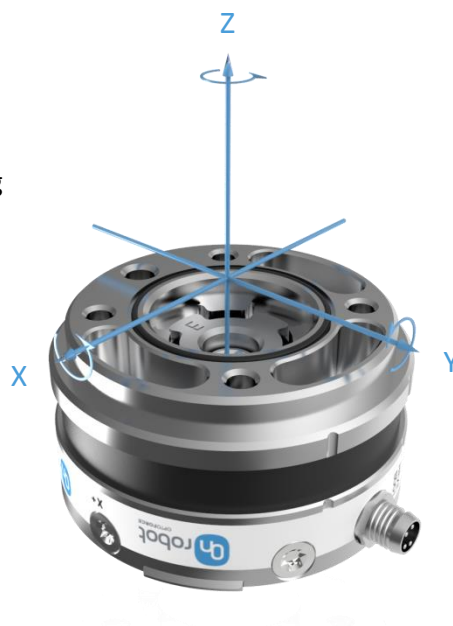


HUVUDFUNKTIONER

- ✓ Inga programmeringsfärdigheter behövs
- ✓ Funktioner som mittpunkt, infogning, handstyrning och vägregistrering
- ✓ Exakt närvarodetektering
- ✓ Bibehåller konstant kraft vid förflyttning
- ✓ Ger din robot ett känselsinne
- ✓ Tålig mot damm och vatten (IP67¹)



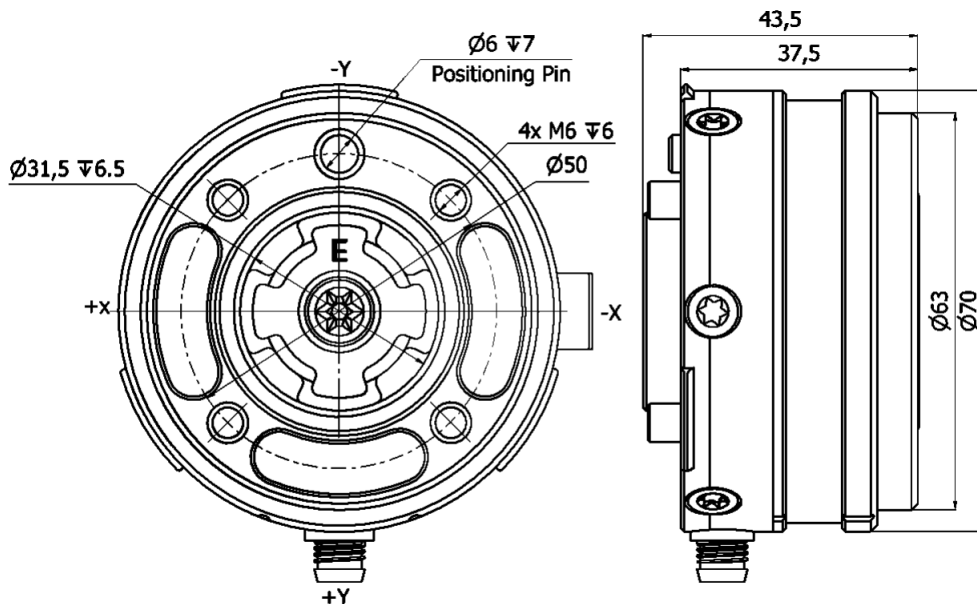
TEKNISKA SPECIFIKATIONER

Sensortyp	6-axlad kraftsensor/momentgivare			
Mått (höjd x diameter)	37,5 x 70 mm			
Vikt (med inbyggda adapterplattor)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Nominell kapacitet (N.C)	200 N	200 N	10 Nm	6,5 Nm
Deformation av enskild axel på N.C (typisk)	± 1,7 mm	± 0,3 mm	± 2,5 °	± 5 °
Överlastning på enskild axel	500 %	500 %	500 %	500 %
Signal brus ² (typisk)	0,035 N	0,15 N	0,002 Nm	0,001 Nm
Bullerfri upplösning (typisk)	0,2 N	0,8 N	0,010 Nm	0,002 Nm
Fullskalig olinjäritet	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Hysteres (mätt på Fz-axeln, typisk)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Överhörning (typisk)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Arbetstemperatur	0 °C / +55 °C			
Strömkrav	Inspänningsområde för DC 7-24 V	0,8 W		
Monteringsskruvar	5 x M4 x 6 mm 1 x M4 x 12 mm (för kabelhållaren)			ISO14581

