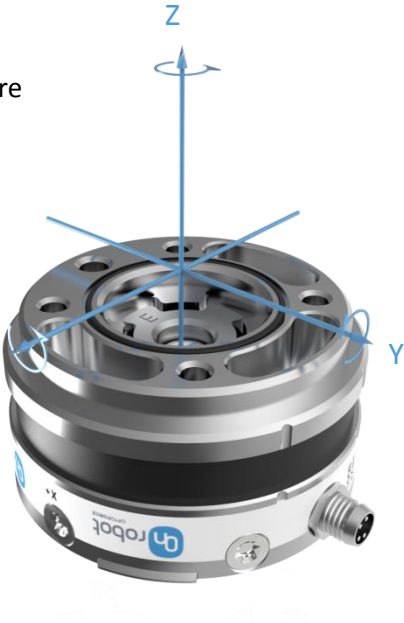


FONCTIONNALITÉS CLÉS

- ✓ Aucune connaissance en programmation n'est nécessaire
- ✓ Des fonctions comme le pointage central, l'insertion, le guidage manuel ou l'enregistrement de la trajectoire
- ✓ Détection de présence précise
- ✓ Maintient une force constante tout en se déplaçant^X
- ✓ Ajoute le sens du toucher à votre robot
- ✓ Résistant à la poussière et à l'eau (IP67¹)

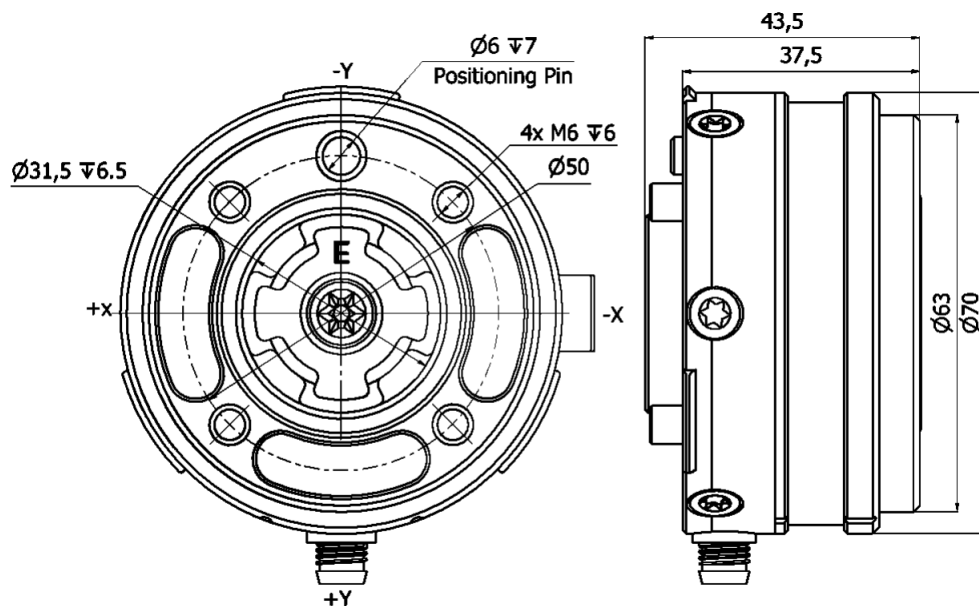


SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Type de capteur	Capteur de force/couple à 6 axes			
Dimensions (hauteur x diamètre)	37,5 x 70 mm			
Poids (avec plaques d'adaptation intégrées)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacité nominale (C.N)	200 N	200 N	10 Nm	6,5 Nm
Déformation à axe simple à C.N (typique)	± 1,7 mm	± 0,3 mm	± 2,5 °	± 5 °
Surcharge à axe simple	500 %	500 %	500 %	500 %
Bruit du signal ² (typique)	0,035 N	0,15 N	0,002 Nm	0,001 Nm
Résolution silencieuse (typique)	0,2 N	0,8 N	0,010 Nm	0,002 Nm
Nonlinéarité à pleine échelle	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Hystérésis (mesurée sur l'axe Fz, typique)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Diaphonie (typique)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Plage de température de fonctionnement	0 C° / +55 °C			
Alimentation électrique	Plage d'alimentation CC 7-24 V		0,8 W	
Vis de montage	5 x M4 x 6 mm 1 x M4 x 12 mm (pour le support de câble)			ISO14581

¹ Il lui faut une protection lors de travail dans des environnements liquides corrosifs
² Le bruit du signal est défini comme la déviation standard (1 σ) d'un signal sans charge d'une seconde typique.

