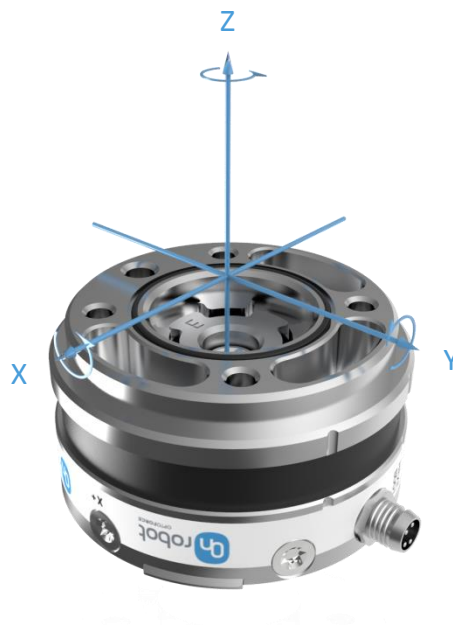


CARACTERISTICI ESENȚIALE

- ✓ Nu sunt necesare abilități de programare
- ✓ Funcții ca fixare la centru, introducerea, ghidarea brațului sau înregistrarea traseului
- ✓ Detectare precisă a prezenței
- ✓ Menține o forță constantă în timpul deplasării
- ✓ Adaugă simțul atingerii robotului dumneavoastră
- ✓ Rezistent la praf și la apă (IP67¹)



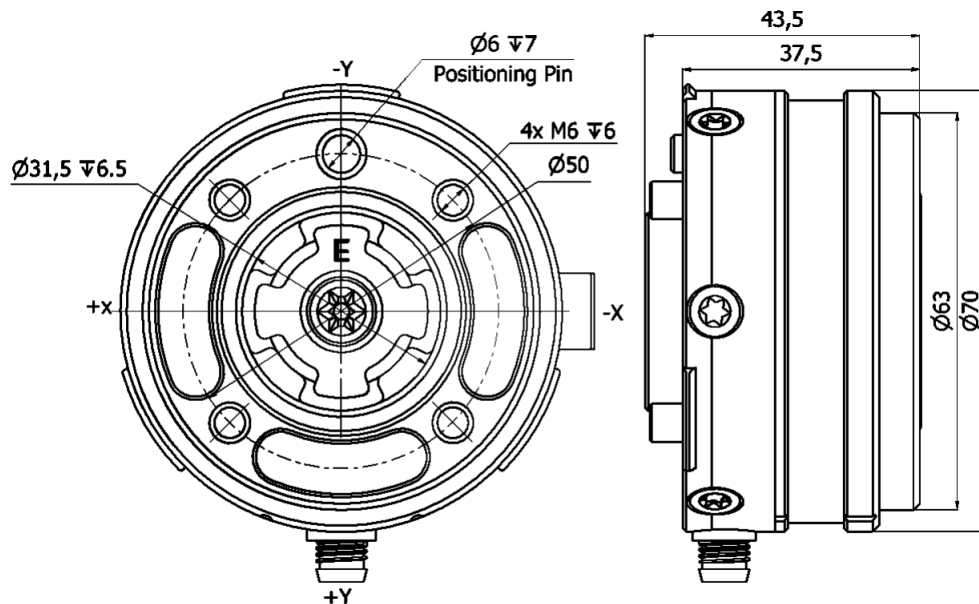
SPECIFICAȚII TEHNICE

Tip senzor	Senzor de forță/cuplu cu 6 axe			
Dimensiuni (înălțime x diametru)	37,5 x 70 mm			
Greutate (cu plăcuțe adaptoare încorporate)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacitate nominală (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm
Deformarea pe o singură axă la capacitatea nominală (în mod uzual)	± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3,5 °
Supraîncărcare pe o singură axă	500 %	400%	300%	300%
Semnal zgomot ² (în mod uzual)	0,1 N	0,2 N	0,006 Nm	0,002 Nm
Rezoluție fără zgomot (în mod uzual)	0,5 N	1 N	0,036 Nm	0,008 Nm
Neliniaritate pe toată scara	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Histeresis (măsurat pe axa Fz, în mod uzual)	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Diafonie (în mod uzual)	< 5%	< 5%	< 5%	< 5%
Intervalul de temperaturi de lucru	0 C° / +55 C°			
Alimentare necesară	Interval CC intrare 7-24 V		0,8 W	
Șuruburi de montaj	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (pentru suportul cablului)		ISO14581	

¹Necesită protecție în medii lichide corozive

² Semnalul zgomot este definit ca o deviație standard (1 σ) a semnalului uzual de o secundă care indică lipsa încărcăturii.

