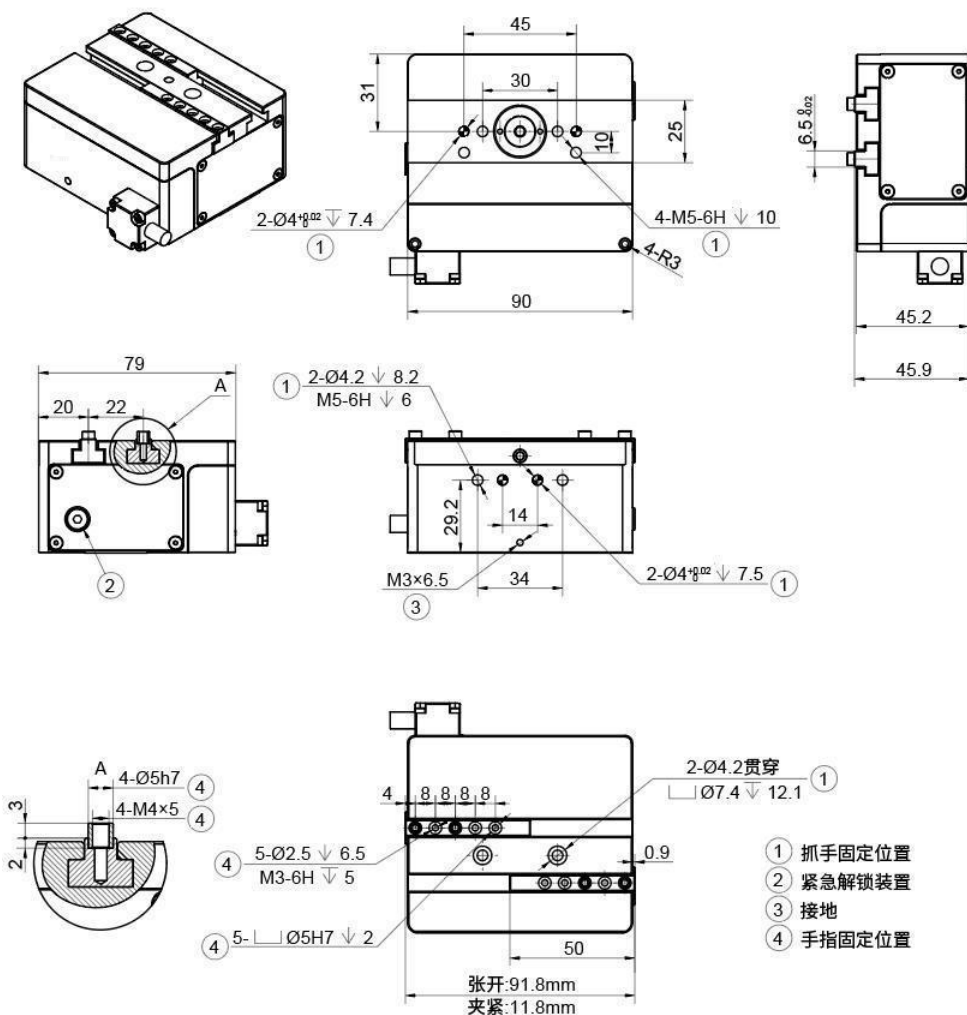


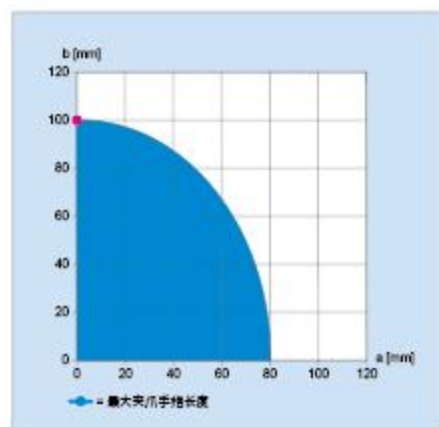
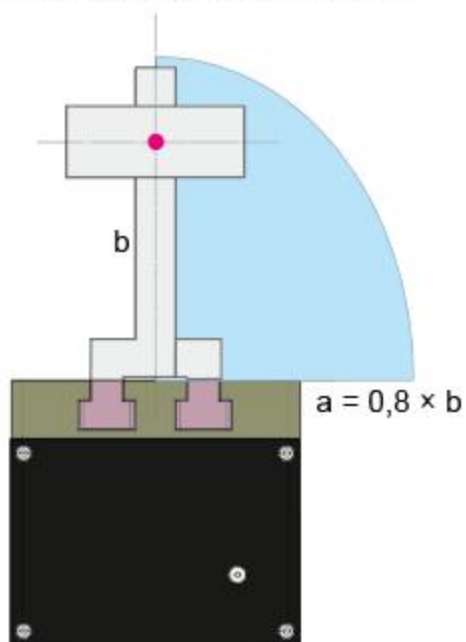
A 3D perspective diagram of a 6-axis force/torque sensor. The sensor is a rectangular block with a central longitudinal slot. A red arrow labeled F_z points vertically upwards from the top surface. A blue curved arrow labeled M_z indicates a moment around the vertical axis. A green curved arrow labeled M_y indicates a moment around the horizontal axis pointing into the page. A red curved arrow labeled M_x indicates a moment around the horizontal axis pointing out of the page. A cable with a connector is attached to the right side of the sensor.