¹ Den behöver skydd i frätande våt driftsmiljö

² Signal-brus definieras som standardavvikelsen 1 σ vid typisk 1 sekund signal för ingen last.

MEKANISKA MÅTT

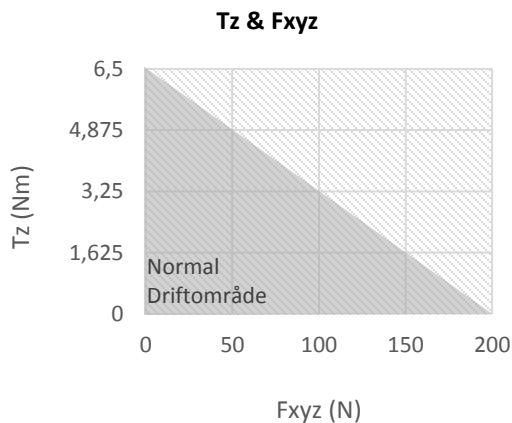
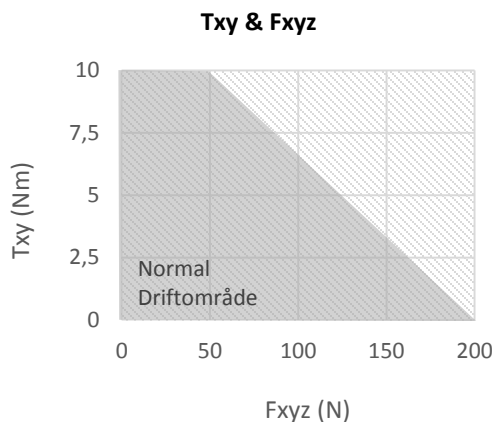


KOMPLEX LASTNING

Vid lastning av en skild axel, kan sensorn köras upp till sin nominella kapacitet. Om den nominella kapaciteten överskrids är avläsningen felaktig och ogiltig.

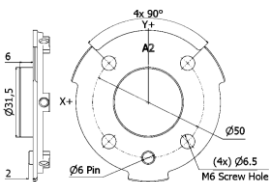
Under komplex lastning (*när mer än en axel lastas*) reduceras de nominella kapaciteterna. Följande diagram visar olika scenarion för komplex lastning.

Sensorn **kan inte köras** utanför det normala driftsområdet.

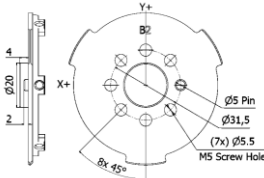


ADAPTERALTERNATIV

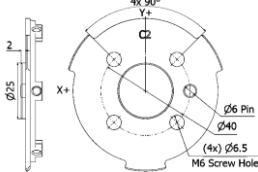
Adapter “A2”



Adapter “B2”



Adapter “C2”



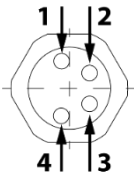
Adapter “A2” Monteringsskruvar: M6x8 BN20146 (x4)	Adapter “B2” Monteringsskruvar: M5x8 BN20146 (x7)	Adapter “C2” Monteringsskruvar: M6x8 BN20146 (x4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA 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		

* Endast mekanisk kompabilitet

GRÄNSSNITTSTYPER

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Maximal samplingsfrekvens 500 Hz			
Stödda system Windows; Linux; ROS; UR			

STIFTKONFIGURATION FÖR KONTAKTDON



- 1 : V+
- 2 : CAN Hög
- 3 : V-
- 4 : CAN Låg