



데이터 시트

HEX-E/H QC

V1.0

1 데이터 시트

HEX-E QC

일반 속성	6 축 포스/토크 센서				단위
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
규격 용량 (N.C.)	200	200	10	6.5	[N] [Nm]
N.C 에서 단일축 변형(일반)	± 1.7 ± 0.067	± 0.3 ± 0.011	± 2.5 ± 2.5	± 5 ± 5	[mm] [°] [inch] [°]
단일축 과부하	500	500	500	500	[%]
신호 잡음* (일반)	0.035	0.15	0.002	0.001	[N] [Nm]
잡음 제거 (일반)	0.2	0.8	0.01	0.002	[N] [Nm]
최대 비선형성	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
이력(Fz 축에서 측정, 일반)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
혼선(일반)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
IP 등급	67				
규격 (H x W x L)	50 x 71 x 93 1.97 x 2.79 x 3.66				[mm] [inch]
중량(내장 어댑터 플레이트)	0.347 0.76				[kg] [lb]

*신호 잡음은 일반 1 초 무부하 신호의 표준 편차(1 σ)로 정의되었습니다.

작동 환경	최소	일반	최대	단위
전력 공급	7	-	24	[V]
소비 전력	-	-	0.8	[W]
작동 온도	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
상대 습도(비응축)	0	-	95	[%]
예상 MTBF(작동 수명)	30.000	-	-	[Hours]

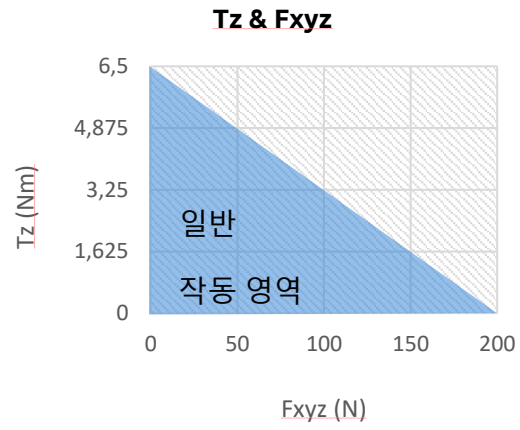
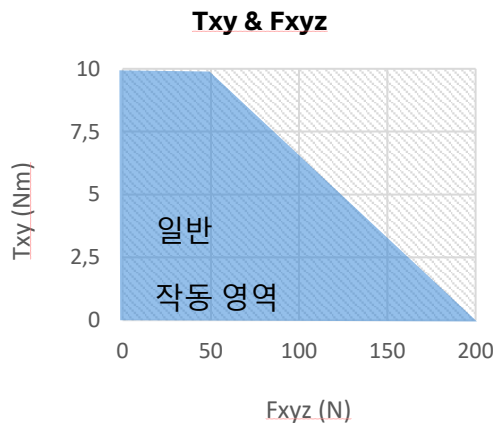
복합 부하

단일축 부하 동안 센서는 규격 용량까지 작동할 수 있습니다. 규격 용량을 넘는 측정값은 정확하지 않고 유효하지 않은 값입니다.

복합 부하 동안(부하가 한 축 이상에 걸릴 시), 규격 용량은 감소합니다. 다음의 도표에는 복합 부하에 대한 대처 계획이 나타나 있습니다.

데이터 시트

센서는 일반 작동 영역 외에서 작동하지 않을 수 있습니다.



HEX-H QC

일반 속성	6 축 포스/토크 센서				단위
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
규격 용량 (N.C.)	200	200	20	13	[N] [Nm]
N.C 에서 단일축 변형(일반)	± 0.6 ± 0.023	± 0.25 ± 0.009	± 2 ± 2	± 3.5 ± 3.5	[mm] [°] [inch] [°]
단일축 과부하	500	400	300	300	[%]
신호 잡음* (일반)	0.1	0.2	0.006	0.002	[N] [Nm]
잡음 제거 (일반)	0.5	1	0.036	0.008	[N] [Nm]
최대 비선형성	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
이력(Fz 축에서 측정, 일반)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
혼선(일반)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
IP 등급	67				
규격 (H x W x L)	50 x 71 x 93 1.97 x 2.79 x 3.66				[mm] [inch]
중량(내장 어댑터 플레이트)	0.35 0.77				[kg] [lb]

*신호 잡음은 일반 1 초 무부하 신호의 표준 편차(1 σ)로 정의되었습니다.