Mz	32N·m
----	-------

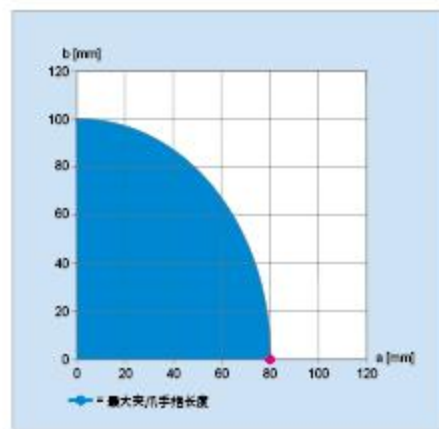
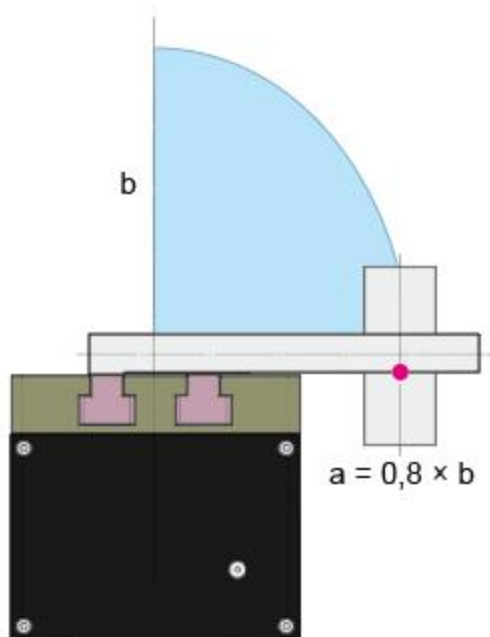


最大抓手手指长度

图例展示了最大水平(a)和垂直(b)抓手手指长度,以蓝色区域表示。外伸量(a)为 $0.8 \times$ 最大抓手手指长度(b)。最大抓手手指长度见相应参数数据表。

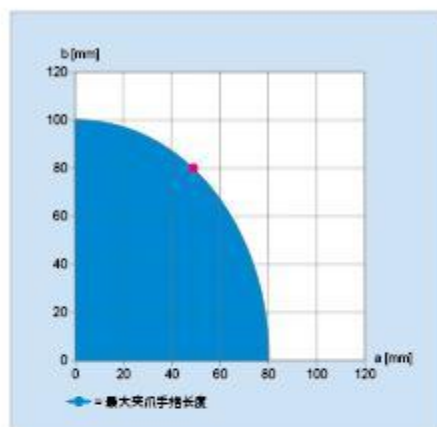
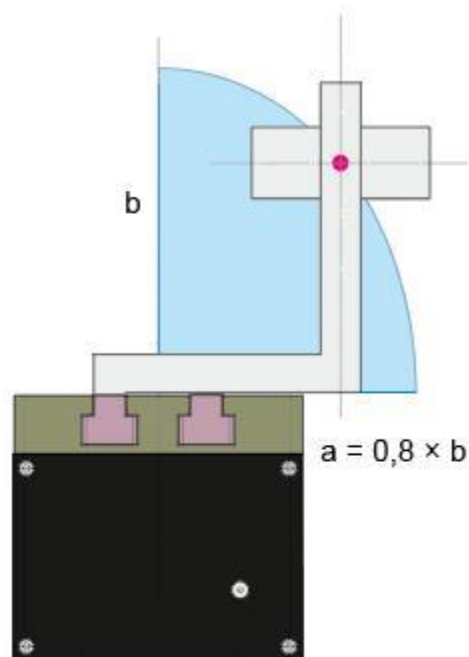


