WADECO

対向形マイクロ波
クレーン衝突防止センサ

MWS-CAS-2A/B PAT.

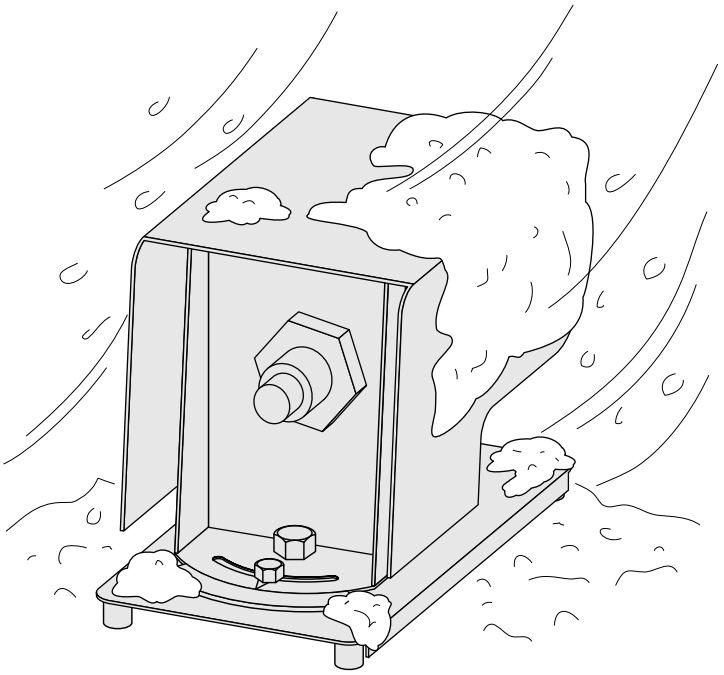
マイクロ ロボ

免許不要

WIRE AUTOMATIC DEVICE CO., LTD.

クレーン衝突防止センサ
マイクロ ロボ

MWS-CAS-2形対向形クレーン衝突防止センサはマイクロ波を使用した天井クレーン等の衝突を未然に防止する接近警報センサです。
同一レール上の2台のクレーンにそれぞれ対向して設置し、クレーンが互いに接近して、各々のセンサの検出エリアに進入すると互いに相手側より送信するマイクロ波を受信し接近警報信号を出します。



悪環境下でも使用OK!

特徴

■免許が不要
無線局の免許が不要で、免許申請の費用と手間が省けます。

■構造がシンプル
一つのアンテナで送受信の両方ができるので小型で経済的です。

■悪環境下でOK
マイクロ波は検出面の汚れや、付着物の層を透過し、しかも雨、風、雪、霧、ほこり、水蒸気にほとんど影響されません。

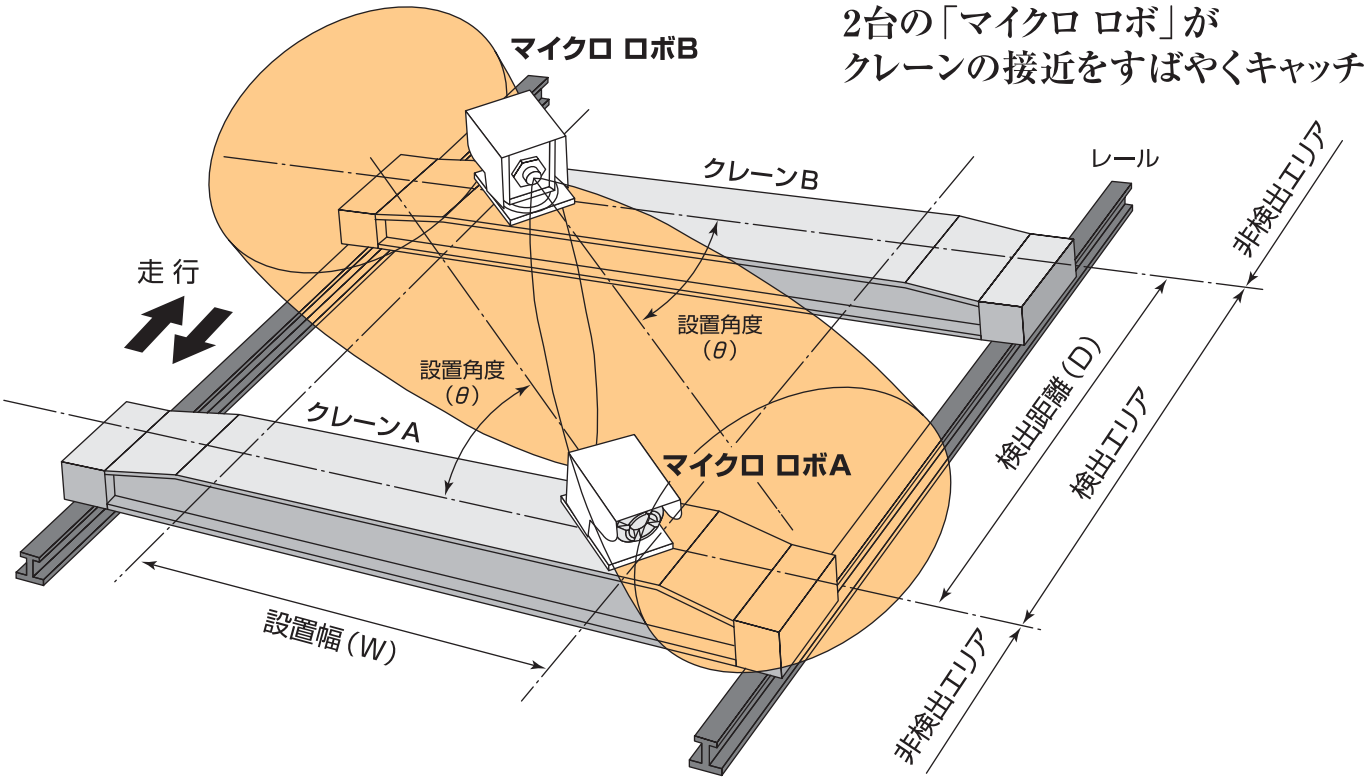
■立体的検出エリア
送受信エリアは円錐形で検出エリアは送受信エリアがラップする範囲となります。
取り付け時の角度調整が簡単で角度ズレによる動作不良の心配がなく確実に接近検出ができます。

