



BẢNG DỮ LIỆU

HEX-E/H QC

V1.0

1 Bảng dữ liệu

HEX-E QC

| Tính chất chung | Cảm biến mô-men xoắn/lực 6 trục | | | | Đơn vị |
|---|------------------------------------|------------------|----------------|------------|------------------------|
| | Fxy | Fz | Txy | Tz | |
| Công suất danh nghĩa (N.C) | 200 | 200 | 10 | 6,5 | [N] [Nm] |
| Biến dạng trục đơn ở N.C (điển hình) | ± 1,7 ± 0,067 | ± 0,3 ± 0,011 | ± 2,5 ± 2,5 | ± 5 ± 5 | [mm] [°] [inch] [°] |
| Quá tải trục đơn | 500 | 500 | 500 | 500 | [%] |
| Nhiều tín hiệu* (điển hình) | 0,035 | 0,15 | 0,002 | 0,001 | [N] [Nm] |
| Độ phân giải không nhiễu (điển hình) | 0,2 | 0,8 | 0,01 | 0,002 | [N] [Nm] |
| Độ phi tuyến tính toàn thang đo | < 2 | < 2 | < 2 | < 2 | [%] |
| Hiện tượng trễ (đo ở trục Fz, điển hình) | < 2 | < 2 | < 2 | < 2 | [%] |
| Độc chéo (cảm biến) | < 5 | < 5 | < 5 | < 5 | [%] |
| Phân loại IP | 67 | | | | |
| Kích thước (Cao x Rộng x Dài) | 50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66 | | | | [mm] [inch] |
| Khối lượng (có tấm bộ phận chuyển đổi tích hợp) | 0,347 0,76 | | | | [kg] [lb] |

* Nhiễu tín hiệu được định nghĩa là độ lệch chuẩn (1 σ) của tín hiệu không tải một giây điển hình.

| Điều kiện vận hành | Nhỏ nhất | Điển hình | Lớn nhất | Đơn vị |
|--|----------|-----------|-----------|--------------|
| Nguồn điện | 7 | - | 24 | [V] |
| Tiêu thụ điện | - | - | 0,8 | [W] |
| Nhiệt độ vận hành | 0 32 | - - | 55 131 | [°C] [°F] |
| Độ ẩm tương đối (không ngưng tụ) | 0 | - | 95 | [%] |
| MTBF đã tính toán (tuổi thọ hoạt động) | 30.000 | - | - | [Giờ] |

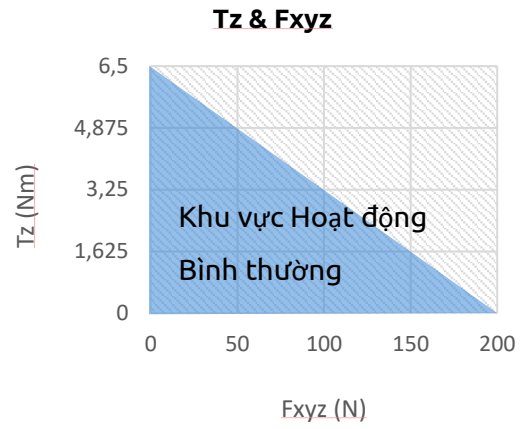
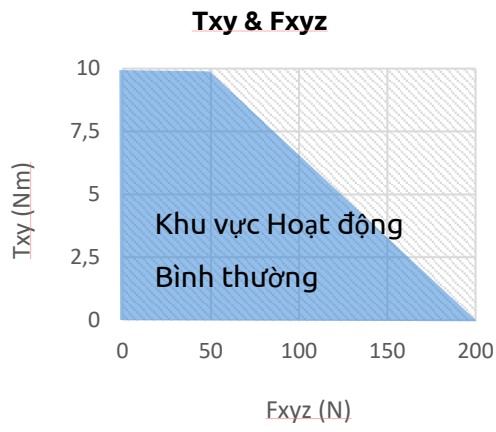
Tải phức tạp

Trong khi tải trục đơn, cảm biến có thể hoạt động đến mức công suất danh nghĩa. Ở trên mức công suất danh nghĩa, số ghi sẽ không chính xác và không hợp lệ.

Trong khi tải phức tạp (khi tải nhiều hơn một trục), công suất danh nghĩa bị giảm. Biểu đồ sau sẽ cho thấy các kịch bản tải phức tạp.

