

GEGEVENSBLAD HEX-E-SENSOR 2.0

BELANGRIJKSTE KENMERKEN

- ✓ Geen programmeervaardigheden vereist
- Functies zoals middelpunt aanwijzen, invoegen, met de hand leiden of baan registreren
- √ Nauwkeurige aanwezigheidsdetectie
- ✓ Houdt constante kracht tijdens het bewegen
- ✓ Voegt het tastgevoel toe aan uw robot
- ✓ Stof- en waterbestendig (IP67¹)



TECHNISCHE SPECIFICATIES

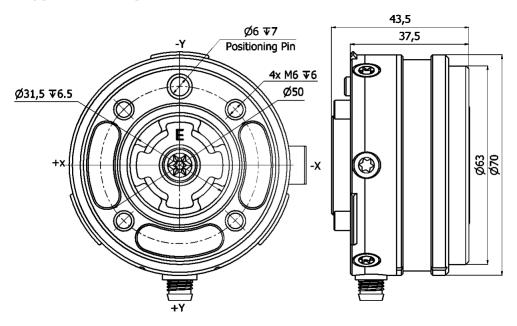
| Sensortype | | Kracht/koppe | lsensor 6 assen | |
|--|---|-----------------|-----------------|----------|
| Afmetingen (hoogte x diameter) | 37,5 x 70 mm | | | |
| Gewicht (met ingebouwde adapterplaten) | 245 g | | | |
| | Fxy | Fz | Тху | Tz |
| Nominale capaciteit (N.C) | 200 N | 200 N | 10 Nm | 6,5 Nm |
| Vervorming enkele as bij N.C. (typisch) | ± 1,7 mm | ± 0,3 mm | ± 2.5 ° | ± 5 ° |
| Overbelasting enkele as | 500 % | 500 % | 500 % | 500 % |
| Signaal geluid ² (typisch) | 0,035 N | 0,15 N | 0,002 Nm | 0,001 Nm |
| Geruisloze resolutie (typisch) | 0,2 N | 0,8 N | 0,010 Nm | 0,002 Nm |
| Afwijking over de volledige schaal | < 2 % | < 2 % | < 2 % | < 2 % |
| Hysteresis (gemeten aan de Fz-as, typisch) | < 2 % | < 2 % | < 2 % | < 2 % |
| Galm (typisch) | < 5 % | < 5 % | < 5 % | < 5 % |
| Bereik werkingstemperatuur | | 0 C° / | +55 °C | |
| Stroomvereisten | DC-stroomtoe - 24 V | voer 7 0,8 W | | |
| Bevestigingsschroeven | 5 x M4 x 6 mm 1 x M4 x 12 mm (voor de kabelhouder) | | | ISO14581 |

¹ Moet worden afgeschermd indien wordt gewerkt in corrosieve vloeibare omgevingen

 $^{^2\,} Signaalgeluid\,\, wordt\,\, gedefinieerd\,\, als\,\, de\,\, standaardafwijking\,\, (1\,\sigma)\,\, van\,\, een\,\, typisch\,\, \acute{e}\acute{e}n\,\, seconde\,\, onbelast\,\, signaal.$

GEGEVENSBLAD HEX-E-SENSOR 2.0

MECHANISCHE AFMETINGEN

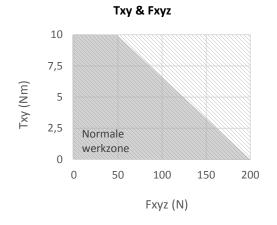


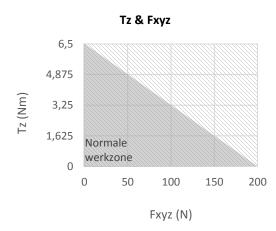
COMPLEXE BELASTING

Bij belasting van een enkelvoudige as kan de sensor worden gebruikt tot op de nominale capaciteit. Boven deze nominale capaciteit is de uitlezing inaccuraat en ongeldig.

Bij een complexe belasting (wanneer meer dan één as wordt belast) worden de nominale capaciteiten verlaagd. Op onderstaand diagram worden de verschillen complexe belastingsscenario's weergegeven.

De sensor mag buiten de normale werkzone niet worden gebruikt.

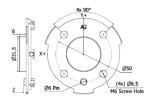




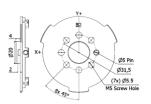
GEGEVENSBLAD HEX-E-SENSOR 2.0

ADAPTEROPTIES

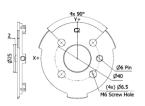
Adapter "A2"



Adapter "B2"



Adapter "C2"



| Adapter "A2" Bevestigingsschroeven: M6 x 8 BN20146 (4x) | Adapter "B2" Bevestigingsschroeven: M5 x 8 BN20146 (7x) | Adapter "C2" Bevestigingsschroeven: M6 x 8 BN20146 (4x) |
|---|--|---|
| 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 | | |

INTERFACETYPES

| USB | CAN | Ethernet - TCP/UDP | EtherCAT | | | |
|---|-----|-----------------------|----------|--|--|--|
| Maximale samplefrequentie | | | | | | |
| Ondersteunde besturingssystemen Windows; Linux; ROS; UR | | | | | | |

TOEWIJZING CONNECTORPENNEN



1: V+

2: CAN hoog

3: V-

4: CAN laag

^{*} Alleen mechanische compatibiliteit