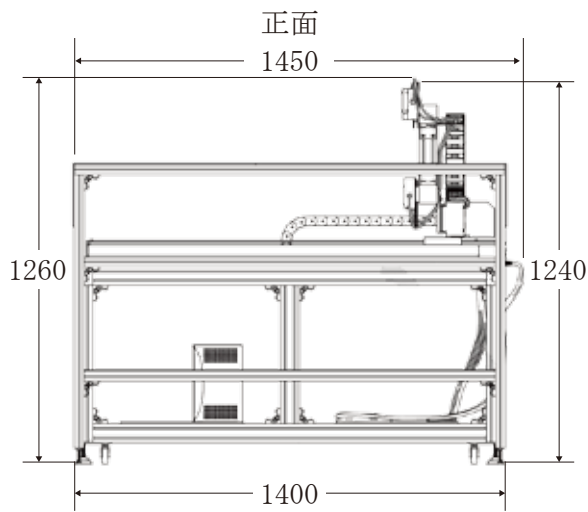
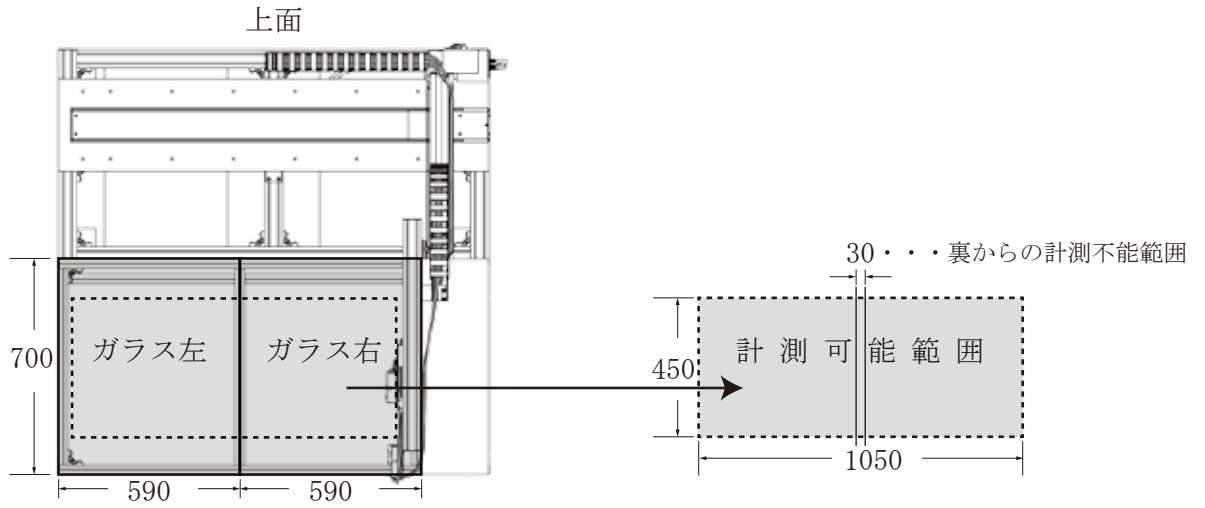
稼働範囲	X軸:1,050mm、Y軸:550mm	
消費電力	X軸:100W、Y軸:60W	
繰り返し位置決め精度	X軸:±0.01mm、Y軸:±0.02mm	
駆動方式	ボールネジ	
最高速度	X軸:1200mm/sec、Y軸:800mm/sec	
メンテナンス	3ヶ月毎にグリス補給をおこなう（保証外）	
距離 センサ	計測原理	1次元レーザ変位計
	基準距離	150mm
	測定範囲	±40mm
	光源	赤色半導体レーザ
	光源（波長）	650nm
	光源（クラス）	クラス 3R
	スポット径	約Φ120μm（基準距離にて）
	消費電力	60W(2ヘッド)
	繰り返し精度	0.5μm
ガラス テーブル	テーブルサイズ	幅1,400mm、奥行き700mm、高さ940mm～980mm（可変）
	ガラスサイズ	幅590mm、奥行き700mm、厚さ5mm（1枚）
	メンテナンス	キズによるガラスの劣化の進行によって要交換（保証外）

■制御パソコン

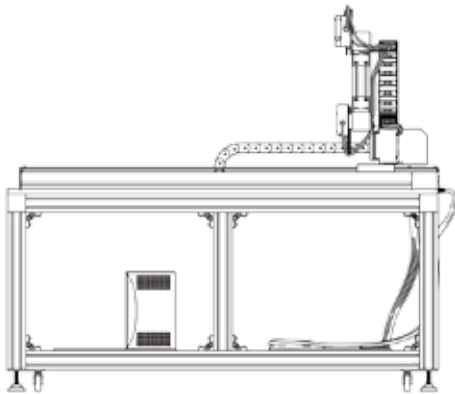
OS	Linux
CPU	Intel Atom N2800
メモリ	2GB
PCIスロット	4スロット
USB2.0ポート	5ポート
起動デバイス	CFast 16GB
電源電圧	入力：AC100V
外形寸法	幅151mm、奥行き235mm、高さ155mm（突起部含まず）
付属品	ディスプレイ、キーボード、マウス

計測機外形寸法図

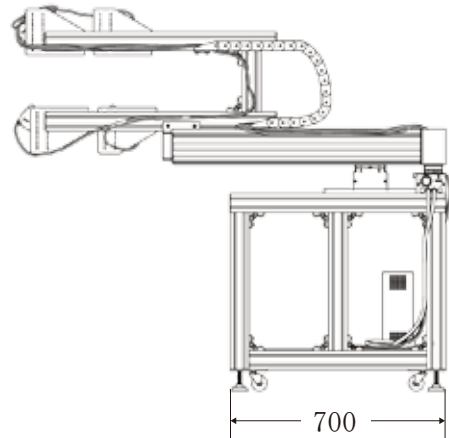
単位 (mm)



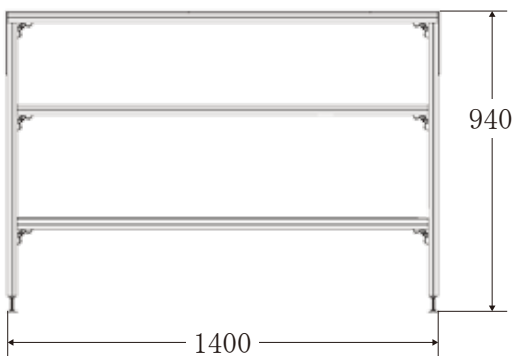
正面 (本体のみ)



右側面 (本体のみ)



正面 (ガラステーブルのみ)



右側面 (ガラステーブルのみ)

