



**GUÍA LOGICBUS
ROBOTS COLABORATIVOS**



Automation



Sensors



**Industrial
Computers**



**Data
Acquisition**



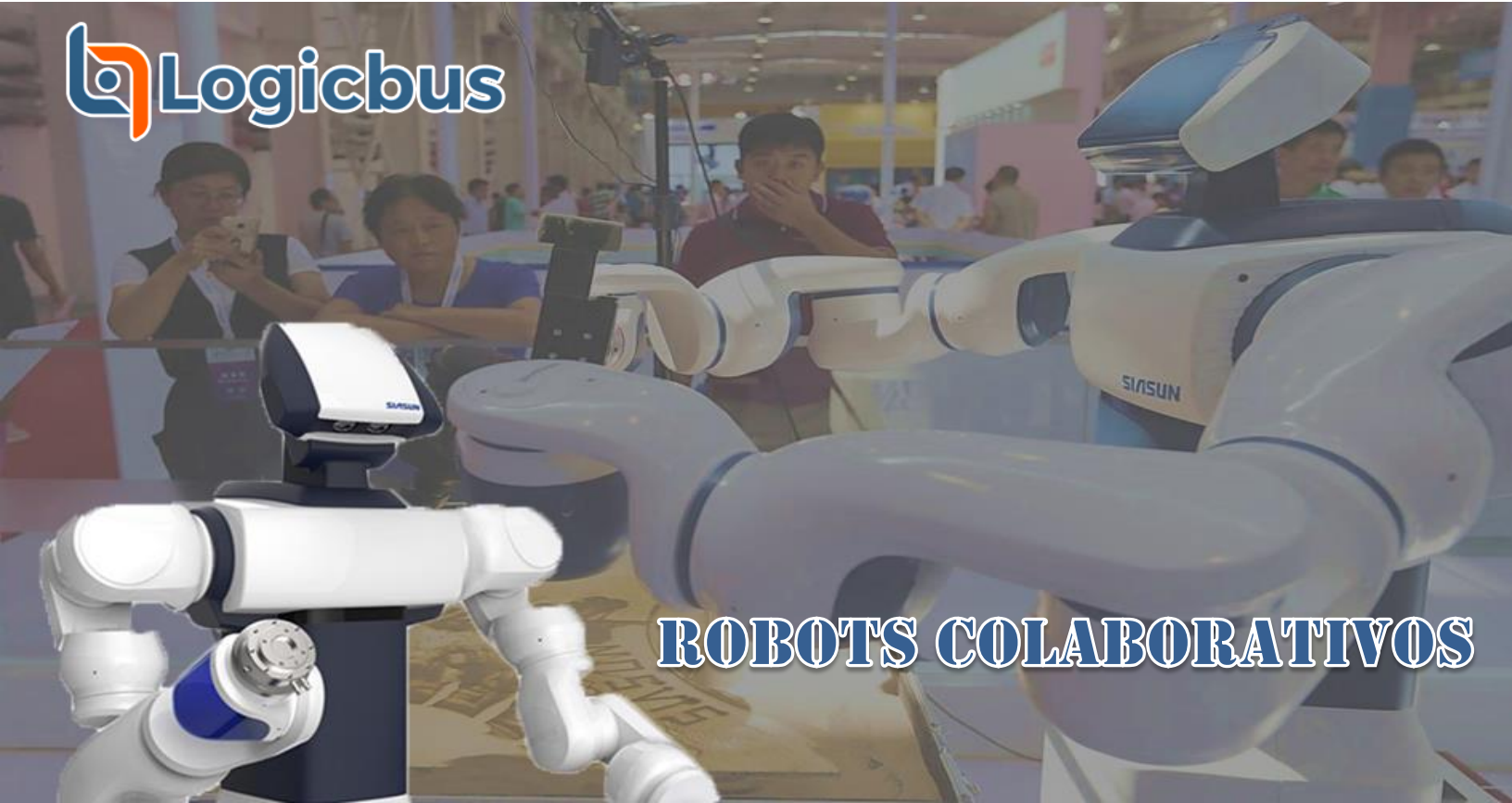
**Test & Measurement
Equipment**



**North
America**



**Central and South
America**



ROBOTS COLABORATIVOS

En la actualidad, un nuevo concepto se ha generado en el mundo de la robótica, y que hoy en día está presente en el mundo industrial, se trata de los Cobots, más conocidos como Robots Colaborativos, esta generación de la robótica que se integra con los humanos en el entorno de fabricación, permitiendo trabajar de una manera estrecha al personal y con el apoyo de estos robots sin restricciones de seguridad requeridas en aplicaciones típicas de la robótica industrial.

