

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

- ✓ Навыки программирования не требуются
- ✓ Наличие функций, таких как указание центра, вставка, ручное управление и запись траектории
- ✓ Точное определение наличия
- ✓ Поддержание постоянного усилия захвата при перемещении
- ✓ Робот оснащен функцией контактного восприятия
- ✓ Пыле- и водостойкость (IP67<sup>1</sup>)

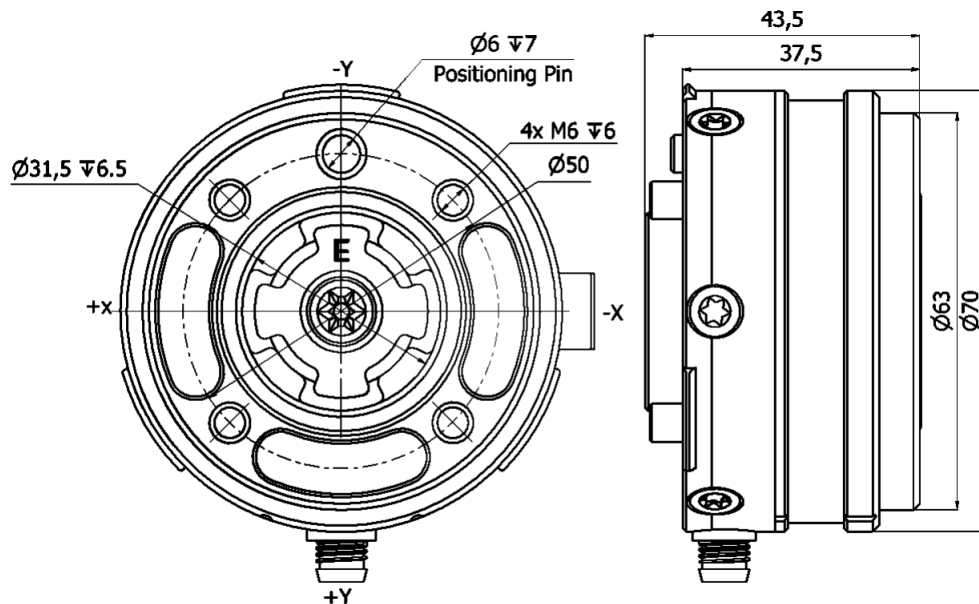


ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Тип датчика	6-канальный датчик крутящего момента / усилия			
Размеры (высота x диаметр)	37,5 x 70 мм			
Высота (со встроенными переходными пластинами)	245 г			
	F <sub>xy</sub>	F <sub>z</sub>	T <sub>xy</sub>	T <sub>z</sub>
Номинальная нагрузка (НН)	200 Н	200 Н	20 Н·м	13 Н·м
Одноосная деформация при НН (типичное значение)	± 0,6 мм	± 0,25 мм	± 2°	± 3,5°
Одноосная перегрузка	500 %	400 %	300 %	300 %
Шум при подаче сигнала <sup>2</sup> (типичное значение)	0,1 Н	0,2 Н	0,006 Н·м	0,002 Н·м
Свободное от шумов разрешение (типичное)	0,5 Н	1 Н	0,036 Н·м	0,008 Н·м
Максимальная нелинейность	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Гистерезис (измеренный на ос Fz, типичное значение)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Перекрестные помехи (типичное значение)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Диапазон рабочей температуры	0 °C / +55 °C			
Требования к питанию	Диапазон входного напряжения пост. тока 7–24 В			0,8 Вт
Крепежные винты	5 x M4 x 6 мм 1 x M4 x 12 мм (для кабельного держателя)			ISO14581

<sup>1</sup> Требуется ношение защитных средств при работе в агрессивных средах  
<sup>2</sup> Шум при подаче сигнала определяется как стандартное отклонение (1 σ) типичного сигнала без нагрузки продолжительностью одна секунда.

## МЕХАНИЧЕСКИЕ РАЗМЕРЫ

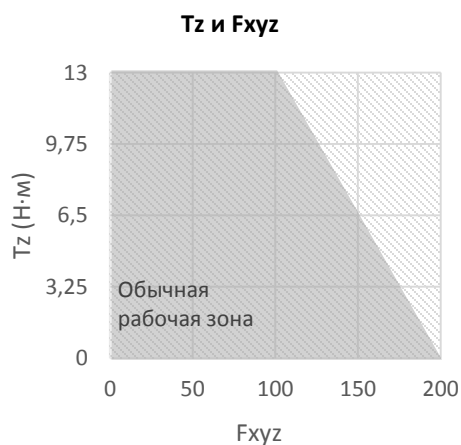


## КОМПЛЕКСНОЕ НАГРУЖЕНИЕ

При одноосном нагружении датчик может работать до достижения своей номинальной мощности. При превышении номинальной мощности показание становится неточным и недействительным.

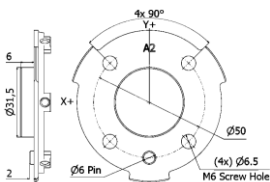
При комплексном нагружении (когда нагружение происходит по более чем одной оси) значения номинальной мощности снижаются. На следующих диаграммах показаны сценарии комплексного нагружения.

Датчик **не может работать** за пределами обычной рабочей зоны.

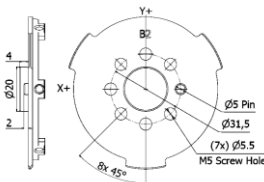


ВАРИАНТЫ АДАПТЕРОВ

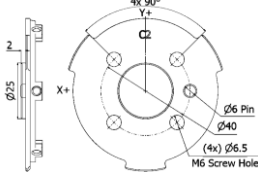
Адаптер «A2»



Адаптер «B2»



Адаптер «C2»



Адаптер «A2» Крепежные винты: M6x8 BN20146 (x4)	Адаптер «B2» Крепежные винты: M5x8 BN20146 (x7)	Адаптер «C2» Крепежные винты: 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 fiveve, 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 fiveve, 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		

\* Только механическая совместимость

ТИПЫ ИНТЕРФЕЙСОВ

USB	CAN	Ethernet – TCP/UDP	EtherCAT
Максимальная частота дискретизации 500 Гц			
Поддерживаемые системы: Windows; Linux; ROS; UR			

РАСПАЙКА ВЫВОДОВ РАЗЪЕМА

