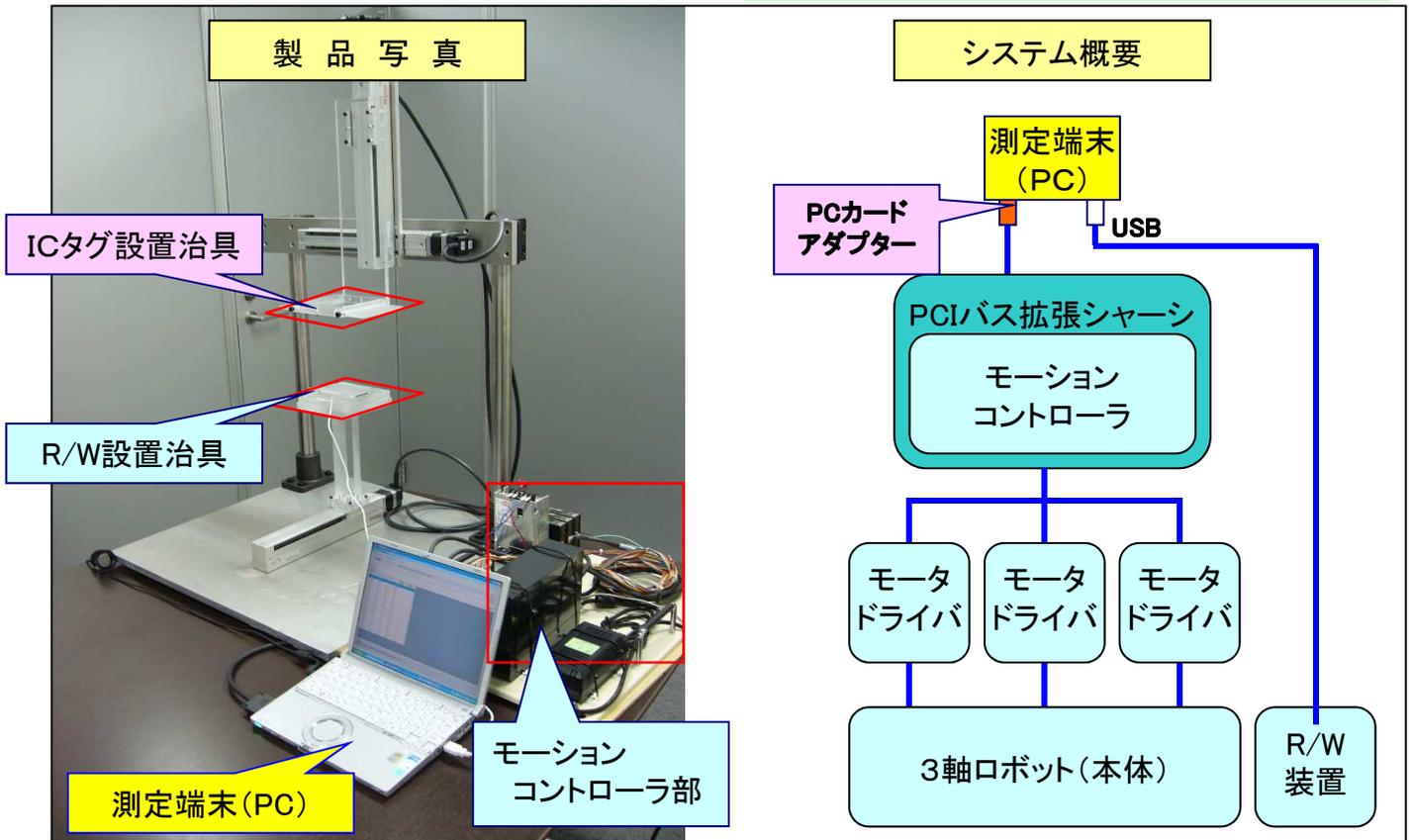


開発したFelicaカードやICタグの通信評価装置

NFC 通信距離 評価装置

大手半導体メーカーへの納入実績あり！



・距離測定 設定画面



・測定結果 表示画面

No.	X	Y	Z	測定数	読取数
1	0.0	0.0	7.0	1	1
2	0.0	0.0	17.0	1	1
3	0.0	0.0	16.0	1	1
4	0.0	0.0	15.0	1	1
5	0.0	0.0	14.0	1	1
6	0.0	0.0	13.0	1	1
7	0.0	0.0	12.0	1	1
8	0.0	0.0	11.0	1	1
9	0.0	0.0	10.0	1	1
10	0.0	0.0	9.0	1	1
11	0.0	0.0	8.0	1	1
12	0.0	0.0	7.0	1	1

・測定LOG 表示画面



- ・リーダライタ(R/W)とFelicaカード、ICタグ等の通信状態を距離毎に評価する装置です。
- ・通信状況はパソコンでモニタリング可能です。
- ・ワーク内であれば任意に位置情報をセットし通信状況を確認できます。
- ・要求仕様に合わせてカスタマイズ可能です。

動作システム概要	仕様
本体	インターフェース/USB2.0 R/W制御 本体外形サイズ 700W×650D×1050H (単位: mm)
モーションコントローラ部	インターフェース/ PC Card Standard 準拠CardBus TYPE II 3軸ロボット制御
PC (パソコン)	OS: Windows XP (パソコンはお客様でご準備下さい。)

開発したFelicaカードやICタグの通信評価装置

機能/形式	仕様
対応機種	リーダライタ：SONY社製 RC-S370（Felica専用） SCM社製 SCL010（TypeA/B/F等の通信が可能）
ワーク領域	XYZ軸可動領域：各150mm以上 金属非干渉領域：ワーク領域+150mm以上(直線距離) ワーク領域内のアーム、固定治具等は、アクリル等非金属で構成。
測定精度	ワーク領域内は、±0.5mm以下 アプリケーションで精度合わせのオフセット機能を搭載。
測定項目	2種類の測定パターン。 パターン①：距離測定（指定距離における正答率を測定） パターン②：空間測定（指定ポイントにおける成否を測定）
測定機器設置治具	リーダライタ（R/W）固定治具： ・2種のR/Wにおいて、ロボット可動時のズレ、設置時の人依存における位置バラつきが発生しない構造。 ICタグ固定治具： ・ロボット可動時のズレが発生しない構造。 ・設置ICタグの構造による設置時の中心点の調整機能として、アプリケーション側にオフセット機能を搭載。 ・角度調整用治具（30°，45°）を付属。 ・測定物重量100g以上に対応する。
独立制御機能	3軸ロボットをR/W制御とは独立して制御可能。アプリケーションにより制御する。 各測定の設定値とオフセット値の確認が可能。
測定結果、測定ログ	各測定の結果をCSVファイルに記録し、LOGをTXTファイルに記録可能。

