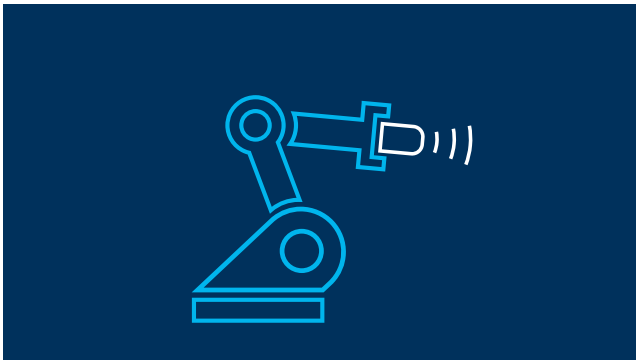
Posicionamiento del robot



Para posicionar brazos de robot resultan muy apropiados, debido a sus reducidas dimensiones, los sensores ultrasónicos pico+ en casquillo roscado M18 o los sensores zws en carcasa rectangular.

Áreas de aplicación

Más

SENSORES PARA ESTA ÁREA DE APLICACIÓN



zws-25/CI/QS
Rango de trabajo: 30 - 350 mm
Carcasa: rectangular
Salidas: 1 analógica 4-20 mA



zws-35/CI/QS
Rango de trabajo: 64 - 600 mm
Carcasa: rectangular
Salidas: 1 analógica 4-20 mA



pico+25/I
Rango de trabajo: 30 - 350 mm
Carcasa: cilíndrico M18
Salidas: 1 analógica 4-20 mA



pico+35/I
Rango de trabajo: 65 - 600 mm
Carcasa: cilíndrico M18
Salidas: 1 analógica 4-20 mA