



DATENBLATT

HEX-E/H QC

V1.0

1 Datenblatt

HEX-E QC

Allgemeine Eigenschaften	6-Achsen-Kraft-/Drehmoment-Sensor				Einheit
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
Nennkraft (N.C)	200	200	10	6,5	[N] [Nm]
Einachsige Verformung bei Nennkraft (typisch)	± 1,7 ± 0,067	± 0,3 ± 0,011	± 2,5 ± 2,5	± 5 ± 5	[mm] [°] [inch] [°]
Einachsige Überlast	500	500	500	500	[%]
Signalrauschen* (typisch)	0,035	0,15	0,002	0,001	[N] [Nm]
Rauschfreie Auflösung (typisch)	0,2	0,8	0,01	0,002	[N] [Nm]
Endwert-Linearitätsfehler	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Hysterese (gemessen auf der Fz-Achse, typisch)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Übersprechen (typisch)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
IP-Klassifizierung	67				
Abmessungen (H x B x L)	50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66				[mm] [Zoll]
Gewicht (mit eingebauten Adapterplatten)	0,347 0,76				[kg] [lb]

* Signalrauschen ist definiert als die Standardabweichung (1 σ) eines typischen einsekündigen Leerlaufsignals.

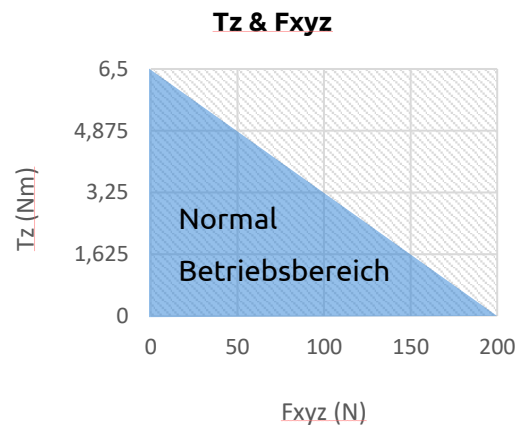
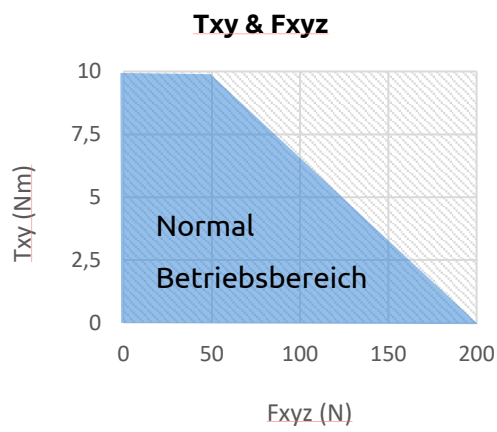
Betriebsbedingungen	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Stromversorgung	7	-	24	[V]
Stromverbrauch	-	-	0,8	[W]
Betriebstemperatur	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Relative Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	0	-	95	[%]
Berechnete MTBF (Mittlere Betriebsdauer zwischen Ausfällen)	30.000	-	-	[Stunden]

Komplexe Belastung

Bei einachsiger Belastung kann der Sensor bis zu seiner Nennkraft betrieben werden. Bei Werten über der Nennkraft ist der Messwert ungenau und ungültig.

Bei komplexer Belastung (wenn mehr als eine Achse belastet wird) werden die Nennkräfte reduziert. Die folgenden Diagramme zeigen die komplexen Belastungsszenarien.

Der Sensor kann nicht außerhalb des normalen Betriebsbereichs betrieben werden.



HEX-H QC

Allgemeine Eigenschaften	6-Achsen-Kraft-/Drehmoment-Sensor				Einheit
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
Nennkraft (N.C)	200	200	20	13	[N] [Nm]
Einachsige Verformung bei Nennkraft (typisch)	± 0,6 ± 0,023	± 0,25 ± 0,009	± 2 ± 2	± 3,5 ± 3,5	[mm] [°] [inch] [°]
Einachsige Überlast	500	400	300	300	[%]
Signalrauschen* (typisch)	0,1	0,2	0,006	0,002	[N] [Nm]
Rauschfreie Auflösung (typisch)	0,5	1	0,036	0,008	[N] [Nm]
Endwert-Linearitätsfehler	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Hysterese (gemessen auf der Fz-Achse, typisch)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
Übersprechen (typisch)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
IP-Klassifizierung	67				
Abmessungen (H x B x L)	50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66				[mm] [Zoll]
Gewicht (mit eingebauten Adapterplatten)	0,35 0,77				[kg] [lb]

* Signalrauschen ist definiert als die Standardabweichung (1 σ) eines typischen einsekündigen Leerlaufsignals.

