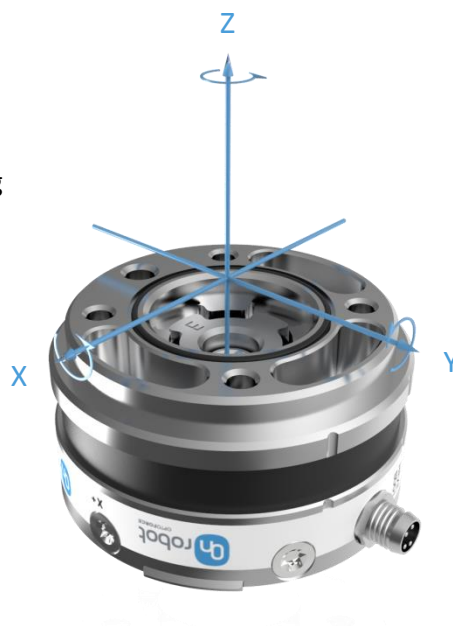


## HUVUDFUNKTIONER

- ✓ Inga programmeringsfärdigheter behövs
- ✓ Funktioner som mittpunkt, infogning, handstyrning och vägregistrering
- ✓ Exakt närvarodetektering
- ✓ Bibehåller konstant kraft vid förflyttning
- ✓ Ger din robot ett känselsinne
- ✓ Tålig mot damm och vatten (IP67<sup>1</sup>)



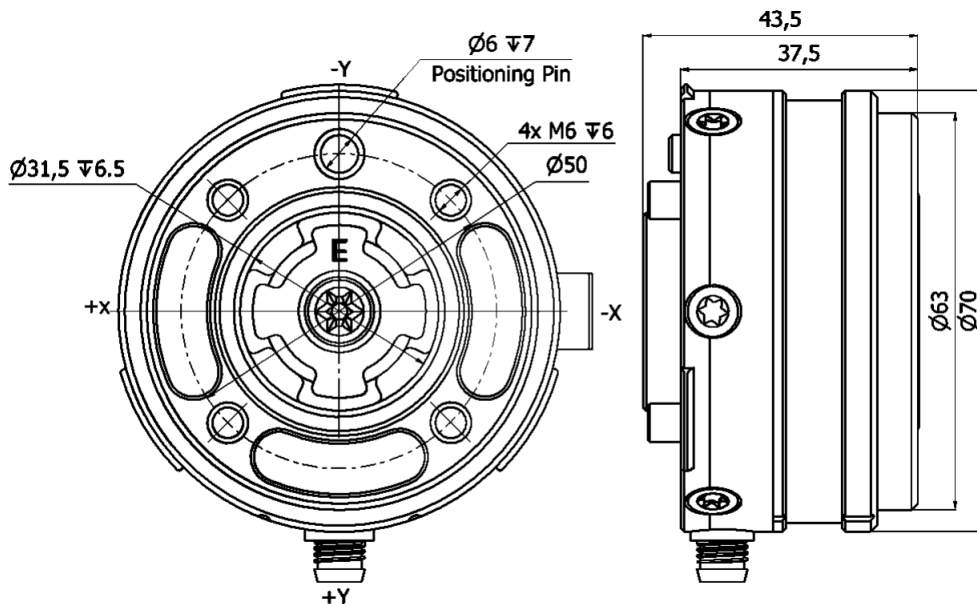
## TEKNISKA SPECIFIKATIONER

Sensortyp	6-axlad kraftsensor/momentgivare			
Mått (höjd x diameter)	37,5 x 70 mm			
Vikt (med inbyggda adapterplattor)	245 g			
	F <sub>xy</sub>	F <sub>z</sub>	T <sub>xy</sub>	T <sub>z</sub>
Nominell kapacitet (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm
Deformation av enskild axel på N.C (typisk)	± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3,5 °
Överlastning på enskild axel	500 %	400 %	300 %	300 %
Signalbrus <sup>2</sup> (typisk)	0,1 N	0,2 N	0,006 Nm	0,002 Nm
Bullerfri upplösning (typisk)	0,5 N	1 N	0,036 Nm	0,008 Nm
Fullskalig olinjäritet	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Hysteres (mätt på F <sub>z</sub> -axeln, typisk)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Överhörning (typisk)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Arbetstemperatur	0 °C / +55 °C			
Strömkrav	Inspänningsområde för DC 7-24 V			0,8 W
Monteringsskruvar	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (för kabelhållaren)			ISO14581

