



# 数据表

HEX-E/H QC

V1.0

# 1 数据表

## HEX-E QC

一般属性	六轴力/扭矩传感器				单位
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
标称容量 (N.C)	200	200	10	6.5	[N] [Nm]
标称容量条件下的单轴形变 (典型值)	± 1.7 ± 0.067	± 0.3 ± 0.011	± 2.5 ± 2.5	± 5 ± 5	[mm] [° ] [英寸] [° ]
单轴过载	500	500	500	500	[%]
信号噪音* (典型值)	0.035	0.15	0.002	0.001	[N] [Nm]
无噪音分辨率 (典型值)	0.2	0.8	0.01	0.002	[N] [Nm]
全量程非线性	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
磁滞 (在 Fz 轴上测定的典型值)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
串扰 (典型值)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
IP 等级	67				
尺寸(高 x 宽 x 长)	50 x 71 x 93 1.97 x 2.79 x 3.66				[mm] [inch]
重量 (含内置转接板)	0.347 0.76				[kg] [lb]

\* 信号噪音定义为典型一秒空载信号的标准偏差 ( $1 \sigma$ )。

操作条件	最小值	标准值	最大值	单位
电源	7	-	24	[V]
功耗	-	-	0.8	[W]
操作温度	0 32	- -	55 131	[° C] [° F]
相对湿度 (无冷凝)	0	-	95	[%]
计算出的 MTBF (工作寿命)	30.000	-	-	[小时]

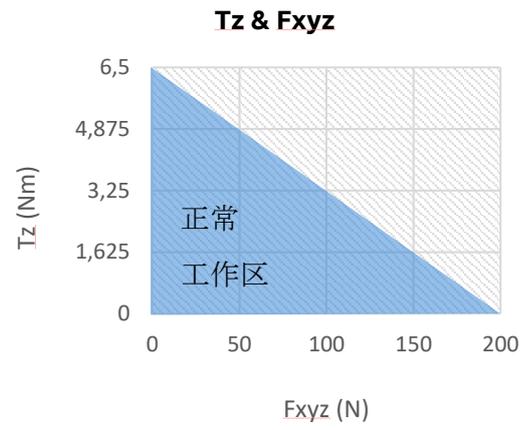
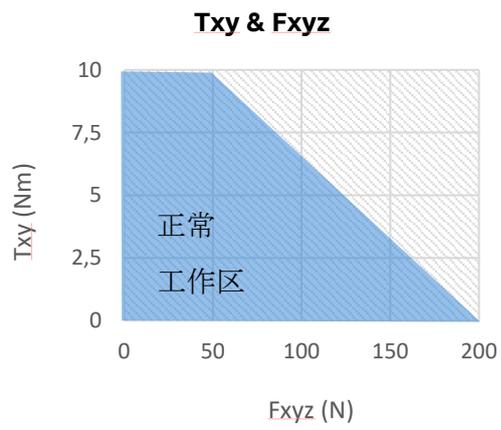
### 复杂加载

在单轴加载过程中，传感器可以以其标称容量运行。超出标称容量时，读数将不准确，是无效的。

在复杂加载 (不止一个轴加载) 过程中，标称容量会降低。下图显示了复杂加载场景。

## 数据表

传感器不能在正常工作区以外工作。



## HEX-H QC

一般属性	六轴力/扭矩传感器				单位
	Fxy	Fz	Txy	Tz	
标称容量 (N.C)	200	200	20	13	[N] [Nm]
标称容量条件下的单轴形变 (典型值)	±0.6 ± 0.023	±0.25 ± 0.009	±2 ±2	±3.5 ±3.5	[mm] [°] [英寸] [°]
单轴过载	500	400	300	300	[%]
信号噪音* (典型值)	0.1	0.2	0.006	0.002	[N] [Nm]
无噪音分辨率 (典型值)	0.5	1	0.036	0.008	[N] [Nm]
全量程非线性	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
磁滞 (在 Fz 轴上测定的典型值)	< 2	< 2	< 2	< 2	[%]
串扰 (典型值)	< 5	< 5	< 5	< 5	[%]
IP 等级	67				
尺寸(高 x 宽 x 长)	50 x 71 x 93 1.97 x 2.79 x 3.66				[mm] [inch]
重量 (含内置转接板)	0.35 0.77				[kg] [lb]

\* 信号噪音定义为典型一秒空载信号的标准偏差 (1  $\sigma$ )。

操作条件	最小值	标准值	最大值	单位
电源	7	-	24	[V]
功耗	-	-	0.8	[W]
操作温度	0 32	- -	55 131	[° C] [° F]
相对湿度 (无冷凝)	0	-	95	[%]
计算出的 MTBF (工作寿命)	30.000	-	-	[小时]

