



FICHA TÉCNICA

HEX-E/H QC

V1.0

1 Ficha técnica

HEX-E QC

Propiedades generales	Sensor de fuerza/par de 6 ejes				Unidad
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
Capacidad nominal (C. N.)	200	200	10	6,5	[N] [Nm]
Deformación de eje único en C. N. (típica)	±1,7 ±0,067	±0,3 ±0,011	±2,5 ±2,5	±5 ±5	[mm] [°] [in] [°]
Sobrecarga de eje único	500	500	500	500	[%]
Señal de ruido* (típica)	0,035	0,15	0,002	0,001	[N] [Nm]
Resolución sin ruido (típica)	0,2	0,8	0,01	0,002	[N] [Nm]
No linealidad a gran escala	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Histéresis (medida en eje Fz, típica)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Diafonía (típica)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
Clasificación IP	67				
Dimensiones (alto x ancho x largo)	50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66				[mm] [in]
Peso (con placas adaptadoras integradas)	0,347 0,76				[kg] [lb]

* La señal de ruido se define como la desviación estándar (1σ) de una señal sin carga de un segundo típica.

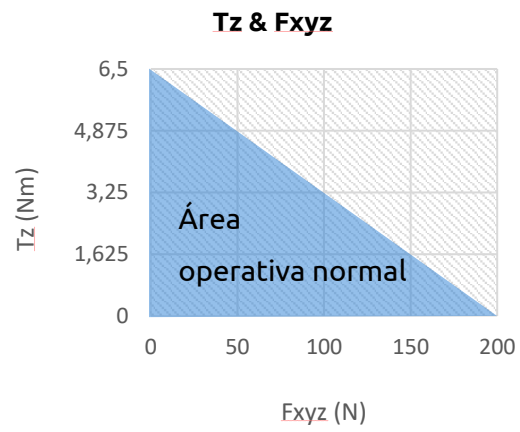
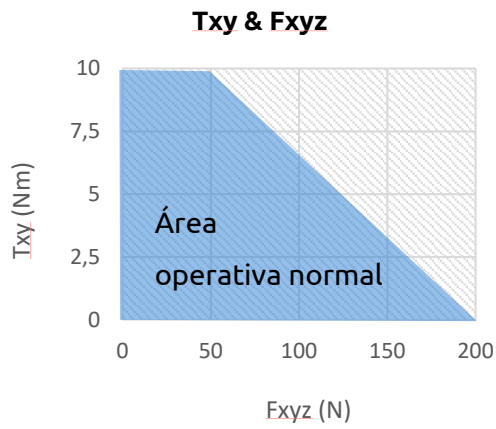
Condiciones de funcionamiento	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Fuente de alimentación	7	-	24	[V]
Consumo de energía	-	-	0,8	[W]
Temperatura de funcionamiento	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Humedad relativa (sin condensación)	0	-	95	[%]
MTBF calculado (vida útil)	30 000	-	-	[Horas]

Carga compleja

Durante la carga de un solo eje, el sensor puede ponerse en funcionamiento hasta alcanzar su capacidad nominal. Si se supera la capacidad nominal, la lectura será imprecisa e inválida.

Durante la carga compleja (cuando se carga más de un eje) se reducen las capacidades nominales. Los siguientes diagramas muestran las situaciones de carga compleja.

El sensor no puede ponerse en funcionamiento fuera del Área operativa normal.



HEX-H QC

Propiedades generales	Sensor de fuerza/par de 6 ejes				Unidad
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
Capacidad nominal (C. N.)	200	200	20	13	[N] [Nm]
Deformación de eje único en C. N. (típica)	±0,6 ±0,023	±0,25 ±0,009	±2 ±2	±3,5 ±3,5	[mm] [°] [in] [°]
Sobrecarga de eje único	500	400	300	300	[%]
Señal de ruido* (típica)	0,1	0,2	0,006	0,002	[N] [Nm]
Resolución sin ruido (típica)	0,5	1	0,036	0,008	[N] [Nm]
No linealidad a gran escala	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Histéresis (medida en eje Fz, típica)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Diafonía (típica)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
Clasificación IP	67				
Dimensiones (alto x ancho x largo)	50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66				[mm] [in]
Peso (con placas adaptadoras integradas)	0,35 0,77				[kg] [lb]

* La señal de ruido se define como la desviación estándar (1σ) de una señal sin carga de un segundo típica.

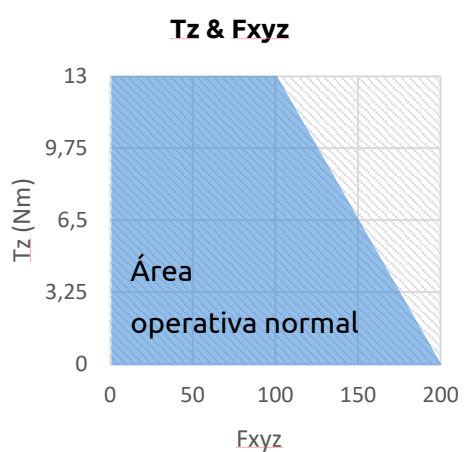
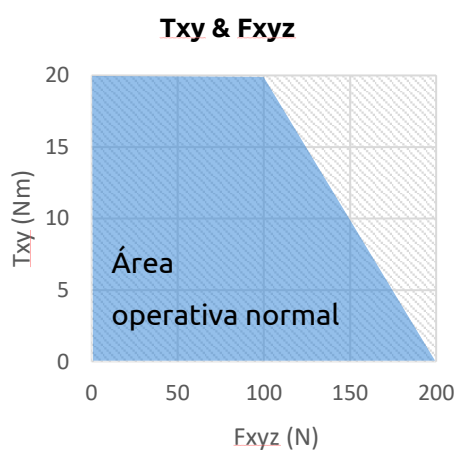
Condiciones de funcionamiento	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Fuente de alimentación	7	-	24	[V]
Consumo de energía	-	-	0,8	[W]
Temperatura de funcionamiento	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Humedad relativa (sin condensación)	0	-	95	[%]
MTBF calculado (vida útil)	30 000	-	-	[Horas]

