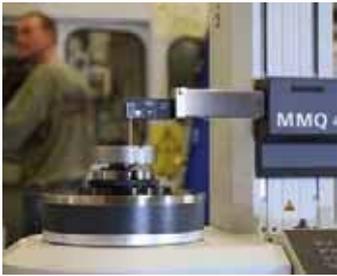


MarForm 진원도 측정기 MMQ 400

▶ | 우리의 일상 생활에는 정확히 작용하는 기계적 요소들의 여러 현상들이 있습니다. 예를 들자면, 자동차의 ABS시스템, 오일 인젝터, 기어박스, PC의 드라이브, 에어컨의 콤프레서, 전기레이저의 날 또는 비행기의 착륙 날개 등입니다. 움직이는 요소들은 효과적으로 오랫동안 작용하기 위해서 함께 부드럽게 움직이는 것이 필수불가결한 요소입니다. 이러한 잇점을 획득하기 위해서, 근소한 공차의 축-대칭 가공품들이 요구 됩니다. 근소한 공차가 요구되는 접촉물은 이러한 특정 업무를 위해 최적화된 정밀한 진원도 측정기의 사용에 의해서만 검사 될 수 있습니다. MarForm은 가능한 최상의 정밀성과 안정성이 확보된 혁신적인 장비로써 추가 검사 비용 없이 고객님의 비용을 줄이는데 도움이 됩니다. MarForm은 모든 요구에 있어서 이상적인 조합을 제공합니다.



MMQ 400 미리 보기



Type A

Type B

Measuring station 주문 번호. Instruments 주문 번호.

Type A
 MarForm MMQ 400 measuring station Z = 350 mm (13.8")
 X = 180 mm (7.1")

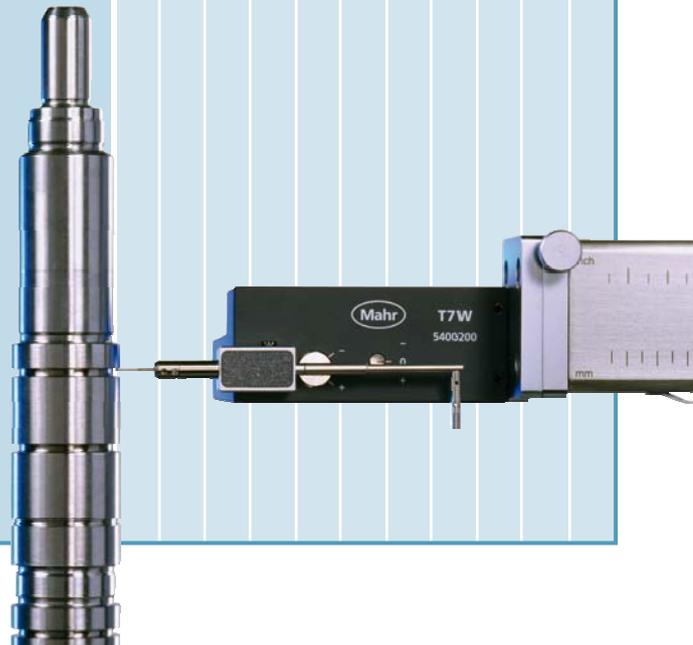
9999490 MMQ 400 5440713
 9999496 MMQ 400 CNC LS 5440763

Type B
 MarForm MMQ 400 measuring station Z=500 mm (19.7")
 X=280 mm (11.0")

9999491 MMQ 400 5440743
 9999498 MMQ 400 CNC LS 5440793

x = 기본
 o = 옵션
 - = 제공되지 않음

수동 센터링틀링테이블	CNC 센터링틀링테이블	X-축, 모터 구동 축 정정 축	Z-축, 모터 구동 축 정정 축	선형 스케일 Z - X 축	EasyForm 평가 소프트웨어	AdvancedForm 평가 소프트웨어	ProfessionalForm 평가 소프트웨어	T20W 프로브	T7W 프로브
x	-	x	x	x	x	x	o	x	o
-	x	x	x	x	x	x	o	x	o
x	-	x	x	x	x	x	o	x	o
-	x	x	x	x	x	x	o	x	o