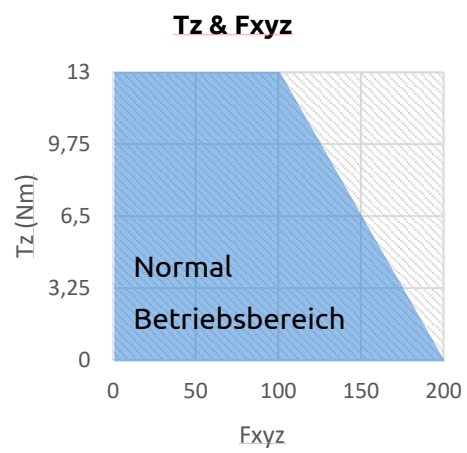
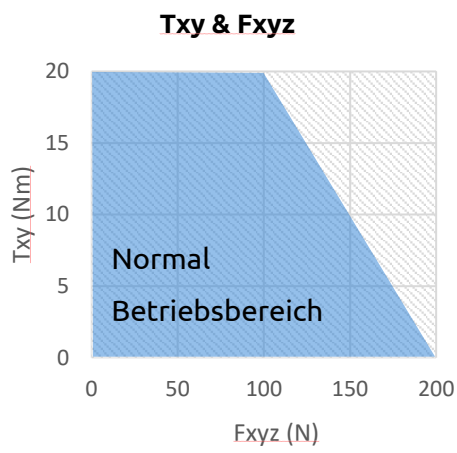
Betriebsbedingungen	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Stromversorgung	7	-	24	[V]
Stromverbrauch	-	-	0,8	[W]
Betriebstemperatur	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Relative Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	0	-	95	[%]
Berechnete MTBF (Mittlere Betriebsdauer zwischen Ausfällen)	30.000	-	-	[Stunden]

Komplexe Belastung

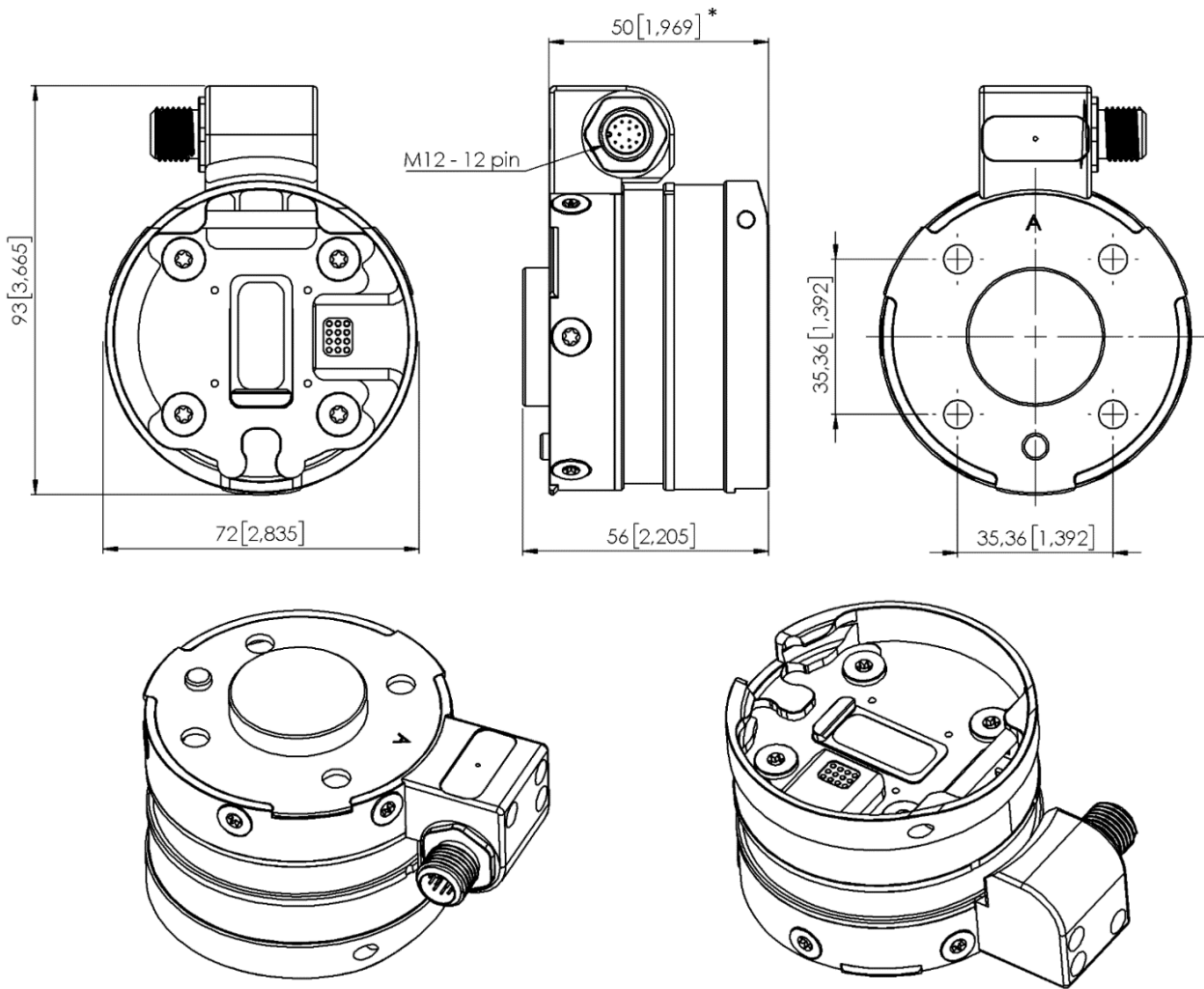
Bei einachsiger Belastung kann der Sensor bis zu seiner Nennkraft betrieben werden. Bei Werten über der Nennkraft ist der Messwert ungenau und ungültig.

Bei komplexer Belastung (wenn mehr als eine Achse belastet wird) werden die Nennkräfte reduziert. Die folgenden Diagramme zeigen die komplexen Belastungsszenarien.

Der Sensor kann nicht außerhalb des normalen Betriebsbereichs betrieben werden.



HEX-E/H QC



* Abstand von der Roboterflanschschnittstelle zum OnRobot-Werkzeug
 Alle Maßangaben sind in mm [Zoll].