成海功外 その六 に 生 光学式寸法測 産を くた めの 定器編

KEYENCE

海外向け設備ご担当者には不安がいっぱい…。

現地でモノが必要になった場合、 入手に時間がかかるのでは?

設備機器に万一のトラブルがあった場合、 替わりの機器をすぐに入手できないと大変なことに…。 かといって、自社で多くの在庫を持つことは避けたいんだよね。

現地でも日本語で相談できるのかなあ?

以前、現地で問題が起こったときメーカーに日本語で 相談できず、うまくニュアンスが伝えられなくて困ったことに・・ それに現地には、商品に詳しい人がいなかったんだよね。

海外でも商品即納、メンテ品も安心

キーエンスの商品在庫は、日本だけではありません。 世界各国の物流拠点に豊富な在庫を取り揃え、 迅速に出荷できる体制を整えています。 「海外では入手がめんどうで、時間がかかるのでは?」といった

「海外では入手がめんどうで、時間がかかるのでは?」といった ご心配は不要。海外でも主要な機種はすぐ現地で手に入る、 キーエンスならではのサービスです。



海外でも日本人担当がサポート

キーエンスの現地法人には日本人スタッフが常駐しています。 しかも、彼らの多くは、FA現場を知りつくしたプロの技術営業マン。 お客様それぞれに応じたOne to Oneのコンサルティングを 行なっており、テクニカルサポートはもちろん、 輸出入・関税に関するご相談も承ります。 また、現地人エンジニアのスキルアップための 各国語サポート、センサセミナーもご活用いただけます。



キーエンスは、海外での生産を

海外での生産を行なう場合、その設備の採用は日本国内のようにはいかず、不安やわずらわしいことが数多くあります。 キーエンスは、「海外でもメーカー直販」のポリシーのもと、スムーズな海外生産を行なっていただけるよう、 独自のサポート体制をとっています。海外進出に不安を感じたら、お気軽にご相談ください。



世界各地で直販営業所を続々開設中

キーエンスのポリシーは、日本でも海外でも『直販』。 今後もこだわり続けます。海外でもキーエンスの社員が 直接対応させていただきますので安心です。



海外適合商品が豊富

キーエンスでは、海外でもご使用いただける 商品を数多くご用意しています。 お気軽にご相談ください。





















※一部地域で使えない商品もあります。 詳しくはお問い合わせください。

フルサポートします

もし、現地でお困りのことがあったら グローバルサポートデスク

(キーエンス本社 海外事業部内)

Worlddirect@keyence.co.jp
PHONE: ++81-6-6379-2211 FAX: ++81-6-6379-2131
お問い合わせ例・・・○ 現地日本人技術営業からのTEL手配 ○ご注文、お見積もり、テスト機の手配 ○ご相談・お問い合わせ ○技術資料、カタログの手配

技術指南 / Technical Guide / 技术指南 - Vol. 6 光学式寸法測定器編

■ **目次** 概要 P.4 用語説明 P.8 分類 P.4 上手な使い方 P.10 測定原理 P.5 生産現場用 英語/中国語 会話例 P.11

■ 概要 / Outline / 概述

寸法測定器とは、円柱物体の外径や、物体 の高さ、幅、厚み等を測定するものです。寸 法測定にとどまらず、振れ幅や位置決め等に も利用できます。

測定方式として、レーザ光を走査し物体によってできる影の部分の時間から演算する方式と、レーザ光を物体に照射し物体によってできる影の部分を、CCDイメージセンサでとらえる方式があります。

Thrubeam measuring instruments measure the outer diameter of a cylindrical object, the height, width, or thickness of an object, etc. These instruments can also be used for runout, positioning, and dimension measurement. The measurement method includes;

Laser beam scans a target, and the target dimension is calculated based on the timing of the shadow produced due to laser beam interruption by the target.

