

Tool Center Point VEE-TCP



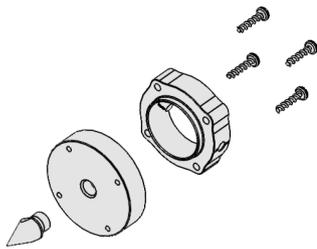
Adecuado para aplicaciones específicas de ramo



Aplicación

- Determinación de la posición de la herramienta de un robot industrial mediante un punto de centrado de fijación directa mediante brida

Tool Center Point VEE-TCP



Diseño

- Punto de centrado con interfaz estándar para módulos de brida VEE-QCM o módulos de vacío VEE-QCMV

Diseño del sistema Tool Center Point VEE-TCP

Productos destacados

- Determinación sencilla y rápida de la posición de la herramienta con la ayuda del punto de centrado
- La conexión de bayoneta permite un cambio rápido y sin herramientas del punto de centrado

Presentación del producto multimedia

Medio

How-to-Video 03

Enlace

<https://vimeo.com/147437579>
<https://vimeo.com/146367400>

