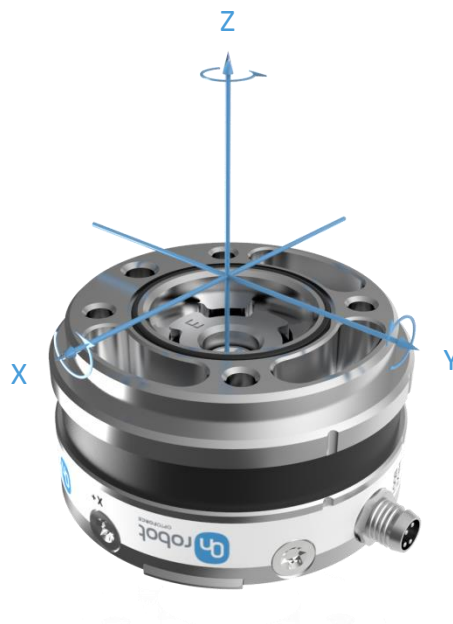


Ključne funkcije

- ✓ Ne potrebujete veščin programiranja
- ✓ Funkcije, kot so določanje središča, vstavljanje, ročno vodenje ali snemanje poti
- ✓ Natančno zaznavanje prisotnosti
- ✓ Ohranjanje stalne sile med premikanjem
- ✓ Omogočanje občutka dotika robotu
- ✓ Odporen na vodo in prah (IP67¹)



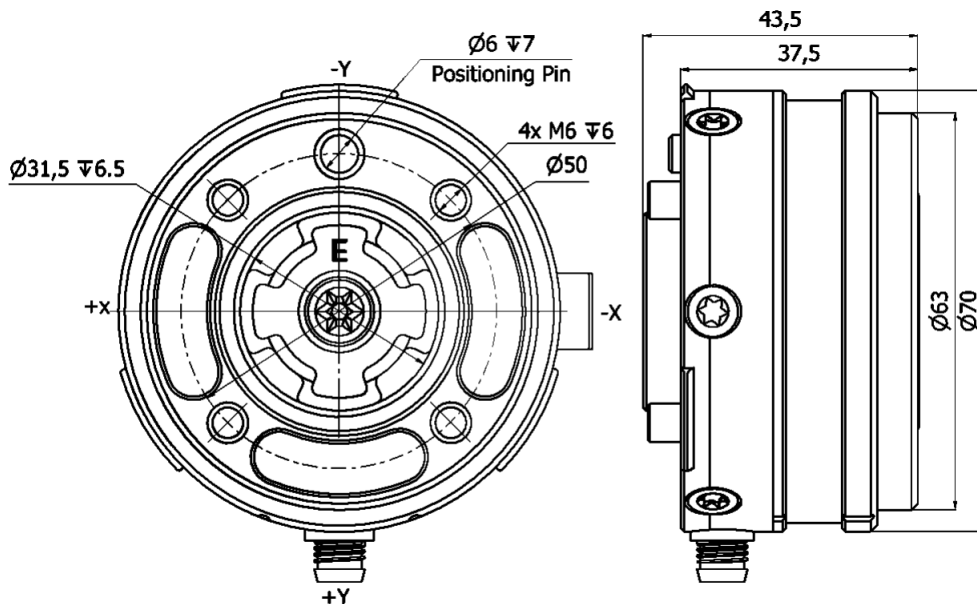
Tehnične specifikacije

Vrsta senzorja	6-osni senzor sile/navora			
Mere (višina x premer)	37,5 x 70 mm			
Masa (brez vgrajenih adapterskih plošč)	245 g			
	F _{xy}	F _z	T _{xy}	T _z
Nominalna zmogljivost (N.C)	200 N	200 N	10 Nm	6,5 Nm
Deformacija posamezne osi pri N.C (tipično)	± 1,7 mm	± 0,3 mm	± 2,5°	± 5°
Preobremenitev posamezne osi	500 %	500 %	500 %	500 %
Šum signala ² (tipično)	0,035 N	0,15 N	0,002 Nm	0,001 Nm
Ločljivost brez šuma (tipično)	0,2 N	0,8 N	0,010 Nm	0,002 Nm
Nelinearnost po celotni lestvici	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Histereza (merjeno po osi F _z , tipično)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Presluh (tipično)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Razpon delovne temperature	0 °C / +55 °C			
Zahteve napajanja	Razpon enosmerne vhodne napetosti 7-24 V		0,8 W	
Montažni vijaki	5 x M4 x 6 mm 1 x M4 x 12 mm (za držalo kabla)			ISO14581

