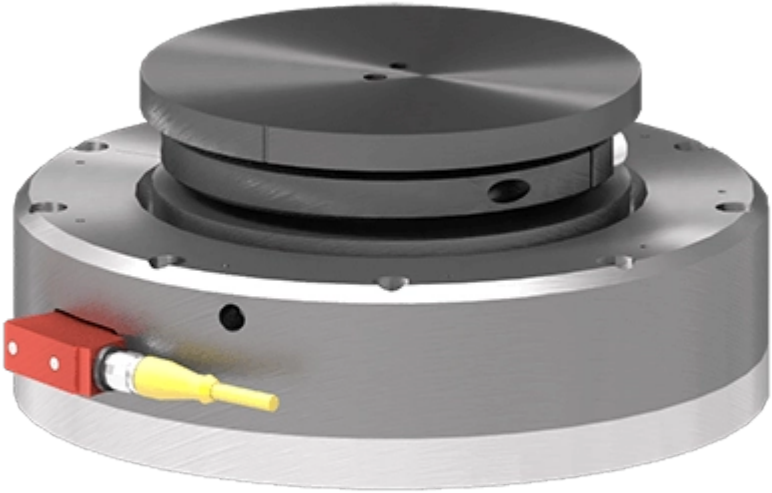
variables/V-color

# Détecteur de collisions | forte charge | QS-3000



Avec des moments de déclenchement de 150 à 2300 Nm, cette série de détecteurs de collision conviendra à vos applications de préhension volumineuse.

## Feature

| | QS-3000 |
|---|---|
| **Répétabilité - X, Y** | 0.038 mm |
| **Répétabilité - Z** | 0.013 mm |

| | QS-3000 |
|---|---|
| **Répétabilité angulaire** | ± 0.029 ° |
| **Compliance axiale Vertical** | 14.300 mm |
| **Compliance angulaire** | 5 ° |
| **Angle de compliance en Z** | 25° |
| **Point de déclenchement de couple** | 153 - 478 Nm |
| **Moment du déclenchement** | 105 - 414 Nm |
| **Poids** | 12.200 kg |
| **Diamètre** | 260.000 mm |
| **Profil** | 115.000 mm |
| **Centre de gravité** | 66.000 mm |
| **Temps de réponse moyen** | 4-18 ms |
| **Protection contre la poussière** | Anneau en mousse standard |
| **Capteur de pression** | Déclenchement rapide et haute fiabilité. Approuvé UL/CSA. Durée de vie mécanique moyenne : 7 millions de cycles |

# Capteur de collision QS-3000 : Performance et robustesse pour vos applications techniques

## Conditions de fonctionnement

| | |
|---|---|
| **Pression d'utilisation** | 1.0 - 6.0 bar |
| **Température de fonctionnement** | Min. 0°C / Max. 100°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.

## Avantages

- 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

## Bénéfices

- 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

product
engineering
services

expertise in connectivity