Estos nuevos robots han permitido que la tecnología de automatización robótica sea más accesible a las pequeñas y medianas empresas, logrando una mayor flexibilidad en la automatización, ya que cada robot cuenta con una tarea que son desarrolladas en la industria, como por ejemplo la tarea de manipulación de productos, pick & place (recoger y colocar), packaging (empaquetado), etc.



El fundamento de los Robots Colaborativos es añadir características de inteligencia que permitan a la maquina entender qué está sucediendo en su entorno, para poder compartir tareas con las personas tal y como si se tratara de una persona más. Evitar colisione, detenerse cuando se detecta una presencia y continuar cuando esta persona deja de interponerse en el paso del robot.





GUADALAJARA
(33)-3823-4349
FAX (33)-3854-5975
USA
(619)-616-7350
CIUDAD DE MÉXICO
(55)-8995-3820

SIASUN 新松

Logicbus



Modelo	Características
 <p>Cobot-SCR3</p>	<p>Carga útil: 5 kg Peso: 33.8 kg Rango de movimiento: 800 mm Repetibilidad (GB / T 12642-2001 eqv ISO 9283): 0.02 mm Grados de libertad: 7 Velocidad máxima de TCP: 1.0 m / s Clasificación del IP: IP54 Temperatura de funcionamiento: 0°C - 45°C Interfaz de herramienta: GB / T 14468.1-50-4-M6, (eqv ISO 9409-1) Dimensiones del gabinete de control: 500mmx460mmx190mm I / O: Gabinete : 14Dig I / O 24V 1ª, Brida de montaje : 2 Dig E / S 24V 1A Fuente de alimentación: 230VAC (-15% ~ + 10%), 50-60Hz El consumo de energía: Típico 400W Resolución visual (varias opciones disponibles): 1.3 megapíxeles (B & W)</p>
 <p>Cobot-SCR5</p>	<p>Carga útil: 3 kg Cobots Peso: 18.6 kg Rango de movimiento: 600 mm Repetitividad (GB / T 12642-2001 eqv ISO 9283): +/- 0.02 mm Grados de libertad: 7 Velocidad máxima de TCP: 0.8 m / s Clasificación del IP: IP54 Temperatura de funcionamiento: 0°C - 45°C Método de instalación: Cualquier dirección Interfaz de herramienta: GB / T 14468.1-50-4-M6 (eqv ISO 9409-1) Dimensiones del gabinete de control: 500mmx460mmx190mm I / O: Gabinete: 14Dig I / O 24V 1A Brida de montaje: 2 Dig E / S 24V 1A Fuente de alimentación: 230VAC (-15% ~ + 10%), 50-60Hz El consumo de energía: Típico 250 vatios Resolución visual (varias opciones disponibles): 1.3 megapíxeles (B & W)</p>



