



# FICHA DE DADOS

HEX-E/H QC

V1.0

# 1 Ficha de dados

## HEX-E QC

Propriedades gerais	Sensor de força/torque de 6 eixos				Unidade
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
Capacidade nominal (C.N.)	200	200	10	6,5	[N] [Nm]
Deformação de um eixo à C.N. (normal)	±1,7 ±0,067	±0,3 ±0,011	±2,5 ±2,5	±5 ±5	[mm] [°] [polegadas] [°]
Sobrecarga de um eixo	500	500	500	500	[%]
Ruído do sinal* (normal)	0,035	0,15	0,002	0,001	[N] [Nm]
Resolução sem ruído (normal)	0,2	0,8	0,01	0,002	[N] [Nm]
Não linearidade total	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Histerese (medida no eixo Fz, normal)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Interferência (normal)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
Classificação IP	67				
Dimensões (A x L x C)	50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66				[mm] [polegadas]
Peso (com placas adaptadoras integradas)	0,347 0,76				[kg] [lb]

\* O ruído do sinal é definido como o desvio padrão ( $1 \sigma$ ) de um sinal sem carga de um segundo normal.

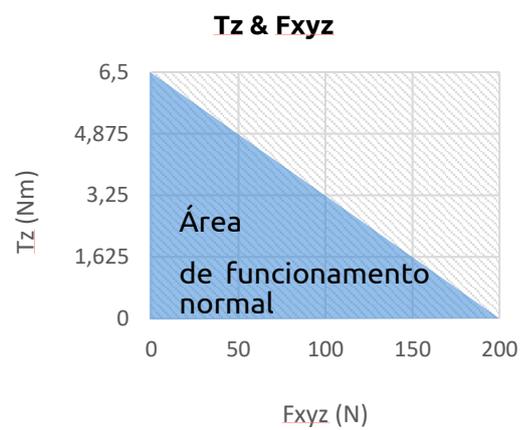
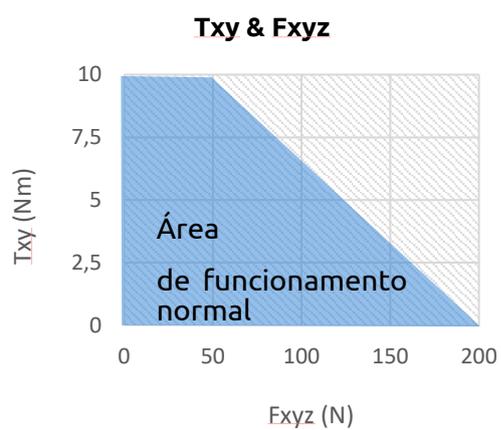
Condições de funcionamento	Mínimo	Normal	Máximo	Unidade
Fonte de alimentação	7	-	24	[V]
Consumo de energia	-	-	0,8	[W]
Temperatura de funcionamento	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Humidade relativa (sem condensação)	0	-	95	[%]
MTBF calculado (vida útil)	30 000	-	-	[Horas]

### Carregamento complexo

Durante o carregamento de um eixo, o sensor pode ser utilizado até à respetiva capacidade nominal. Acima da capacidade nominal, a leitura é inexata e inválida.

Durante o carregamento complexo (quando é carregado mais do que um eixo), as capacidades nominais são reduzidas. Os diagramas seguintes mostram os cenários de carregamento complexo.

O sensor não pode ser utilizado fora da área de funcionamento normal.



**HEX-H QC**

Propriedades gerais	Sensor de força/torque de 6 eixos				Unidade
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
Capacidade nominal (C.N.)	200	200	20	13	[N] [Nm]
Deformação de um eixo à C.N. (normal)	±0,6 ±0,023	±0,25 ±0,009	±2 ±2	±3,5 ±3,5	[mm] [°] [polegadas] [°]
Sobrecarga de um eixo	500	400	300	300	[%]
Ruído do sinal* (normal)	0,1	0,2	0,006	0,002	[N] [Nm]
Resolução sem ruído (normal)	0,5	1	0,036	0,008	[N] [Nm]
Não linearidade total	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Histerese (medida no eixo Fz, normal)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Interferência (normal)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
Classificação IP	67				
Dimensões (A x L x C)	50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66				[mm] [polegadas]
Peso (com placas adaptadoras integradas)	0,35 0,77				[kg] [lb]

\* O ruído do sinal é definido como o desvio padrão ( $1 \sigma$ ) de um sinal sem carga de um segundo normal.

