

主要功能

- ✓ 无需编程技巧
- ✓ 中心指向、插入、手动引导或路径记录等功能
- ✓ 物体存在性和精确位置检测
- ✓ 移动时作用力保持恒定
- ✓ 为机器人添加触觉
- ✓ 防尘防水(IP67<sup>1</sup>)

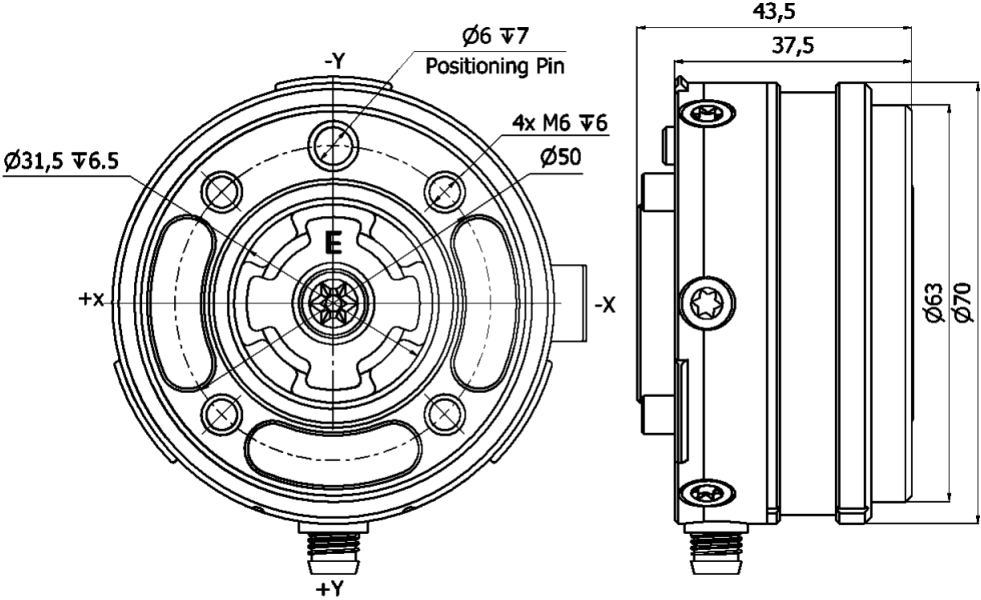


技术规格

传感器类型		6-轴力/扭矩传感器			
尺寸（高度 x 直径）		37.5 x 70 mm			
重量（带内置转接板）		245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
额定容量 (N.C)		200 N	200 N	10 Nm	6.5 Nm
N.C 的单轴变形（典型）		± 1.7 mm	± 0.3 mm	± 2.5 °	± 5 °
单轴过载		500 %	500 %	500 %	500 %
信号噪音 <sup>2</sup> （典型）		0.035 N	0.15 N	0.002 Nm	0.001 Nm
无噪音分辨率（典型）		0.2 N	0.8 N	0.010 Nm	0.002 Nm
全尺寸非线性特征		< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
迟滞现象（在 Fz 轴上测量，典型）		< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
串扰（典型）		< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
工作温度范围		0 C° / +55 °C			
电源要求		直流电源输入范围 7-24V		0.8 W	
安装螺丝		5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm（用于电缆支架）			ISO14581

<sup>1</sup>如在腐蚀性液体环境中工作时，需要加以保护  
<sup>2</sup>信号噪音的定义为一次典型的一秒钟空载信号的标准误差(1σ)。

### 机械尺寸

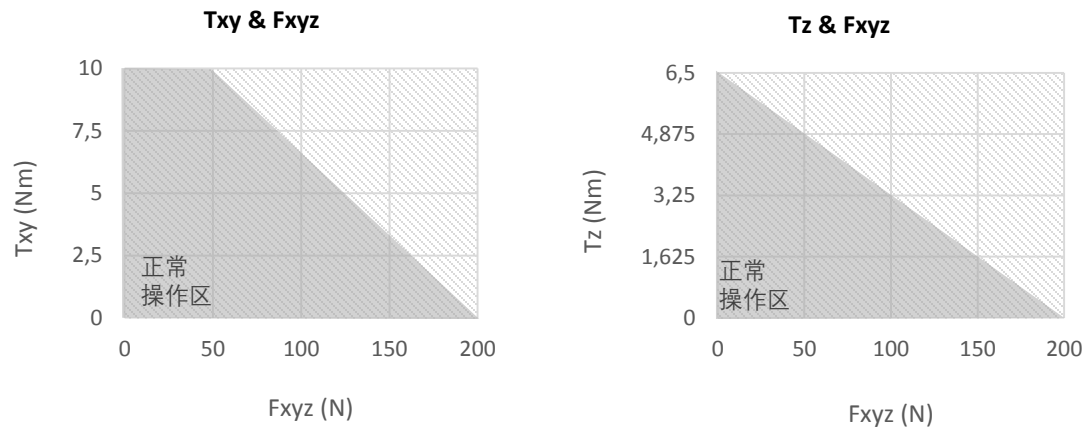


### 复合加载

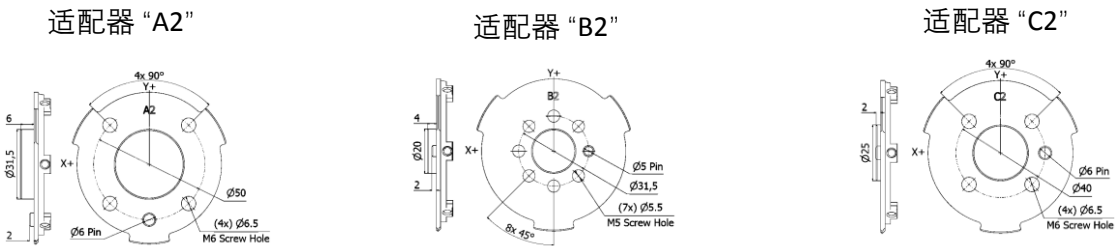
在单轴加载时，传感器能够以其最大额定能力运转。超过额定能力，读数会不准确且无效。

在复合加载（*超过一个轴加载*）时，额定能力降低。以下图表反映了复合加载时的情景。

在正常操作区之外传感器无法操作。



适配器选项



适配器 “A2” 安装螺丝： M6x8 BN20146 (x4)	适配器 “B2” 安装螺丝： M5x8 BN20146 (x7)	适配器 “C2” 安装螺丝： M6x8 BN20146 (x4)
优傲机器人 UR3、UR5、UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16、KR 16 S、KR 16 R1610	KUKA KR 6 five、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 five、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		

\* 局限于机械兼容性

接口类型

USB	CAN	以太网 - TCP/UDP	EtherCAT
最大采样频率 500 Hz			
支持系统 Windows; Linux; ROS; UR			

连接器引脚分配

