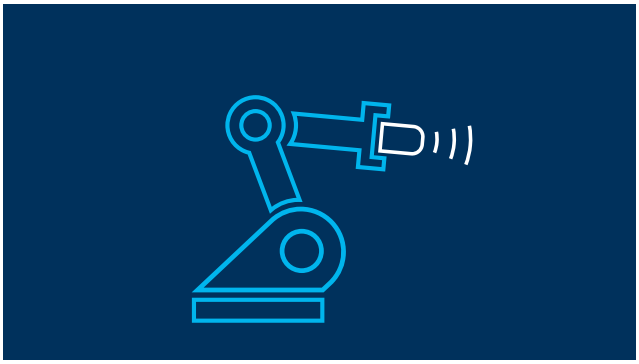
Roboterpositionierung



Für die Positionierung von Roboterarmen eignen sich wegen ihrer geringen Abmessungen die pico+ Ultraschallsensoren in der M18-Gewindehülse oder die zws-Sensoren im quaderförmigen Miniaturgehäuse jeweils mit Analogausgang.

Anwendungsbereiche

Weitere

SENSOREN FÜR DIESEN ANWENDUNGSBEREICH



zws-25/CI/QS
Betriebstastweite: 30 - 350 mm
Gehäuse: quaderförmig
Ausgänge: 1 x analog 4-20 mA



zws-35/CI/QS
Betriebstastweite: 64 - 600 mm
Gehäuse: quaderförmig
Ausgänge: 1 x analog 4-20 mA



pico+25/I
Betriebstastweite: 30 - 350 mm
Gehäuse: zylindrisch M18
Ausgänge: 1 x analog 4-20 mA



pico+35/I
Betriebstastweite: 65 - 600 mm
Gehäuse: zylindrisch M18
Ausgänge: 1 x analog 4-20 mA