MMQ 400 기술 데이터

진원도 측정기	MMQ 400	MMQ 400 CNC	MMQ 400	MMQ 400 CNC
	ZMeas = 350 mm XMeas = 180 mm T20W / T7W	ZMeas = 350 mm XMeas = 180 mm T20W / T7W	ZMeas = 500 mm XMeas = 280 mm T20W / T7W	ZMeas = 500 mm XMeas = 280 mm T20W / T7W
주문 번호	5440713	5440763	5440743	5440793
진원도 오차 ($\mu m + \mu m/mm$ meas. height)**	0.02 + 0.0005	0.02 + 0.0005	0.02 + 0.0005	0.02 + 0.0005
진원도 오차 ($\mu m + \mu m/mm$ meas. height)*	0.01 + 0.00025	0.01 + 0.00025	0.01 + 0.00025	0.01 + 0.00025
축흔들림오차 ($\mu m + \mu m/mm$ meas. radius)**	0.04 + 0.0002	0.04 + 0.0002	0.04 + 0.0002	0.04 + 0.0002
축흔들림오차 ($\mu m + \mu m/mm$ meas. radius)*	0.02 + 0.0001	0.02 + 0.0001	0.02 + 0.0001	0.02 + 0.0001
센터링 킬팅 테이블	수동	자동	수동	자동
테이블지름 (mm)	285	285	285	285
테이블허용하중, 중심에서 (N)	600	600	600	600
회전 속도 (rpm)	1 to 10	1 to 10	1 to 10	1 to 10
수직, Z-축				
모터 구동, 측정 구간 거리 (mm)	350	350	500	500
진직도 오차 / 100 mm meas. path (μm)**	0.15	0.15	0.15	0.15
진직도 오차 / 전체 meas. path (μm)**	0.3	0.3	0.4	0.4
평행도오차 Z/C-축 트레이싱 방향으로 (μm)	0.5	0.5	0.8	0.8
측정 속도 (mm/s)	0.5 to 20	0.5 to 20	0.5 to 20	0.5 to 20
이동 속도 (mm/s)	0.5 to 100	0.5 to 100	0.5 to 100	0.5 to 100
수평, X-축				
모터 구동, 측정 구간 거리 (mm)	180	180	280	280
진직도 오차 / 100 mm meas. path (μm)**	0.8	0.8	1.5	1.5
진직도 오차 / 100 mm middle meas. Path (μm)**	0.4	0.4	0.5	0.5
진직도 오차 / 전체 meas. path (μm)**	0.8	0.8	1.5	1.5
직각도 X/C-axis (μm)	1	1	2	2
측정 속도 (mm/s)	0.5 to 20	0.5 to 20	0.5 to 20	0.5 to 20
이동 속도 (mm/s)	0.5 to 30	0.5 to 30	0.5 to 30	0.5 to 30
측정 범위				
거리 C/Z - 최대. 반지름 (mm)	220	220	364	364
최대. 테스트 반지름 (mm)***	-45 to 135	-45 to 135	-15 to 265	-15 to 265
측정 높이 T20W (mm)*** 장착 시	11 to 361	11 to 361	11 to 361	11 to 361
측정 높이 T7W (mm)**** 장착 시	125 to 475	125 to 475	125 to 625	125 to 625
치수 / 전원 데이터				
높이 x 길이 x 깊이 (mm)	1,079 x 836 x 555	1,079 x 836 x 555	1,229 x 836 x 555	1,229 x 836 x 555
무게 (kg)	245	245	260	260
전원부	115 - 230V + 6% - 10%			
	50 / 60 Hz -- 60 VA			

**** 60 mm 프로브암이 포지션에서 165°. 위치 일 때

*** 60 mm 프로브암이 포지션에서 15° 위치 일 때

** 모든 측정치는 DIN ISO 1101 at 20 °C ± 1°C in oscillation-neutral 상태일 때: 필터는 15 upr LSC 또는 2.5 mm in LSS, 5 rpm 또는 5 mm/s (0.2"/s) 스탠다드프로브암-볼지름 3 mm (0.12").

* 기준원 LSC로부터 최대 편차 값, 필터 15 upr. 규격화된 보정 연산 법을 사용함.

! 기술 데이터는 바뀔 수 있습니다

마하코리아 (주)

서울시 중구 장충동 1가38-30 팬원빌딩 6층
대 표 (0)2 579 4981 팩 스 (0)2 579 4986 <http://www.mahr.com>

© 마하코리아

마하코리아는 부분적인 기술의 개발과 앞으로의 발전에 저희의 제품을 개조할 권리를 갖습니다. 따라서, 모든 일러스트레이션의 묘사와 기술 데이터는 바뀔 수 있습니다.