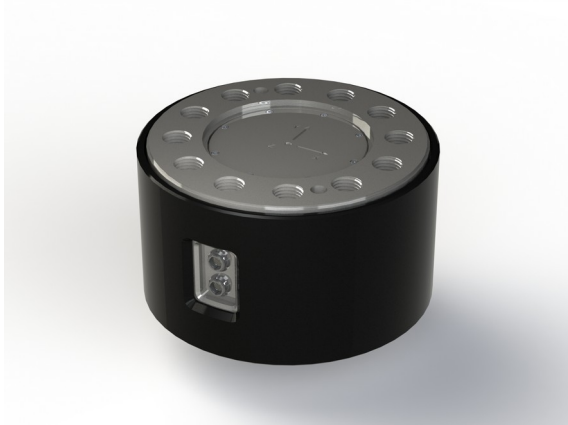


## 6-Achsen Kraft-Momenten-Sensor K6D300 400kN/40kNm

Artikelnummer: 9541



Der Mehrkomponenten-Sensor K6D300 eignet sich für die gleichzeitige Kraft- und Drehmomentmessung in drei zueinander senkrechten Achsen. Die Messbereiche für die Kräfte und Momente lassen sich werksseitig in einem weiten Bereich anpassen. Der K6D300 wurde speziell für folgende Anwendungen entwickelt:

- Robotik
- Messungen in der Automatisierungstechnik
- Luft- und Raumfahrt

Der Kraft-Momenten Sensor verfügt über 12 Ausgangskanäle. Jeweils 6 Kanäle sind einem robusten Steckverbinder der Serie UP13 zugeordnet.

Die 12 Messkanäle können verwendet werden zur

- zur optimalen Ausnutzung der Messgenauigkeit im Bereich von 0,2% und besser,
- zur redundanten Messung mit zwei Messverstärkern der Serie GSV-8DS.

Alternativ kann der Kraft-Momenten Aufnehmer auch mit 6 Messkanälen betrieben werden. In diesem Fall wird nur ein Messverstärker der Serie GSV-8DS benötigt. Die Messgenauigkeit beträgt dann in einzelnen Komponenten ( $F_x$  und  $F_y$ ) bis zu 20% des Messbereiches.

In Verbindung mit dem Messverstärker GSV-8DS werden die die Signale der 12 Messkanäle optimal synchronisiert im Bereich von wenigen Nanosekunden Zeitversatz. Mathematisch sorgt eine  $6 \times 12$  Matrix zur optimalen Fehlerkompensation und bestmöglichen Genauigkeit bei.

Die  $6 \times 12$  Matrix kann mit der Software GSVmulti verarbeitet werden zur Darstellung der Kräfte und Momente.

Bei Verwendung von nur 6 Messkanälen oder bei der redundanten Messung kann die komplette Berechnung der Kräfte und Momente und der Fehlerkompensation im

Messverstärker GSV-8DS erfolgen und als Analogsignal ausgegeben werden. In diesem Fall wird kein PC und keine externe Software benötigt.

## Technische Daten

Basisdaten		Einheit
Typ	6-Achsen Kraftsensor	
Kraftrichtung	Zug / Druck	
Nennkraft Fx	400	kN
Nennkraft Fy	400	kN
Nennkraft Fz	800	kN
Krafteinleitung	Innengewinde	
Abmessung 1	12 x M30	
Sensor Befestigung	Innengewinde	
Abmessung 2	12 x M30	
Gebrauchskraft	200	%FS
Nennmessweg	0.1	mm
Verdrillung bei Fs	0.01	rad
Material	Edelstahl	
Abmessungen	Ø300 x 175	mm
Höhe	175	mm
Länge oder Durchmesser	300	mm
Nenndrehmoment Mx	40	kNm
Nenndrehmoment My	40	kNm
Nenndrehmoment Mz	40	kNm
Grenzdrehmoment	300	%FS

Elektrische Daten		Einheit
Eingangswiderstand	350	Ohm
Toleranz Eingangswiderstand	50	Ohm
Ausgangswiderstand	350	Ohm
Toleranz Ausgangswiderstand	20	Ohm
Isolationswiderstand	2	GOhm
Nennbereich der Speisespannung von	2.5	V
Nennbereich der Speisespannung bis	5	V
Gebrauchsbereich der Speisespannung von	1	V
Gebrauchsbereich der Speisespannung bis	10	V
Nullsignal	0.1	mV/V
Kennwertbereich von	0.4	mV/V
Kennwertbereich bis	0.8	mV/V