Carga compleja

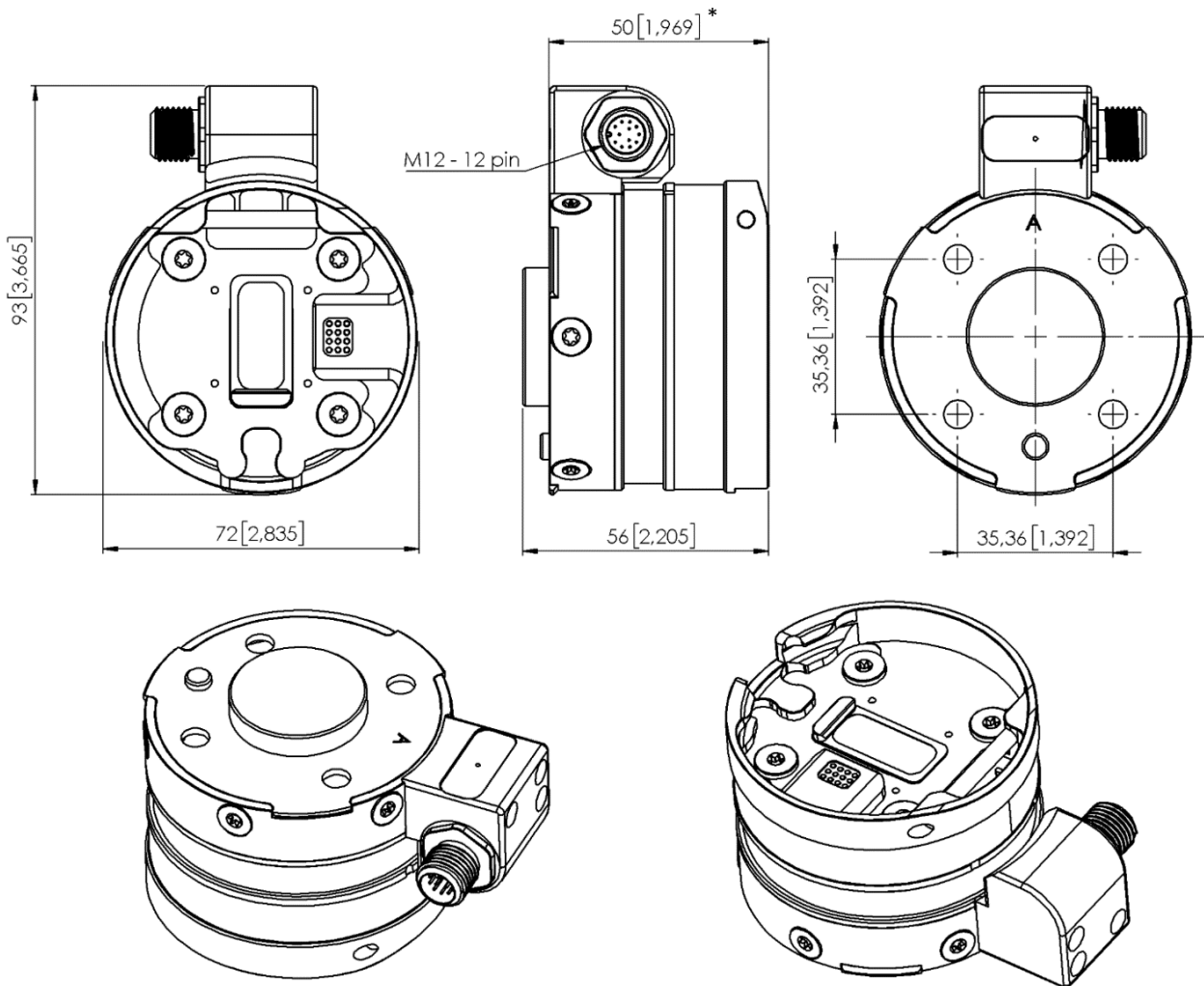
Durante la carga de un solo eje, el sensor puede ponerse en funcionamiento hasta alcanzar su capacidad nominal. Si se supera la capacidad nominal, la lectura será imprecisa e inválida.

Durante la carga compleja (cuando se carga más de un eje) se reducen las capacidades nominales. Los siguientes diagramas muestran las situaciones de carga compleja.

El sensor no puede ponerse en funcionamiento fuera del Área operativa normal.



HEX-E/H QC



* Distancia desde la interfaz de borde del robot a la herramienta de OnRobot
 Todas las dimensiones se muestran en mm y [pulgadas].