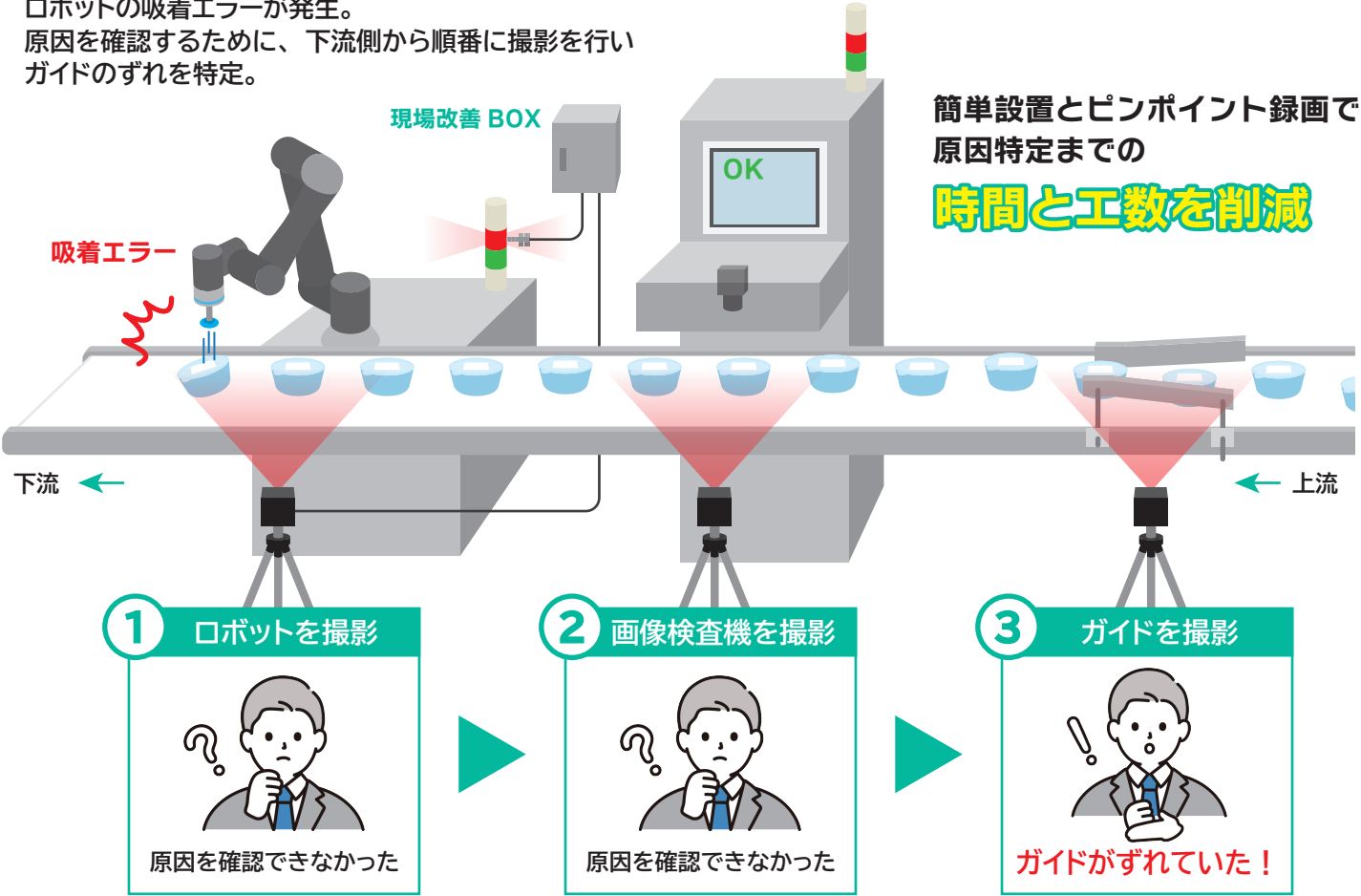


対応できる人が
限られる

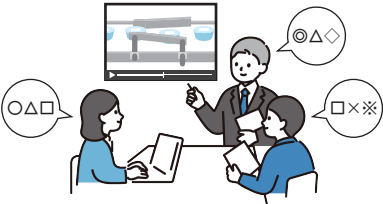


用途例

ロボットの吸着エラーが発生。
原因を確認するために、下流側から順番に撮影を行い
ガイドのずれを特定。



活用



録画データを 情報共有

- ・複数のスタッフが視覚的にトラブル発生状況を分析できます
- ・他部門とも共通認識を得ることができます
- ・再発防止の参考資料として記録を残せます

●制御 BOX 仕様

項目	仕様
電源	AC100V 単相10A ケーブル長2m ※ACタップを1口ご準備ください
材質	アルミ
外形寸法	W200mm×H250mm×D150mm ※取手部は含まず
重量	約3.5kg
IP規格	なし ※防塵、防水機能はありません 必要に応じて対策をお願いします
制御 BOX 板厚	扉：2mm、ボディ：2mm
扉形式	片扉

●付属品

項目		仕様
ファイバヘッド		ファイバ長：2m ※2m 以上必要な場合は別途ご相談ください
カメラ	イメージセンサ	約 200 万画素 1/2.8 インチ CMOS センサ
	撮影距離	約 24 cm ～∞
SD カード		32GB
カメラケーブル		ケーブル長：2m ※2m以上必要な場合は別途ご相談ください

簡単設置と操作性を
まずはデモ機でお確かめください

●デモ依頼・ご相談などは、担当営業または下記へ、お気軽にご連絡ください