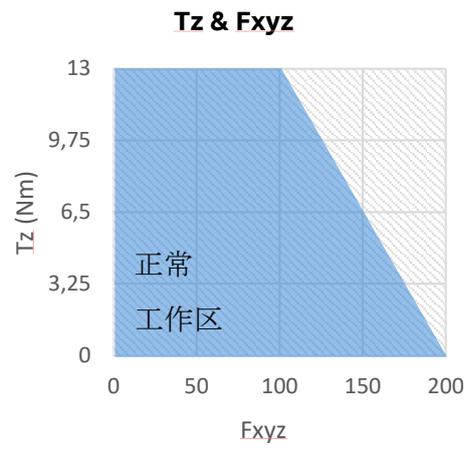
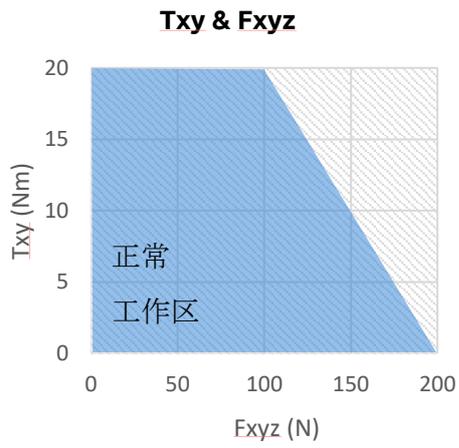
### 复杂加载

在单轴加载过程中，传感器可以以其标称容量运行。超出标称容量时，读数将不准确，是无效的。

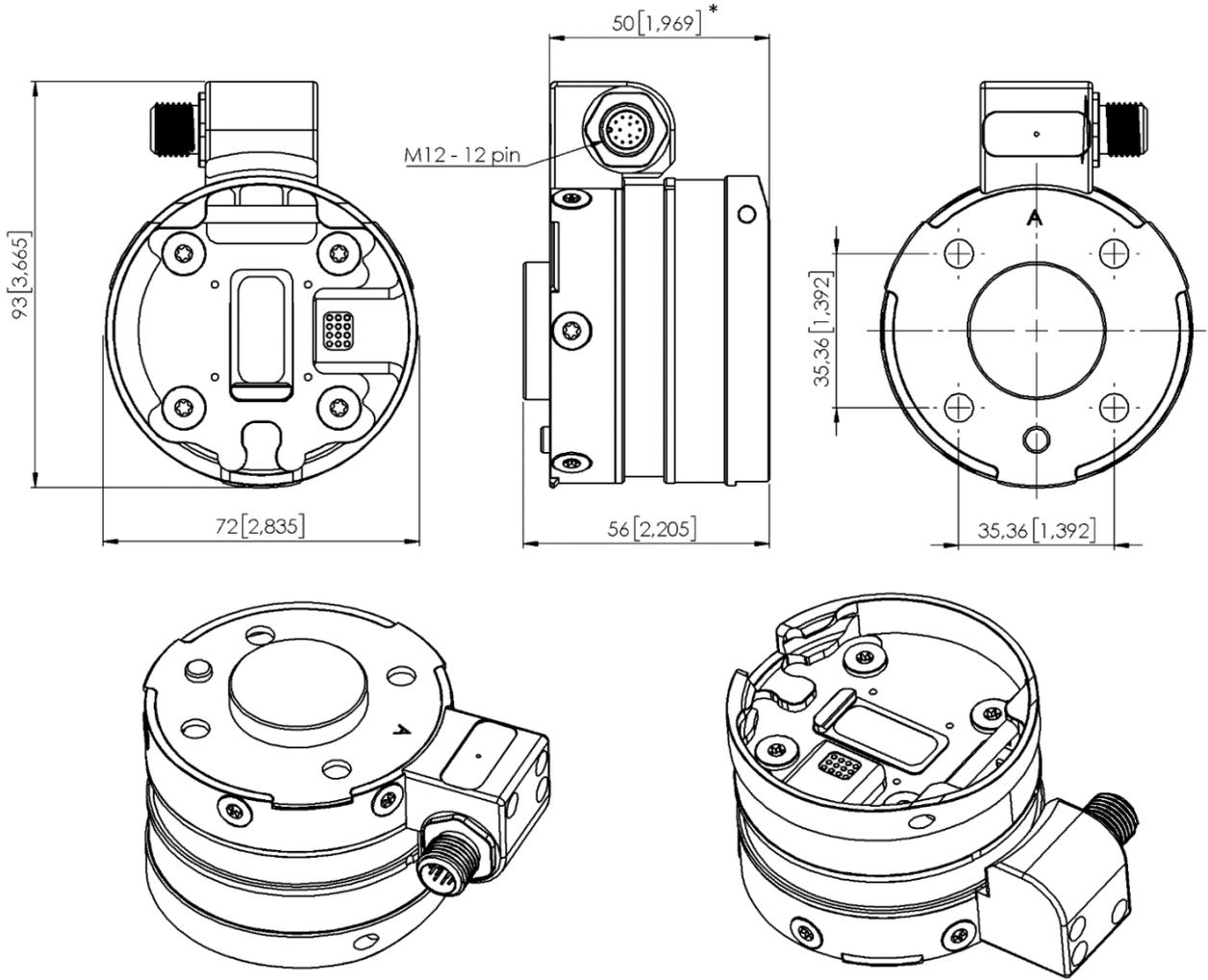
在复杂加载 (不止一个轴加载) 过程中，标称容量会降低。下图显示了复杂加载场景。

## 数据表

传感器不能在正常工作区以外工作。



HEX-E/H QC



\* 机器人凸缘接口到 OnRobot 工具的距离  
所有尺寸的单位均为 mm 和[英寸]。