Bảng dữ liệu

Cảm biến không thể hoạt động ngoài Khu vực Hoạt động Bình thường.



HEX-H QC

| Tính chất chung | Cảm biến mô-men xoắn/lực 6 trục | | | | Đơn vị |
|---|------------------------------------|-------------------|------------|----------------|------------------------|
| | Fxy | Fz | Txy | Tz | |
| Công suất danh nghĩa (N.C) | 200 | 200 | 20 | 13 | [N] [Nm] |
| Biến dạng trục đơn ở N.C (điển hình) | ± 0,6 ± 0,023 | ± 0,25 ± 0,009 | ± 2 ± 2 | ± 3,5 ± 3,5 | [mm] [°] [inch] [°] |
| Quá tải trục đơn | 500 | 400 | 300 | 300 | [%] |
| Nhiều tín hiệu* (điển hình) | 0,1 | 0,2 | 0,006 | 0,002 | [N] [Nm] |
| Độ phân giải không nhiễu (điển hình) | 0,5 | 1 | 0,036 | 0,008 | [N] [Nm] |
| Độ phi tuyến tính toàn thang đo | < 2 | < 2 | < 2 | < 2 | [%] |
| Hiện tượng trễ (đo ở trục Fz, điển hình) | < 2 | < 2 | < 2 | < 2 | [%] |
| Độc chéo (cảm biến) | < 5 | < 5 | < 5 | < 5 | [%] |
| Phân loại IP | 67 | | | | |
| Kích thước (Cao x Rộng x Dài) | 50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66 | | | | [mm] [inch] |
| Khối lượng (có tấm bộ phận chuyển đổi tích hợp) | 0,35 0,77 | | | | [kg] [lb] |

* Nhiều tín hiệu được định nghĩa là độ lệch chuẩn (1 σ) của tín hiệu không tải một giây điển hình.

| Điều kiện vận hành | Nhỏ nhất | Điển hình | Lớn nhất | Đơn vị |
|--|----------|-----------|-----------|--------------|
| Nguồn điện | 7 | - | 24 | [V] |
| Tiêu thụ điện | - | - | 0,8 | [W] |
| Nhiệt độ vận hành | 0 32 | - - | 55 131 | [°C] [°F] |
| Độ ẩm tương đối (không ngưng tụ) | 0 | - | 95 | [%] |
| MTBF đã tính toán (tuổi thọ hoạt động) | 30.000 | - | - | [Giờ] |

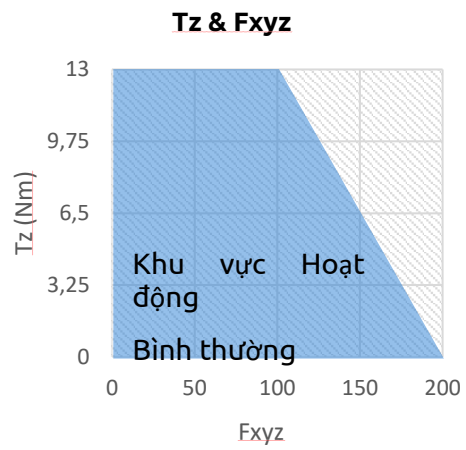
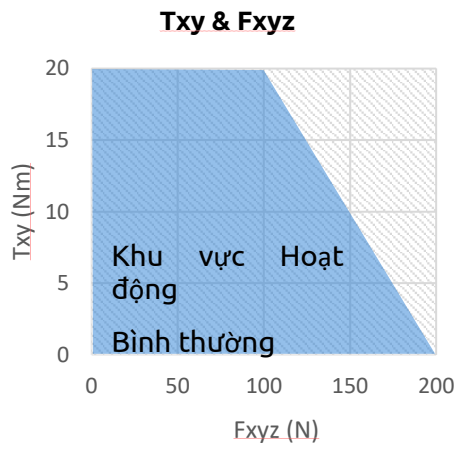
Tải phức tạp

Trong khi tải trục đơn, cảm biến có thể hoạt động đến mức công suất danh nghĩa. Ở trên mức công suất danh nghĩa, số ghi sẽ không chính xác và không hợp lệ.

