

Wrist系列六维力传感器

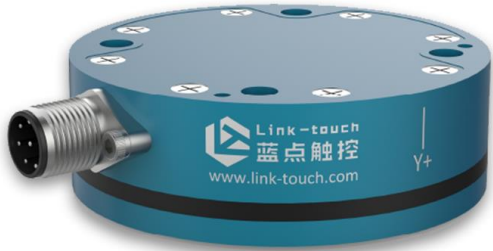
F/T SENSOR

该系列传感器为工业级六维力传感器，提供5倍过载能力，内置低噪声放大器，综合精度优于1.2%

核心关键技术

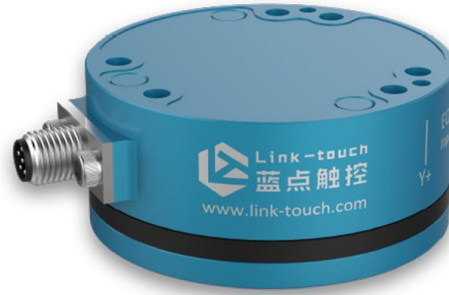
KEY TECHNOLOGIES

- 1、结构解耦设计：刚度灵敏度协调，极佳的维度解耦；
- 2、多维标校：高精度的校准设备，六维力系同步加载技术；
- 3、数据采集：高信噪比采集系统，内置温度补偿电路，毫秒级实时解耦。



ST传感器直径：φ80

参数	型号			
	ST-6-170-6	ST-6-200-10	ST-6-500-20	ST-6-1500-40
额定负载	Fx、Fy (N)	170	200	500
	Fz (N)	350	400	900
	Mx、My、Mz (Nm)	6	10	20
分辨率	Fx、Fy (N)	0.1	0.1	0.2
	Fz (N)	0.2	0.2	0.3
	Mx、My、Mz (Nm)	0.005	0.005	0.007
综合精度	含(滞后、线性、耦合、零飘)	1.2%FS	1.2%FS	1.2%FS
	过载	5倍	5倍	5倍
尺寸	mm	φ80×H25.5	φ80×H25.5	φ80×H25.5
采样率	Hz	1000	1000	1000
通讯		RS422/EtherCAT /RS485/Ethernet	RS422/EtherCAT /RS485/Ethernet	RS422/EtherCAT /RS485/Ethernet
	质量	g	约260	约260
防护等级		IP65/IP67	IP65/IP67	IP65/IP67
	供电电压	V	DC 9-36	DC 9-36
功率	W	≤2	≤2	≤2



EQ传感器直径：φ60

参数	型号		
	EQ-6-170-6	EQ-6-200-10	EQ-6-500-20
额定负载	Fx、Fy (N)	170	200
	Fz (N)	350	400
	Mx、My、Mz (Nm)	6	10
分辨率	Fx、Fy (N)	0.1	0.1
	Fz (N)	0.2	0.2
	Mx、My、Mz (Nm)	0.005	0.005
综合精度	含(滞后、线性、耦合、零飘)	1.2%FS	1.2%FS
	过载	5倍	5倍
尺寸	mm	φ60×H27.5	φ60×H27.5
采样率	Hz	1000	1000
通讯		RS422/EtherCAT /RS485/Ethernet	RS422/EtherCAT /RS485/Ethernet
	质量	g	约150
防护等级		IP65/IP67	IP65/IP67
	供电电压	V	DC 9-36
功率	W	≤2	≤2

Joint系列关节扭矩传感器

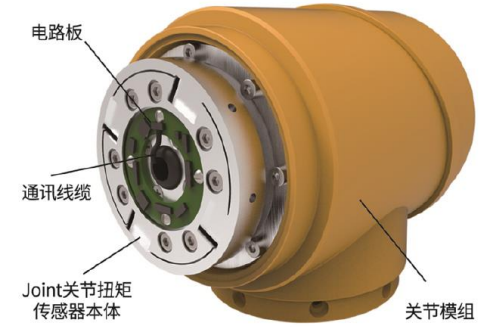
TORQUE SENSOR

该系列传感器可支持深度定制，特别适合用于机器人关节的扭矩测量，在柔性臂领域有大量成熟的应用案例。

产品优势

TECHNICAL ADVANTAGES

- 1、一体化设计，结构紧凑，可根据实际情况定制；
- 2、关节扭矩值高精度解耦输出；
- 3、内置温度自动补偿单元；
- 4、低噪声，高测量分辨率；
- 5、高带宽响应。



参数	型号					
	ST-1-0-17	ST-1-0-60	ST-1-0-90	ST-1-0-165	ST-1-0-320	
额定负载	Mz (Nm)	17	60	90	165	320
分辨率	Mz (Nm)	0.008	0.03	0.04	0.065	0.15
综合精度	含(滞后、线性、耦合、零飘)	0.3%FS	0.3%FS	0.3%FS	0.3%FS	0.3%FS
	过载	5倍	5倍	5倍	5倍	3倍
尺寸	mm	φ62×H10	φ72×H10	φ82×H12	φ100×H12	φ130×H16
采样率	Hz	5000	5000	5000	5000	5000
通讯		RS485 / 模拟量	RS485 / 模拟量	RS485 / 模拟量	RS485 / 模拟量	RS485 / 模拟量
	质量	g	约65	约80	约105	约142
使用环境	°C	-10 ~ 60	-10 ~ 60	-10 ~ 60	-10 ~ 60	-10 ~ 60
供电电压	V	DC 9-36	DC 9-36	DC 9-36	DC 9-36	DC 9-36
功率	W	≤2	≤2	≤2	≤2	≤2

