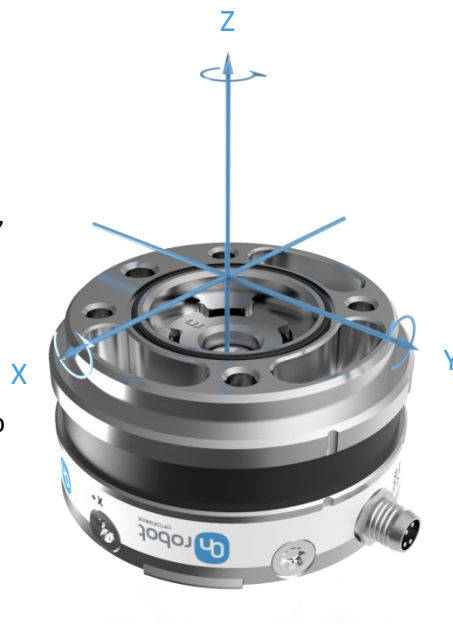


CARATTERISTICHE PRINCIPALI

- ✓ Non sono necessarie competenze di programmazione
- ✓ Funzioni quali rilevamento del centro, inserimento, guida della mano o registrazione del percorso
- ✓ Rilevamento preciso della presenza
- ✓ Mantiene una forza costante durante il movimento
- ✓ Aggiunge il senso del tatto al tuo robot
- ✓ Resistente ad acqua e polvere (IP67¹)



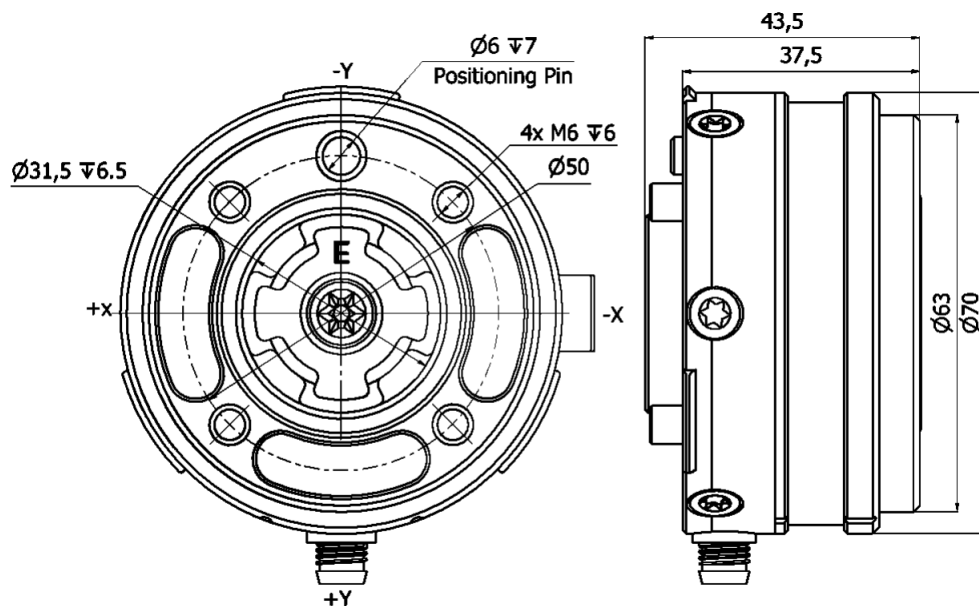
SPECIFICHE TECNICHE

Tipo di sensore	Sensore Forza/Coppia a 6 assi			
Dimensioni (Altezza x Diametro)	37,5 x 70 mm			
Peso (con piastre dell'adattatore integrate)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacità nominale (N.C.)	200 N	200 N	10 Nm	6,5 Nm
Deformazione asse singolo in N.C. (tipica)	± 1,7 mm	± 0,3 mm	± 2,5 °	± 5 °
Carico asse singolo	500 %	500 %	500 %	500 %
Rumore del segnale ² (tipico)	0,035 N	0,15 N	0,002 Nm	0,001 Nm
Risoluzione priva di rumore (tipica)	0,2 N	0,8 N	0,010 Nm	0,002 Nm
Non linearità piena scala	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Isteresi (misurata sull'asse Fz , tipica)	< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Crosstalk (tipico)	< 5%	< 5%	< 5%	< 5%
Intervallo di temperatura operativa	0 C° / +55 °C			
Requisiti di alimentazione	Intervallo ingresso 7-24 V CC	0,8 W		
Viti di montaggio	5 x M4 x 6 mm 1 x M4 x 12 mm (per il porta cavo)			ISO14581