例子1
垂直力施加点
 $a=0\text{mm}$
 $b=100\text{mm}$



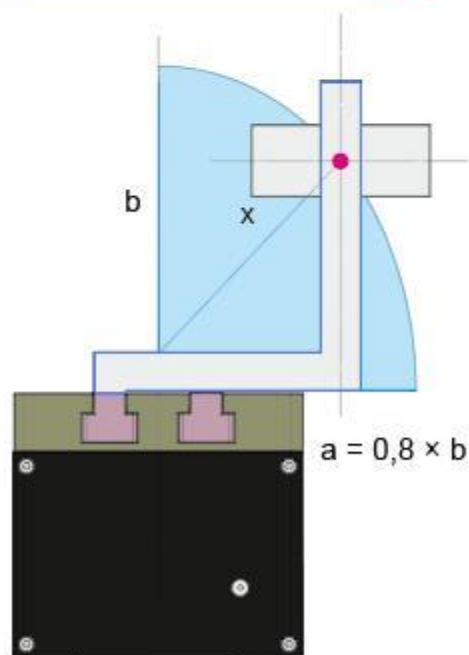
例子2
水平力施加点
 $a=80\text{mm}$
 $b=0\text{mm}$

最大抓手手指长度

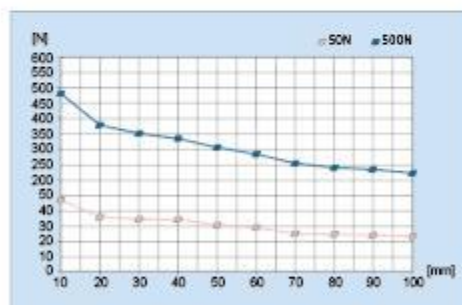


例子3
最大允许投影
 $a=48\text{mm}$
 $b=80\text{mm}$

抓手手指长度所对应的夹持力



● 夹持力图表
根据手指长度不同, 显示符合手指长度的夹持力



例子1
最终抓手手指长度,用于确定抓取力
 $a=55\text{mm}$
 $b=58\text{mm}$

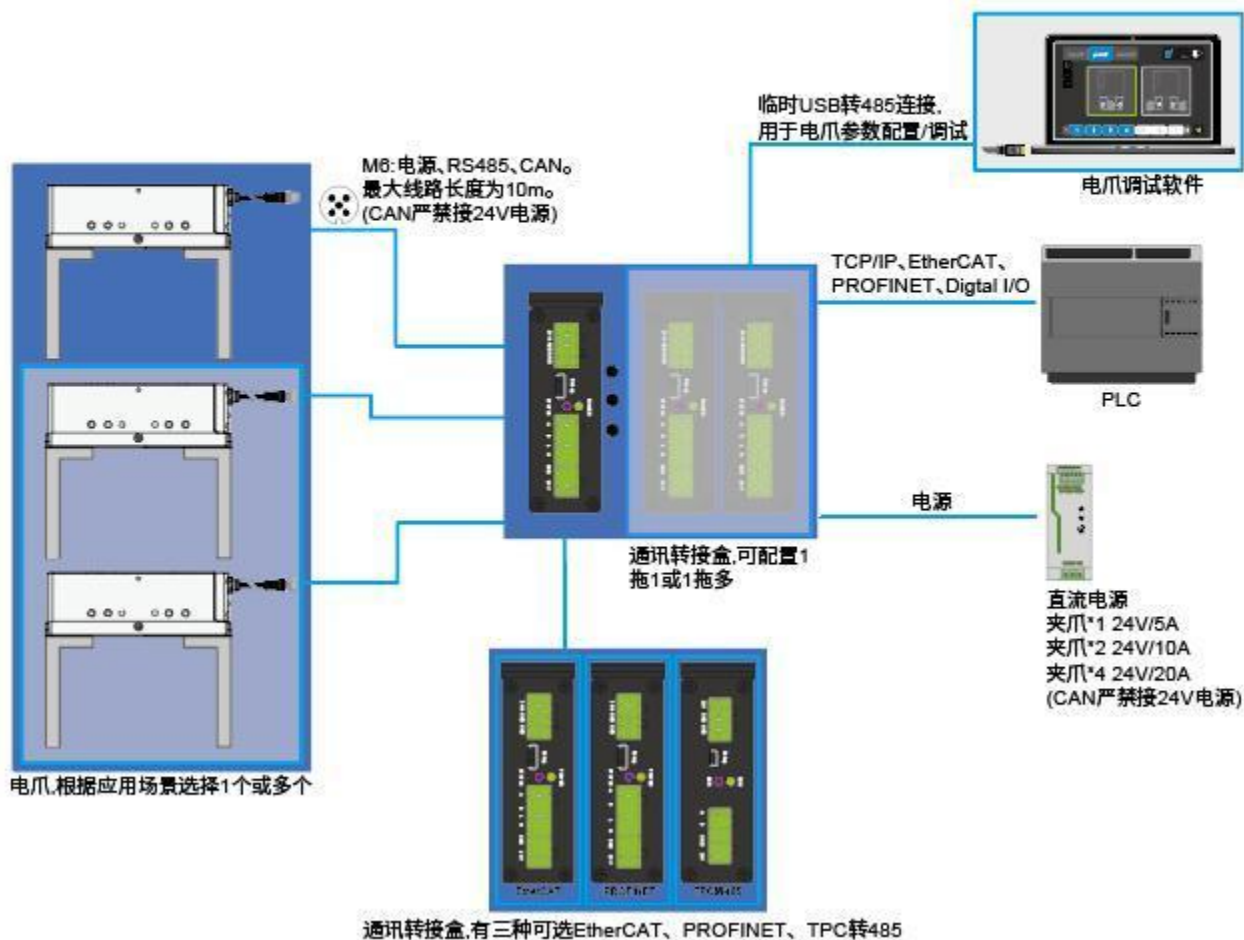
$$X = \sqrt{55^2 + 58^2} = 80 < 240\text{N}$$

