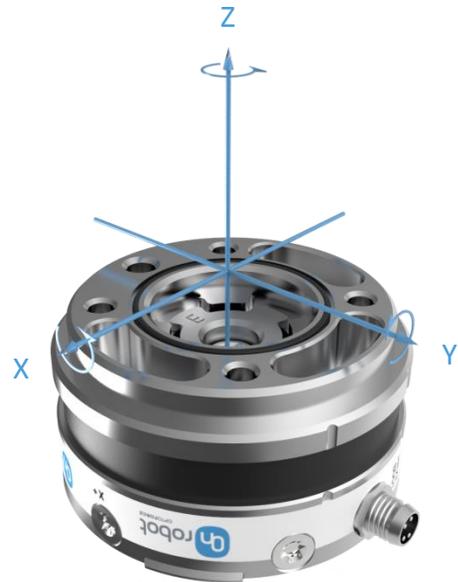


主要功能

- ✓ 无需编程技巧
- ✓ 中心指向、插入、手动引导或路径记录等功能
- ✓ 物体存在性和精确位置检测
- ✓ 移动时作用力保持恒定
- ✓ 为机器人添加触觉
- ✓ 防尘防水(IP67¹)



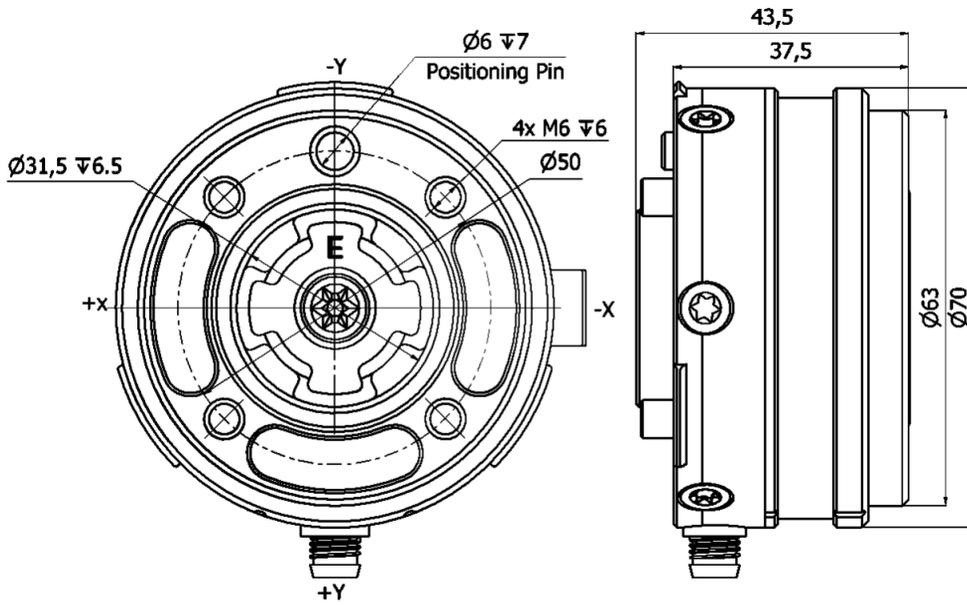
技术规格

传感器类型	6-轴力/扭矩传感器			
尺寸 (高度 x 直径)	37.5 x 70 mm			
重量 (带内置转接板)	245 g			
	Fxy	Fz	Txy	Tz
额定容量 (N.C)	200 N	200 N	20 Nm	13 Nm
N.C 的单轴变形 (典型)	± 0.6 mm	± 0.25 mm	± 2 °	± 3.5 °
单轴过载	500 %	400 %	300 %	300 %
信号噪音 ² (典型)	0.1 N	0.2 N	0.006 Nm	0.002 Nm
无噪音分辨率 (典型)	0.5 N	1 N	0.036 Nm	0.008 Nm
全尺寸非线性特征	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
迟滞现象 (在 Fz 轴上测量, 典型)	< 2 %	< 2 %	< 2 %	< 2 %
串扰 (典型)	< 5 %	< 5 %	< 5 %	< 5 %
工作温度范围	0 °C / +55 °C			
电源要求	直流电源输入范围 7-24V			0.8 W
安装螺丝	5 x M4 X 6 mm 1 x M4 x 12 mm (用于电缆支架)			ISO14581

