ÚDAJOVÝ LIST SNÍMAČA 2.0 HEX-H



KLUČOVÉ FUNKCIE

- ✓ Nie sú potrebné žiadne programovacie zručnosti
- Funkcie ako zameranie stredu, vkladanie, ručné vedenie alebo nahrávanie cesty
- ✓ Presná detekcia prítomnosti
- ✓ Udržiava konštantnú silu pri pohybe
- ✓ Poskytne vášmu robotu cit
- ✓ Odolný proti prachu a vode (IP67¹)



TECHNICKÉ ŠPECIFIKÁCIE

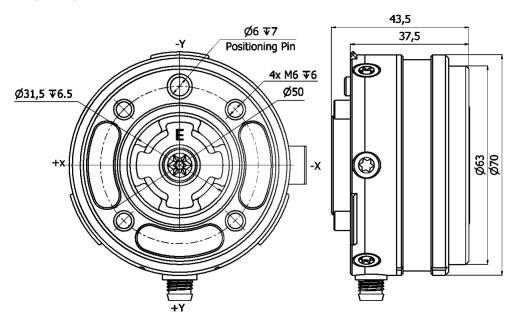
Typ snímača	6-osový snímač sily/ktúriaceho momentu				
Rozmery (výška x priemer)	37,5 x 70 mm				
Hmotnosť (so vstavanými podložkami adaptéra)	245 g				
	Fxy	Fz	Тху	Tz	
Menovitá kapacita (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm	
Deformácia jednej osi pri N.C (typická)	± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3,5 °	
Preťaženie jednej osi	500 %	400 %	300 %	300 %	
Šum signálu² (typický)	0,1 N	0,2 N	0,006 Nm	0,002 Nm	
Rozlíšenie bez šumu (typické)	0,5 N	1 N	0,036 Nm	0,008 Nm	
Nelineárnosť celej mierky	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %	
Hysteréza (meraná na osi Fz, typická)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %	
Presluch (typický)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %	
Rozsah pracovnej teploty	0 °C/+55 °C				
Požiadavky na napájanie	Rozsah DC vstupu 7 – 24 V			0,8 W	
Montážne skrutky	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (na držiak kábla)			ISO14581	

¹ Potrebuje ochranu pri práci v prostredí korozívnych kvapalín

² Signálny šum sa definuje ako štandardná odchýlka (1 o) typického signálu po jednej sekunde bez zaťaženia.



MECHANICKÉ ROZMERY



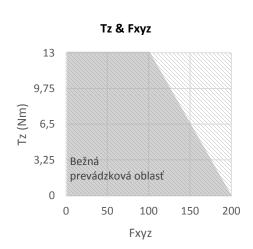
KOMPLEXNÉ NAČÍTANIE

Počas jednoosového načítania sa dá snímač ovládať maximálne do jeho menovitej kapacity. Pri prekročení menovitej kapacity je čítanie nepresné a neplatné.

Počas komplexného načítania (keď sa načíta viac ako jedna os) sa menovité kapacity znížia. Tieto schémy zobrazujú scenáre komplexného načítania.

Snímač sa nedá používať mimo bežnej prevádzkovej oblasti.

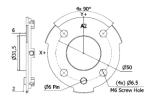




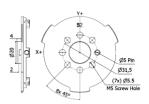
ÚDAJOVÝ LIST SNÍMAČA 2.0 HEX-H

MOŽNOSTI ADAPTÉRA

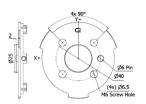
Adaptér "A2"



Adaptér "B2"



Adaptér "C2"



Adaptér "A2" Montážne skrutky: M6 x 8 BN20146 (x 4)	Adaptér "B2" Montážne skrutky: M5 x 8 BN20146 (x 7)	Adaptér "C2" Montážne skrutky: M6 x 8 BN20146 (x 4)
Univerzálne roboty 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		

^{*} Len mechanická kompatibilita

TYPY ROZHRANÍ

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT			
Maximálna frekvencia vzorkovania 500 Hz						
Podporované systémy Windows; Linux; ROS; UR						

VÝVOD KONEKTORA



1:V+

2: CAN High

3 **:** V-

4: CAN Low