

### 製品の特長

#### 非常に高い強度：

- 降伏強度の高いステンレススチールからEDMワイヤカットで加工されています。
- 単軸の最大許容過負荷値は、定格値の大きいモデルで約4.8倍、定格値の小さいモデルで約19倍以上です。
- 用途に応じて、貫通穴を設けることができます。

#### 高いS/N比：

半導体ひずみゲージは、あるひずみ量に対して、箔ゲージよりも約75倍も大きな信号を出力します。この信号は箔ゲージのノイズ影響に比べてゼロに近い状態となります。

#### IP60、IP65、IP68仕様も対応可能：

IP60は、埃のある環境下で使用できます。IP65は、水滴に対する保護機能を備えています。IP68は、淡水中で最大水深10mの環境下で使用できます。図面とより詳しい情報については、ビー・エル・オートテック株式会社にお問い合わせください。



**Omega 191 変換器**  
変換器は硬質のステンレススチール製で、ツール側と固定側アダプタは高強度な航空機用アルミニウム製です。

### 1軸当たりの最大過負荷

力：Fx, Fy	±36000N
力：Fz	±110000N
トルク：Tx, Ty	±6800Nm
トルク：Tz	±6800Nm

### 剛性（理論値）

X、Y軸の力（Kx, Ky）	2.4x10 <sup>8</sup> N/m
Z軸の力（Kz）	3.6x10 <sup>8</sup> N/m
X、Y軸回りのトルク（Ktx, Kty）	1.5x10 <sup>6</sup> Nm/rad
Z軸回りのトルク（Ktz）	3.2x10 <sup>6</sup> Nm/rad

### 形状

重量	9.41 kg
外径	190 mm
高さ	64.0 mm

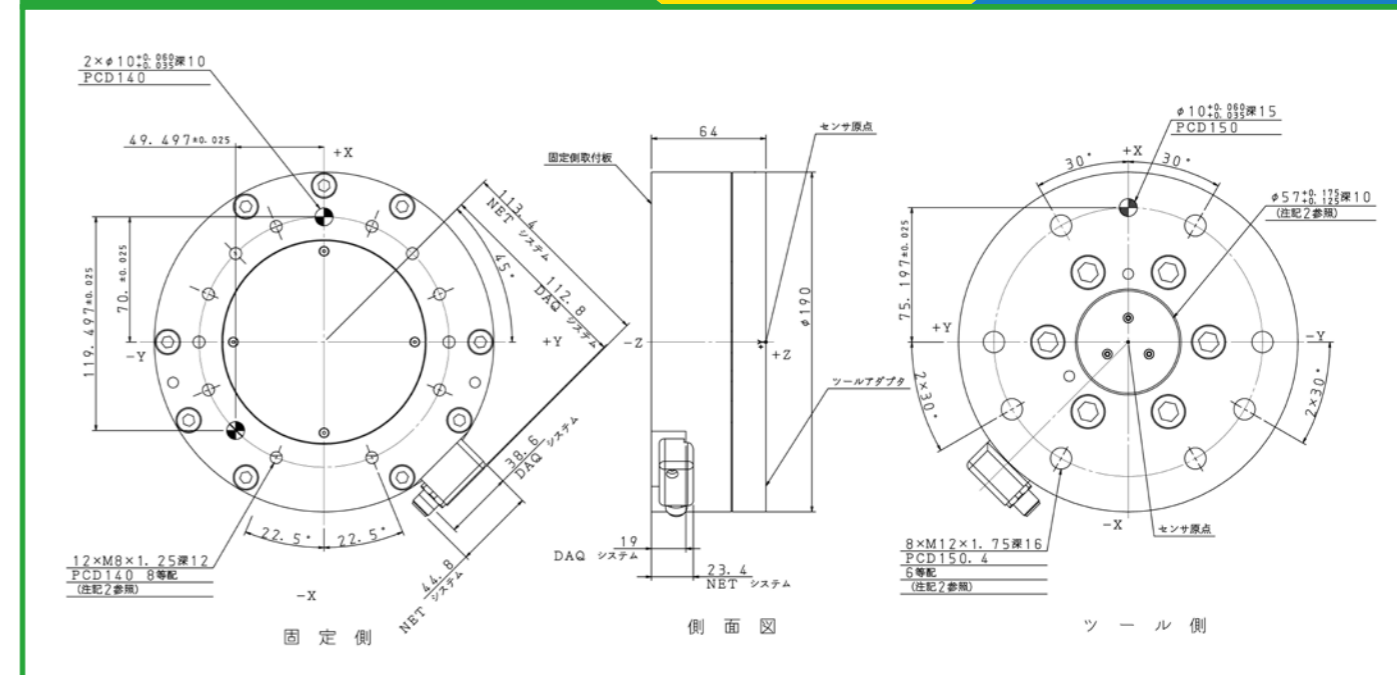
\*仕様には標準の取付板が含まれています。  
直径には、いずれのコネクタブロックも含まれていません。

### 主な用途

- 製品試験 ●テレロボティクス（遠隔ロボット工学） ●力のフィードバック ●精密固定装置の部品交換と取外し
- 摩擦攪拌接合

測定範囲	定格値					
	SI-1800-350		SI-3600-700		SI-7200-1400	
力：Fx, Fy [±N]	1800	3600	7200			
力：Fz [±N]	4500	9000	18000			
トルク：Tx, Ty [±Nm]	350	700	1400			
トルク：Tz [±Nm]	350	700	1400			
分解能	システムタイプ*					
	CTL		Net/DAQ		CTL	
力：Fx, Fy [N]	3/4	3/8	1 1/2	3/4	3	1 1/2
力：Fz [N]	1 1/2	3/4	3	1 1/2	6	3
トルク：Tx, Ty [Nm]	5/48	5/96	5/24	5/48	5/12	5/24
トルク：Tz [Nm]	5/72	5/144	5/36	5/72	5/18	5/36

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。有効な分解能は、Net F/TとDAQ F/Tでは、下4カウントのノイズを落とした後の値とし、コントロールF/Tでは、下8カウントを落とした後の値として見積もっています。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。（詳細は、変換器マニュアルの複合負荷の項を参照してください。）  
\*CTL: コントローラ F/Tシステム、Net: Net F/T システム、DAQ: 16ビットDAQ F/Tシステム



- 注記1:
1. 材質は、硬質ステンレスとアルミニウムです。
  2. 損傷を与えないために、図面に指示された深さ以上に差し込まないでください。
  3. 変換器を分解しないでください。変換器を破損する恐れがあり、補償対象外になります。
  4. センサの十分な精度を得るために、変換器は外力によって変形しないしっかりとした平面に取り付けてください。
- 注記2:
- この図面は、ATI社図面(9230-05-1464-02)を和訳したものです。