Exzentrizität und Übersprechen		Einheit
Übersprechen von x auf y bei Nennlast	0.5	%FS
Übersprechen von y auf x bei Nennlast	0.5	%FS
Übersprechen von z auf x/y bei Nennlast	0.5	%FS
Übersprechen von x/y auf z bei Nennlast	0.5	%FS

Genauigkeitsdaten		Einheit
Genauigkeitsklasse	0,5	
relative Linearitätsabweichung	0.2	%FS
relative Nullsignalhysterese	0.02	%FS
Temperatureinfluss auf das Nullsignal	0.02	%FS/K
Temperatureinfluss auf den Kennwert	0.02	%RD/K
Relatives Kriechen	0.1	%FS

Umweltdaten		Einheit
Nenntemperaturbereich von	-10	°C
Nenntemperaturbereich bis	70	°C
Gebrauchstemperaturbereich von	-10	°C
Gebrauchstemperaturbereich bis	85	°C
Lagertemperaturbereich von	-10	°C
Lagertemperaturbereich bis	85	°C
Schutzart	IP65	

Abkürzungen: RD: Istwert („Reading“); FS: Endwert („Full Scale“); Für die Ermittlung der Kräfte  $F_x$ ,  $F_y$ ,  $F_z$  und Momente  $M_x$ ,  $M_y$ , und  $M_z$  aus den 12 Messkanälen, und zur Kompensation des Übersprechens ist die Anwendung einer Kalibriermatrix erforderlich. Die Kalibrierdaten werden für den Sensor individuell ermittelt und dokumentiert. Der Messfehler durch Übersprechen wird durch die Angabe der erweiterten Messunsicherheit ( $k=2$ ) für die Kräfte  $F_x$ ,  $F_y$ ,  $F_z$ , und Momente  $M_x$ ,  $M_y$ ,  $M_z$  für den Sensor individuell ausgewiesen.

## Anschlussbelegung

Kanal	Abkürzung	Bezeichnung	Aderfarbe	PIN
1 und 7	+Us	positive Brückenspeisung	grün	4
	-Us	negative Brückenspeisung	gelb	3
	+Ud	positiver Brückenausgang	weiss	9
	-Ud	negativer Brückenausgang	braun	8
2 und 8	+Us	positive Brückenspeisung	blau	10
	-Us	negative Brückenspeisung	rot	11
	+Ud	positiver Brückenausgang	grau	2
	-Ud	negativer Brückenausgang	rosa	1
3 und 9	+Us	positive Brückenspeisung	grau-rosa	6
	-Us	negative Brückenspeisung	rot-blau	5
	+Ud	positiver Brückenausgang	schwarz	12
	-Ud	negativer Brückenausgang	violett	7
4 und 10	+Us	positive Brückenspeisung	weiss-gelb	23
	-Us	negative Brückenspeisung	gelb-braun	18
	+Ud	positiver Brückenausgang	weiss-grün	21
	-Ud	negativer Brückenausgang	braun-grün	22
5 und 11	+Us	positive Brückenspeisung	weiss-rosa	15
	-Us	negative Brückenspeisung	braun-rosa	14
	+Ud	positiver Brückenausgang	weiss-grau	17
	-Ud	negativer Brückenausgang	grau-braun	16
6 und 12	+Us	positive	weiss-rot	20

		Brückenspeisung		
-Us		negative Brückenspeisung	braun-rot	24
+Ud		positiver Brückenausgang	weiss-blau	13
-Ud		negativer Brückenausgang	braun-blau	19
-	Schirm		transparent	n.c.

Schirm: verbunden mit Steckergehäuse;Stecker 1: Kanal 1 - 6Stecker 2: Kanal 7 - 12

## Montage

Die Krafteinleitung erfolgt auf einem Kreisring  $\varnothing 275 - \varnothing 170\text{mm}$  auf den Stirnseiten des Sensors. Die Fläche innerhalb des Kreisrings  $\varnothing 170\text{mm}$  bleibt unbelastet. Der Zentrierbund  $\varnothing 170\text{mm}$  kann zur Zentrierung verwendet werden. Eine Zentrierbohrung 16E7 dient zur Sicherung der Winkellage. Empfohlenes Anzugsmoment: 2000 Nm;