Automation



Sensors



Industrial Computers



Data Acquisition






Test & Measurement Equipment



North America



Central and South America

Modelo	Características
 <p>DUCO-DSCR3</p>	<p>Carga útil: 6 kg (3 kg × 2) Grados de libertad: 16 (ARM 7 × 2 , CABEZA 2 (opcional)) Repetibilidad (GB / T 12642-2001 eqv ISO 9283): ± 0.02mm Rango de movimiento: 600 mm / solo brazo Clasificación del IP: IP 30 Cabina de control: Integrado dentro del robot Temperatura de funcionamiento: 0°C - 45°C Instalación: Instalación de escritorio Fuente de alimentación: 230 VCA 50 ~ 60 HZ Velocidad máxima de TCP: 0.8 m / s Peso: 70kg Interfaz de herramienta: GB / T14468.1-50-4-M6 (ISO 9409-1) El tamaño inferior: 557 * 470 mm</p>
 <p>DUCO-DSCR5</p>	<p>Carga útil: 10 kg (5 kg × 2) Grados de libertad: 20 (ARM 7 × 2 , CABEZA 6 (opcional)) Repetibilidad (GB / T 12642-2001 eqv ISO 9283): ± 0.02mm Rango de movimiento: 800 mm / solo brazo Clasificación del IP: IP 30 Cabina de control: Integrado dentro del robot Temperatura de funcionamiento: 0°C - 45°C Fuente de alimentación: 230 VCA 50 ~ 60 HZ Velocidad máxima de TCP: 1 m / s Peso: 200kg Interfaz de herramienta: GB / T14468.1-50-4-M6 (ISO 9409-1) Instalación: movable</p>
 <p>HSCR5</p>	<p>Tamaño: 1100mmx620mmx800mm Peso Total: 320 kg Trabajando velocidad: Velocidad de agarre: 0-1 m/s Velocidad de movimiento: 0-45 m/min Carga de trabajo: Agarrando carga: 5kg Carga móvil: 80kg Dispositivo de seguridad: parada de emergencia, manual / detección del sensor laser, detección de colisiones Precisión de trabajo: ± 0.5mm Precisión de estacionamiento: ±10mm Dirección de movimiento: Avance / retroceso / giro Navegación: Laser / Magnético Fuente de alimentación: batería de litio 60AhDC, 48V Duración: 5 hrs Modo de carga: Auto cargado / cambio rápido manual</p>



XCR20-1100

Carga útil: 20kg
 Peso corporal: 50kg
 Distancia: 1100 mm
 Repetitividad: ± 0.05 mm
 Grados de libertad: 6
 TCP Max Speed: 1 m/s
 Clasificación de ip: 54
 Temperatura ambiental: 0°C – 45°C
 Instalación: cualquier dirección
 Interfaz de herramienta: GB / T 14468.1-50-4-M6 (eqv ISO 9409-1)
 Tamaño del gabinete de control: 650mmx650mmx230mm
 I/O: Gabinete de control : 14 Dig E / S, 24 V, 0.5 A, Unión final : 2 Dig E / S, 24V, 1ª
 Fuente de alimentación: 230VAC (-15% ~ + 10%), 50-60Hz
 El consumo de energía: Consumo de energía típico 600W



HCR20

Tamaño del vehículo: 1280mmx600mmx700mm
 Peso bruto: 550kg
 Velocidad:
 Velocidad de cobots TCP: 0-1 m/s
 Velocidad de movimiento: 0-1 m/s
 Carga útil:
 Cobots carga útil: 20kg
 Carga útil del vehículo: 100kg
 Dispositivo de seguridad: Botón de emergencia / Detección de colisiones láser / Choque de colisión / otros
 Exactitud de funcionamiento: ± 0.05 mm
 Precisión de estacionamiento: ± 10 mm
 Dirección de movimiento: Adelante / Reversa / Torneado
 Navegación: Natural / Laser / Multi-tipo
 Batería: Batería de Litio, 48VDC
 Duración de carga completa: 5HRS
 Cargando: Cambio manual / automático de la batería, carga automática



Automation



Sensors



**Industrial
Computers**



**Data
Acquisition**



**Test & Measurement
Equipment**




**North
America**



**Central and South
America**



ROBOT COLABORATIVO INDUSTRIAL SCARA

 <p>PF3400</p>	<p>Eje J1 (Z): 400 mm estándar, 750 mm o 1160 mm opciones disponibles Eje J2: +/- 90 grados Eje J3: +/- 167 grados J4 / Eje Theta: +/- 970 grados con servo agarrador, + 110 / -470 con brida de montaje Aceleración máxima: 0.2G con 1 kg de carga útil Velocidad máxima: 500 mm/seg en Z, 1.500 mm / seg en plano horizontal con 1 kg de carga útil Peso: 20 kg para la versión de viaje de 400 mm. Repetibilidad: +/- 50 µm Velocidad máxima: 700 mm/sec Dimensiones: Versión de viaje M: 1,37 m de largo x 0,23 m de profundidad x 0,12 m de alto Versión de viaje de 1.5 M: 1.87 m de largo x 0.23 m de profundidad x 0.12 m de alto Versión de viaje 2 M: 2,37 m de largo x 0,23 m de profundidad x 0,12 m de alto</p>
--	--