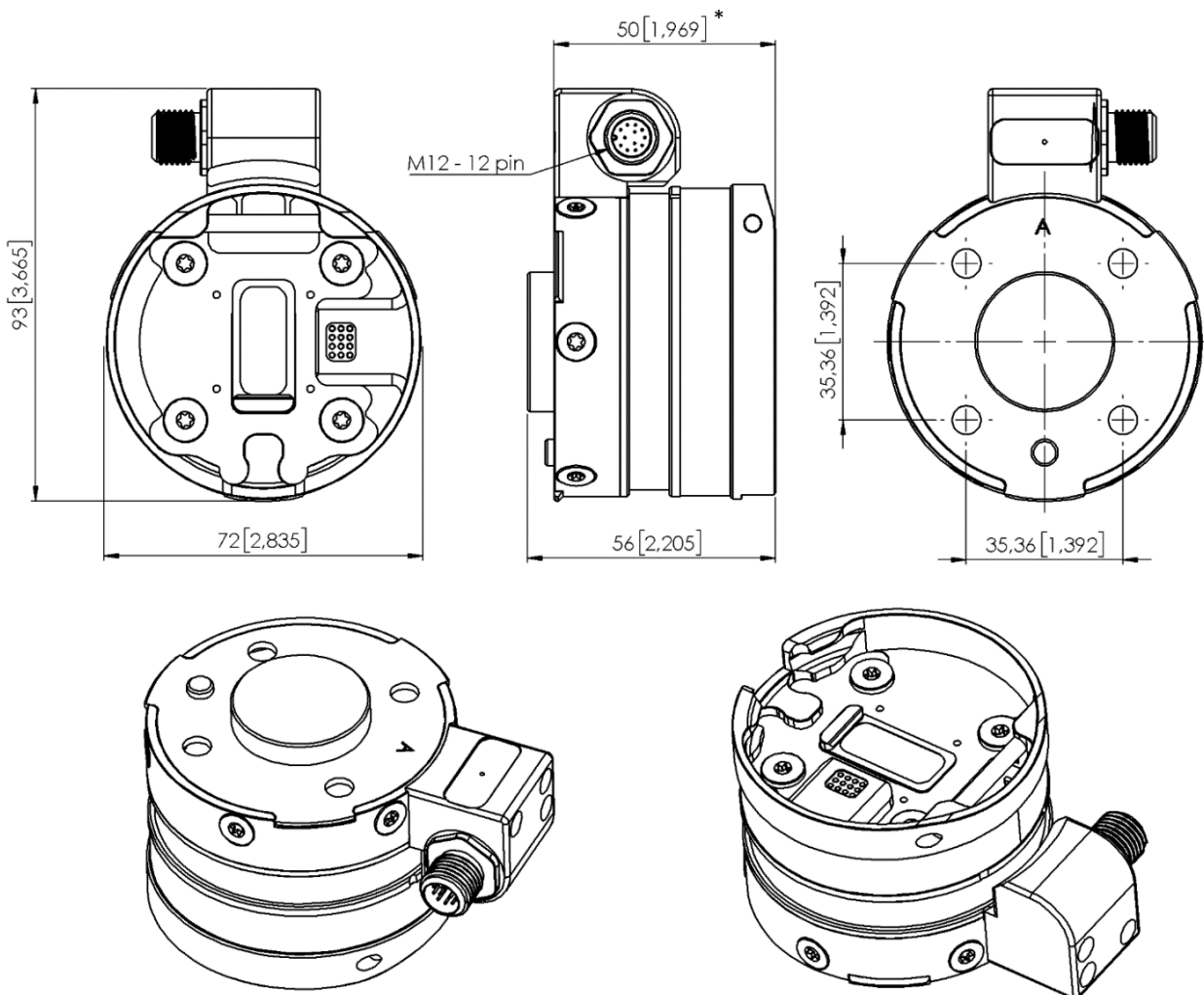
Trong khi tải phức tạp (khi tải nhiều hơn một trục), công suất danh nghĩa bị giảm. Biểu đồ sau sẽ cho thấy các kịch bản tải phức tạp.

Bảng dữ liệu

Cảm biến không thể hoạt động ngoài Khu vực Hoạt động Bình thường.



HEX-E/H QC



* Khoảng cách từ giao diện bề mặt robot đến công cụ OnRobot.

Tất cả kích thước có đơn vị mm và [inch].