DIMENSIONS MÉCANIQUES

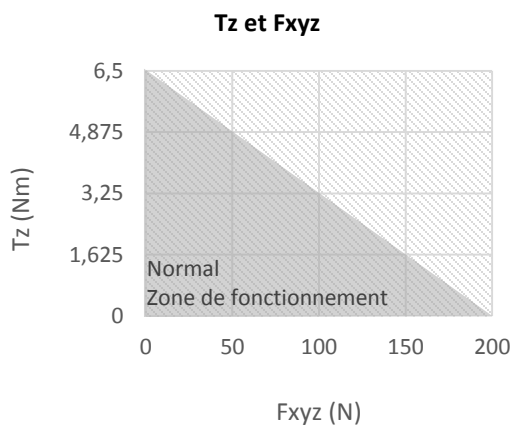
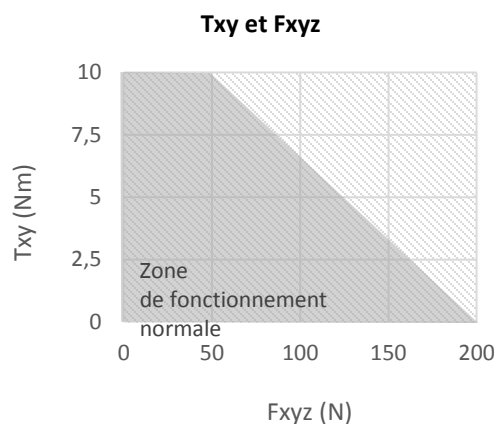


CHARGEMENT COMPLEXE

Lors du chargement sur un seul axe, le capteur peut être utilisé avec sa capacité nominale au maximum. Au-delà de la capacité nominale, la lecture est inexacte et invalide.

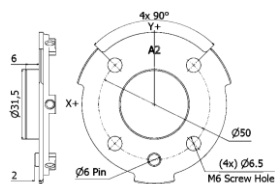
Pendant le chargement complexe (*lorsque plus d'un axe est chargé*) les capacités nominales sont réduites. Les schémas suivants indiquent les scénarios de chargement complexe.

Le capteur **ne peut pas fonctionner** hors de la zone de fonctionnement normale.

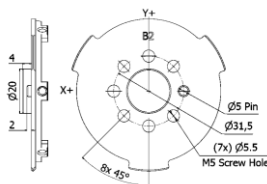


OPTIONS DE L'ADAPTATEUR

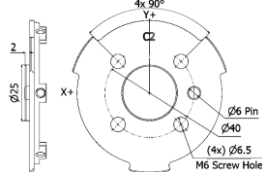
Adaptateur « A2 »



Adaptateur « B2 »



Adaptateur « C2 »



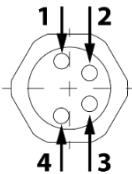
Adaptateur « A2 » Vis de montage : M6x8 BN20146 (x4)	Adaptateur « B2 » Vis de montage : M5x8 BN20146 (x7)	Adaptateur « C2 » Vis de montage : M6x8 BN20146 (x4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 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		

* Uniquement si compatibilité mécanique

TYPES D'INTERFACE

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Fréquence d'échantillonnage maximale 500 Hz			
Systèmes pris en charge Windows ; Linux ; ROS ; UR			

BROCHAGE DU CONNECTEUR



- 1 : V+
- 2 : CAN élevé
- 3 : V-
- 4 : CAN faible