

CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES

- ✓ Sin necesidad de conocimientos de programación
- ✓ Funciones como detección del punto central, inserción, guiado manual o grabación del recorrido
- ✓ Detección de presencia precisa
- ✓ Fuerza constante mientras está en movimiento
- ✓ Añade el sentido del tacto a su robot
- ✓ Resistente al polvo y al agua (IP67<sup>1</sup>)

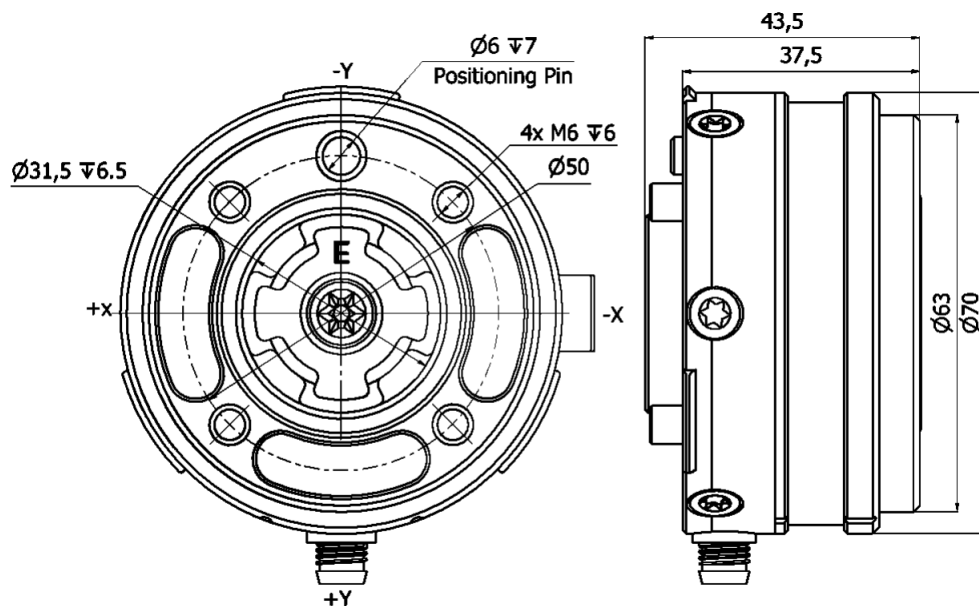


ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Tipo de sensor		Sensor de fuerza/par de 6 ejes		
Dimensiones (altura x diámetro)		37,5 x 70 mm		
Peso (con la placa adaptadora integrada)		245 g		
	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacidad nominal (CN)	200 N	200 N	10 N·m	6,5 N·m
Deformación de eje único en CN (típica)	± 1,7 mm	± 0,3 mm	± 2,5 °	± 5 °
Sobrecarga de eje único	500 %	500 %	500 %	500 %
Ruido de señal <sup>2</sup> (típico)	0,035 N	0,15 N	0,002 N·m	0,001 N·m
Resolución libre de ruido (típica)	0,2 N	0,8 N	0,010 N·m	0,002 N·m
No linealidad a escala total	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Histéresis (medida en el eje Fz, típica)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Diafonía (típica)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Rango de temperatura de funcionamiento		0 C° / +55 °C		
Requisitos de alimentación	Rango de tensión de entrada DC 7 - 24 V		0,8 W	
Tornillos de montaje	5 tornillos M4 x 6 mm			ISO 14581
	1 tornillo M4 x 12 mm (para el soporte de cables)			

<sup>1</sup>Necesita protección cuando funciona en entornos con sustancias corrosivas.  
<sup>2</sup>El ruido de señal se define como la desviación estándar (1 σ) de una señal sin carga típica de un segundo.

## DIMENSIONES MÉCANICAS

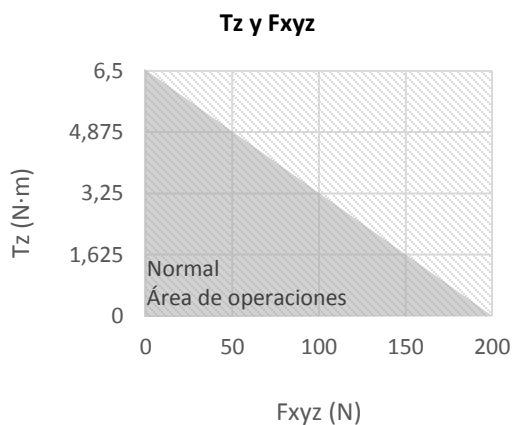
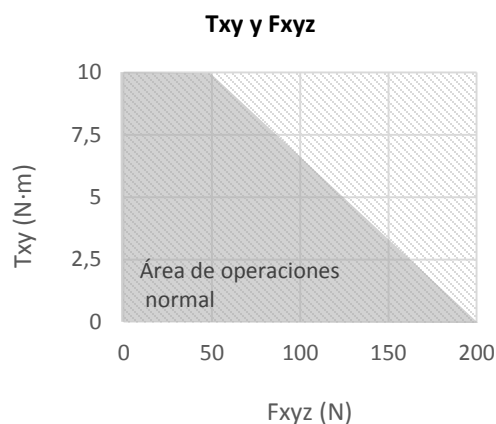


## CARGA COMPLEJA

Durante la carga de un único eje, el sensor puede funcionar hasta su capacidad nominal. Por encima de la capacidad nominal, la lectura es imprecisa e inválida.

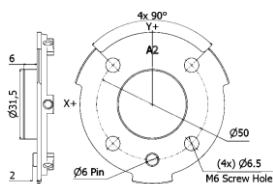
Durante la carga compleja (cuando se carga más de un eje) se reducen las capacidades nominales. En los siguientes diagramas se muestran las posibilidades de cargas complejas.

El sensor **no puede utilizarse** fuera del área de operaciones normal.

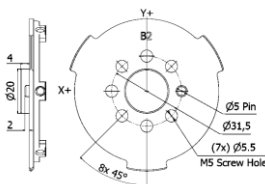


OPCIONES DE ADAPTADOR

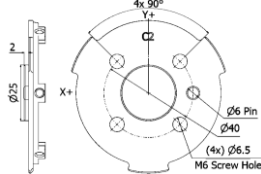
Adaptador «A2»



Adaptador «B2»



Adaptador «C2»



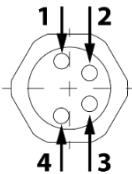
Adaptador «A2»	Adaptador «B2»	Adaptador «C2»
Tornillos de montaje: M6x8 BN20146 (4 unidades)	Tornillos de montaje: M5x8 BN20146 (7 unidades)	Tornillos de montaje: M6x8 BN20146 (4 unidades)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 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 compatibilidad mecánica

TIPOS DE INTERFAZ

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Frecuencia de muestreo máxima 500 Hz			
Sistemas compatibles: Windows, Linux, ROS, UR			

DISPOSICIÓN DE LOS PINES DEL CONECTOR



- 1: V+
- 2: CAN High
- 3: V-
- 4: CAN Low