## Détecteur de collisions | faible charge | QS-25



Avec des moments de déclenchement de 0.3 à 30 Nm, cette série de détecteurs de collision conviendra à vos applications de pick and place au petit outil encollage.



**QS-25** 

**Répétabilité - X, Y** 0.013 mm **Répétabilité - Z** 0.013 mm Répétabilité  $+0.024^{\circ}$ angulaire

Compliance axiale

3.400 mm Vertical

**Compliance** 5 ° angulaire

Angle de compliance

en Z

Point de

déclenchement de 1.0 - 6.4 Nm

couple

Moment du

1.0 - 6.4 Nm déclenchement

**Poids**  $0.260 \, \mathrm{kg}$ Diamètre 63.500 mm Profil 32.000 mm Centre de gravité 18.600 mm

Temps de réponse

moyen

4-7 ms

Aucune limite

Protection contre la

poussière

Anneau en mousse standard

Déclenchement rapide et haute fiabilité.

Capteur de pression Approuvé UL/CSA. Durée de vie mécanique

moyenne: 7 millions de cycles

## Détecteur de collision QS-25 : Sécurité industrielle et fiabilité renforcée



## **Conditions de fonctionnement**

**Pression d'utilisation** 1.0 - 6.0 bar **Température de fonctionnement** Min. 0°C / Max. 70°C

**Notice :** Les données techniques fournies sont les limites supérieures recommandées en condition statique. Pour obtenir le dimensionnement correct du produit, il faut tenir compte de toutes les forces dynamiques applicables, y compris l'inertie du manipulateur, la configuration de l'outillage et les forces externes appliquées.

- Détecteur de collision ajustable suivant un niveau de pression d'air. Niveau de déclenchement réglable en fonction de la gamme d'efforts suivant l'application ou le robot.
- Joint métal sur métal, non comprimable, pour un fonctionnement sûr et fiable.
- Ouverture de la chambre du QuickSTOP lors de l'impact, mise à l'échappement, signal d'arrêt pour le robot.





- Détection des efforts latéraux et de compression. Conception originale pour une protection dans toutes les directions (X, Y, Z)
- Courses angulaires et linéaires disponibles afin d'éliminer les efforts présents lors du déclenchement
- Status prêt à fonctionner vérifié par détecteur QuickSTOP. Lorsque la pression est établie, le capteur indique que le QuickSTOP est correctement réindexé

- Minimise les pertes de production, redémarrage rapide après une collision, pas besoin de recalibrer, identification facile de la cause par un arrêt juste après l'impact
- Pas de dégâts à la fois pour les outillages coûteux et pour le poignet robot pendant l'apprentissage. Une nécessité pour toute cellule robot didactique et lors de la formation
- Facile à installer, simple à utiliser et à régler (niveau de pression) en fonction de l'application. Retour sur investissement rapide



## expertise in connectivity