¹如在腐蚀性液体环境中工作时, 需要加以保护

²信号噪音的定义为一次典型的一秒钟空载信号的标准误差(1σ)。

机械尺寸

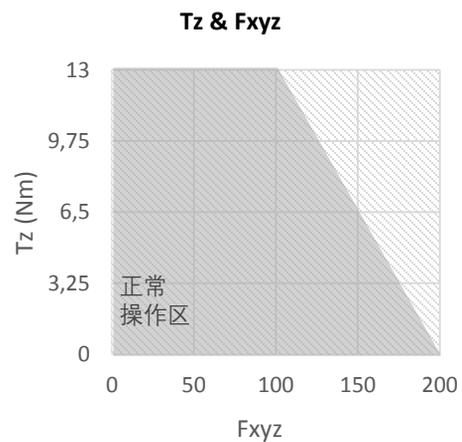
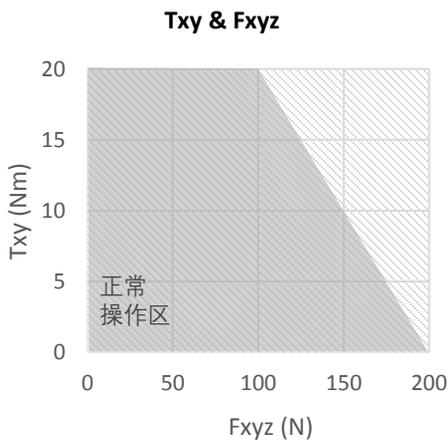


复合加载

在单轴加载时，传感器能够以其最大额定能力运转。超过额定能力，读数会不准确且无效。

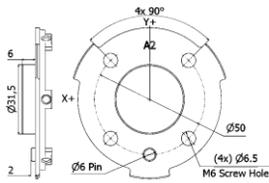
在复合加载（*超过一个轴加载*）时，额定能力降低。以下图表反映了复合加载时的情景。

在正常操作区之外传感器无法操作。

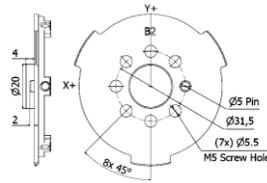


适配器选项

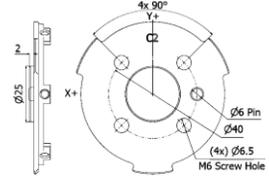
适配器 “A2”



适配器 “B2”



适配器 “C2”



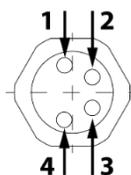
适配器 “A2” 安装螺丝: M6x8 BN20146 (x4)	适配器 “B2” 安装螺丝: M5x8 BN20146 (x7)	适配器 “C2” 安装螺丝: M6x8 BN20146 (x4)
优傲机器人 UR3、UR5、UR10	KUKA KR 3 R540	KUKA KR 6
KUKA KR 16、KR 16 S、KR 16 R1610	KUKA KR 6 five、KR 6 sixx WP、 KR 6 R1820、KR 6 R1820 HP	KUKA KR 16 L6
KUKA KR 20-3、KR 20-3 C、KR 20 R1810	KUKA KR10 five、KR 10 sixx 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		

* 局限于机械兼容性

接口类型

USB	CAN	以太网 - TCP/UDP	EtherCAT
最大采样频率 500 Hz			
支持系统 Windows; Linux; ROS; UR			

连接器引脚分配



- 1: V+
- 2: CAN 高
- 3: V-
- 4: CAN 低