■セットとセットが干渉しない
チャンネル番号を選択し、4組迄のマイクロ ロボを近接して設置できます。

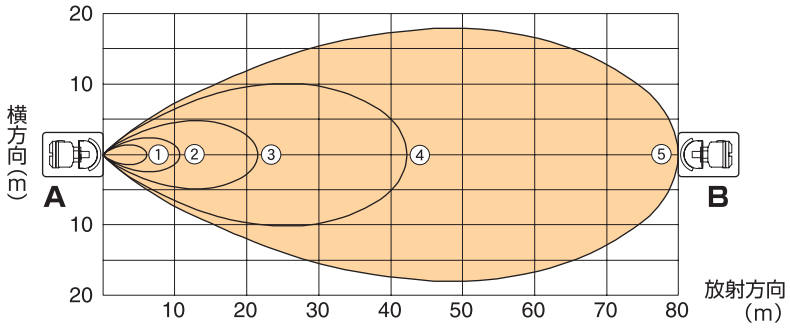
■受信レベルと感度の設定値表示付
15ヶのLEDの内1ヶを点灯させ受信レベルを15段階に表示します。一方15ヶのLEDの内1ヶを暗く点灯させ感度の設定値を表示します。設定値と受信レベルの余裕度が一目でわかるので調整やメンテナンスが簡単です。