透过型测量仪器测量圆柱形目标物的外径、一般目标物的高度、宽度或厚度等。这类仪器还可以用来进行偏摆、定位以及尺寸测量。测量方法有:

激光光束扫描目标物,根据激光光束被目标物遮断形成阴影的时间来计算目标物尺寸。

■ **分類** / Classification / 分类

| 検出方式 Detection method 检测方法 | | 高精度 CCD方式 | High precision CCD method | 高精度 CCD系统 | スキャン方式 | Scanning method | 扫描方法 | CCD方式 | CCD method | CCD方法 |
|---|--|---|---------------------------|--|---|--------------------|--|---|------------|-------|
| 特長 Features 特性 | | ・高速・高精度 ・透明体の測 定が可能 | | ・高精度 ・透明体の測 定が可能 ・Transparent target measurement is possible ・高解析度和 高精度 ・可以测量透明目标物 | | | ・小型センサ ヘッド • High-speed sampling • 高速取样 | | | |
| 外観 Appearance 外观 | センサヘッド Sensor head 感测头 | | | | | | | | | |
| | コントローラ (アンプユニット) Controller (or amplifier) 控制器 (或放大器) | | | | | | | • : • : • : • · · · · · · · · · · · · · | | |
| 型式 Model 型号 | | LS-7000 シリーズ | LS-7000 Series | LS-7000 系列 | LSシリーズ | LS Series | LS 系列 | VGシリーズ | VG Series | VG 系列 |
| くり返し精度 Repeatability 再现性 | | ±0.06μm ±0.06 μm 0.002 Mil ±0.06 μm | | | ±0.03 μm ±0.03 μm 0.001 Mil ±0.03 μm | | | 9μm 9 μm 0.35 Mil 9 μm | | |
| 測定精度 Measuring accuracy 测量精度 | | ±0.5 μm ±0.5 μm 0.02 Mil ±0.5 μm | | | ±2μm ±2 μm 0.08 Mil ±2 μm | | | 0.1% of F.S. (FS=30mm) 0.1% of F.S. (F.S.=30 mm 1.18") F.S. 的 0.1% (F.S.=30 mm) | | |
| 測定範囲 Measuring range 测量范围 | | 0.04~30mm 0.04 to 30 mm 0.0016" to 1.18" 0.04 至 30 mm | | | 0.08~120mm 0.08 to 120 mm 0.003" to 4.72" 0.08 至 120 mm | | | 0.5~35mm 0.5 to 35 mm 0.02" to 1.38" 0.5 至 35 mm | | |
| サンプリング 速度 Sampling rate 取样速率 | | 2400回/秒 2400 scans/s 2400 次扫描/每秒 | | | 1200回/秒 1200 scans/s 1200 次扫描/每秒 | | | 780回/秒 780 scans/s 780 次扫描/每秒 | | |

■ 測定原理 / Operating Principle / 工作原理

高精度CCD方式

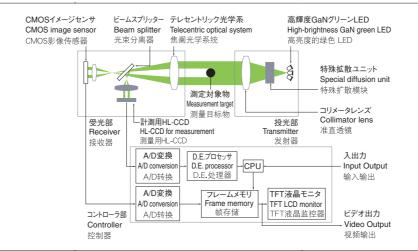
高輝度GaNグリーンLEDから発せられた光は 特殊拡散ユニットおよびコリメータレンズを通 して均一な平行光となり測定対象物に照射 されます。このとき、測定対象物によって生じ る影の映像がテレセントリック光学系を通し てHL (High Speed Linear)-CCD上に高精 度に結像されます。HL-CCDから送り出され る受光信号を元にコントローラ部のD.E.プロ セッサ (Digital Edge-detection Prossessor) およびCPUによる演算の結果、測定対象物 の寸法を表示・出力します。

High precision CCD method

The beam that is emitted from the highbrightness GaN green LED is converted to the uniform parallel beam by passing through the special diffusion unit and the collimator lens. The uniform parallel beam is projected on the measurement target. The shadow profile of the measurement target is focused on the HL-CCD (High speed Linear-CCD) with very high precision profile by passing through the telecentric optical system. The dimensions of the measurement target is calculated based on the received light signals from the HL-CCD by the D.E processor (Digital Edge-detection Processor) and the CPU located in the controller. Result of the measurement is displayed and output.

