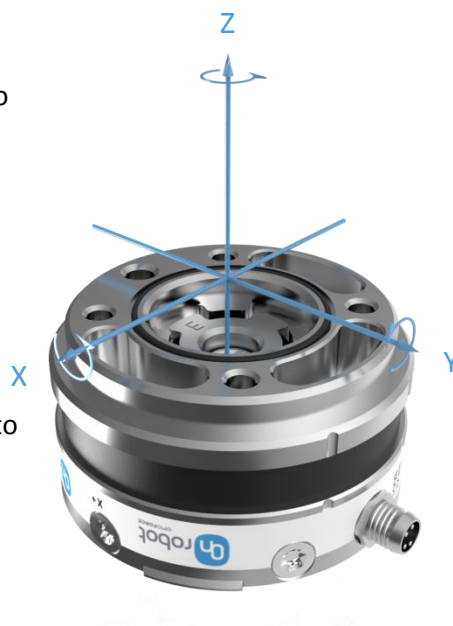


PRINCIPAIS CARACTERÍSTICAS

- ✓ Não são necessárias competências de programação
- ✓ Funções como direcionamento para o centro, inserção, orientação com a mão ou gravação do caminho
- ✓ Detecção precisa da presença
- ✓ Mantém uma força constante durante o movimento
- ✓ Acrescenta a sensação do toque ao seu robô
- ✓ Resistente ao pó e à água (IP67¹)



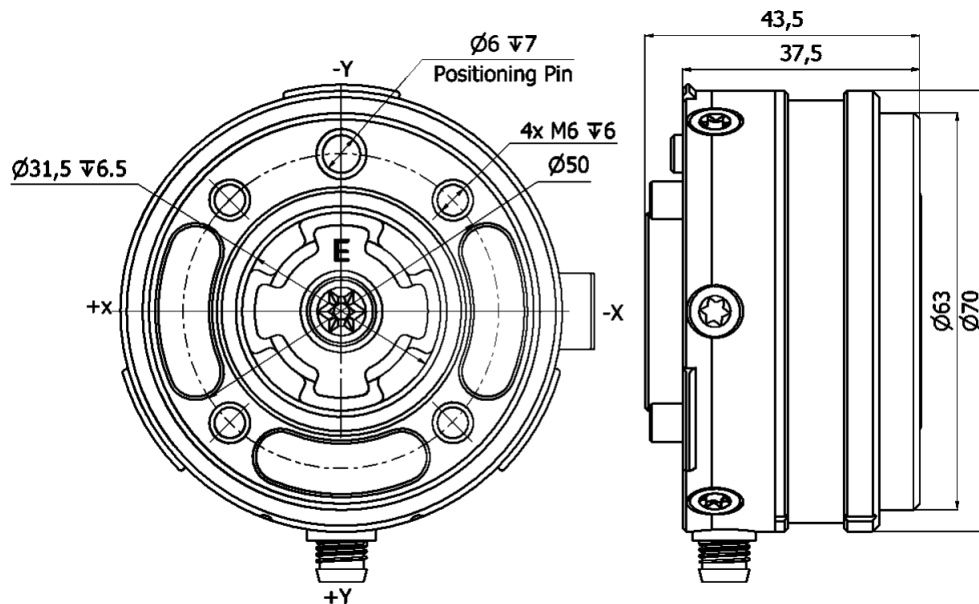
ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS

Tipo de sensor		Sensor de binário/força de 6 eixos			
Dimensões (altura x diâmetro)		37,5 x 70 mm			
Altura (com placas adaptadoras integradas)		245 g			
		Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacidade nominal (CN)		200 N	200 N	20 Nm	13 Nm
Deformação de eixo único à capacidade nominal (típica)		± 0,6 mm	± 0,25 mm	± 2 °	± 3,5 °
Sobrecarga de eixo único		500%	400%	300%	300%
Ruído do sinal ² (típico)		0,1 N	0,2 N	0,006 Nm	0,002 Nm
Resolução sem ruído (típica)		0,5 N	1 N	0,036 Nm	0,008 Nm
Não linearidade da escala completa		< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Histerese (medida no eixo Fz, típica)		< 2%	< 2%	< 2%	< 2%
Interferência (típica)		< 5%	< 5%	< 5%	< 5%
Intervalo de temperatura de funcionamento		0 C° / +55 °C			
Requisito de potência		Gama de entrada CC 7-24 V			0,8 W
Parafusos de montagem		5 x M4 x 6 mm 1 x M4 x 12 mm (para o suporte do cabo)			ISO14581