PF30-MA-0040X-4	Robot Colaborativo Industrial SCARA de 4 ejes, modelo PreciseFlex 3400 HD. 3.0kg, IP20, 400mm viaje de Z, Alcance de 588 mm (entre J2 - J4), Montaje Adaptor Brida ISO, sin garra.
PF30-MA-0040X-7	Robot Colaborativo Industrial SCARA de 4 ejes, modelo PreciseFlex 3400 HD. 3.0kg, IP20, 750mm viaje de Z, Alcance de 588 mm (entre J2 - J4), Montaje Adaptor Brida ISO, sin garra.
PF30-MA-0040X-12	Robot Colaborativo Industrial SCARA de 4 ejes, modelo PreciseFlex 3400 HD. 3.0kg, IP20, 1160mm viaje de Z, Alcance de 588 mm (entre J2 - J4), Montaje Adaptor Brida ISO, sin garra.
PF0X-MA-00000-10	Riel de eje lineal colaborativo para PF3400 (1 Metro)
PF0X-MA-00000-15	Riel de eje lineal colaborativo para PF3400 (1.5 Metros)
PF0X-MA-00000-20	Riel de eje lineal colaborativo para PF3400 (2 Metros)

ROBOT CARTESIANO PP100



PP100

Eje x: 500 mm estándar, opción de 1090 mm disponible en versión XYZ

Eje Y: 350 mm estándar

Eje Z:

260 mm estándar en versión XYZ

229 mm estándar en la versión XZ

Eje theta: +/- 270 grados

Aceleración máxima: 1.0G con carga útil de 500 gm

Velocidad máxima: 1,500 mm / seg en X / Y

Potencia requerida: Rango de entrada: 90 a 264 VCA, monofásico, 50-60 Hz, 365 vatios máximo

Peso: 20 kg para la versión de viaje de 635 mm, 32 kg para la versión de viaje de 1270 mm

PP00-MA-00120-S	Robot cartesiano PP100 XZ (685 mm X, 229 mm Z), sin eje O (theta) ni pinzas, 3 kg
PP0S-MA-00130-S	Robot cartesiano PP100 XZ (685 mm X, 229 mm Z), con eje O (theta) y pinzas, 2 kg
PP00-MA-00120-L	Robot cartesiano PP100 XZ (1270 mm X, 229 mm Z), sin eje O (theta) ni pinzas, 3 kg
PP0S-MA-00130-L	Robot cartesiano PP100 XZ (1270 mm X, 229 mm Z), con eje O (theta) y servo pinzas, 2 kg
PP00-MA-00131-S	Robot cartesiano PP100 XYZ (500 mm X, 350 m Y, 229 mm Z), sin eje O (theta) ni pinzas, 3 kg
PP0S-MA-00140-S	Robot cartesiano PP100 XYZ (500 mm X, 350 mm Y, 229 mm Z), con eje O (theta) y servo pinzas, 2 kg
PP00-MA-00131-L	Robot cartesiano PP100 XYZ (1085 mm X, 350 mm Y, 229 mm Z), sin eje O (theta) ni pinzas, 3 kg
PP0S-MA-00140-L	Robot cartesiano PP100 XYZ (1085 mm X, 350 mm Y, 229 mm Z), con eje O (theta) y servo pinzas, 2 kg

ROBOT COLABORATIVO 6 EJES



PAVP6

Eje J1: +/- 160°

Eje J2: +/- 120 grados

Eje J3: +/- 160 + 19 grados

Eje J4: +/- 160 grados

Eje J5: +/- 120 grados

Eje J6: +/- 360 grados

Repetibilidad: 20 micras en el centro de la brida de la herramienta

Comunicaciones generales: Canal RS-232, puerto Ethernet 100 Mbps

Interfaz del operador: La interfaz del operador basada en la web admite el control local o remoto a través del navegador conectado al servidor web incorporado

Peso: 17 kg típicos



Automation



Sensors



Industrial
Computers



Data
Acquisition



Test & Measurement
Equipment



North
America



Central and South
America





PAVS6

Eje J1: +/- 170 grados
Eje J2: +135/-100grados
Eje J3: +166/-119 d grados
Eje J4: +/- 190 grados
Eje J5: +/- 120 grados
Eje J6: +/- 360 grados
Repetibilidad: 30 micras en el centro de la brida de la herramienta
Comunicaciones generales: Canal RS-232, puerto Ethernet 100 Mbps
Interfaz del operador: La interfaz del operador basada en la web admite el control local o remoto a través del navegador conectado al servidor web incorporado
Peso: 36 kg típicos