抓手技术数据中指定的最大抓手手指长度是指夹具爪的垂直(b)对齐。在水平(a)悬垂的情况下,最大抓手手指长度相应减小。该表显示了各个尺寸的最大抓爪长度。

电爪布线方式

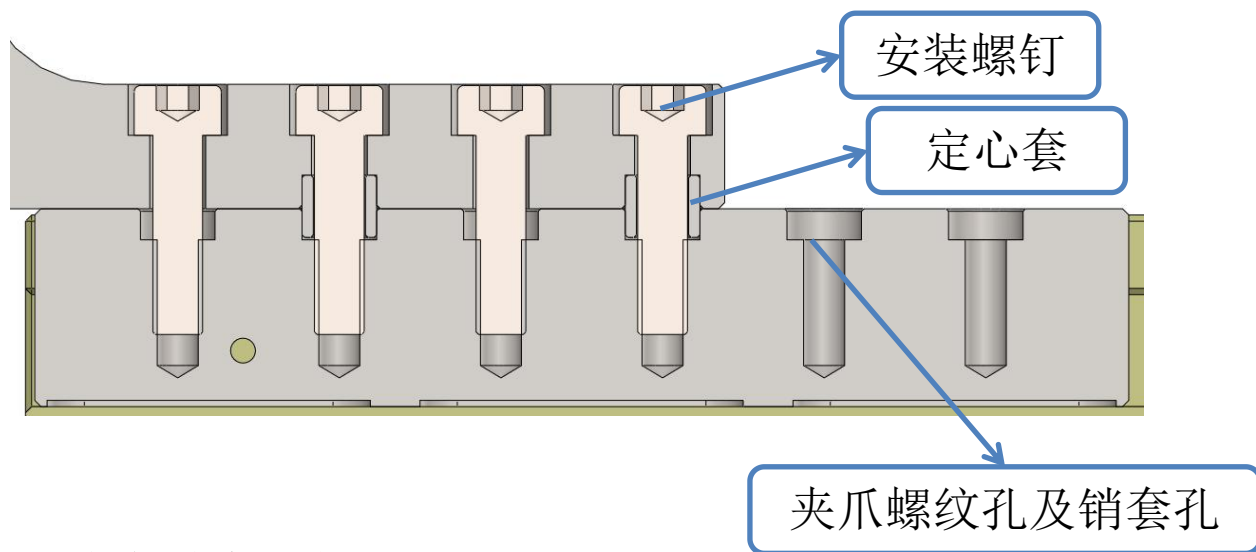
• 通讯协议:

RS485(ModbusRTU)、CAN。可选配TCP/IP、EtherCAT、PROFINET、Digital I/O



一、末端手指安装要求：

- 1.安装螺钉数量需超过齿条滑块上预留螺纹孔数量的一半，例：螺纹孔数量为6，安装螺钉数量不得少于4；
- 2.必须安装定心套，且数量不得少于2个，目的：①定心套被装入夹爪的配合孔中以确定夹爪的位置（两点确定一条直线），②若无定心套，在夹持力过大时，末端手指可能产生横向位移，出现被夹物体夹不住或夹住后掉落的风险；作用类似于销钉定位。



二、末端手指标注**建议**：

仅针对形状规则，表面光滑的被夹物体

手指：①贴合在夹爪上的基准面，保证平面度；

②被夹物体贴合面，保证平面度和与基准面的垂直度。

