

## 製品の特長

### EtherCAT/Ethernet 出力に対応した新型センサ：

Axia80は、従来のATIフォーストルクセンサ製品と同様に高い品質と精度を保持した6軸力覚センサです。

### コンパクトで低コスト：

増幅アンプが変換器に内蔵されたコンパクトな設計で低コストを実現しました。ケーブル以外の周辺機器をご用意頂く必要はありません。

### デュアルキャリブレーション：

1つのセンサに2つの測定範囲を標準装備しました。使用される工程に合わせて、センサを追加購入頂くことなく任意で切替が可能です。

### IP60標準搭載：

産業用ロボットの組立・検査・バリ取り・研磨などの工程で御使用いただけるよう、IP60の防塵性能を標準搭載しています。

### ユニバーサルロボットに直接取り付け可能：

ユニバーサルロボットに対応したフランジ付きのモデルもご用意しております。



Axia80 変換器

## 主な用途

- 生物(生体)力学研究
- 高磁気環境での測定

測定範囲	定格値	
	SI-200-8	SI-500-20
力：Fx, Fy [±N]	200	500
力：Fz [±N]	360	900
トルク：Tx, Ty [±Nm]	8	20
トルク：Tz [±Nm]	8	20
分解能	共通システムタイプ	
力：Fx, Fy [N]	1/10	
力：Fz [N]	1/10	
トルク：Tx, Ty [Nm]	1/200	
トルク：Tz [Nm]	1/200	

分解能は、多くのアプリケーションに対して典型的な値としています。また、フィルタリングと共に、改善することができます。すべての校正はATI社で行われています。測定を正確に行うために与える負荷荷重は、力覚センサ6軸のそれぞれの定格荷重内としています。

### 1軸当たりの最大過負荷

力：Fx, Fy	±2500N
力：Fz	±4500N
トルク：Tx, Ty	±100Nm
トルク：Tz	±100Nm

### 剛性 (理論値)

X, Y軸の力 (Kx, Ky)	2.7x10 <sup>7</sup> N/m
Z軸の力 (Kz)	4.1x10 <sup>7</sup> N/m
X, Y軸回りのトルク (Ktx, Kty)	2.4x10 <sup>4</sup> Nm/rad
Z軸回りのトルク (Ktz)	4.8x10 <sup>4</sup> Nm/rad

### 共振周波数 (測定値)

力：Fx, Fy トルク：Tz	2200Hz
力：Fz トルク：Tx, Ty	2600Hz

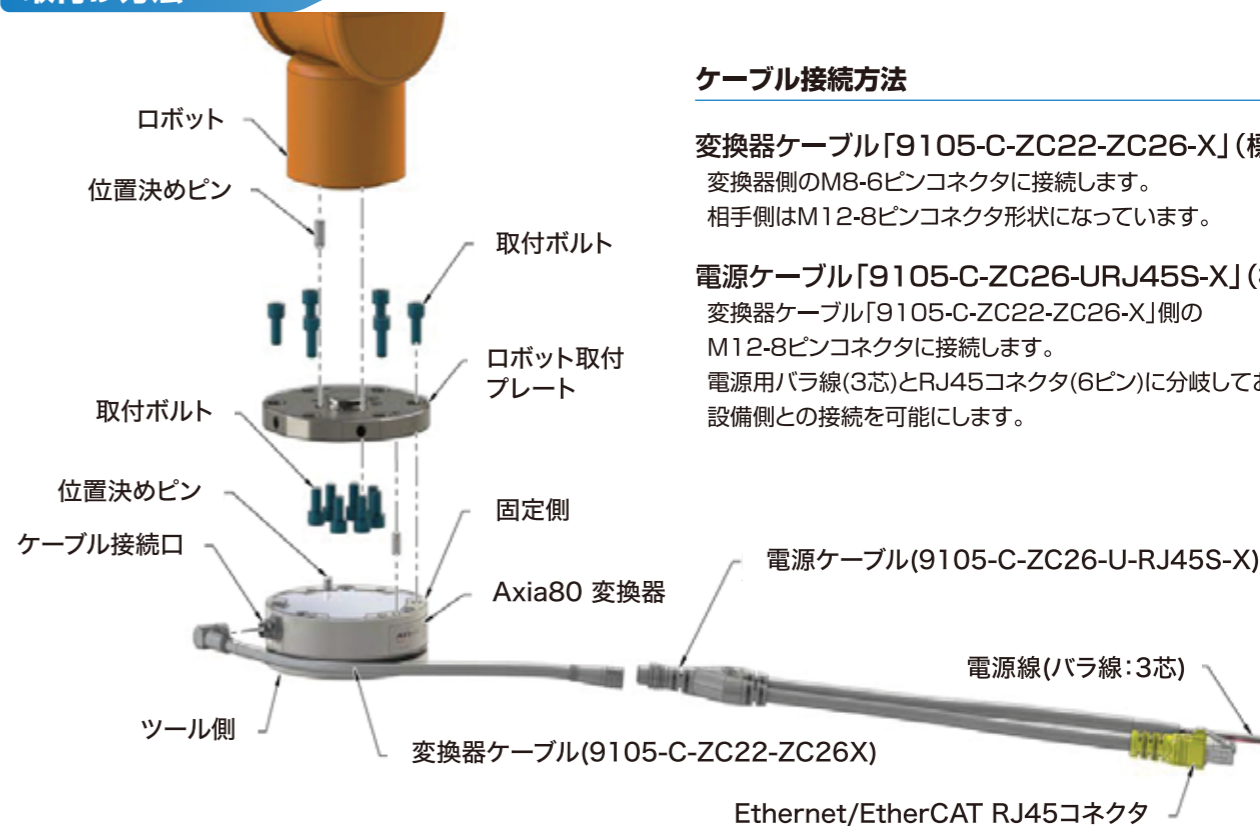
### 形状

重量	300 g
外径	82 mm
高さ	25.4 mm

\*仕様は標準タイプです。  
直径にはコネクタやケーブルの外観は含まれておりません。

**注記：1軸当たりの最大過負荷について**  
センサが損傷することなく耐えることのできる最大過負荷(複合荷重ではありません)。他の軸へも負荷がかかっている場合は、この限りではありません。

## 取り付け方法



### ケーブル接続方法

変換器ケーブル「9105-C-ZC22-ZC26-X」(標準3m)  
変換器側のM8-6ピンコネクタに接続します。  
相手側はM12-8ピンコネクタ形状になっています。

電源ケーブル「9105-C-ZC26-URJ45S-X」(標準4m)  
変換器ケーブル「9105-C-ZC22-ZC26-X」側の  
M12-8ピンコネクタに接続します。  
電源用バラ線(3芯)とRJ45コネクタ(6ピン)に分岐しており、  
設備側との接続を可能にします。