VP06-MP-PAVP6	PAVP6 - Robot colaborativo de seis ejes, serie VP, IP30, alcance de 432mm, 2 kg, sin pinzas
VS06-MP-PAVS6-6	Robot colaborativo de seis ejes, IP40, alcance de 653 mm, 5 kg, frenos (J2, J3, J4), cable de 4 metros, sin pinzas
VS06-MP-PAVS6-8	Robot colaborativo de seis ejes, IP40, alcance de 854 mm, 5 kg, frenos (J2, J3, J4), cable de 4 metros, sin pinzas



 RG2-GRIPPER	Datos técnicos	Min	Típico	Max	Unidades
	Carrera total (ajustable)	0	-	110	mm
	Resolución de la posición del dedo	-	0,1	-	mm
	Exactitud de repetición	-	0,1	0,2	mm
	Retroceso	0,2	0,4	0,6	mm
	Fuerza de agarre (ajustable)	3	-	40	N
	Fuerza de agarre de precisión	± 0,05	± 1	± 2	N
	Tensión de funcionamiento*	10	24	26	V DC
	El consumo de energía	1,9	-	14,4	W
	Corriente máxima	25	-	600	Ma
	Temperatura ambiente de funcionamiento	5	-	50	°C
	Temperatura de almacenamiento	0	-	60	°C
	Peso del Producto	-	0.65	-	KG
 RG6-GRIPPER	Datos técnicos	Min	Típico	Max	Unidades
	Carrera total (ajustable)	0	-	160	mm
	Resolución de la posición del dedo	-	0,15	-	mm
	Exactitud de repetición	-	0,15	0,3	mm
	Retroceso	0,4	0,7	0,1	mm
	Fuerza de agarre (ajustable)	25	-	120	N
	Fuerza de agarre de precisión	± 2	± 5	± 10	N
	Tensión de funcionamiento*	10	24	26	V DC
	El consumo de energía	1,9	-	14,4	W
	Corriente máxima	25	-	600	Ma
	Temperatura ambiente de funcionamiento	5	-	50	°C
	Temperatura de almacenamiento	0	-	60	°C
	Peso del Producto	-	1	-	KG



Automation



Sensors



Industrial
Computers



Data
Acquisition



Test & Measurement
Equipment



North
America



Central and South
America

PINZAS COLABORATIVAS RG2 Y RG6 GRIPPER



11001	Pinza colaborativa RG2. Carga útil: 2kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 3~40N. Carrera total (res: 1mm): 110mm. Peso del producto: 650g. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (3~40N) y ancho (0~110mm)
11001D	Pinza colaborativa RG2 (Demo). Carga útil: 2kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 3~40N. Carrera total (res: 1mm): 110mm. Peso del producto: 650g. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (3~40N) y ancho (0~110mm)
11001U	Pinza colaborativa RG2 para Universidades. Carga útil: 2kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 3~40N. Carrera total (res: 1mm): 110mm. Peso: 650g. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (3~40N) y ancho (0~110mm)
11600	Pinza colaborativa RG6. Carga útil: 6kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 25~120N. Carrera total (res: 1mm): 160mm. Peso del producto: 1000g. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (25~120N) y ancho (0~160mm)
11600D	Pinza colaborativa RG6 (Demo). Carga útil: 6kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 25~120N. Carrera total (res: 1mm): 160mm. Peso del producto 1000g. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (25~120N) y ancho (0~160mm)
11600U	Pinza colaborativa RG6 para Universidades. Carga útil: 6kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 25~120N. Carrera total (res: 1mm): 160mm. Peso 1000g. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (25~120N) y ancho (0~160mm)

PINZAS COLABORATIVAS DOBLE RG2 GRIPPER



21001	Pinza colaborativa doble RG2. Carga útil: 2kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 3~40N. Carrera total (res: 1mm): 110mm. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (3~40N) y ancho (0~110mm)
21001D	Pinza colaborativa doble RG2 (Demo). Carga útil: 2kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 3~40N. Carrera total (res: 1mm): 110mm. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (3~40N) y ancho (0~110mm)
21001U	Pinza colaborativa doble RG2 para Universidades. Carga útil: 2kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 3~40N. Carrera total (res: 1mm): 110mm. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (3~40N) y ancho (0~110mm)

