



OGP COBRA

Laser Profils Scanner



OGP COBRA 2D/3D, sind berührungsfreie Lasermeßsysteme die es erlauben, hochauflösende 2D- oder 3D- Oberflächenprofile Ihrer Bauteile zu erzeugen. COBRA 2D/3D bieten Geschwindigkeit und Präzision zu einem einzigartigen Preis-/Leistungsverhältnis.

Die Kombination von Lasertechnologie, computergestützter Sensorbewegung und einer leistungsfähigen Auswertesoftware, machen COBRA 2D/3D zu extrem vielseitigen Profils Scanner. Austauschbare DRS™-Sensoren bieten die Möglichkeit zur Messung diffuser als auch spiegelnder Oberflächen, bis zu einer Z-Achsenauflösung von 0.125 µm.

Die kompakte Messeinheit bewegt den DRS™-Sensor, entlang der Y- Achse, bis zu 50 mm über die Oberfläche Ihrer Prüfteile, während die Profildaten in Z- Achsenrichtung erfasst werden. COBRA 3D bewegt den DRS™-Sensor zusätzlich auf der X- Achse. Dadurch wird es Ihnen ermöglicht dreidimensionale Topografien Ihrer Bauteile zu erzeugen. Die COBRA 2D Einheit (Y-,Z- Achse), sowie der hochgenaue Messtisch (X- Achse), sind bei COBRA 3D auf einer ultrastabilen Granitbasis befestigt.

Die COBRA 2D/3D Messeinheiten sind über den Parallelport mit dem PC verbunden. Das generieren von Programmen, oder auswerten von Profilen erfolgt mit der Meßsoftware ScanX™. ScanX™ überzeugt durch eine intuitive Oberflächengestaltung, die es Ihnen leicht macht, Daten zu sammeln oder erfasste Profile darzustellen.



■ Standard ■ Optional

2D 3D																																				
<ul style="list-style-type: none"> ■ ■ Maximale Scanlänge (Y): 50 mm ■ ■ Maximale Scanlänge (X): 100 mm ■ ■ Messbereich (Z): Abhängig vom eingesetzten DRS- Sensor (siehe Sensorauflistung im unteren Bereich) ■ ■ Abmaße Messgerät (Tiefe x Breite x Höhe): 425 x 220 x 315 mm, Gewicht: 10.5 kg ■ ■ Abmaße Messgerät, inklusive Hartgesteinplatte (Tiefe x Breite x Höhe): 610 x 510 x 390 mm, Gewicht: 80 kg ■ ■ Z Achsen Feineinstellungsbereich: 50 mm ■ ■ Minimum X- und/oder Y- Schrittgröße: 1 µm ■ ■ Scangeschwindigkeit: 5 mm/sec bei 30 µm Schrittweite auf spiegelnder Oberfläche 																																				
<ul style="list-style-type: none"> ■ ■ Geradheit der Bewegung: ■ ■ Y- Achse: ±1 µm innerhalb 25 mm ■ ■ X- Achse: ±1 µm innerhalb 25 mm 																																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Sensor*</th> <th>Typ</th> <th>Arbeitsbereich</th> <th>Z-Achsendgenauigkeit</th> <th>Dynamische Auflösung</th> <th>Laserpunktgröße</th> <th>Arbeitsabstand</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>■ ■ DRS-300</td> <td>spiegelnd</td> <td>300 µm</td> <td>1.0 µm</td> <td>0.125 µm</td> <td>7 - 12 µm</td> <td>17 mm</td> </tr> <tr> <td>■ ■ DRS-500</td> <td>spiegelnd</td> <td>500 µm</td> <td>1.0 µm</td> <td>0.125 µm</td> <td>16 - 23 µm</td> <td>17 mm</td> </tr> <tr> <td>■ ■ DRS-2000</td> <td>diffus</td> <td>2000 µm</td> <td>10 µm</td> <td>1.0 µm</td> <td>32 - 48 µm</td> <td>31.5 mm</td> </tr> <tr> <td>■ ■ DRS-8000</td> <td>diffus</td> <td>8000 µm</td> <td>40 µm</td> <td>4.0 µm</td> <td>60 - 85 µm</td> <td>50 mm</td> </tr> </tbody> </table> <p>*COBRA 2D/3D beinhalten jeweils einen DRS- Sensor.</p>	Sensor*	Typ	Arbeitsbereich	Z-Achsendgenauigkeit	Dynamische Auflösung	Laserpunktgröße	Arbeitsabstand	■ ■ DRS-300	spiegelnd	300 µm	1.0 µm	0.125 µm	7 - 12 µm	17 mm	■ ■ DRS-500	spiegelnd	500 µm	1.0 µm	0.125 µm	16 - 23 µm	17 mm	■ ■ DRS-2000	diffus	2000 µm	10 µm	1.0 µm	32 - 48 µm	31.5 mm	■ ■ DRS-8000	diffus	8000 µm	40 µm	4.0 µm	60 - 85 µm	50 mm	
Sensor*	Typ	Arbeitsbereich	Z-Achsendgenauigkeit	Dynamische Auflösung	Laserpunktgröße	Arbeitsabstand																														
■ ■ DRS-300	spiegelnd	300 µm	1.0 µm	0.125 µm	7 - 12 µm	17 mm																														
■ ■ DRS-500	spiegelnd	500 µm	1.0 µm	0.125 µm	16 - 23 µm	17 mm																														
■ ■ DRS-2000	diffus	2000 µm	10 µm	1.0 µm	32 - 48 µm	31.5 mm																														
■ ■ DRS-8000	diffus	8000 µm	40 µm	4.0 µm	60 - 85 µm	50 mm																														
<ul style="list-style-type: none"> ■ ■ Meßsoftware: ■ ■ OGP ScanX™ ■ ■ Software: AutoScan™ (zum Erstellen automatischer Scanabläufe in Visual Basic™) MeasureFit™ ■ ■ Surfer® (für 3D Mapping) ■ ■ Computer: Mindestkonfiguration Pentium® IV processor, 1024 MB RAM, 80 GB Festplatte, 1.44 MB Diskette, CD-ROM , parallel, serial, und USB 2.0 ports, on board 10/100 LAN ■ ■ Betriebssystem: Microsoft® Windows™ XP ■ ■ Computer Zubehör: TFT- Monitor, Tastatur, 3 Tastenmaus ■ ■ Workstation (Artikelnr.: 3005-100) zur Aufnahme des Messgerätes, sowie des TFT- Monitor, Tastatur, 3 Tastenmaus, etc. 																																				
<ul style="list-style-type: none"> ■ ■ Elektrosystem: 115/230 VAC, ± 5%, 50/60 Hz, 1 , 400 W ■ ■ Umgebungsspezifikationen: 18-23° C ± 2° C/h, 30-80% relative Luftfeuchtigkeit, Vibration <0.002g unter 15 Hz ■ ■ Arbeitstemperatur: 15-30° C 																																				
<ul style="list-style-type: none"> ■ ■ Wartungsverträge ■ ■ Zubehör: Spannmittel, Kalibrierzubehör 																																				

*L= gemessene Länge in mm. Bei 20°C und maximaler Vergrößerung. Nichtlineare Kalibrierung unter Einsatz von kalibrierten Prüfnormalien.