

Positionnement de robots



En raison de leurs faibles dimensions, ce sont les capteurs à ultrasons pico+ultrason dans le boîtier fileté M18 ou les capteurs à ultrasons zws dans le boîtier en forme de parallélépipède qui conviennent le mieux pour le positionnement des bras du robot.

Zones d'application

Autres

CAPTEURS POUR CETTE ZONE D'APPLICATION



zws-25/CI/QS

Portée de service: 30 - 350 mm
Boîtier: en forme de parallélépipède rectangle
Sorties: 1 x analogique 4-20 mA



zws-35/CI/QS

Portée de service: 64 - 600 mm
Boîtier: en forme de parallélépipède rectangle
Sorties: 1 x analogique 4-20 mA



pico+25/I

Portée de service: 30 - 350 mm
Boîtier: cylindrique M18
Sorties: 1 x analogique 4-20 mA



pico+35/I

Portée de service: 65 - 600 mm
Boîtier: cylindrique M18
Sorties: 1 x analogique 4-20 mA