PINZAS COLABORATIVAS DOBLE RG6 GRIPPER



21600	Pinza colaborativa doble RG6. Carga útil: 6kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 25~120N. Carrera total (res: 1mm): 160mm. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (25~120N) y ancho (0~160mm)
21600D	Pinza colaborativa doble RG6 (Demo). Carga útil: 6kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 25~120N. Carrera total (res: 1mm): 160mm. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (25~120N) y ancho (0~160mm)
21600U	Pinza colaborativa doble RG6 para Universidades. Carga útil: 6kg. Fuerza de agarre (res: 1N): 25~120N. Carrera total (res: 1mm): 160mm. Tiempo de carrera (0~110/40~20): 950ms/200ms. Detección de fuerza de realimentación (25~120N) y ancho (0~160mm)



Automation



Sensors



Industrial
Computers



Data
Acquisition



Test & Measurement
Equipment



North
America




Central and South
America

Soporte para RG2 doble



- 11020
- 11620

Pinza colaborativa RG2 FT

 <p>RG2-FT</p>	Datos técnicos	Min	Típico	Max	Unidades
	Carrera total (ajustable)	0	-	100	MM
	Resolución de la posición del dedo	-	0,1	-	MM
	Fuerza de agarre (ajustable)	3	-	40	N
	contragolpe de marcha atrás	0,2	0,4	0,6	MM
	Temperatura ambiente de funcionamiento	5	-	50	°C
	Peso del Producto	-	0.77	-	KG
	El consumo de energía	6.5	-	22	W
	Rango de detección	0	-	100	MM
	Precisión	-	2	-	MM
	No linealidad *	-	12	-	%

11002: Pinza colaborativa RG2 FT. Carrera total: 0~98mm. Resolución de la posición del dedo: 0.1mm. Fuerza de agarre (ajustable) 3~40N. Sensor de fuerza: 20N Fxy; 40N Fz; 0.7Nm Txy; 0.5Nm Tz. Resolución del sensor de proximidad: 2mm



GECKO-GRIPPER

Material de la pieza	Acero pulido	Acrílico	Vidrio	Hoja de metal
Maximum payload (x2 safety factor)	4.1kg	4.1kg	3.3kg	3.1kg
Carga útil máxima con limpieza	1.6kg	1.6kg	1.3kg	1.3kg
Se requiere precarga para una adherencia máxima	125 N			
Tiempo de desapego	500ms			
¿Tiene parte en la pérdida de potencia?	Si			
Intervalo de cambio	50,000 a 100,000 ciclos			
Sistema de limpieza autónomo.	Piezoeléctrico			
Tiempo de ejecución mínimo para la limpieza	1 segundo			
Intervalo de limpieza autónomo y% de recuperación.	15 sec: 3% / 2 min: 5% / 15 min: 15% (max)			
Sistema de limpieza robótica	Rodillo de silicona			
Intervalo de limpieza robótica y% de recuperación.	Variable / 100%			



HEX-H

Tipo de sensor	Sensor de fuerza / par de 6 ejes			
Dimensiones (Altura x Diámetro)	37.5 x 70 mm			
Peso (con placas adaptadoras incorporadas)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacidad nominal (N.C)	200N	200N	20 Nm	13 Nm
Deformación de un solo eje a N.C (típico)	± 0.6 mm	± 0.25 mm	± 2 °	± 3.5 °
Sobrecarga de un solo eje	500%	400%	300%	300%
Señal de ruido 2 (típico)	0.1N	0.2N	0.006Nm	0.002Nm
Resolución libre de ruido (típica)	0.5N	1N	0.036 Nm	0.008Nm
No linealidad a gran escala	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Histéresis (medida en el eje Fz, típico)	<2%	< 2%	< 2%	< 2%
Diafonía (típico)	< 5%	< 5%	< 5%	< 5%
Rango de temperatura de trabajo	0 C° / +55 °C			
Requisitos de energía	Rango de entrada DC 7-24V / 0.8 W			
Tornillos de montaje	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (para el soporte del cable) ISO14581			



