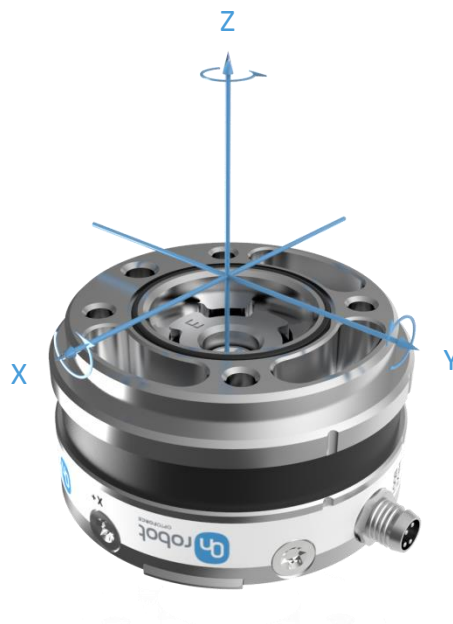


FŐBB JELLEMZŐK

- ✓ Nincs szükség programozási ismeretekre
- ✓ Funkciók: pl. hézagolás, beillesztés, kézi irányítás vagy útrögzítés
- ✓ Precíz jelenlét-érzékelés
- ✓ Állandó erő fenntartása mozgás közben
- ✓ Robot felruházása tapintási érzékkel
- ✓ Por- és vízálló (IP67¹)



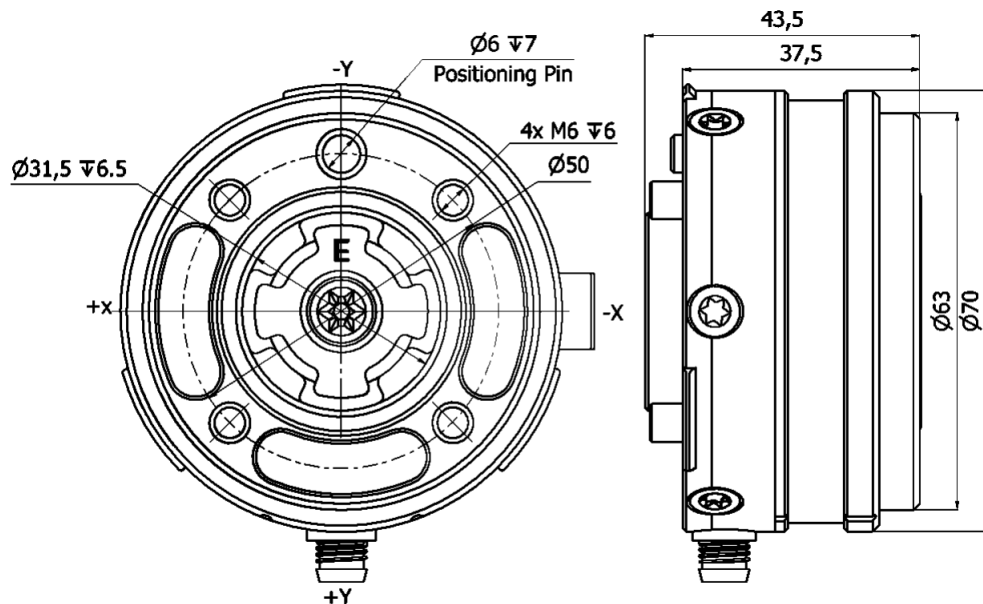
MŰSZAKI ADATOK

Érzékelő típusa	6 tengelyű erő-/nyomatékérzékelő			
Méretek (magasság × átmérő)	37,5 × 70 mm			
Tömeg (a beépített adapterlemezekkel együtt)	245 g			
	F _{xy}	F _z	T _{xy}	T _z
Névleges kapacitás (NC)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm
Az egyes tengelyek deformálódása névleges kapacitáson (jellemző)	± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2°	± 3,5°
Az egyes tengelyek túlterhelése	500%	400%	300%	300%
Jel-zaj ² (jellemző)	0,1 N	0,2 N	0,006 Nm	0,002 Nm
Zajmentes felbontás (jellemző)	0,5 N	1 N	0,036 Nm	0,008 Nm
Teljes körű nemlinearitás	<2%	<2%	<2%	<2%
Hiszterézis (az F _z tengelyen végzett mérés alapján, jellemző)	<2%	<2%	<2%	<2%
Áthallás (jellemző)	<5%	<5%	<5%	<5%
Üzemi hőmérséklet tartománya	0 °C/+55 °C			
Tápellátási követelmény	Bemeneti egyenáram (DC) tartománya 7–24 V		0,8 W	
Rögzítőcsavarok	5 × M4 × 6 mm 1 × M4 × 12 mm (a kábeltartónak)		ISO14581	

