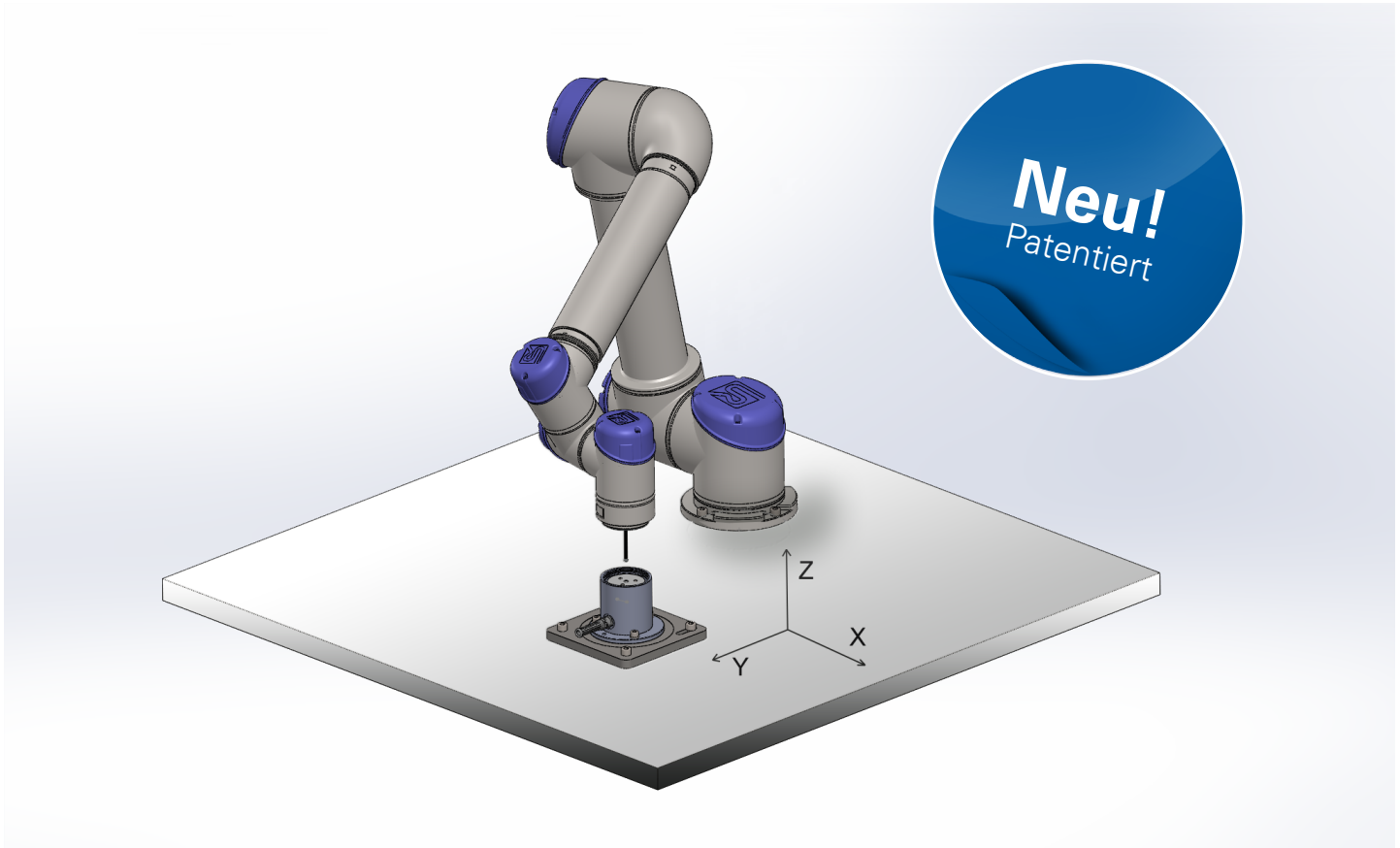


# Prototyp: Tool-Center-Point-Messeinheit



## Einfache und schnelle Systemergänzung für bestehende Roboterapplikationen

- Messeinheit zur Überprüfung der Roboterkalibrierung / Positioniergenauigkeit
- TCP – Vermessung 6 Freiheitsgrade (6D)
- Auflösung 0,01 mm
- Wiederholgenauigkeit ~0,05 mm
- Unabhängig von Hersteller und Modell
- Anbindung über Standard-USB-Interface
- Geringe Investitionskosten

*\*vorläufige Angaben*

