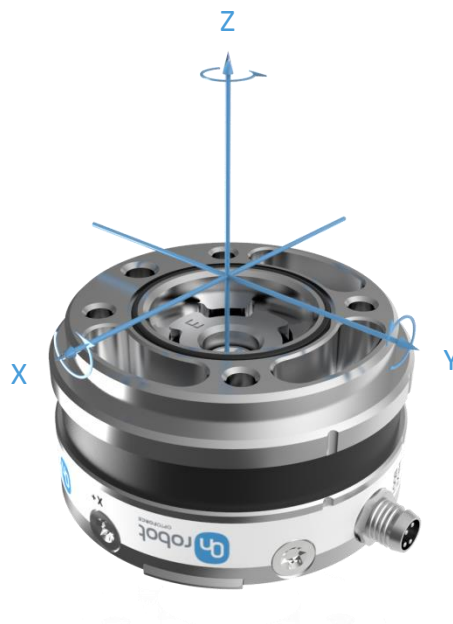


Základní vlastnosti

- ✓ Nejsou zapotřebí žádné znalosti programování
- ✓ Funkce jako ukazování na střed, vkládání, ruční navádění nebo zaznamenávání dráhy
- ✓ Přesná detekce přítomnosti
- ✓ Udržování konstantní síly během pohybu
- ✓ Dodání pocitu dotyku vašemu robotu
- ✓ Odolnost vůči prachu a vodě (IP67¹)



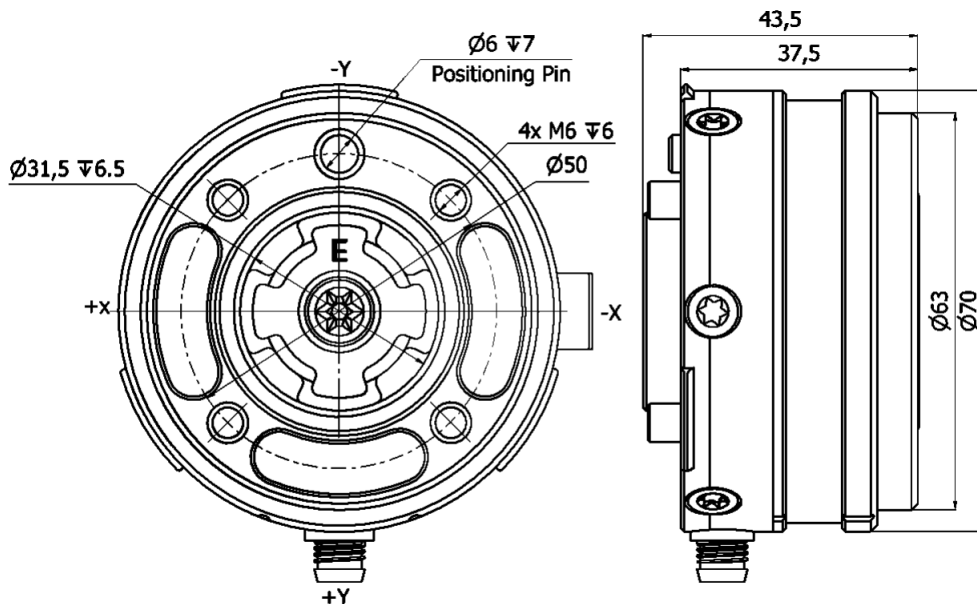
TECHNICKÉ ÚDAJE

Typ snímače	Snímač síly / točivého momentu v 6 osách			
Rozměry (výška × průměr)	37,5 × 70 mm			
Hmotnost (s integrovanými adaptérovými deskami)	245 g			
	F _{xy}	F _z	T _{xy}	T _z
Jmenovitá kapacita (JK)	200 N	200 N	10 Nm	6,5 Nm
Deformace v jedné ose při JK (typická)	± 1,7 mm	± 0,3 mm	± 2,5°	± 5°
Přetížení v jedné ose	500 %	500 %	500 %	500 %
Šum signálu ² (typický)	0,035 N	0,15 N	0,002 Nm	0,001 Nm
Rozlišení bez šumu (typické)	0,2 N	0,8 N	0,010 Nm	0,002 Nm
Nelinearita v celém rozsahu	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Hystereze (měřená v ose F _z , typická)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
Přeslech (typický)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
Rozsah pracovní teploty	0 °C / +55 °C			
Požadavky na napájení	Rozsah stejnoseměrného vstupu 7–24 V 0,8 W			
Montážní šrouby	5 × M4 × 6 mm 1 × M4 × 12 mm (pro držák kabelu)			ISO14581

¹ Při práci v prostředí s přítomností žíravých kapalin je nezbytná ochrana.

