



SR 機器人防碰撞傳感器

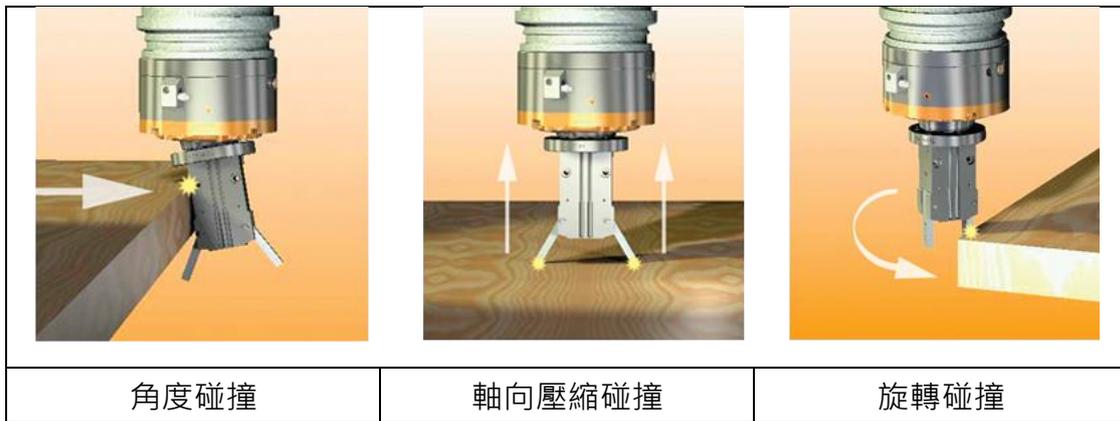


簡介

- 碰撞感測器保護貴重的機器人工具
- 專利技術的碰撞感測器，它設計用在機器人碰撞時對貴重末端執行器的保護。保護裝置有以下特點：自動復位、高重複精度、大力矩轉動、設計堅固並且成本低。
- 什麼是機器人防碰撞感測器？
機器人的末端工具能在機器人或它的工具在發生碰撞時提前或同步檢測到這個碰撞。與其它的保護設備一樣，防碰撞感測器發送 1 個信號給機器人的控制櫃，當機器人發生碰撞時會立即停止或者避免。機器人碰撞保護設備就是機器人防碰撞感測器，同時它也被認為是一種機器人超載保護裝飾，快速停止裝置，機器人安全法蘭，或者機器人碰撞保護器。

產品描述和特點

- 這個保護設備是專利技術防碰撞感測器，當機器人發生碰撞時用來保護機器人末端工具免受損壞。這個保護設備的特性有：自動重定，高重複精度，大力矩扭轉性能，結實的設計和低成本
- 自動的復位特性有助於工廠的安全。當機器人發生碰撞後，防碰撞感測器可以在機器人離開碰撞位置後自動復位，或者當扭轉角度變得小於 20-25° 後。
- 在 X，Y 和 Z 軸上具備浮動量，相對於通過禁止進入機器人工作區域來說，這個能力可以提供一個更安全的辦法
- 隨著感測器的良好的角度方面的浮動性，還提供一個作為選配項的彈簧用來提供 3 個不同的跳變扭矩點。這個特性可以提供額外的浮動性。同時，可以提供一路氣壓來擴大扭矩能力以便滿足需要更大慣性的運動需要。這個氣壓值也可以釋放掉，僅僅讓彈簧提供一個較低的慣性運動時的需要。



感測器的功能特性能很好的保護機器人和工具，具備很好的投資效益。同時，減少故障停機時間，降低人為干預的需要。

■ 機器人防碰撞感測器特性

- 高重複定位精度。發生碰撞後，高精度的定位元件可以讓感測器恢復到原來的位置，誤差小於 0.001 英寸
- 常用的運動範圍 在碰撞過程中，感測器可以順從於任何一個類型的碰撞(角度、軸向、扭轉)，讓機器人有足夠的時間採取修正行動
- 結實的軸向浮動設計 感測器在設計和製造上非常結實可靠，部件的設計採取高強鋼，所以有時也被用來作為一個浮動裝置來保護機器人末端執行工具。它可以為大多數應用提供角度和扭矩方向的浮動。
- 能量吸收 在發生碰撞過程中，感測器可以吸收能量，用來保護設備。這些能量將伴隨著碰撞移除過程而重新釋放出來。
- 靜態的跳變回饋 在一個給力的獨立的壓力下，不管是角度、軸向還是扭轉方向的碰撞，其跳變點反應都是恒定的。
- 柔性的安裝面設計 通孔設計提供更大的柔性安裝面
- 自動復位 在發生碰撞後，當機器人把工具搬運離開碰撞點後，感測器能自動復位
- 可增加彈簧這個選項，提供了 2 個跳變點 施加一路壓縮空氣時一般用來得到一個較高的跳變點，用來檢測一個較高慣性的運動。當不施加壓縮空氣，僅僅利用增加彈簧這個選項，可以用來檢測一個較低的慣性運動的跳變點
- 快速的碰撞偵測時效 2 根線的閉路可以配置成常開或常閉，直流或交流。軸向的 0.02 英寸的運動都能被觸發。一個常用的接頭用來傳輸碰撞信號。
- 現場可重新組裝式設計。



- 現場模組化可替換接頭。
- IP65 外殼保護等級 (此項需增加額外的成本)
-