¹ Requer proteção em caso de utilização em ambientes com líquidos corrosivos

² O ruído do sinal é definido como o desvio-padrão (1 σ) de um sinal típico de um segundo em vazio.

DIMENSÕES MECÂNICAS

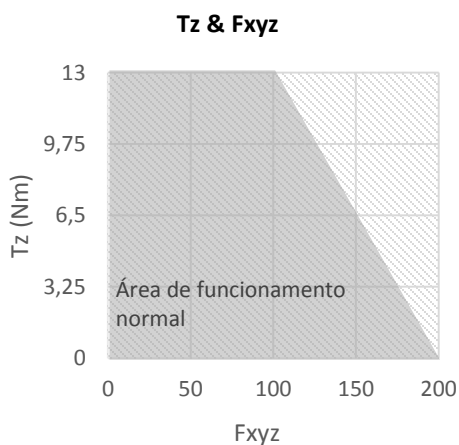
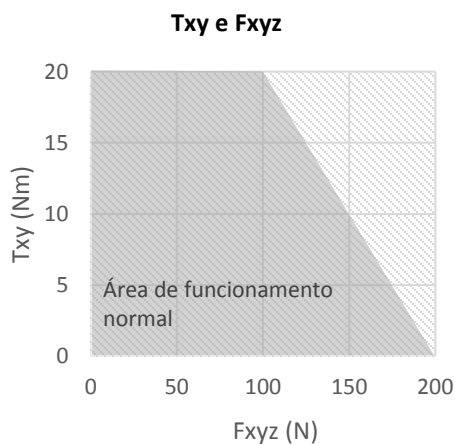


CARREGAMENTO COMPLEXO

Durante o carregamento do eixo único, é possível utilizar o sensor até à respetiva capacidade nominal. Acima da capacidade nominal, a leitura é incorreta e inválida.

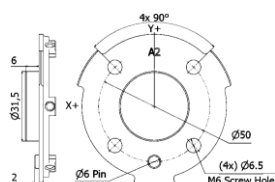
Durante o carregamento complexo (*quando é carregado mais de um eixo*), as capacidades nominais são reduzidas. Os seguintes diagramas apresentam os cenários de carregamento complexo.

O sensor **não pode ser utilizado** fora da área de funcionamento normal.

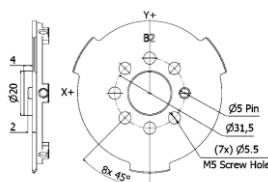


OPÇÕES DO ADAPTADOR

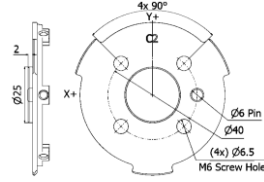
Adaptador “A2”



Adaptador “B2”



Adaptador “C2”



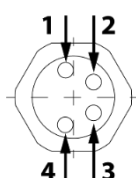
Adaptador “A2” Parafusos de montagem: M6x8 BN20146 (x4)	Adaptador “B2” Parafusos de montagem: M5x8 BN20146 (x7)	Adaptador “C2” Parafusos de montagem: M6x8 BN20146 (x4)
Universal Robots UR3, UR5, UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16, KR 16 S, KR 16 R1610	KUKA KR 6 fivve, KR 6 sixx WP, KR 6 R1820, 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		

* Apenas compatibilidade mecânica

TIPOS DE INTERFACE

USB	CAN	Ethernet - TCP/UDP	EtherCAT
Frequência máxima de amostragem de 500 Hz			
Sistemas suportados: Windows; Linux; ROS; UR			

SAÍDA DE PINOS DO CONECTOR



1 : V+
2 : CAN alta
3 : V-
4 : CAN baixa