高精度CCD方法

从高亮度的绿色LED中发射出的光束通过特 殊的分离器和准直透镜,转换成统一的平行 光束。该统一的平行光束被投射到测量目标 物上。通过焦阑光学系统,测量目标物的阴影 轮廓在HL-CCD(高速线性CCD)聚焦成高精 度的轮廓。位于控制器上的D.E处理器(数字 边缘检测处理器)和CPU接收来自HL-CCD的 光信号,根据光信号的数量计算目标物的尺寸。 测量的结果并被显示和输出。



スキャン方式

半導体レーザから放射されたレーザ光線は、 12面ポリゴンミラー及び反射ミラーで反射さ れたのち、コリメータレンズ $(F\theta \nu)$ により 平行光線となります。

測定物を走査したレーザ光線は受光レンズ で集光され、光の明暗に応じた電気信号に 変換されます。この影を生じている時間の長 さを演算することにより寸法を測定しています。

Fθレンズとは

Fθレンズとは、レーザの走査速度を一定に補 正するレンズです。

Scanning method

The beam emitted from the semiconductor laser is reflected by a 12-surface polygon mirror and a planar mirror. The beam passes through a collimator (F θ lens). After scanning the target, the beam is converged through the receiver lens and converted to an electronic signal proportional to the received light intensity. Based on the timing of the shadow produced due to laser beam interruption by the target, the target dimension is calculated.

• What is an Fθ lens?

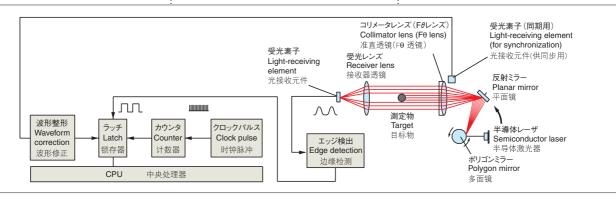
An F θ lens corrects the scanning rate of the laser beam so that the rate is constant.

扫描方法

从半导体激光器发出的激光光束被一个12 面多面镜和一个平面镜反射。光束穿过一个 准直透镜 (F0透镜)。扫描目标物后,光束通过 接收器透镜汇聚并转换成一个与接收光强度 成正比的电子信号。根据光束被目标物遮断 形成阴影的时间来计算目标物尺寸。

什么是 Fθ 透镜?

F heta 透镜修正激光束的扫描速率以便使速率 怕定。



■ **測定原理 / Operating Principle /** 工作原理

Fθレンズを使用した場合

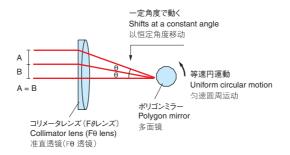
 $F\theta$ レンズは、2枚のレンズ面の曲率を変えることにより、レンズ周辺部と中心部で走査速度が一定になるように設計されたものです。 $F\theta$ レンズの採用により、物体に遮られる影の部分の時間を測定すれば、物体の外径寸法が求められるようになっています。

When using an Fθ lens

An F θ lens is designed to make the scanning rate at the periphery of the lens equal to the rate at the center of the lens, by combining two lenses with different curvatures. Using an F θ lens enables the outer dimension of a target to be measured based on the timing of the shadow produced due to laser beam interruption by the target.

■ 使用 Fθ 透镜

 $F\theta$ 透镜把两块曲率不同的透镜组合起来,可以使透镜边缘处的扫描速率等于透镜中芯处的速率。使用 $F\theta$ 透镜能够根据激光光束被目标物遮断形成阴影的时间来测量目标物的外部尺寸。



CCD方式

投光側の可視光半導体レーザ素子から放射された赤色のレーザ光は、投光レンズで平行光として送り出されます。この平行光は、受光側のバンドパスフィルタを通過し、受光側に内蔵されている一次元のCCDイメージセンサによって受光されます。

そして物体が平行な光を遮ると物体の大きさに比例した影が受光部に生じます。この影の大きさや位置をCCDイメージセンサが780回/秒で走査、演算し物体の寸法、位置として測定します。

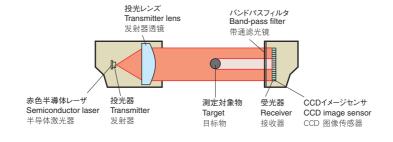
CCD method

The visible beam emitted from the semiconductor laser diode in the transmitter converges into a parallel beam through the transmitter lens and is transmitted. The parallel beam passes through the band-pass filter in the receiver, and is received by the onedimensional CCD image sensor or photodiode in the receiver. When the laser beam is interrupted by a target, a shadow with an area proportional to the target size is projected onto the receiver. The CCD image sensor scans and calculates the shadow area and position at a 780 c/s sampling rate to measure target dimension or position.

