

# 2次元衝突防止装置機能付クライミングクレーン作業範囲規制装置 ウォッチマン WD - VxR

## 安全を提供するウォッチマンがさらに進化！！

### 特徴

- ① **停止までの距離表示**  
画面上部に規制域までの停止距離・相手クレーンまでの停止距離を表示し、安全に回避出来ます。
- ② **対話式データ入力方法**  
クレーンデータ等をタッチパネルの指示に従い、対話式に容易に入力出来ます。
- ③ **2通りの規制域データ設定方法**  
規制域のデータ入力はクレーンフック位置をティーチングする方式と現場図面から座標を算出し入力する方式。
- ④ **スピードファクター(SF機能)**  
クレーンの旋回速度に応じてCPUが接近時間、距離を計算し停止位置を制御します。
- ⑤ **走行式ジブクレーンの衝突防止  
・作業範囲規制対応**  
走行式ジブクレーン対走行式ジブクレーン、走行式ジブクレーン対タワークレーンでも衝突防止制御が可能です。
- ⑥ **センサー調整用タッチパネル**  
起伏センサー、旋回センサー（インクリメンタル、アブソリュート）、走行距離センサーの調整が行えます。



- ⑦ **クレーン間のデータ通信は無線方式**  
クレーン間通信には無線通信を標準としクレーン間の配線をする必要がありません。
- ⑧ **日ごと変わる現場敷地に規制域を事前入力**  
事前に10パターンまで入力出来ます  
パターンの名称も15文字以内で表示。
- ⑨ **音声警報出力の音量が3段階に変化**  
設定距離内を3段階に音量を大きく調整出来ます。

### 主構成

 <p><b>制御盤</b></p> <p>CPU、シーケンサー、タッチパネルを内蔵したウォッチマンの心臓部。制御盤の大きさも従来機よりコンパクト設計。</p>	 <p><b>起伏角検出器</b></p> <p>起伏角検出器には温度補正機能付で総合制度±1%の高精度ポテンシオメータ。</p>	 <p><b>走行距離計測器</b></p> <p>走行式ジブクレーンの位置を計測します。 測定範囲は、0.1~150m (指定リフレクタ使用時) 精度は、±5mm (-40℃~+50℃) 可視光レーザー赤色クラス2 スポット径は50mm先でφ35mm</p>
 <p><b>旋回角検出器</b></p> <p>ロータリーエンコーダはインクリメンタル型、アブソリュート型を使用します。 ※インクリメンタル型は原点センサーも取付。</p>	 <p><b>ブザー付回転灯</b></p> <p>危険度に応じて2段階のブザーと回転灯で知らせます。 ※オペレーター室用として音声警報装置も選べます。</p>	 <p><b>無線通信盤</b></p> <p>2台以上のクレーンで衝突防止を行う時に使用します。PoE/ハブからLANケーブル1本で配線。</p>

### 仕様

制御方式	距離演算方式 (2次元)	各センサー	旋回：アブソリュート型エンコーダ インクリメンタル型エンコーダ ※取付機種により変わります。
最大作業半径	50m		起伏：ポテンシオメータ
最大旋回速度	1rpm		走行：レーザー式距離測定センサー
規制域入力	クレーンフックによるティーチング入力、又は座標入力	警報装置	ブザー付回転灯 警報：黄色 停止：赤色
クレーン制御盤からの入力信号	旋回：左右ノッチ入力 起伏：起伏ノッチ入力 走行：前後ノッチ入力		無線通信装置
クレーン制御盤への出力信号	旋回：左右停止 起伏：伏停止 走行：前後停止	外径寸法・重量	
その他出力信号	警戒・停止	設置場所	屋内・外
位置検出精度	旋回：360°/2048分割 起伏：90°/256分割 走行：0.1~150m (誤差±5mm)	電源電圧	AC84~240V 50/60Hz

# 2次元衝突防止装置機能付クライミングクレーン作業範囲規制装置 ウォッチマン WD - VxR

