



TÍNH NĂNG CHÍNH

- ✓ Không yêu cầu kỹ năng lập trình
- Có các tính năng như hướng tâm, chèn, hướng dẫn bằng tay và ghi lại đường đi
- Có thể phát hiện sự hiện diện với độ chính xác
 cao
- ✓ Bảo toàn lực không đổi khi chuyển động
- ✓ Thêm xúc giác cho rô bốt của bạn
- ✓ Chống bụi và chống nước (IP67¹)



THÔNG SỐ KỸ THUẬT

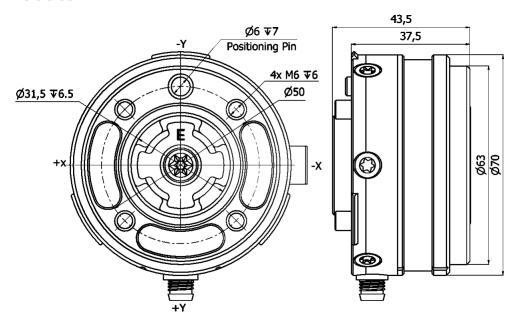
Loại cảm biến	Cảm biến Mô men xoắn/Lực 6 Trục				
Kích thước (Chiều cao x Đường kính)	37,5 x 70 mm				
Khối lượng (với đĩa khớp nối tích hợp)	245g				
	Fxy	Fz	Тху	Tz	
Công suất danh nghĩa (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm	
Biến dạng đơn trục tại N.C (điển hình)	± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3,5 °	
Quá tải đơn trục	500 %	400 %	300 %	300 %	
Nhiễu tín hiệu² (điển hình)	0,1 N	0,2 N	0,006 Nm	0,002 Nm	
Giải pháp không nhiễu (điển hình)	0,5 N	1 N	0,036 Nm	0,008 Nm	
Mức phi tuyến tối đa	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %	
Hiện tượng trễ (đo trên trục Fz, điển hình)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %	
Đọc chéo (điển hình)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %	
Phạm vi nhiệt độ hoạt động	0 C° / +55 °C				
Yêu cầu năng lượng	Phạm vi DC đầu vào 7-24V			0,8 W	
Őc lắp	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (đối với Giá đỡ Dây cáp)			ISO14581	

 $^{^{\}rm 1}$ Cảm biến cần được bảo vệ khi hoạt động trong môi trường có chất lỏng ăn mòn

 $^{^2}$ Nhiễu tín hiệu được định nghĩa như là độ lệch chuẩn (1 σ) của một tín hiệu không tải điển hình trong một giây.

BẢNG DỮ LIỆU 2.0 CẢM BIẾN HEX-H

KÍCH THƯỚC CƠ KHÍ

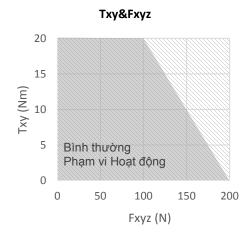


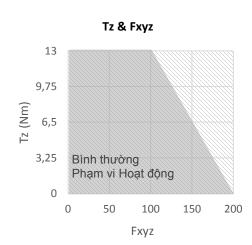
TẢI PHỨC TẠP

Trong quá trình tải đơn trục, cảm biến có thể hoạt động đến công suất danh nghĩa của nó. Khi trên công suất danh nghĩa, khả năng đọc của cảm biến không còn chính xác và hợp lệ.

Trong quá trình tải phức tạp (khi tải nhiều hơn một trục) công suất danh nghĩa sẽ giảm xuống. Sơ đồ sau cho thấy những tình huống tải phức tạp.

Cảm biến không thể hoạt động bên ngoài Phạm vi Hoạt động Bình thường



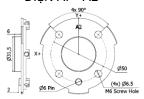




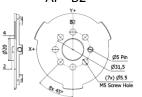
BẢNG DỮ LIỆU 2.0 CẢM BIẾN HEX-H

TÙY CHỌN BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN ÁP

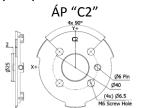
BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN ÁP "A2"



BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN ÁP "B2"



BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN

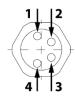


BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN ÁP "A2" Ốc lắp: M6x8 BN20146 (x4)	BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN ÁP "B2" Ốc lắp: M5x8 BN20146 (x7)	BỘ PHẬN CHUYỂN ĐỔI ĐIỆN ÁP "C2" Ốc lắp: M6x8 BN20146 (x4)	
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6	
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 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			

LOẠI GIAO DIỆN

USB	Mạng điều khiển vùng CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT		
Tần suất lấy mẫu tối đa 500 Hz					
Hệ thống hỗ trợ Windows; Linux; ROS; UR					

SƠ ĐỒ CHÂN KẾT NỐI



1:V+

2: Mạng điều khiển vùng CAN cao

3 : V-

4: Mạng điều khiển vùng CAN thấp

^{*} Chỉ tương thích về mặt cơ khí