HEX-E

Tipo de sensor	Sensor de fuerza / par de 6 ejes			
Dimensiones (Altura x Diámetro)	37.5 x 70 mm			
Peso (con placas adaptadoras incorporadas)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacidad nominal (N.C)	200N	200N	10 Nm	6.5 Nm
Deformación de un solo eje a N.C (típico)	± 1.7 mm	±0.3 mm	±2.5 °	±5 °
Sobrecarga de un solo eje	500%	400%	300%	300%
Señal de ruido 2 (típico)	0.035N	0.15N	0.002Nm	0.001Nm
Resolución libre de ruido (típica)	0.2N	0.8N	0.010 Nm	0.002Nm
No linealidad a gran escala	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Histéresis (medida en el eje Fz, típico)	<2%	< 2%	< 2%	< 2%
Diafonía (típico)	< 5%	< 5%	< 5%	< 5%
Rango de temperatura de trabajo	0 C° / +55 °C			
Requisitos de energía	Rango de entrada DC 7-24V / 0.8 W			
Tornillos de montaje	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (para el soporte del cable) ISO14581			



Automation



Sensors



Industrial
Computers



Data
Acquisition



Test & Measurement
Equipment




North
America



Central and South
America

SENSOR DE FUERZA OMD

 OMD-30-SE-100N	Tipo de sensor	Sensor de fuerza de 3 ejes		Units
	Dimensiones (H x W x L)	17 x 25 x 25		[mm]
	Peso con cable de 1m (sin)	23 (11)		[g]
		Compresion fz	Fxy	
	Capacidad nominal (N.C.)	100	± 25	[N]
	Deformación típica	3	± 2.5	[mm]
	Sobrecarga de un solo eje	200%	200%	-
	No linealidad a gran escala	2%	2%	-
	Resolución	2.5	2	[mN]
	Deformación de un solo eje en N.C	3	± 2.5	[mm]
	Diafonía (típico)	< 5%	-	-
	Histéresis (medida en el eje Fz, típico)	< 2%	-	-
	Rango de temperatura de trabajo	-40 / +80		[°C]
	Requisitos de energía	0.24		[w]
 OMD-20-SE-40N	Tipo de sensor	Sensor de fuerza de 3 ejes		Units
	Dimensiones (H x W x L)	17 x 25 x 25		[mm]
	Peso con cable de 1m (sin)	23 (11)		[g]
		Compresion fz	Fxy	
	Capacidad nominal (N.C.)	100	± 25	[N]
	Deformación típica	3	± 2.5	[mm]
	Sobrecarga de un solo eje	200%	200%	-
	No linealidad a gran escala	2%	2%	-
	Resolución	2.5	2	[mN]
	Deformación de un solo eje en N.C	3	± 2.5	[mm]
	Diafonía (típico)	< 5%	-	-
	Histéresis (medida en el eje Fz, típico)	< 2%	-	-
	Rango de temperatura de trabajo	-40 / +80		[°C]
	Requisitos de energía	0.24		[w]
 OMD-10-SE-10N	Tipo de sensor	Sensor de fuerza de 3 ejes		Units
	Dimensiones (H x W x L)	10 x 11 x 15		[mm]
	Peso con cable de 1m (sin)	11.7 (1.5)		[g]
		Compresion fz	Fxy	
	Capacidad nominal (N.C.)	10	± 2.5	[N]
	Deformación típica	1.1	± 1	[mm]
	Sobrecarga de un solo eje	300%	300%	-
	No linealidad a gran escala	2%	5%	-
	Resolución	2.5	± 2.5	[mN]
	Deformación de un solo eje en N.C	0.8	± 1	[mm]
	Diafonía (típico)	< 5%	-	-
	Histéresis (medida en el eje Fz, típico)	< 2%	-	-
	Rango de temperatura de trabajo	-40 / +80		[°C]
	Requisitos de energía	0.24		[w]

