

6 - AXES CAPTEURS FORCE-COUPLE

AVEC ÉLECTRONIQUE INTÉGRÉE

Nos suites logicielles pour **Matlab**, **ROS**, **Labview**, **TwinCAT** et **Python** 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



Fx 400 N
Fy 400 N
Fz 500 N
Mx 5 Nm
My 5 Nm
Mz 8 Nm



Medusa

Fx 500 N
Fy 500 N
Fz 1200 N
Mx 15 Nm
My 15 Nm
Mz 12 Nm



Rokubi



Fx 50 N **Mx** 1.0 Nm
Fy 50 N **My** 1.0 Nm
Fz 50 N **Mz** 1.0 Nm

MiniONE



Fx 50 N **Mx** 1.0 Nm
Fy 50 N **My** 1.0 Nm
Fz 50 N **Mz** 1.0 Nm

MiniONE Pro

Fx 500 N
Fy 500 N
Fz 1200 N
Mx 15 Nm
My 15 Nm
Mz 12 Nm



SensONE

Fx 1800 N
Fy 1800 N
Fz 4000 N
Mx 60 Nm
My 60 Nm
Mz 60 Nm



LaxONE

Fx 4000 N
Fy 4000 N
Fz 8000 N
Mx 180 Nm
My 180 Nm
Mz 180 Nm



MegaONE



+41 43 883 34 57
info@botasys.com

Bota Systems AG
Hagenholzstrasse 85,
8050 Zurich, Suisse



www.botasys.com

SPÉCIFICATIONS



Fx, Fy, Fz Mx, My, Mz	Unité	MiniONE	MiniONE Pro	Medusa	Rokubi	SensONE	LaxONE	MegaONE
Gamme	N Nm	50, 50, 50, 1, 1, 1	50, 50, 50, 1, 1, 1	400, 400, 500 5, 5, 8	500, 500, 1200 15, 15, 12	500, 500, 1200 15, 15, 12	1800, 1800, 4000 60, 60, 60	4000, 4000, 8000 180, 180, 180
Résolution (bruit de crête à crête à 100 Hz)	N Nm	0.12, 0.15, 0,072, 0.0018, 0.0018, 0.0009	0.035, 0.035, 0.021, 0.0004, 0.0004, 0.0003	0.1, 0.1, 0.05 0.002, 0.002, 0.0006	0.2, 0.2, 0.15 0.004, 0.004, 0.00016	0.2, 0.2, 0.15 0.004, 0.004, 0.002	0.4, 0.4, 0.3 0.012, 0.012, 0.004	0.75, 0.75, 0.55 0.03, 0.03, 0.01
Surcharge	N Nm	100, 100, 100, 2, 2, 2	100, 100, 100, 2, 2, 2	1000, 1000, 2000 12, 12, 15	2500, 2500, 4000 35, 35, 40	2500, 2500, 4500 35, 35, 40	7200, 7200, 12800 160, 160, 200	20000, 20000, 26000 320, 320, 600
Uncertainty	%Gam me	< 2% (tous axes)	< 2% (tous axes)	< 2% (tous axes)	< 2% (tous axes)	< 2% (tous axes)	< 2% (tous axes)	< 2% (tous axes)
Taille (DxL)	mm	30 x 22.2	48 x 26.2	48 x 32	48 x 32	70 x 35	83 x 44.5	120 x 59
Poids	g	30	57	110	120	220	473	1395
				En série		EtherCAT		
Communication				USB, RS422		CANopen sur EtherCAT		
Fréquence d'échantillonnage maximale				800 Hz		1000 Hz		
IMU				--		6 DoF IMU		
Accélération				--		±2g, 4g, 8g, 16g		
Gyroscope				--		±250°/sec, ±500°/sec, ±1000°/sec, ±2000°/sec		
Alimentation électrique				5 V, 1.0 W		9 - 60 V, 1.5W		



Pour plus d'informations sur nos capteurs, veuillez consulter les fiches techniques des produits en ligne sur notre site Internet



www.botasys.com