작동 환경	최소	일반	최대	단위
전력 공급	7	-	24	[V]
소비 전력	-	-	0.8	[W]
작동 온도	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
상대 습도(비응축)	0	-	95	[%]
예상 MTBF(작동 수명)	30.000	-	-	[Hours]

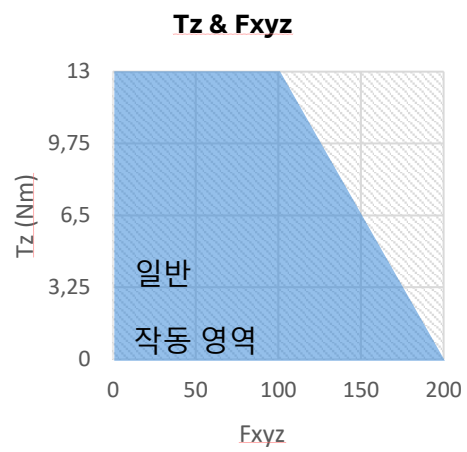
복합 부하

단일축 부하 동안 센서는 규격 용량까지 작동할 수 있습니다. 규격 용량을 넘는 측정값은 정확하지 않고 유효하지 않은 값입니다.

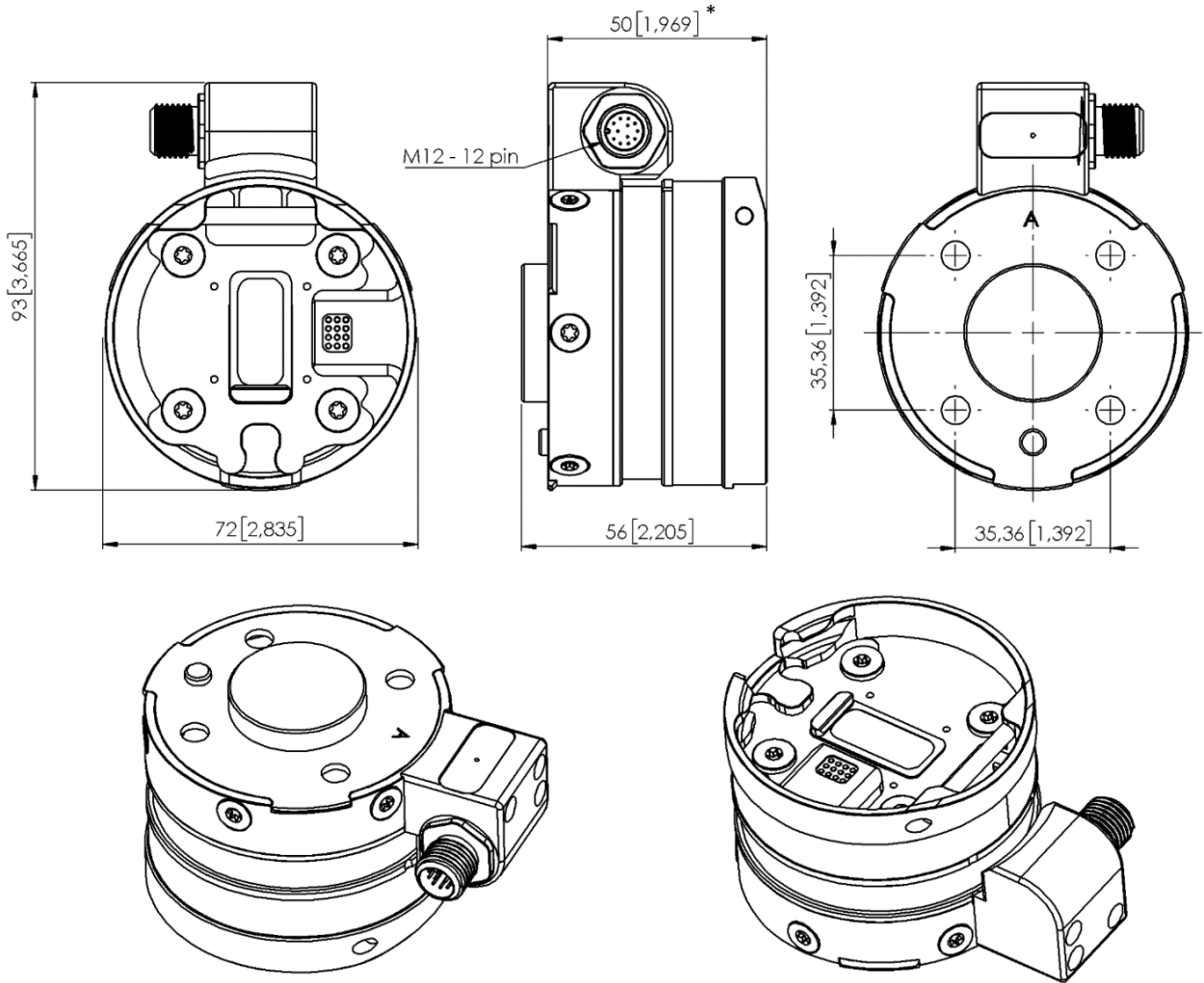
복합 부하 동안(부하가 한 축 이상에 걸릴 시), 규격 용량은 감소합니다. 다음의 도표에는 복합 부하에 대한 대처 계획이 나타나 있습니다.

데이터 시트

센서는 일반 작동 영역 외에서 작동하지 않을 수 있습니다.



HEX-E/H QC



* 로봇 플랜지 인터페이스에서 OnRobot 도구까지의 거리
모든 치수는 mm 및 [inch] 단위입니다.