

KRAFT-MOMENTEN-SENSOR ENTWICKELT FÜR **UNIVERSAL ROBOTS**

VERLEIHEN SIE IHREM ROBOTER TASTSINN



AUTOMATISIEREN SIE KRAFTSENSITIVE AUFGABEN

Zuverlässige Ausführung von:

- Präzise Teilebestückung
- Montage und Fertigung
- Vollautomatisches Prüfen von Produkten

FÜR UNIVERSAL ROBOTS HERGESTELLT

Alles, was Sie zu einer schnellen Installation an Hardware und Software benötigen

ZUVERLÄSSIG UND STABIL

Das digitale Signal des FT 300 ist rauschunempfindlich



UR3

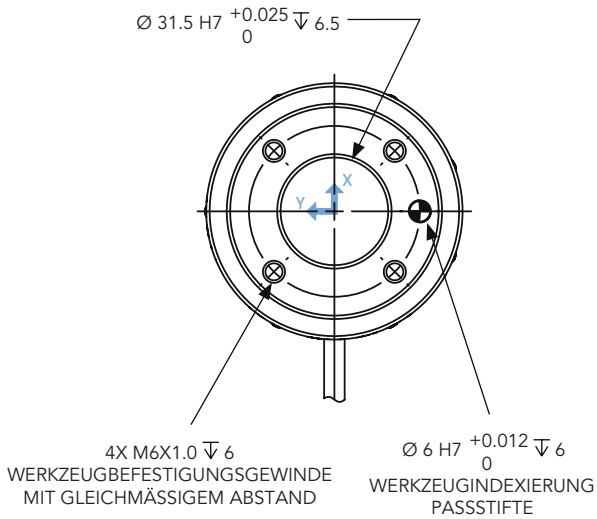


UR5

TECHNISCHE DATEN

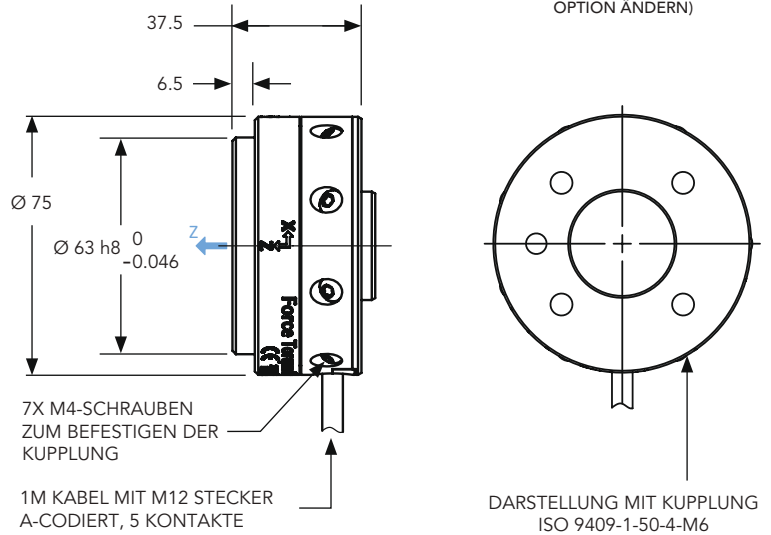
FT 300

WERKZEUGSEITE



ROBOTERSEITE

(KANN SICH ENTSPRECHEND IHRER OPTION ÄNDERN)



MASSEINHEIT: mm

SIGNALSPEZIFIKATIONEN

			Empfohlener Schwellwert	
Messbereich	Fx, Fy, Fz	±300 N		
	Mx, My, Mz	±30 N·m		
	Fx, Fy	1.2 N	5 N	
Signalrauschen	Fz	0.5 N	2 N	Rauschen ist hier definiert als die Standardabweichung aller Daten während eines steten Signals von 1 Sekunde.
	Mx, My	0.02 N·m	0.08 N·m	
	Mz	0.03 N·m	0.12 N·m	
Empfindlichkeit gegen externes Rauschen	Alle Achsen	Immun		Unter normalen Betriebsbedingungen.
Datenausgabegeschwindigkeit		100 Hz		
Temperaturausgleich		15°C - 35°C		Temperaturfluktuation wird innerhalb dieses Bereichs ausgeglichen. Außerhalb dieses Bereichs kann die Signalqualität beeinträchtigt werden.

MECHANISCHE SPEZIFIKATIONEN

Außendurchmesser	75 mm	
Dicke	37.5 mm	Mit Kupplung ISO 9409-1-50-4-M6
Gewicht	300 g	Mit Kupplung ISO 9409-1-50-4-M6
Überlastfähigkeit	500 % *	Überschreiten der Überlastfähigkeit schädigt den Sensor dauerhaft.

* des Messbereich

ELEKTRISCHE SPEZIFIKATIONEN

Nennversorgungsspannung	4.5-28 V DC	
Maximaler Stromverbrauch	2 W	
Elektrische Schnittstelle des Sensors	RS-485, USB	Softwarepakete verfügbar für Universal Robots, ROS, Linux und Windows.