

# Robots collaboratifs Kit capteur de force-couple

**Améliorez la sensibilité des couples et forces de vos robots collaboratifs**

- UR3e, UR5e, UR10e, UR16e, UR cb-series
- Kuka LBR
- Franka Production / Recherche
- et de nombreux autres cobots

Liens vers les vidéo d'applications



## Le SensONE Capteur de force-couple 6 axes pour cobots

- Permet l'interaction homme-machine
- Fournit des données de force, de vision et d'inertie
- Prêt à l'emploi (Plug & Work) pour toutes les plateformes



SensONE



+41 43 883 34 57  
info@botasys.com

Bota Systems AG  
Hagenholzstrasse 85,  
8050 Zurich, Suisse



www.botasys.com

## AVEC ÉLECTRONIQUE INTÉGRÉE

Nos suites logicielles pour **Python, TwinCAT, Matlab, Labview** et **ROS** vous permettent d'accéder à:

- Performances exceptionnelles en matière de dérivation
- Compensation de l'inertie
- Haute sensibilité
- Filtres intégrés
- Calibration de l'offset
- Mesures de l'IMU (Centrale à inertie)
- Mesures de température



## Liste des composants

- 1 SensONE Capteur de force-couple à 6 axes avec interface EtherCAT ou série
- 2 Kit de montage standard - Vis à tête cylindrique à six pans creux - M6 x 12
- 3 Kit de montage standard - Goupille parallèle ISO 8734 - 6 x 10 - S
- 4 Support de câble pour le câble du capteur et un câble auxiliaire de 5 mm
- 5 Vis à tête hexagonale DIN 7991 - M4 x 16
- 6 Câble Cat 5e de 3,0 m avec connecteur M8 soudé

## Composants optionnels

- 7 Adaptateur Intel RealSense pour SensONE
- 8 Vis à tête hexagonale DIN 7991 - M3 x 6
- 9 Adaptateur USB vers série
- 10 Injecteur PoE 802.3af mode A ou B pour EtherCAT
- 11 Kit de montage pour boîtier de contrôle UR (IP67)



Une description détaillée du produit, des vidéos sur son fonctionnement ainsi que sa fiche technique sont disponibles en cliquant sur le code QR suivant pour accéder à notre site Internet