CCD 方法

从发射器中的半导体激光二极管射出的可见 光束通过发射器透镜汇聚成平行光束并被发 射出去。平行光束穿过接收器内的带通滤光镜, 然后被接收器的一维 CCD 图像传感器或光电 二极管接收。

激光束被目标遮断时,一个面积与目标物尺寸成正比的阴影被投射到接收器上。CCD图像传感器以780c/s的取样速率扫描并计算阴影面积和位置以测量目标物的尺寸或位置。



■ 測定原理 / Operating Principle / 工作原理

■ CCDイメージセンサとは

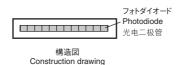
CCDイメージセンサとは、Charge Coupled Device (電荷転送素子) の略称で、多数の 微細なフォトダイオードを並べ、これに光を照 射した時に、電荷がどのくらい蓄積されたかを 検出する構造になっています。

What is a CCD image sensor?

"CCD" is the abbreviation for a Charge Coupled Device. The CCD image sensor consists of multiple minute photodiodes, or picture elements, forming a line, and is constructed so as to detect how much electrical charge accumulates when light is projected.

■ 什么是 CCD 图像传感器?

"CCD"是电荷耦合器件的缩写。CCD 图像传 感器有许多微型的光电二极管,即像素,它们 排成一行,当光线投射来时,能够检测出积累 了多少电荷。

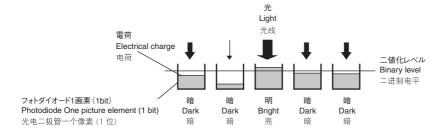


下図のように、CCDに光を照射しますと、光 の強弱に比例して電荷が蓄積されます。この 電荷の蓄積量を順次1画素 (1bit) ずつ検出 し、1画素(1bit)ずつ明暗の2値化を行なっ ています。そのため、1画素 (1bit) ごとの位置 情報が得られることになります。

As shown below, when light is projected onto a CCD, an electrical charge proportional to the light intensity accumulates on each photodiode. The electrical charge accumulated on each picture element is sequentially detected, and binarized to "bright" or "dark", enabling position information on each picture element to be obtained.

结构图

如下图所示, 当光线投射到 CCD 上时, 与光强 度成正比的电荷就积累在每个光电二极管上。 积累在每个像素上的电荷被顺序检测,并转 换为二进制的"亮"或"暗",从而得到每个像 素的位置信息。



■ VGシリーズのCCDイメージセンサ

VGの受光器内には、CCDイメージセンサが 内蔵されています。

CCDイメージセンサの素子の寸法が7μmで あることと、イメージセンサが5000bitであるた め検出できる範囲は $7\mu m \times 5000 bit$ で35 mmとなります。

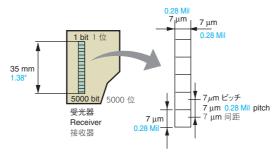
■ VG Series CCD image sensor

The VG Series receiver uses a CCD image sensor. The dimension of each element in the CCD image sensor is 7 μm 0.28 Mil and the image sensor consists of 5,000 elements, making the detecting range 35 mm 1.38 (7 μm 0.28 Mil x 5,000 bits).