DIMENSIUNI MECANICE

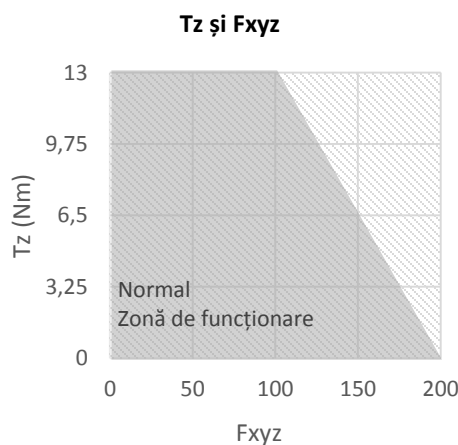
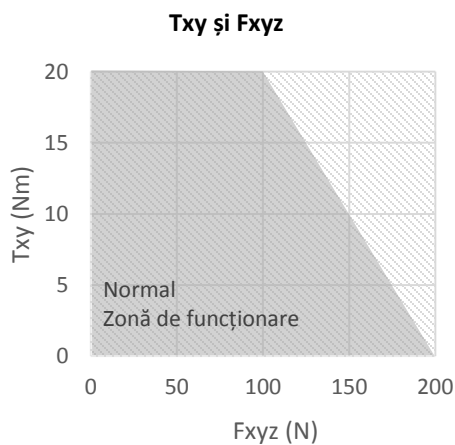


ÎNCĂRCAREA COMPLEXĂ

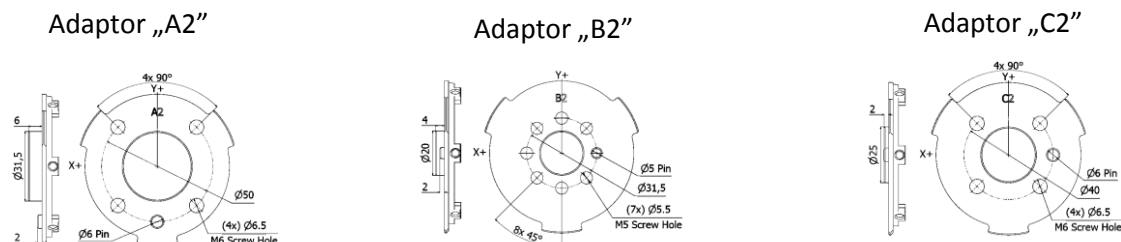
În timpul încărcării pe o singură axă, senzorul poate fi utilizat până la capacitatea nominală. Peste capacitatea nominală, măsurătoarea este inexactă și nu este validă.

În timpul încărcării complexe (când încărcarea are loc pe mai multe axe), capacitățile nominale se reduc. Următoarele diagrame indică scenariile complexe de încărcare.

Senzorul **nu poate fi utilizat** în afara zonei normale de funcționare.



OPȚIUNI PENTRU ADAPTARE



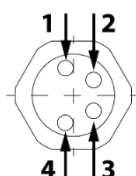
Adaptor „A2” Șuruburi de montaj: M6x8 BN20146 (x4)	Adaptor „B2” Șuruburi de montaj: M5x8 BN20146 (x7)	Adaptor „C2” Șuruburi de montaj: M6x8 BN20146 (x4)
Roboți universali UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	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		

* Doar compatibilitate mecanică

TIPURI INTERFAȚĂ

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Frecvență maximă de eșantionare 500 Hz			
Sisteme compatibile Windows; Linux; ROS; UR			

PINII CONECTORULUI



- 1 : V+
- 2 : Magistrală CAN superioară
- 3 : V-
- 4 : Magistrală CAN inferioară