

Basissensoren für Robotergreifer

MAGNETFELDESENSOREN IM VERGLEICH ZU INDUKTIVEN NÄHERUNGSSENSOREN

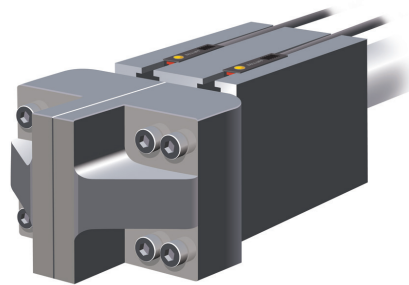
Was ist der Unterschied zwischen Magnetfeldabtastung und induktiver Abtastung für Robotergreifer?

Funktionsweise:

Magnetfeldsensor

Indirektes Verfahren

Überwacht den Mechanismus, der die Backen bewegt und nicht die Backen selbst



Magnetfeldsensoren erfassen Magnete, die innen am Greifermechanismus angebracht sind, um eine offene oder geschlossene Position anzuzeigen.

- direkte Installation in extrudierten Schlitzen auf der Außenseite des Zylinders
- Erfassung extrem kurzer Kolbenhube

Vorteile und Informationen

Kritische Punkte

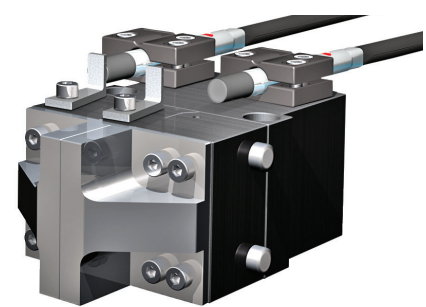
- Installation eines Magneten im Kolben erforderlich
- nichtmagnetische Zylinderwände erforderlich

VS

Induktivem Näherungsschalter

Direktes Verfahren

Überwacht die Backen, indem Zielobjekte, die sich direkt auf den Backen befinden, erfasst werden



Näherungssensoren erfassen Streifen auf sich bewegendem Greiferbackenmechanismus, um eine vollständig offene oder geschlossene Position anzuzeigen.

- beliebiger Werkstoff für Zylinder möglich
- keine Magnete erforderlich

- mehr Installationsplatz erforderlich
- längere Einstellzeit erforderlich
- mehr Variablen zu berücksichtigen