¹ Maró hatású folyadékban működtetve védelmet igényel

² A jel-zaj egy tipikus, egy másodperces, terhelés nélküli jel szórása (1 σ).

MECHANIKAI ADATOK

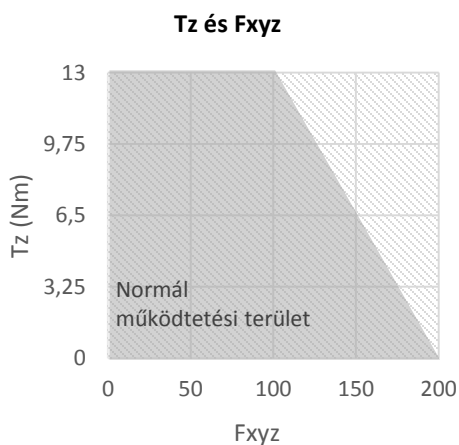
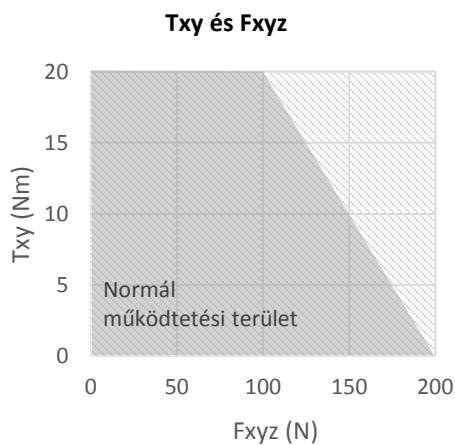


KOMPLEX TERHELÉS

Egyetlen tengely terhelése során az érzékelő a névleges kapacitásig működtethető. Amennyiben működése meghaladja a névleges kapacitást, az értelmezés pontatlan és érvénytelen.

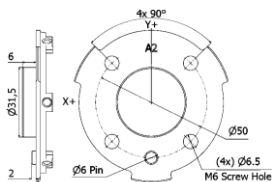
Komplex terhelés alatt (*egynél több tengely terhelése esetén*) a névleges kapacitások lecsökkennek. Az alábbi diagramok a komplex terhelés eshetőségeit szemléltetik.

Az érzékelő a normál működtetési területen kívül **nem alkalmazható**.

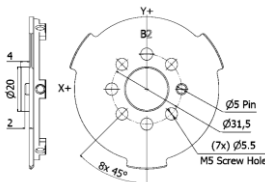


ADAPTERLEHETŐSÉGEK

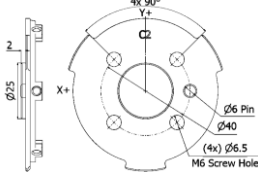
„A2” Adapter



„B2” Adapter



„C2” Adapter



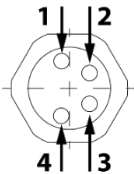
„A2” Adapter Rögzítőcsavarok: M6x8 BN20146 (× 4)	„B2” Adapter Rögzítőcsavarok: M5x8 BN20146 (× 7)	„C2” Adapter Rögzítőcsavarok: M6x8 BN20146 (× 4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA KR 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		

* Kizárólag mechanikai kompatibilitás

FELÜLETEK TÍPUSAI

USB	CAN	Ethernet – TCP/UDP	EtherCAT
Maximális mintavételezési frekvencia 500 Hz			
Támogatott rendszerek Windows; Linux; ROS; UR			

PINOUT A CSATLAKOZÓHOZ



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