

Este sensor de fuerza de **6 ejes**, ha sido diseñado para el control de fuerza y de posición, y ofrece inmunidad del sonido eléctrico externo.



**ALTA CALIDAD DE SEÑAL:** Inmune al ruido eléctrico externo.

**DIRECTA COMUNICACIÓN CON EL CONTROLADOR DE ROBOT:** Sin necesidad de una caja de procesamiento de señal externa

**ACELERACIÓN DE LA INTEGRACIÓN:** Compatible con robots industriales. Paquetes de Software listos para Universal Robots, ROS, Linux y Windows.

#### DISEÑADO PARA:

##### MONTAJE



##### GUIAR LA MANO



##### ACABADOS



*Pinchar o Escanear para ver  
FT 150 en acción*

## TECHNICAL DATA

### ESPECIFICACIONES DE SEÑAL

Rango de Medida	Fx, Fy, Fz Mx, My, Mz	±150 N ±15 N·m
Resolución efectiva	Fx, Fy, Fz Mx, My, Mz	0.2 N 0.02 N·m
Ruido de señal	Fx, Fy, Fz (combinado) Mx, My, Mz (combinado)	0.5 N 0.03 N·m
Sensibilidad al ruido externo	Todos los ejes	Immune
Cross-talking	Todos los ejes	Ninguno
Desviación	Fx, Fy, Fz Mx, My, Mz	±3 N over days Insignificante
Tasa de salida de datos		100 Hz
Temperatura		15°C - 35°C

### ESPECIFICACIONES MECANICAS

Diámetro externo	120 mm	
Diámetro agujero interno	45 mm	
Grosor	37.5 mm	
Peso	650 g	
Valoración IP	IP54	
Rigidez calculada	Fx, Fy	3.2 x 10 <sup>6</sup> N/m
	Fz	3.9 x 10 <sup>6</sup> N/m
	Mx, My	4700 N·m/rad
	Mz	4600 Nm/rad
Sobrecarga mecánica	Todos los ejes	5 max

### ESPECIFICACIONES ELECTRICAS

Voltage entrada	6-28 VDC
Máxima consumición energía	2 W
Interface sensor eléctrico	RS.485, RS-232, USB Paquetes Software para UR, Linux, ROS y Windows