 <p>OMD-20-FE-200N</p>	Tipo de sensor	Sensor de fuerza de 3 ejes		Units		
	Dimensiones (H x W x L)	10 x 11 x 15		[mm]		
	Peso con cable de 1m (sin)	11.7 (1.5)		[g]		
		Compresion fz	Fz Tension	Fxy		
	Capacidad nominal (N.C.)	200	100	± 20	[N]	
	Deformación típica	1.2	1	± 1.5	[mm]	
	Sobrecarga de un solo eje	200%	200%	200 %	-	
	No linealidad a gran escala	2%	2%	2 %	-	
	Resolución	12.5	12.5	2.1	[mN]	
	Deformación de un solo eje en N.C	1.2	1	± 1.5	[mm]	
	Diafonía (típico)	< 5%		-	-	
	Histéresis (medida en el eje Fz, típico)	< 2%		-	-	
Rango de temperatura de trabajo	-40 / +80				[°C]	
Requisitos de energía	0.24				[w]	

- **13008:** Sensor de fuerza OMD-10-SE-10N. Medicion de fuerza multieje: XYZ. A prueba de polvo y agua (IP65). Capacidad nominal: 10N Compresion Fz; 2.5N Fxy. Dimensiones (HxWxL) 10x11x5mm. Peso con cable de 1m 11.7g; sin cable: 1.5g. Interfaces: USB, CAN, UART
- **13009:** Sensor de fuerza OMD-20-SE-40N. Medicion de fuerza multieje: XYZ. A prueba de polvo y agua (IP65). Capacidad nominal: 40N Compresion Fz; 10N Fxy. Dimensiones (HxWxL) 17x25x25mm. Peso con cable de 1m 23g; sin cable: 11g. Interfaces: USB, CAN, UART
- **13010:** Sensor de fuerza OMD-30-SE-100N. Medicion de fuerza multieje: XYZ. A prueba de polvo y agua (IP65). Capacidad nominal: 100N Compresion Fz; 25N Fxy. Dimensiones (HxWxL) 17x25x25mm. Peso con cable de 1m 23g; sin cable: 11g. Interfaces: USB, CAN, UART

	Datos técnicos	Min	Típico	Max	Unidades
	Vacío	5%	-	80%	[Vacuum]
		-0.05	-	-0.810	[Bar]
		1.5	-	24	[inHg]
	Flujo de aire	0	-	12	[NI/min]
	Fuente de alimentación	20.4	24	18.8	[Volts]
	Consumo actual*	50	60	1500	[mA]
	Temperatura de funcionamiento	0	-	50	[°C]
		32	-	122	[°F]
	Distancia	32	-	358	[mm]
		1.26	-	14.09	[in]
	Brazos ajustables	0	-	270	[°]
	Sosteniendo los brazos de torsión	-	6	-	[Nm]
	Carga útil	0	-	10	[kg]
		0	-	22	[lb]
	Ventosas	1	-	16	[pcs.]
	Tiempo de agarre	-	0.35	-	[s]
	Tiempo de liberación	-	0.20	-	[s]
	Pie-pulgada-pie	-	1.40	-	[s]



Automation



Sensors



Industrial Computers



Data Acquisition



Test & Measurement Equipment



North America



Central and South America



QUICK-CHANGER

Datos técnicos	Min	Típico	Max	Unidades
Fuerza permisible	-	-	400*	[N]
Par de torsión permitido	-	-	50*	[Nm]
Carga útil nominal	-	-	10	[kg]
	-	-	22	[lbs]
Peso (parte robot)	-	0.062	-	[kg]
	-	0.137	-	[lbs]
Peso (herramienta-parte)	-	0.140	-	[kg]
	-	0.308	-	[lbs]
Peso combinado	-	0.202	-	[kg]
	-	0.445	-	[lbs]
Altura combinada	-	24.10	-	[mm]
	-	0.95	-	[in]
Diferencia de ángulo	-	22.5	-	[Deg.]
	-	0.3927	-	[Rad.]
Repetibilidad	-	-	±0.02	[mm]
Cambio de herramienta	-	5.000	-	[cycles]
Operación de robot	10	-	-	[M cycles]
Fuerza permisible	-	-	400*	[N]



Tanto el RG2 como el RG6 están disponibles en una configuración de pinza doble. Esto permite que se instalen dos pinzas en el mismo brazo robótico, aún sin cables adicionales. Las dos pinzas funcionan como pinzas independientes.

La configuración dual permite que el brazo del robot realice tareas más complejas a la vez que aumenta notablemente la productividad, simplemente al poder manejar más objetos a la vez. También permite al usuario adaptar la configuración a la aplicación, en lugar de requerir cambios en la aplicación para acomodar la automatización.