

ポータブル 3次元測定アーム - 購入者向け意思決定ガイド

下記チェックリストを用い、購入評価の際に定性的および定量的評価を行って下さい。すべてのアームが同じ作りではありません。

主な評価ポイント 購入前に評価して下さい	FaroArm / ScanArm	代替案 1	代替案 2	代替案 3
精度評価				
ISO 測定精度 1.5m、6 軸 (Gage Max) ¹	0.022 mm (0.0009 in)			
ISO 測定精度 2.0m、7 軸 (Quantum Max) ¹	0.025 mm (0.0010 in)			
ISO 10360-12 (接触式) 認定済みの精度	✓			
ISO 10360-8 (非接触式) 認定済みの 7 軸	✓			
耐久性と信頼性の評価				
IEC 60068-2-6 (衝撃と振動)	✓			
IEC 60068-2-64 (衝撃と振動)	✓			
IEC 60068-2-27 (衝撃と振動)	✓			
IEC 60068-2-1 (温度サイクル)	✓			
MIL-STD-810G (温度サイクル)	✓			
非接触式測定評価				
青色レーザー3D スキャニングセット	✓			
非接触式球体ロケーション直径誤差 (2.0m FAROBlu® Max xR 付きアーム) ²	0.03 mm (0.0012 in)			
レーザーラインプローブ 毎秒最大点数 (点/秒)	1,200,000			
フルカラー スキャニング	✓			
最大レーザーラインプローブ フレーム率 (フレーム/秒)	600			
生産性と使いやすさの評価				
8 軸 スキャニング	✓			
重量 : 7 軸、2.0m	9.6 kg (21.3 lb)			
キネマティックインテリジェントプローブ - 再補正無しでプローブを変更	✓			
交換可能なハードプローブと非接触式プローブ : どちらも取り外す必要が無い	✓			
接続性 : 産業用 Wi-Fi®	✓			
デュアルホットスワップバッテリー搭載 ³	✓			

¹ ISO 10360-12: EUNI - 接触式測定アームの測定値と公称値を比較した 2 点/単一方向長さ測定誤差

² ISO 10360-08: LDIA - ロケーション直径。5 つの異なる方向からスキャンした球体の中心の分散を測定。任意の 2 つの中心値の最大距離を表わします。

³ バッテリー交換による継続した連続運転。

すべての精度値は最大許容誤差 (MPE) を表わしています。

ポータブル 3次元測定アーム - FARO®アームとの比較

どのタイプの FaroArm®/ScanArm が、貴社に適切かを決定する際に、下記表をご使用下さい！

主な評価ポイント 購入前に評価して下さい	Quantum Max ^E	Quantum Max ^M	Quantum Max ^S	Gage Max
サイズ、軸				
7 軸アーム (レーザーラインプローブに必要)	✓	✓	✓	
6 軸アーム		✓	✓	✓
1.5 m				✓
2.0 m	✓	✓	✓	
2.5 m	✓	✓	✓	
3.0 m	✓	✓	✓	
3.5 m	✓	✓	✓	
4.0 m	✓	✓	✓	
精度				
総合精度	良い	さらに良い	非常に良い	最上級
ISO 10360-12 認定	✓	✓	✓	✓
ISO 10360-8 Annex D 認定 (レーザーラインプローブと併用)	✓	✓	✓	
オプション				
8 軸スキャニングプラットフォーム	✓	✓	✓	✓
ScanArm (下記オプション)	✓	✓	✓	
FAROBlu xR (高精度かつ高解像度)	✓	✓	✓	
FAROBlu xP (バランスのとれた速度と測定精度)	✓	✓	✓	
FAROBlu xS (高速かつ広域カバレッジ)	✓	✓	✓	
特徴				
ホットスワップ対応電池機能	✓	✓	✓	オプション
2つの交換可能なキネマティック方式のプローブと LLP マウント	✓	✓	✓	
高速 WiFi	✓	✓	✓	オプション
Bluetooth	✓	✓	✓	オプション

詳細情報は 800.736.0234 まで電話するか、www.faro.com をご覧下さい。