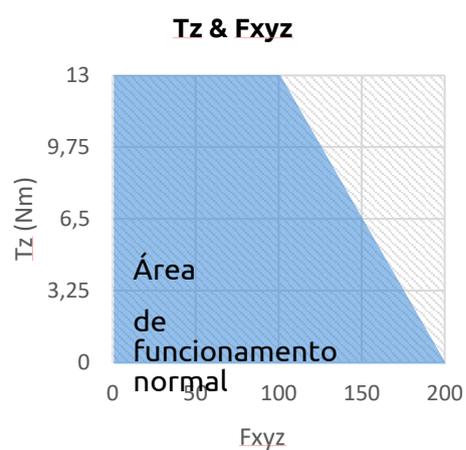
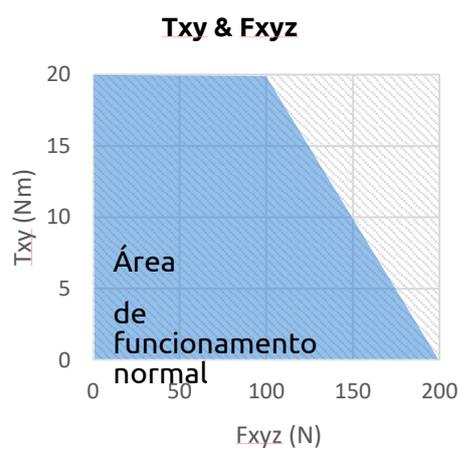
Condições de funcionamento	Mínimo	Normal	Máximo	Unidade
Fonte de alimentação	7	-	24	[V]
Consumo de energia	-	-	0,8	[W]
Temperatura de funcionamento	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Humidade relativa (sem condensação)	0	-	95	[%]
MTBF calculado (vida útil)	30 000	-	-	[Horas]

**Carregamento complexo**

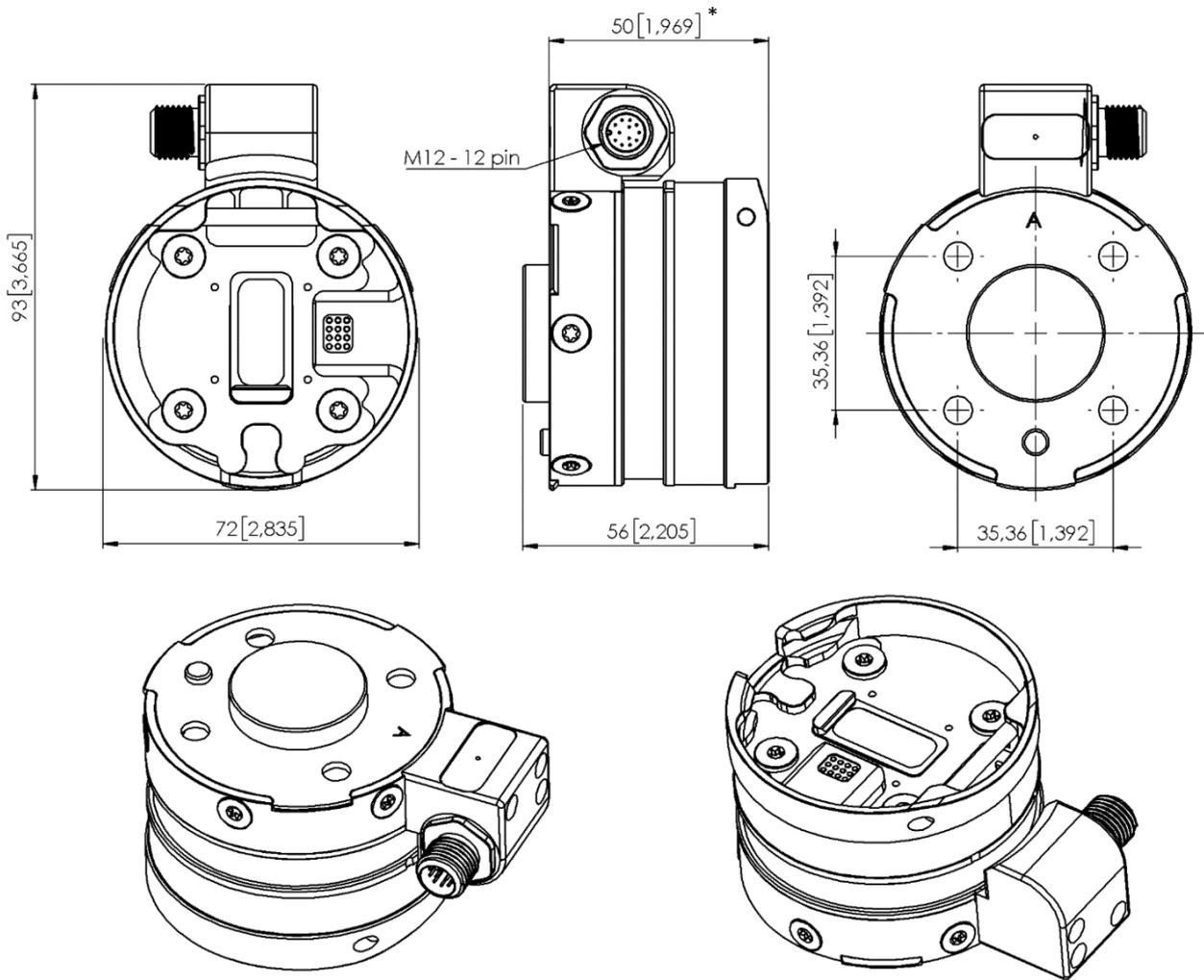
Durante o carregamento de um eixo, o sensor pode ser utilizado até à respetiva capacidade nominal. Acima da capacidade nominal, a leitura é inexata e inválida.

Durante o carregamento complexo (quando é carregado mais do que um eixo), as capacidades nominais são reduzidas. Os diagramas seguintes mostram os cenários de carregamento complexo.

O sensor não pode ser utilizado fora da área de funcionamento normal.



**HEX-E/H QC**



\* Distância da interface de flange do robô à ferramenta OnRobot  
 Todas as dimensões estão em mm e [polegadas].