■ VG 系列 CCD 图像传感器

VG 系列接收器使用 CCD 图像传感器。 CCD 图像传感器中每个像素的尺寸为7 μm, 图像传感器中有 5000 个像素,因此检测范 围为 35 mm (7 μm × 5,000 位)。





■ 用語説明 / Glossary / 术语表

Fθレンズの語源(スキャン方式)

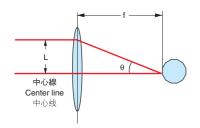
一般の凸レンズの場合、下図のL(L:平行光 線の高さ)は、以下のような式で表わすことが できます。

Word origin of Fθ lens (Scanning method)

With an ordinary convex lens, "L" (parallel beam height), as shown below, can be expressed by the following formula:

Fθ 透镜一词的来源 (扫描方法)

如下图所示,使用普通凸透镜,"L"(平行光束 高度) 可以用下面公式表达:



L:平行光線の高さ (mm) f:レンズの焦点距離 (mm) $L=f \cdot tan\theta$ θ:中心からの角度 (rad)

- L: Parallel beam height (mm) f: Lens focal distance (mm)
- θ: Angle based on center line (rad)
- L:平行光束高度(mm) 诱镜佳距 (mm)
- θ: 基于中心线的角 (弧度)

それに対して $I = f \cdot \theta$ とあらわすことのできるレンズをfθ (エフ・シータ) レンズと いい、レンズ構成を3枚以上にするのが一般的です。

With an F0 (f theta) lens, unlike an ordinary convex lens, "L" is expressed as shown in the following formula:

An F0 lens generally consists of three or more

使用 $F\theta$ 透镜时,与普通凸透镜不同,"L"用下面公式 表达: $L=foldsymbol{ heta}$ 一个 $Foldsymbol{ heta}$ 透镜通常由三个或更多镜片组成。

ポリゴンミラー(スキャン方式)

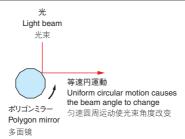
外周を反射面(ミラー)とした正角柱を回転さ せて回転軸に直交する方向に光を偏向させ るものです。通常、反射面の数は6~14面で、 面数が多くなると回転数に対する走査線数 が増え高速走査が可能になりますが振れ角 は減少し、走査幅が狭くなります。当社製LS -5000シリーズのポリゴンミラーは、走査幅、 走査速度を考慮し12面のポリゴンミラーを使 用しています。

Polygon mirror (Scanning method)

An equilateral polygonal prism which has reflecting surfaces (mirrors) is rotated to deflect a light beam orthogonally to its rotation axis. Generally, the number of reflecting surfaces ranges from six to fourteen. The more surfaces, the more target scans per rotation, allowing higherspeed scanning. However, the deflection angle decreases and the scanning width narrows. Based on the scanning width and scanning rate, the KEYENCE LS-5000 Series uses a 12-surface mirror.

多面镜 (扫描方式)

使一个有反射面 (镜) 的等边多边棱镜旋转并 反射与其旋转轴线正交的光束。一般来说,反 射面的数目从六个到十四个。反射面越多,每 旋转一周扫描目标物的次数也越多,从而可 以以更高的速度扫描。但是这样偏转角会变小, 扫描宽度变窄。根据扫描宽度和扫描速率, KEYENCE 的 LS-5000 系列使用 12 面的多



KEYENCE PRODUCTS

レーザ寸法測定器 **CCD Optical Micrometer** CCD光学测量仪器

LS





■ 用語説明 / Glossary / 术语表

2値化(CCD方式)

CCDイメージセンサからの出力はアナログ信 号ですが、これを様々な計測、判定に応用す るには、まずデジタル信号に変換する必要が あります。デジタル信号への変換方法は図の ようにCCDイメージセンサからの信号にある しきい値(2値化レベル)を設定し、そのしきい 値より高い部分は明、低い部分は暗のいず れかの値をとるようにして、灰色の部分をなく します。

これを2値化といい、デジタル信号では明を「1 =HI」、暗を「0=LO」としています。

また、CCDイメージセンサからの信号と、しき い値の交点をエッジといい、このエッジを検出 することによって各種の測定、判定に応用し ています。

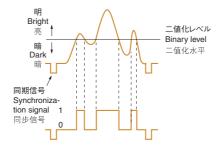
Binarization (CCD method)

A signal output from the CCD image sensor is an analog signal. To use the signal for various measurements and differentiations, the analog signal must be first converted into a digital signal. To convert from analog to digital, a threshold (binary level) is set for the signal from the CCD image sensor, as shown below. Areas brighter than the threshold are defined as "bright", and areas darker than the threshold are defined as "dark". Thus, all areas are defined as either "bright" or "dark". This process is termed binarization, and digital signals corresponding to "bright" are defined as "1" (= HI), and those corresponding to "dark" are defined as "0" (= LO).

