

## 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

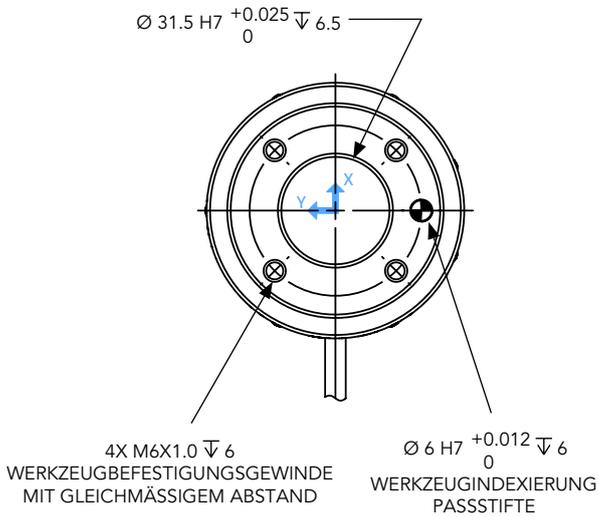


UR5

# TECHNISCHE DATEN

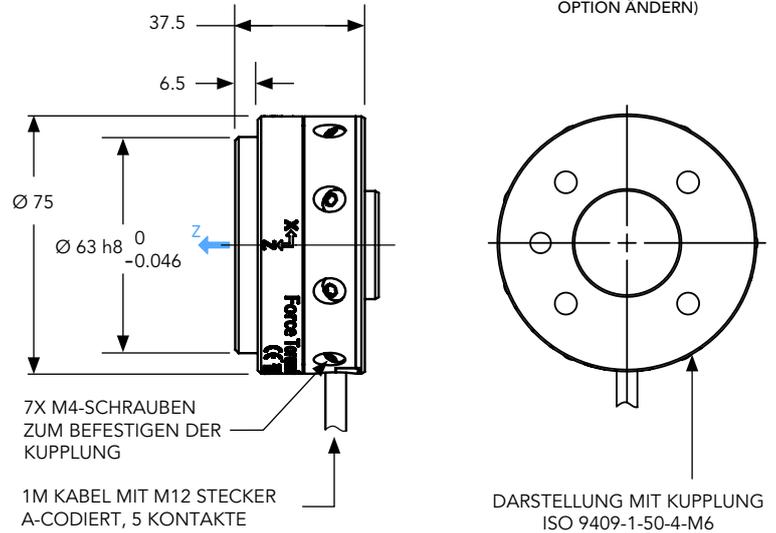
## FT 300

### WERKZEUGSEITE



### ROBOTERSEITE

(KANN SICH ENTSPRECHEND IHRER OPTION ÄNDERN)



MASSEINHEIT: mm

## SIGNALSPEZIFIKATIONEN

Messbereich	Fx, Fy, Fz	$\pm 300$ N	
	Mx, My, Mz	$\pm 30$ N·m	
Signalrauschen	Fx, Fy	0.8 N	Rauschen ist hier definiert als die Standardabweichung aller Daten während eines stetigen Signals von 1 Sekunde.
	Fz	0.5 N	
	Mx, My	0.01 N·m	
	Mz	0.03 N·m	
Empfindlichkeit gegen externes Rauschen	Alle Achsen	Immun	Unter normalen Betriebsbedingungen.
Datenausgabegeschwindigkeit		100 Hz	
Temperatursgleich		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.

## 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.