

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

- ✓ Навыки программирования не требуются
- ✓ Наличие функций, таких как указание центра, вставка, ручное управление и запись траектории
- ✓ Точное определение наличия
- ✓ Поддержание постоянного усилия захвата при перемещении
- ✓ Робот оснащен функцией контактного восприятия
- ✓ Пыле- и водостойкость (IP67¹)

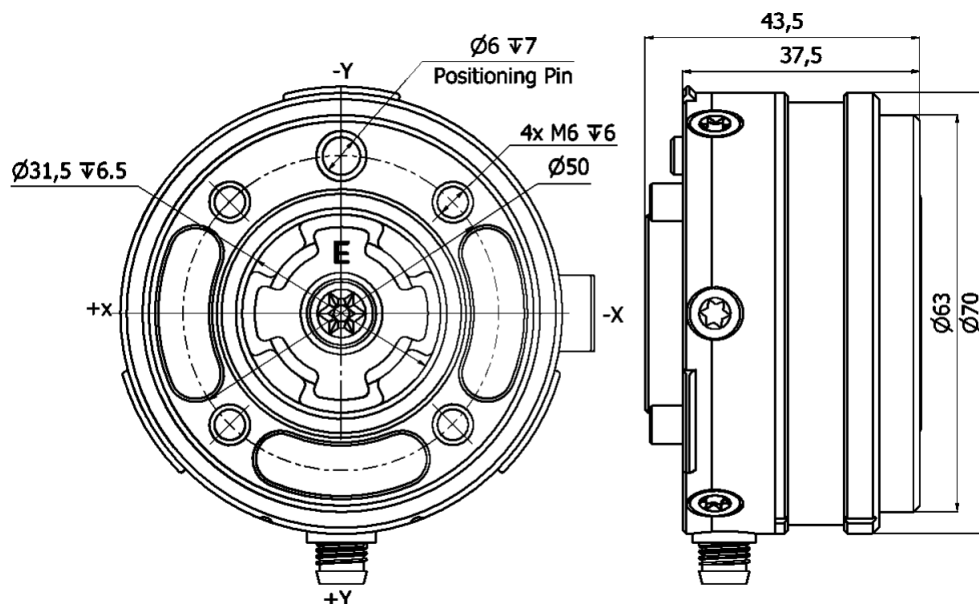


ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Тип датчика	6-канальный датчик крутящего момента / усилия			
Размеры (высота x диаметр)	37,5 x 70 мм			
Высота (со встроенными переходными пластинами)	245 г			
	F _{xy}	F _z	T _{xy}	T _z
Номинальная нагрузка (НН)	200 Н	200 Н	10 Н·м	6,5 Н·м
Одноосная деформация при НН (типичное значение)	± 1,7 мм	± 0,3 мм	± 2,5°	± 5°
Одноосная перегрузка	500 %	500 %	500 %	500 %
Шум при подаче сигнала ² (типичное значение)	0,035 Н	0,15 Н	0,002 Н·м	0,001 Н·м
Свободное от шумов разрешение (типичное)	0,2 Н	0,8 Н	0,010 Н·м	0,002 Н·м
Максимальная нелинейность	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Гистерезис (измеренный на ос Fz, типичное значение)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Перекрестные помехи (типичное значение)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Диапазон рабочей температуры	0 C° / +55 °C			
Требования к питанию	Диапазон входного напряжения пост. тока 7–24 В		0,8 Вт	
Крепежные винты	5 x M4 x 6 мм 1 x M4 x 12 мм (для кабельного держателя)			ISO14581

¹ Требуется ношение защитных средств при работе в агрессивных средах
² Шум при подаче сигнала определяется как стандартное отклонение (1 σ) типичного сигнала без нагрузки продолжительностью одна секунда.

МЕХАНИЧЕСКИЕ РАЗМЕРЫ

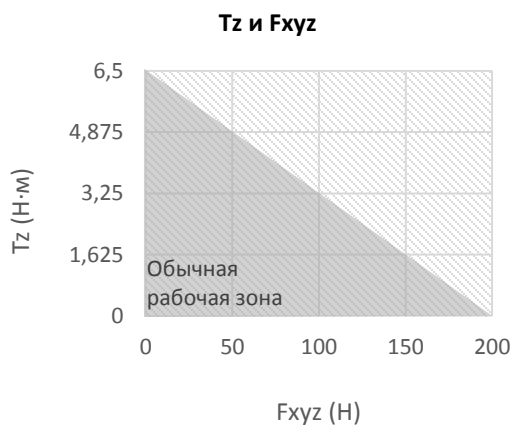
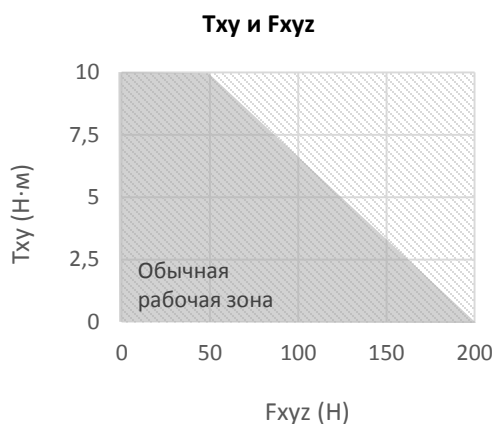


КОМПЛЕКСНОЕ НАГРУЖЕНИЕ

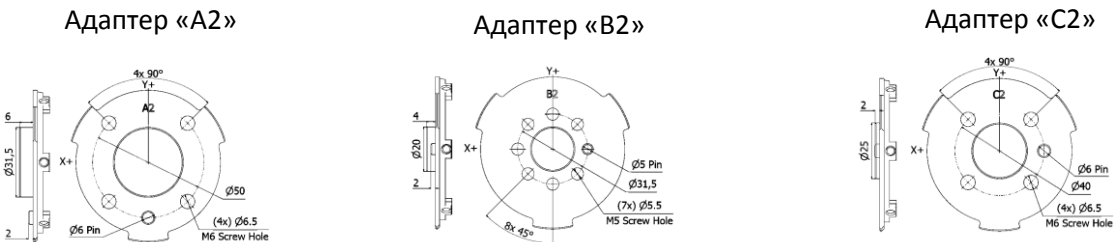
При одноосном нагружении датчик может работать до достижения своей номинальной мощности. При превышении номинальной мощности показание становится неточным и недействительным.

При комплексном нагружении (когда нагружение происходит по более чем одной оси) значения номинальной мощности снижаются. На следующих диаграммах показаны сценарии комплексного нагружения.

Датчик **не может работать** за пределами обычной рабочей зоны.



ВАРИАНТЫ АДАПТЕРОВ



Адаптер «A2» Крепежные винты: M6x8 BN20146 (x4)	Адаптер «B2» Крепежные винты: M5x8 BN20146 (x7)	Адаптер «C2» Крепежные винты: 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 fiveve, 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 fiveve, 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		

* Только механическая совместимость

ТИПЫ ИНТЕРФЕЙСОВ

USB	CAN	Ethernet – TCP/UDP	EtherCAT
Максимальная частота дискретизации 500 Гц			
Поддерживаемые системы: Windows; Linux; ROS; UR			

РАСПАЙКА ВЫВОДОВ РАЗЪЕМА