¹ Sono necessarie protezioni quando si lavora in ambienti liquidi corrosivi

² Il rumore del segnale è definito come la deviazione standard (1 σ) di un segnale tipico di un secondo senza carico.

DIMENSIONI MECCANICHE

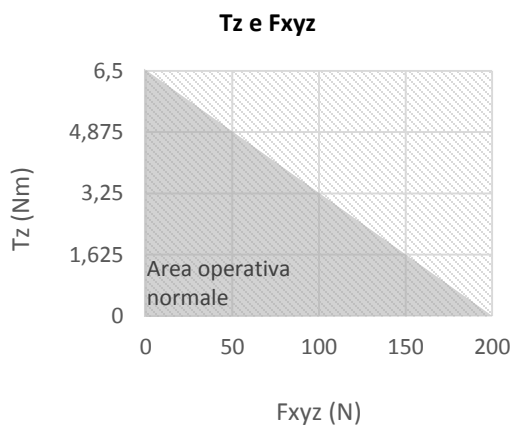
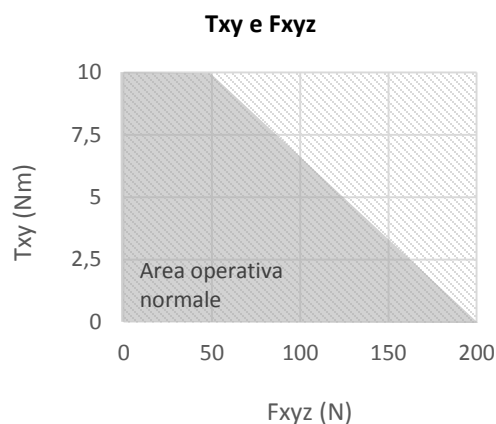


CARICO COMPLESSO

Durante il carico ad asse singolo, il sensore può funzionare alla sua capacità nominale. Oltre la capacità nominale, la lettura sarà imprecisa e non sarà valida.

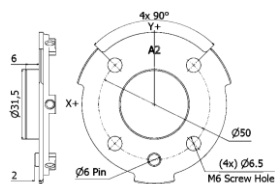
Durante il carico complesso (*quando viene caricato più di un asse*) le capacità nominali si riducono. I seguenti diagrammi mostrano gli scenari relativi al carico complesso.

Il sensore **non può funzionare** al di fuori dell'area operativa normale.

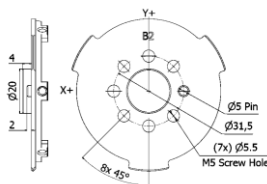


OPZIONI ADATTATORE

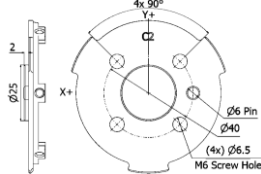
Adattatore “A2”



Adattatore “B2”



Adattatore “C2”



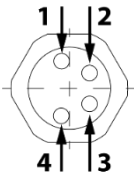
Adattatore “A2” Viti di montaggio: M6x8 BN20146 (x4)	Adattatore “B2” Viti di montaggio: M5x8 BN20146 (x7)	Adattatore “C2” Viti di montaggio: M6x8 BN20146 (x4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820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

* Solo compatibilità meccanica

TIPI DI INTERFACCE

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Frequenza di campionamento massima 500 Hz			
Sistemi supportati Windows; Linux; ROS; UR			

PIEDINATURA CONNETTORE



- 1 : V+
- 2 : CAN alto
- 3 : V-
- 4 : CAN basso