



### **BELANGRIJKSTE KENMERKEN**

- ✓ Geen programmeervaardigheden vereist
- Functies zoals middelpunt aanwijzen, invoegen, met de hand leiden of baan registreren
- √ Nauwkeurige aanwezigheidsdetectie
- ✓ Houdt constante kracht tijdens het bewegen
- ✓ Voegt het tastgevoel toe aan uw robot
- ✓ Stof- en waterbestendig (IP67¹)



## **TECHNISCHE SPECIFICATIES**

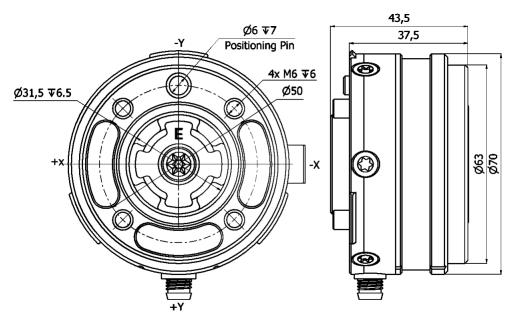
Sensortype	Kracht/koppelsensor 6 assen				
Afmetingen (hoogte x diameter)	37,5 x 70 mm				
Gewicht (met ingebouwde adapterplaten)	245 g				
	Fxy	Fz	Тху	Tz	
Nominale capaciteit (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm	
Vervorming enkele as bij N.C. (typisch)	± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3.5 °	
Overbelasting enkele as	500 %	< 400 %	< 300 %	< 300 %	
Signaalgeluid² (typisch)	0,1 N	0,2 N	0.006 Nm	0,002 Nm	
Geruisloze resolutie (typisch)	0,5 N	1 N	0.036 Nm	0,008 Nm	
Afwijking over de volledige schaal	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %	
Hysteresis (gemeten aan de Fz-as, typisch)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %	
Galm (typisch)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %	
Bereik werkingstemperatuur	0 C° / +55 °C				
Stroomvereisten	DC-stroomtoevoer 7 - 24 V			0,8 W	
Bevestigingsschroeven	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (voor de kabelhouder)			ISO14581	

 $<sup>^{\</sup>rm 1}\,{\rm Moet}$  worden afgeschermd indien wordt gewerkt in corrosieve vloeibare omgevingen

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup> Signaalgeluid wordt gedefinieerd als de standaardafwijking (1 σ) van een typisch één seconde onbelast signaal.



#### MECHANISCHE AFMETINGEN

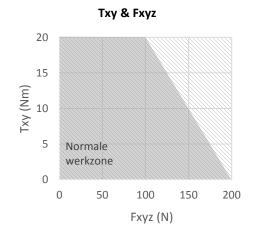


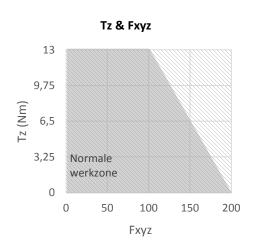
### **COMPLEXE BELASTING**

Bij belasting van een enkelvoudige as kan de sensor worden gebruikt tot op de nominale capaciteit. Boven deze nominale capaciteit is de uitlezing inaccuraat en ongeldig.

Bij een complexe belasting (wanneer meer dan één as wordt belast) worden de nominale capaciteiten verlaagd. Op onderstaand diagram worden de verschillen complexe belastingsscenario's weergegeven.

De sensor mag buiten de normale werkzone niet worden gebruikt.

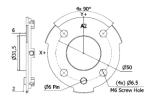




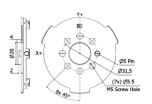
# **GEGEVENSBLAD HEX-H-SENSOR 2.0**

## **ADAPTEROPTIES**

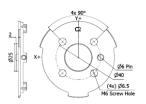
Adapter "A2"



Adapter "B2"



# Adapter "C2"



Adapter "A2" Bevestigingsschroeven: M6 x 8 BN20146 (4x)	Adapter "B2" Bevestigingsschroeven: M5 x 8 BN20146 (7x)	Adapter "C2" Bevestigingsschroeven: M6 x 8 BN20146 (4x)	
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			

<sup>\*</sup> Alleen mechanische compatibiliteit

## **INTERFACETYPES**

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT			
Maximale samplefrequentie						
Ondersteunde besturingssystemen Windows; Linux; ROS; UR						

# **TOEWIJZING CONNECTORPENNEN**



1: V+

2: CAN hoog

3: V-

4: CAN laag