

주요 기능

- ✓ 프로그래밍 기술 불필요
- ✓ 중앙 포인팅, 삽입, 핸드 가이드링 또는 경로 기록 등의 기능
- ✓ 정밀 유무 감지 기능
- ✓ 이동 중 일정한 힘 유지
- ✓ 로봇에 촉각 기능 추가
- ✓ 방진 및 방수(IP67¹)

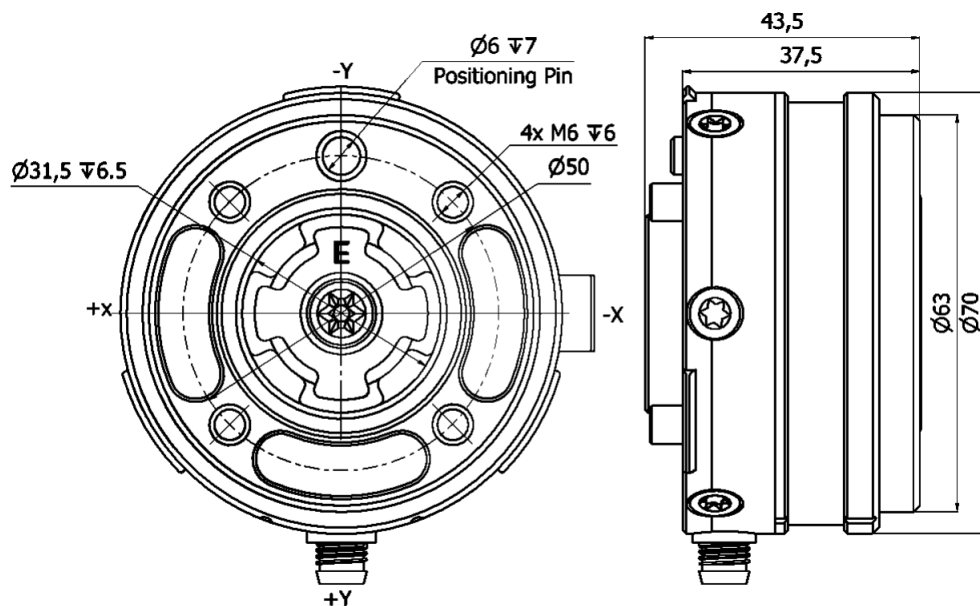


기술 사양

센서 유형	6축 힘/토크 센서			
치수(높이 x 직경)	37.5 x 70mm			
중량(내장 어댑터 플레이트 포함)	245g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
공칭 용량(N.C)	200N	200N	10Nm	6.5Nm
N.C상 단일축 변형(통상)	±1.7mm	±0.3mm	±2.5°	±5°
단일축 과부하	500%	500%	500%	500%
신호 잡음 ² (통상)	0.035N	0.15N	0.002Nm	0.001Nm
노이즈 없는 해상도(통상)	0.2N	0.8N	0.010Nm	0.002Nm
풀스케일 비선형성	<2%	<2%	<2%	<2%
이력현상(Fz축에서 측정, 통상)	<2%	<2%	<2%	<2%
누화(통상)	<5%	<5%	<5%	<5%
작동 온도 범위	0C°/+55°C			
전력 요구 사항	DC 입력 범위 7~24V	0.8W		
장착 나사	5 x M4 x 6mm 1 x M4 x 12mm(케이블 홀더의 경우)			ISO14581

¹ 부식성 액체 환경에서 작동할 때 보호가 필요합니다
² 신호 잡음은 통상 1초 무부하 신호의 표준 편차(1σ)로 정의됩니다.

기계 치수

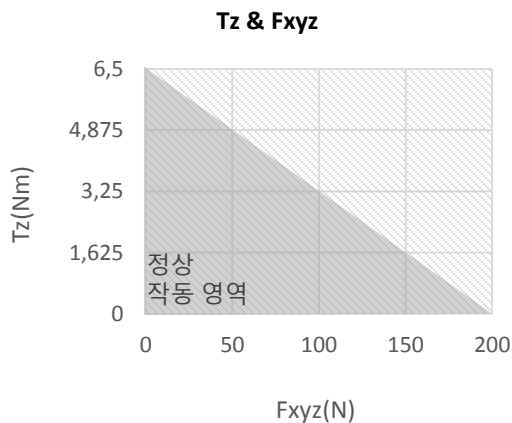
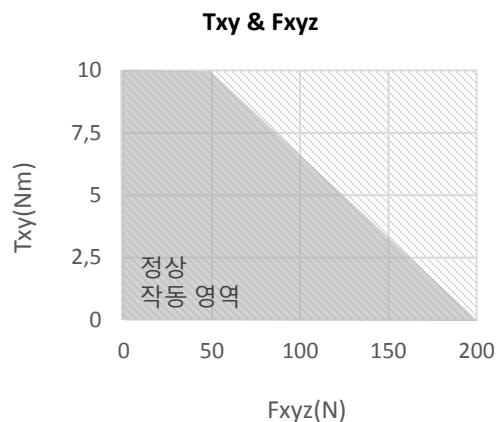


복합 부하

단일축 부하 시 센서는 자체 공칭 성능까지 작동할 수 있습니다. 공칭 성능을 초과하는 경우, 판독값이 부정확하며 유효하지 않습니다.

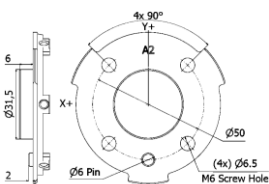
복합 부하 시(1개 이상의 축이 로드된 경우) 공칭 성능이 감소됩니다. 다음의 도표는 복합 부하의 사례를 나타냅니다.

센서는 정상 작동 영역 외에서 **작동할 수 없습니다.**

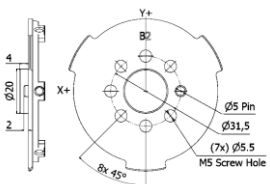


어댑터 옵션

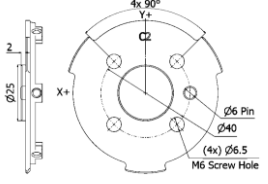
어댑터 "A2"



어댑터 "B2"



어댑터 "C2"



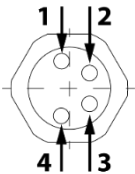
어댑터 "A2" 장착 나사: M6x8 BN20146(x4)	어댑터 "B2" 장착 나사: M5x8 BN20146(x7)	어댑터 "C2" 장착 나사: M6x8 BN20146(x4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA KR 16 L6
KUKA KR 20-3, KR 20-3 C, KR 20 R1810	KUKA 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		

* 기계적 호환성 전용

인터페이스 유형

USB	CAN	이더넷 - TCP/UDP	EtherCAT
최대 표본화 주파수 500Hz			
지원 체제 Windows, Linux, ROS, UR			

커넥터 핀배열



- 1 : V+
- 2 : CAN 높음
- 3 : V-
- 4 : CAN 낮음