■屋外形
IP65相当の防滴構造です。

2台の「マイクロ ロボ」が
クレーンの接近をすばやくキャッチ。



検出エリアと感度



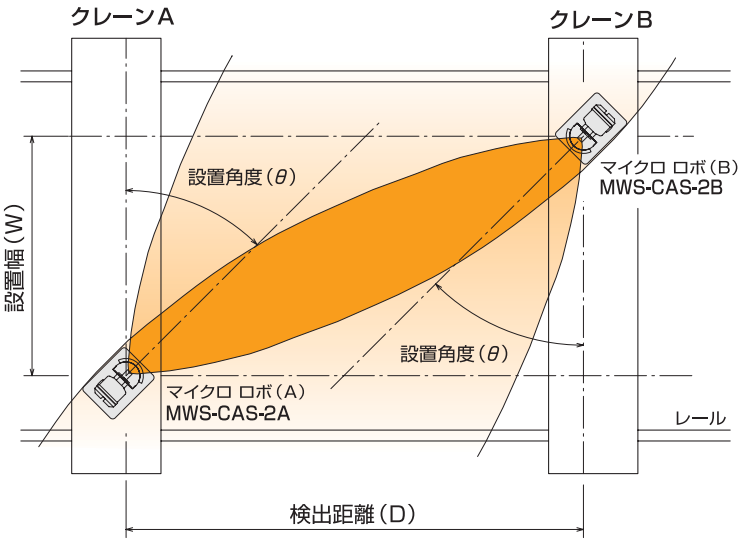
検出エリア	感度目盛
①	5
②	6
③	7
④	8
⑤	10

●マイクロ ロボAを固定し、BをAに向けて平行移動した場合の検出エリアを示します。

●検出エリアはセンサ、環境によりバラツキがあります。

センサの取り付け

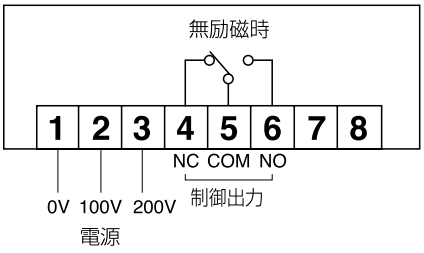
マイクロ ロボAとBの検出エリアが重なる時、マイクロ ロボAとBが接近警報を出します。決められた検出距離(D)に対し設置幅(W)と設置角度(θ)を決めて取り付けします。取付後に設置角度(θ)を設置角度調整ボルトで微調整できます。安定した検出をするためにできるだけ幅(W)を長く設置角度(θ)を小さく選んでください。



仕　様

形　　式	MWS-CAS-2A 又は MWS-CAS-2B
電　源　電　圧	AC100～120V 又は AC200～240V±10%、50/60Hz
検　出　距　離	80m
周波数と空中線電力	24GHz帯、10mW以下
ビ　ー　ム　角	約±20°（半値幅）
チ ャ ン ネ ル 数	4（対向するセンサの組毎に選択する。）
受 信 レ ベ ル 表 示	15ヶのLEDの内1ヶを点灯して表示
感 度 設 定 値 表 示	15ヶのLEDの内1ヶを暗く点灯して表示
制　御　出　力	1Cリレー接点、AC250V、3A（cos φ=1）
電源投入後の準備時間	約5sec.
消　費　電　力	2VA
耐　ノ　イ　ズ	ノイズシミュレータによるパルスノイズ±1.5KV（電源端子間及び電源端子グランド間）
使 用 周 囲 温 度	−10℃ ～ +55℃
首 振 り 角 度	±45°
保　護　等　数	IP65相当
構　　造	センサ本体:アルミダイカスト　取付台、カバー:SS400
塗　装　色	メタリックシルバーグレー
重　　量	約5kg

端子接続図

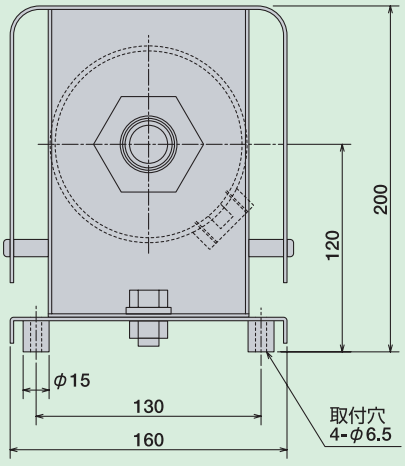


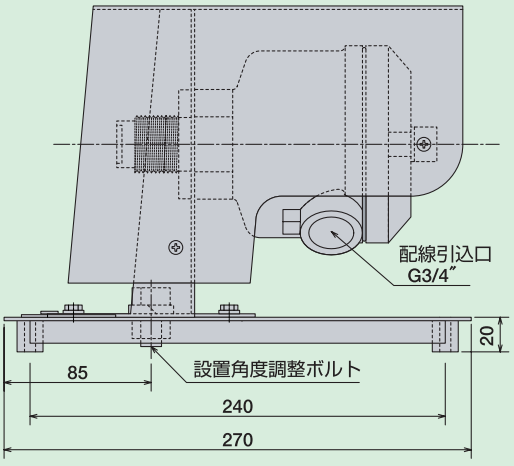
※ 送、受波器の電源は必ず同相としてください。

出力リレー接点の動作

端子番号		4−5	5−6
無通電状態		閉	開
通電状態	非検出時	開	閉
	検出時	閉	開

外形寸法図





※1.A形とB形を対向させて1組として使用します。A形とA形またはB形とB形の組合せでは使用できません。
※2.クレーンAとBの両方を休止しないかぎりマイクロ ロボの電源は絶対に切らないでください。

本仕様は予告なく変更することがあります。

WADECO CO.,LTD.

本　　社：〒661-0021　兵庫県尼崎市名神町1丁目12番9号
TEL(06)6422 -1248　　FAX(06)6422 -1247
東京営業所：〒150-0042　東京都渋谷区宇田川町2番1　渋谷ホームズ202
TEL(03)3770 -5519　　FAX(03)3770 -5520
www.wadeco.co.jp

10.06.00(G)