<sup>1</sup> Den behöver skydd i frätande våt driftsmiljö

<sup>2</sup> Signal-brus definieras som standardavvikelsen 1  $\sigma$  vid typisk 1 sekund signal för ingen last.

## MEKANISKA MÅTT

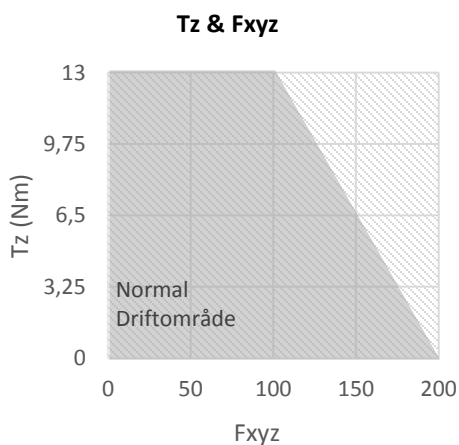
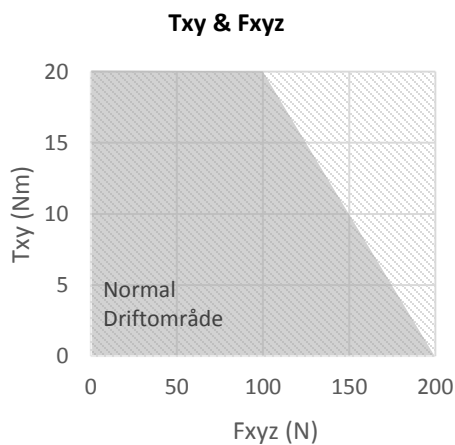


## KOMPLEX LASTNING

Vid lastning av en skild axel, kan sensorn köras upp till sin nominella kapacitet. Om den nominella kapaciteten överskrids är avläsningen felaktig och ogiltig.

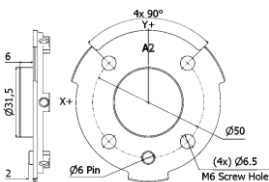
Under komplex lastning (*när mer än en axel lastas*) reduceras de nominella kapaciteterna. Följande diagram visar olika scenarion för komplex lastning.

Sensorn **kan inte köras** utanför det normala driftsområdet.

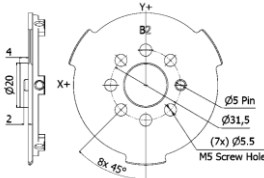


ADAPTERALTERNATIV

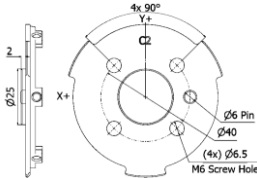
Adapter “A2”



Adapter “B2”



Adapter “C2”



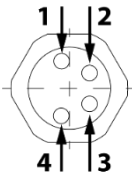
Adapter “A2” Monteringsskruvar: M6x8 BN20146 (x4)	Adapter “B2” Monteringsskruvar: M5x8 BN20146 (x7)	Adapter “C2” Monteringsskruvar: M6x8 BN20146 (x4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA 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		

\* Endast mekanisk kompatibilitet

GRÄNSSNITTSTYPER

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Maximal samplingsfrekvens 500 Hz			
Stödda system Windows; Linux; ROS; UR			

STIFTKONFIGURATION FÖR KONTAKTDON



- 1 : V+
- 2 : CAN Hög
- 3 : V-
- 4 : CAN Låg