² Šum signálu je definován jako směrodatná odchylka (1 σ) typického signálu bez zatížení po dobu jedné sekundy.

MECHANICKÉ ROZMĚRY

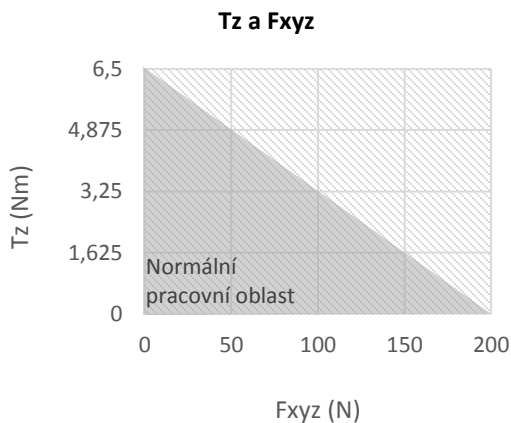
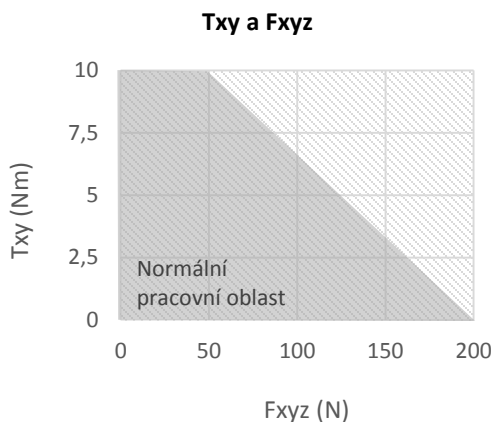


KOMPLEXNÍ ZATÍŽENÍ

Při zatížení v jedné ose lze snímač používat v rozsahu jmenovité kapacity. Naměřené hodnoty nad rámec jmenovité kapacity jsou nepřesné nebo neplatné.

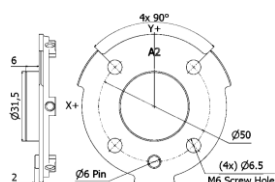
Při komplexním zatížení (ve více než jedné ose) jsou nominální kapacity nižší. Následující grafy znázorňují situace s komplexním zatížením.

Snímač **nelze používat** mimo rozsah normální pracovní oblasti.

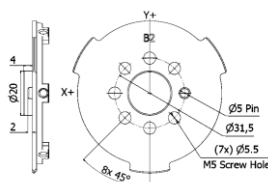


MOŽNOSTI ADAPTÉRŮ

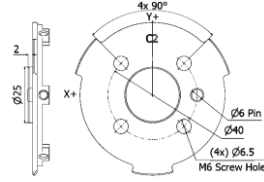
Adaptér „A2“



Adaptér „B2“



Adaptér „C2“



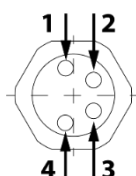
Adaptér „A2“ Montážní šrouby: M6x8 BN20146 (4x)	Adaptér „B2“ Montážní šrouby: M5x8 BN20146 (7x)	Adaptér „C2“ Montážní šrouby: M6x8 BN20146 (4x)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, KR 6 R1820 HP	KUKA KR 16 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		

* Pouze mechanická kompatibilita

TYPY ROZHRANÍ

USB	CAN	Ethernet – TCP/UDP	EtherCAT
Maximální frekvence vzorkování 500 Hz			
Podporované systémy Windows; Linux; ROS; UR			

VÝVODY KONEKTORŮ



- 1 : V+
- 2 : CAN vysoký
- 3 : V-
- 4 : CAN nízký