

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 | Inmune |
| 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 106 N/m |
| | Fz | 3.9 x 106 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 |

