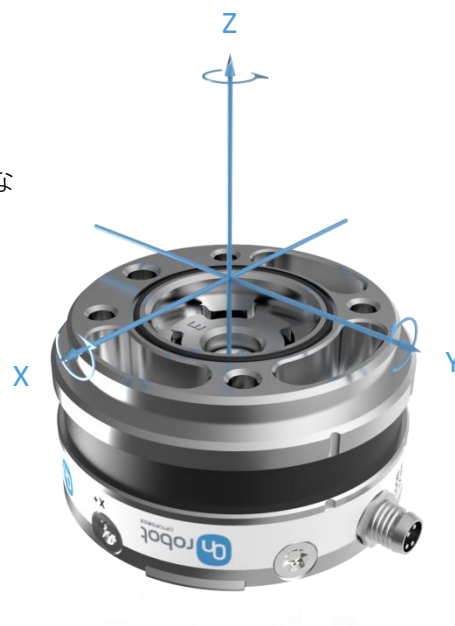


## 主な機能

- ✓ プログラミングスキルが不要
- ✓ 中心点検出、挿入、ハンドガイド、経路記憶などの機能
- ✓ 正確なワーク検知
- ✓ 移動中は一定の力を維持
- ✓ ご使用のロボットに触覚を追加
- ✓ 防塵と防水 (IP67<sup>1</sup>)



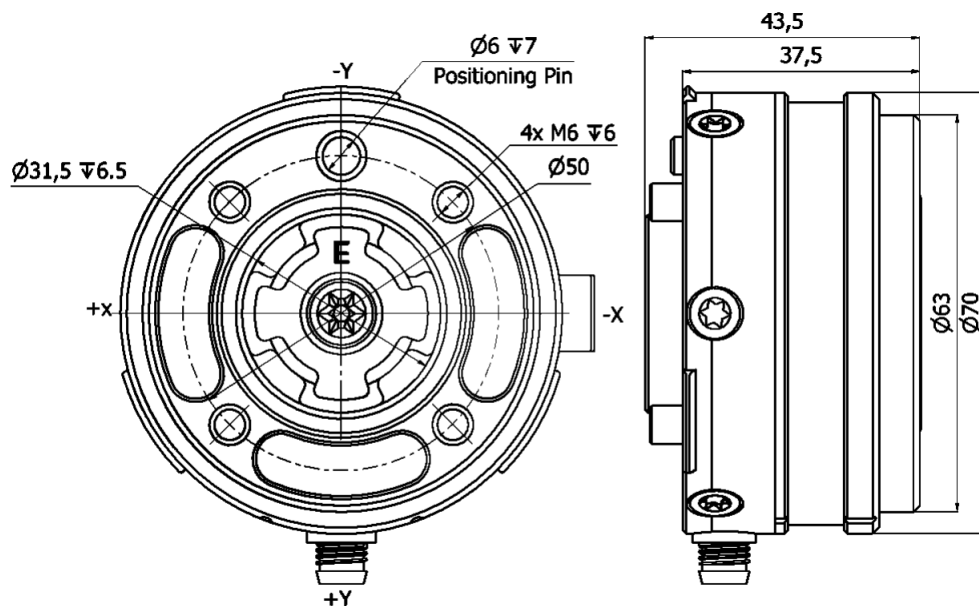
## 技術仕様

センサータイプ		6軸力覚/トルクセンサー			
寸法（高さ x 直径）		37.5 x 70 mm			
重量（内蔵アダプタープレート含む）		245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
呼び容量 (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm	
N.Cでの単軸変形（通常）	± 0.6 mm	± 0.25 mm	± 2	± 3.5	
単軸過重量	500%	400%	300%	300%	
シグナル ノイズ <sup>2</sup> （通常）	0.1 N	0.2 N	0.006 Nm	0.002 Nm	
ノイズフリー分解能（通常）	0.5 N	1 N	0.036 Nm	0.008 Nm	
非直線性の最大測定限界	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%	
ヒステリシス（Fz軸で測定、通常）	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%	
クロストーク（通常）	< 5%	< 5%	< 5%	< 5%	
稼働温度範囲		0 C/+55 ° C			
電力要件		DC入力範囲7〜24V		0.8 W	
取付ネジ		5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm（ケーブルホルダー用）		ISO14581	

<sup>1</sup>腐食性の液体が存在する環境で使用する場合、保護が必要です

<sup>2</sup>シグナルノイズは通常の1秒間の無荷重信号の標準偏差 (1  $\sigma$ ) として定義します。

## 機械的寸法

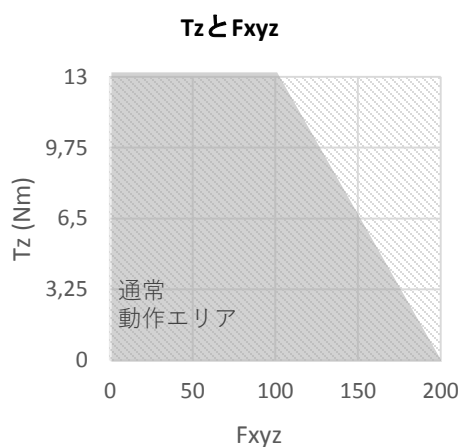
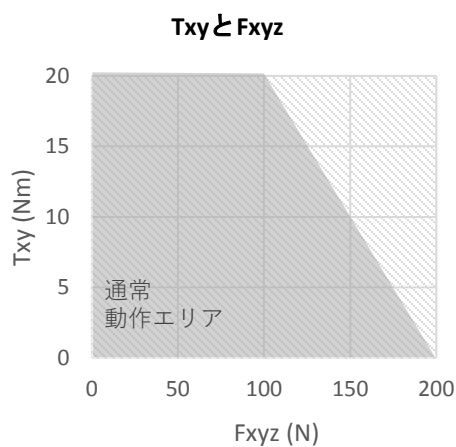


## 複合荷重

単軸荷重がかかる間、センサーは最大で呼び容量まで作動します。呼び容量を超えるとセンサーの値は不正確で、無効となります。

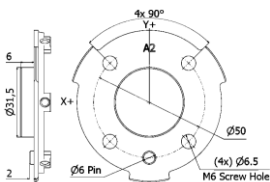
複合荷重がかかる間（複数軸に荷重がかかる状態）、呼び容量は減少します。次の図表は複合荷重がかかる状況を説明しています。

センサーは、通常の動作エリア外では**作動しません**。

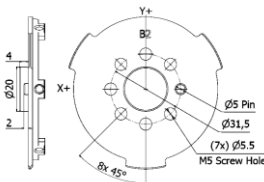


アダプターオプション

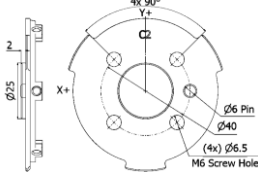
アダプター [A2]



アダプター [B2]



アダプター [C2]



<b>アダプター [A2]</b> 取付ネジ： M6x8 BN20146 (x4)	<b>アダプター [B2]</b> 取付ネジ： M5x8 BN20146 (x7)	<b>アダプター [C2]</b> 取付ネジ： M6x8 BN20146 (x4)
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		

\* 機械互換性のみ

インターフェイスタイプ

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
最大サンプリング周波数500 Hz			
サポートシステム：Windows、Linux、ROS、UR			

コネクターピンアウト