The intersection of the signal from the CCD image sensor and the threshold is termed "edge". Detection of this "edge" is applied for various measurements and differentiations.

二进制化 (CCD 方法)

CCD 图像传感器的信号输出为模拟信号。为 了用信号进行各种测量和区分,必须首先把 模拟信号转换为数字信号。为了把模拟信号 转换为数字信号,对来自 CCD 图像传感器的 信号设置了一个阈值 (二值化水平),如下图 所示。比阈值亮的区域规定为"亮",比阈值暗 的区域规定为"暗"。这样,所有的区域或者规 定为"亮",或者规定为"暗"。这个方法就称为 二值化,对应于"亮"的数字信号规定为"1"(= HI),对应于"暗"的数字信号规定为"0" (= LO)。 来自 CCD 图像传感器的信号与阈值相交处称 为"边缘"。检测这个"边缘"被用于进行各种 测量和区分。



バンドパスフィルタ(CCD方式)

バンドパスフィルタとは、ある特定の波長の光 のみを透過するフィルタのことです。 VGの受光器に設置されているバンドパスフ

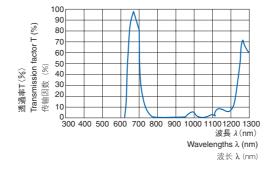
ィルタには、VGに使用している半導体レーザ の波長を透過する特性のフィルタが使用され ています。

Band-pass filter (CCD method)

A band-pass filter only transmits light components with a specified wavelength. The band-pass filter incorporated into the VG Series receiver has a characteristic that only passes light components with the wavelength of the semiconductor laser used in the VG.

带通滤光镜 (CCD 方法)

带通滤光镜只允许规定波长的光线成分通过。 VG 系列接收器中的带通滤光镜只允许使用 在 VG 系列中的半导体激光波长的光线成分 诵过。



■ 上手な使い方 / Hints on Correct Use / 正确使用的提示

精度について(スキャン方式)

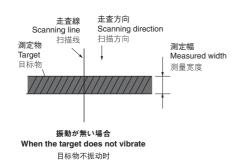
スキャン方式の寸法測定器の場合、測定対 象物がスキャン方向に振動すると、下図のよ うに振動分だけ誤差となります。

Accuracy (Scanning method)

Thrubeam measuring instruments that use the scanning method produce errors equivalent to the vibration amplitude as shown below when the target vibrates in the scanning direction.

精度(扫描方法)

使用扫描方法的透过型测量仪器产生的误差 相当于目标物沿扫描方向振动时的振幅,如 下图所示。



走査線 Scanning line 走查方向 Scanning direction 扫描线 扫描方向 測定物 測定幅 Target Measured width 目标物 测量宽度 振動幅(この分だけ誤差となります) Vibration amplitude 振動がある場合 (Error equivalent to this amplitude occurs.) When the target vibrates 振幅 (产生相当于这一振幅的误差。) 目标物振动时

測定対象物に振動があり、測定値が安定し ない場合は、ガイドレール等を設けて極力振 動を抑えるか、あるいは測定値平均回数をあ げるようにしてください。

If measured values fluctuate due to target vibration, install guide rails or the like to minimize target vibration or increase the number of averaging measurements.

如果由于目标物振动使测量数值波动,应安 装导轨或类似装置以尽量减小目标物振动, 或者增加求取平均测量结果的次数。

測定距離と精度(CCD方式)

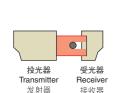
VGは受光素子にCCDイメージセンサを用い ているため、投受光間距離と、測定物体と受 光器までの距離によって精度が変化します。 距離が遠くなればなるほど測定物体によって できる影のエッジ部分が、光のまわりこみ等 によってぼやけてしまい、その分だけ誤差とし て測定してしまうからです。下図のように投受 光間距離や測定物体と受光器間の距離が 精度に影響しますので、設置上問題がない 場合は、投受光間距離、測定物体と受光器 間距離を極力近づけてご使用ください。

