

CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES

- ✓ Sin necesidad de conocimientos de programación
- ✓ Funciones como detección del punto central, inserción, guiado manual o grabación del recorrido
- ✓ Detección de presencia precisa
- ✓ Fuerza constante mientras está en movimiento
- ✓ Añade el sentido del tacto a su robot
- ✓ Resistente al polvo y al agua (IP67¹)

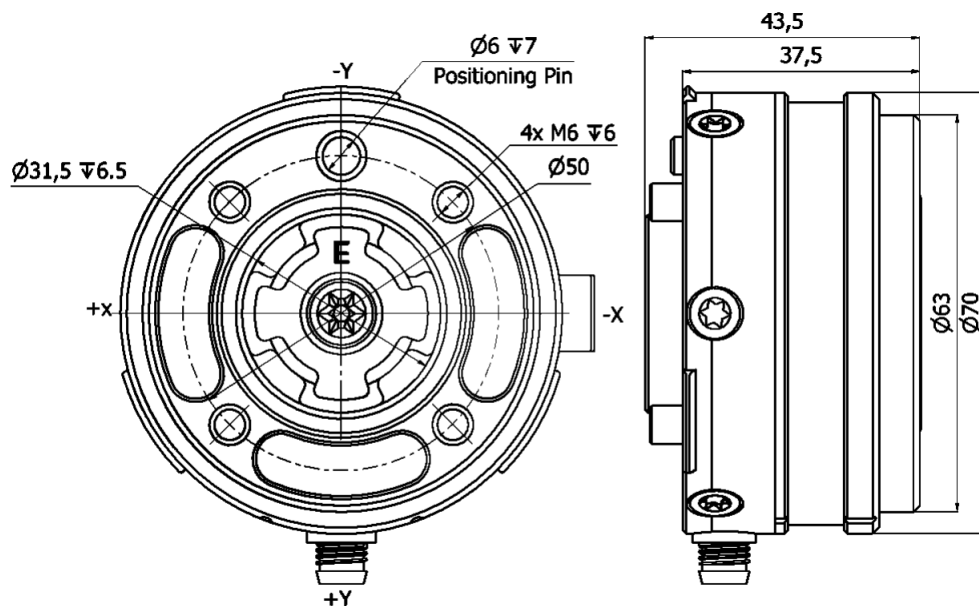


ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Tipo de sensor		Sensor de fuerza/par de 6 ejes			
Dimensiones (altura x diámetro)		37,5 x 70 mm			
Peso (con la placa adaptadora integrada)		245 g			
		Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacidad nominal (CN)		200 N	200 N	20 N·m	13 N·m
Deformación de eje único en CN (típica)		± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3,5 °
Sobrecarga de eje único		500 %	400 %	300 %	300 %
Ruido de señal ² (típico)		0,1 N	0,2 N	0,006 N·m	0,002 N·m
Resolución libre de ruido (típica)		0,5 N	1 N	0,036 N·m	0,008 N·m
No linealidad a escala total		< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Histéresis (medida en el eje Fz, típica)		< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Diafonía (típica)		< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Rango de temperatura de funcionamiento		0 C° / +55 °C			
Requisitos de alimentación		Rango de tensión de entrada DC 7 - 24 V			0,8 W
Tornillos de montaje		5 tornillos M4 X 6 mm 1 tornillo M4 x 12 mm (para el soporte de cables)			ISO 14581

¹Necesita protección cuando funciona en entornos con sustancias corrosivas.
²El ruido de señal se define como la desviación estándar (1 σ) de una señal sin carga típica de un segundo.

DIMENSIONES MÉCANICAS

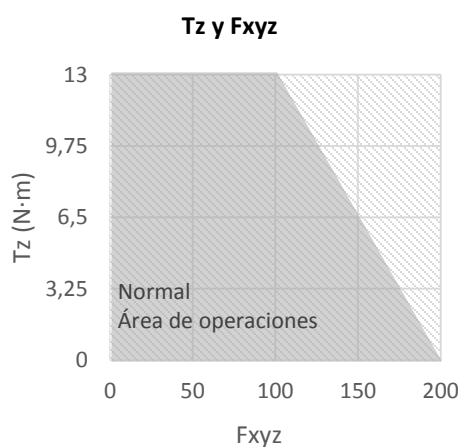
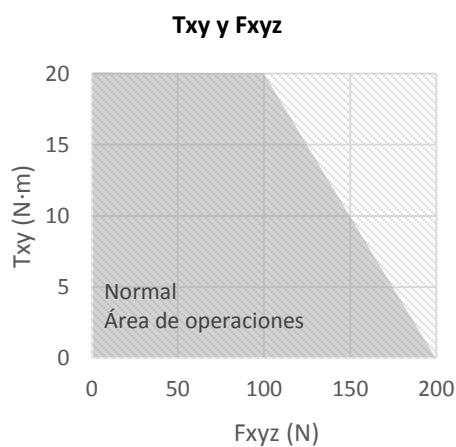


CARGA COMPLEJA

Durante la carga de un único eje, el sensor puede funcionar hasta su capacidad nominal. Por encima de la capacidad nominal, la lectura es imprecisa e inválida.

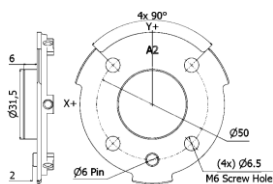
Durante la carga compleja (cuando se carga más de un eje) se reducen las capacidades nominales. En los siguientes diagramas se muestran las posibilidades de cargas complejas.

El sensor no puede utilizarse fuera del área de operaciones normal.

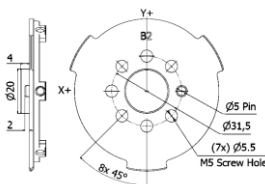


OPCIONES DE ADAPTADOR

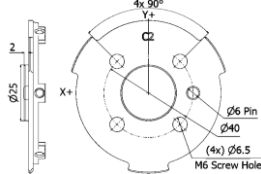
Adaptador «A2»



Adaptador «B2»



Adaptador «C2»



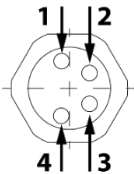
Adaptador «A2»	Adaptador «B2»	Adaptador «C2»
Tornillos de montaje: M6x8 BN20146 (4 unidades)	Tornillos de montaje: M5x8 BN20146 (7 unidades)	Tornillos de montaje: M6x8 BN20146 (4 unidades)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA KR 16 L6
KUKA KR 20-3, KR 20-3 C, KR 20 R1810	KUKA KR10 fivve, KR 10 sixx WP, KR 10 R1420, KR 10 R1420 HP	ABB 140, 1410 *
KUKA KR 8 R2010	KUKA KR 8 R1620, KR 8 R1620 HP	ABB 1600 *
KUKA KR 12 R1810	ABB 120, 1200 *	
KUKA KR 22 R1610		
KUKA LBR iiwa 7 R800, LBR iiwa 14 R820		

*Solo compatibilidad mecánica

TIPOS DE INTERFAZ

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Frecuencia de muestreo máxima 500 Hz			
Sistemas compatibles: Windows, Linux, ROS, UR			

DISPOSICIÓN DE LOS PINES DEL CONECTOR



- 1: V+
- 2: CAN High
- 3: V-
- 4: CAN Low