¹ Pri delu v okoljih s korozivnimi tekočinami potrebuje zaščito

² Šum signala je definiran kot standardni odklon (1 σ) tipičnega eno-sekundnega signala brez obremenitve.

MEHANSKE MERE

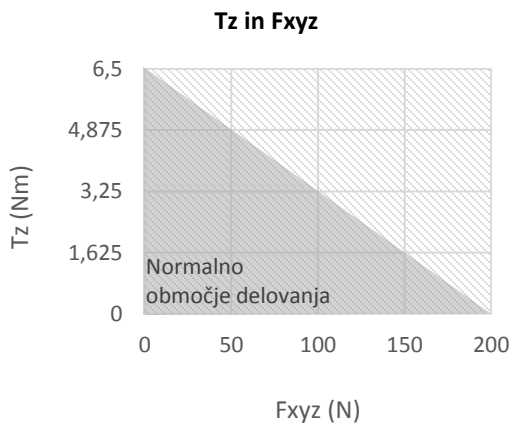
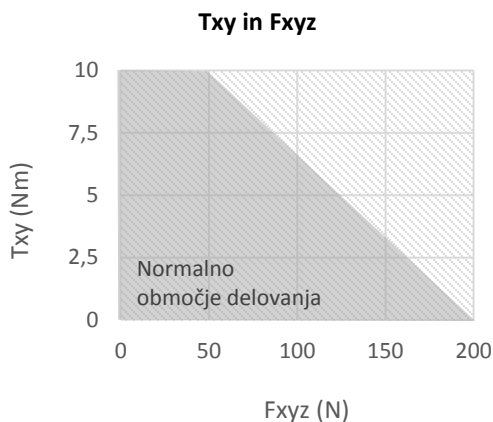


KOMPLEKSNA OBREMENITEV

Med obremenitvijo po eni osi lahko senzor deluje do nominalne zmogljivosti. Nad nominalno zmogljivostjo je odčitek netočen in neveljaven.

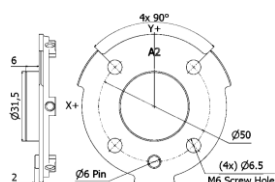
Med kompleksno obremenitvijo (če je obremenjena več kot ena os) so nominalne zmogljivosti zmanjšane. Naslednji diagrami prikazujejo scenarije kompleksne obremenitve.

Senzor **ne more delovati** izven normalnega območja delovanja.

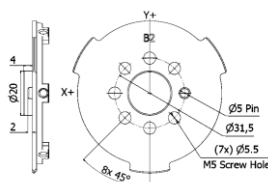


MOŽNOSTI ADAPTERJEV

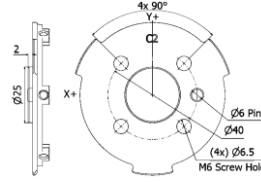
Adapter "A2"



Adapter "B2"



Adapter "C2"



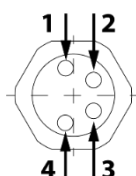
Adapter "A2" Montažni vijaki: M6 x 8 BN20146 (4)	Adapter "B2" Montažni vijaki: M5 x 8 BN20146 (7)	Adapter "C2" Montažni vijaki: M6 x 8 BN20146 (4)
Univerzalni roboti UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA 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		

* Samo mehanska združljivost

VRSTE VMESNIKOV

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Največja frekvenca vzorčenja 500 Hz			
Podprti sistemi: Windows; Linux; ROS; UR			

RAZPOREDITEV NOŽIC



- 1 : V+
- 2 : CAN visoka
- 3 : V-
- 4 : CAN nizka