Measuring distance and accuracy (CCD/photodiode method)

The VG Series uses a CCD image sensor as the light-receiving element. Therefore, accuracy varies depending on the transmitter-to-receiver distance and the target-to-receiver distance. Accuracy can vary due to the following: As distances become longer, the edge of the shadow produced by the target interrupting the beam becomes vaguer because of stray light or other factors. Since the transmitter-to-receiver distance and the target-to-receiver distance affects accuracy, as shown below, minimize the transmitter-toreceiver distance and the target-toreceiver distance if there is no problem mounting the transmitter and receiver.

测量距离和精度 (CCD/光电二极管法)

VG 系列使用 CCD 图像传感器作为光接收元 件。因此,精度会随发射器到接收器的距离和 目标物到接收器的距离而变化。精度会因以 下情况变化: 随着距离增加,目标物遮断光束 形成的阴影的边缘会因漫射光或其它因素而 变得模糊。如下图所示,由于发射器到接收器 的距离和目标物到接收器的距离会影响精度, 如果发射器和接收器的安装没有困难的话, 应尽量缩短发射器到接收器的距离和目标物 到接收器的距离。



投受光間、測定物体と受光間距離が 近い場合

When the transmitter-to-receiver distance and the target-to-receiver distance are short

发射装置到接收器的距离和目标物到 收器的距离短的时候



測定物によってできるエッジ部分の 形がシャープになります。 The edges of the shadow produced by the target are sharp 目标物产生的阴影边缘清晰。

投受光間及び測定物体と受光間距離が 遠い場合

受光器

Receiver

接收器

投光器

Transmitter

发射器

When the transmitter-to-receiver distance and the target-to-receiver distance are long

接收器的距离长的时候。



CCDからの波形

測定物によってできるエッジ部分の 形がだれてしまいます。 The edges of the shadow produced by the target are vague 目标物产生的阴影边缘模糊。

发射装置到接收器的距离和目标物到

■ 生産現場用 英語 / 中国語 会話例 ⑥ — 安全管理について

生产部门是如何进行安全管理的? sheng chan bu men shi ru he jin xing an quan guan li de zai ii ceng she li an guan wei vuan hui fen zhi

kan li shaoku wa ji kuo nuo seiki ning o o wa na kei lei ba na la na yi 管理職は事故の責任を負わなければならない。
The management shall be responsible for the occurrence of the accident.

グアット カショント ガート ガーデェア・ジェント ゼード 世 展 須 对意外的发生负责。
guan li ceng xu dui yi wai de fa sheng fu ze

ru you ren he cuo lou bi xu li ji jiu zheng

ki saoku o gein kaku ni mamo lu bu xiao tuo kuo jing o hiao xiao xi ma su 規則を厳格に守る部署と個人を表彰します。
Commend the departments and persons who strictly implement the rules and regulations.

スプラン・ジャッ・デェア・ジャー・エートルン インエイー ピアオ ジャン

一格执行的部门和个人应与以表彰。
yan ge zhi xing de bu men he ge ren ying yu yi biao zhang

mai cuki tei ki teiki ni xiao bao ki gu o kein sa xi ma su 毎月定期的に消防器具を検査します。
Check the fire-fighting apparatus monthly.

メ コーエ デルナ ジエ オージオ アン ナージュ 中 ク 月 定 期 检 査 消 防 器 具 。
mei ge yue ding qi jian cha xiao fang qi ju

mang ga yiqi ji kuo ga ha sei xi ta ba ai wa duo sulei ba yi yi die xiao ka
万が一、事故が発生した場合はどうすればいいでしょうか
How will you do if an accident occurs?

ハー・ア・オー・ア・ダー・ア・ピッチ・ヤッチ・ア・オーリー

如果发生事故怎么样处理?
ru guo fa sheng shi gu zen me yang chu li

ji kao wa subei tie sa keilalei lu an zein xi su tie mu wa hituo o xiu tuo su lu tuo yi wu kuo tuo o li nian tuo xi ma su

jia qiang yuan gong an quan yi shi ti chang shang ban xia ban dou yao zhu yi an quan

ji kuo bao xi ni cutuo mei lu tuo duo ji ni ji kuo ha sei ji nuo tai o ma niu a lu o cuku li ma su 事故防止に努めると同時に、事故発生時の対応マニュアルを作ります。
Enhance the prevention of the accidents, and meanwhile, stipulate the emergent manual for the occurrence of the accidents.
シブ ポン ゴイ ブブン シ・ゲー デェルシー・ジーディンシ・ゲー アー・ション テェルン・ジー ジー・ジー・ジー・ファー・ション テェル の 急 手 册。
jia qiang yu fang shi gu de tong shi zhi ding shi gu fa sheng shi de ying ji shou ce

- 発音のヒント →:高く平らに伸ばす
- ↗:急激に上昇
- ▽:低く抑える
- ↘:急激に下降
- *本文例は代表的なものです。文章の内容や状況によって違う用語(翻訳)が使われる場合があります。
- *中国語部の読みガナは、中国語の独特の日本語にはない発音もカナに当てはめて表示しています。現地での正確な発音とは相違のある場合もあります。参考としてご利用ください。

もし、現地でお困りなことがあったら

もし、現地でお困りなことがあったら グローバルサポートデスク worlddirect@keyence.co.jp

(キーエンス本社 海外事業部内)

お問い合わせ例…◎現地日本人技術営業からのTEL手配 ◎ご注文、お見積もり、テスト機の手配 ◎ご相談・お問い合わせ ◎技術資料、カタログの手配

株式会社 キーエンス 本社・研究所 〒533-8555 大阪市東淀川区東中島1-3-14 Tel **06-6379-1111** Fax **06-6379-2222**

面 0120-66-3000

| 盛 岡 | 熊 谷 | 東 京 | 厚 木 | 刈 谷 | 滋 賀 | 岡 山 |
|--------------------------------|--------------------------------|-------------------------|-------------------------|-----------------------------|-----------------------------|-------------------------|
| Tel 019-603-0911 | Tel 048-527-0311 | Tel 03-5715-6211 | Tel 046-224-0911 | Tel 0566-63-5911 | Tel 077-526-8122 | Tel 086-224-1911 |
| 仙 台 | 川 越 | 立 川 | 長 野 | 名古屋 | 京 都 | 高 松 |
| Tel 022-791-0911 | Tel 049-240-3211 | Tel 042-529-4911 | Tel 026-237-0911 | Tel 052-971-3911 | Tel 075-352-0911 | Tel 087-811-2377 |
| 山 形 | 浦 和 | 八王子 | 松 本 | — 宮 | 大阪北 | 広 島 |
| Tel 023-626-7311 | Tel 048-832-1711 | Tel 042-648-1101 | Tel 0263-36-3911 | Tel 0586-47-7511 | Tel 06-6338-1471 | Tel 082-261-0911 |
| 郡 山 | 水 戸 | 川 崎 | 静 岡 | 津 | 大阪中央 | 北九州 |
| Tel 024-933-0911 | Tel 029-302-0811 | Tel 044-220-3011 | Tel 054-203-7100 | Tel 059 - 224 - 0911 | Tel 06-6943-6111 | Tel 093-511-3911 |
| 宇都宮 | 柏 | 横 浜 | 浜 松 | 富 山 | 堺 | 福 岡 |
| Tel 028 - 610 - 8611 | Tel 04-7165-7011 | Tel 045-640-0955 | Tel 053-454-0911 | Tel 076-444-1433 | Tel 072 - 224 - 4911 | Tel 092-452-8411 |
| 長 岡 | 幕 張 | 藤 沢 | 豊 田 | 金 沢 | 神 戸 | 熊 本 |
| Tel 0258-38-5311 | Tel 043-296-7511 | Tel 0466-29-0711 | Tel 0565-25-3211 | Tel 076-262-0911 | Tel 078-322-0911 | Tel 096-278-8311 |
| 高 崎 Tel 027-328-1911 | 神 田 Tel 03-5825-6211 | | | | | |

海外事業部 〒533-8555 大阪市東淀川区東中島1-3-14 Tel 06-6379-2211 Fax 06-6379-2131