力控软件包

F/T CONTROL SOFTWARE

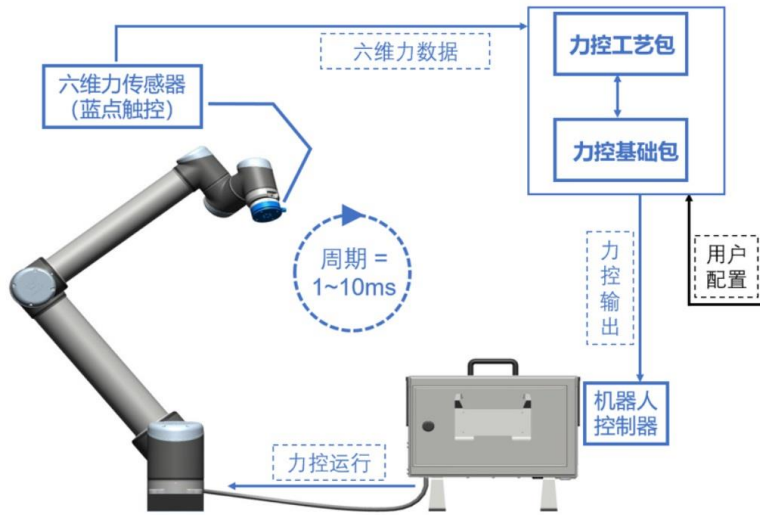
该软件包可兼容嵌入现有的机器人控制系统，因此可减少机器人厂商进行力控开发的人工成本和试错成本，加快力控机型推出的时间，有效拓宽机器人的应用领域和产品附加值。

产品特点

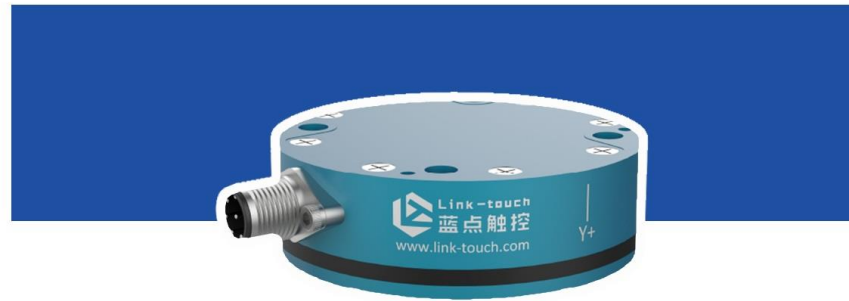
PRODUCT FEATURES

- 1、进行简单的操作即可编程复杂的任务；
- 2、可显著提高机器人工作时的可靠性和灵活性；

- 3、简洁直观的人机交互界面有助于快速上手；
- 4、高带宽响应可实时进行主动力控；
- 5、内置全姿态的高精度重力补偿功能；
- 6、接口完善可7天匹配主流机器人控制器；
- 7、支持上位机通过网络发送力控配置。



LINKTOUCH

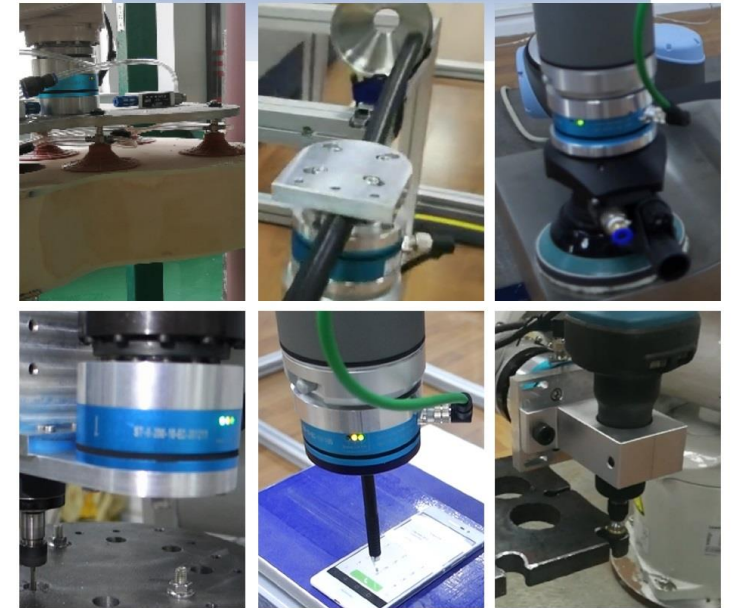


机器触动世界

LINKTOUCH

蓝点触控 (北京) 科技有限公司

专注高精度力觉测量与控制
多维力觉传感器行业领跑者



关于我们

ABOUT US

蓝点触控 (北京) 科技有限公司是一家专业从事高精度、高性能力传感器及力控产品研发和生产的高新技术企业。公司在多维力传感器、关节扭矩传感器、机器人力控技术等方面拥有深厚的经验积累和技术优势，现已形成了Wrist六维力传感器、Joint关节扭矩传感器、力控应用软件包等多个产品系列。

路漫漫其修远兮，吾将上下而求索。蓝点触控 (北京) 科技有限公司将在机器人力控技术及其应用领域持续深耕，为机器人赋能“触觉”，拓宽智能机器人的应用领域，为数字化工业和高端智能制造助力！



蓝点触控 (北京) 科技有限公司
电话: 010-82782092
手机: 15301373062
地址: 北京市海淀区创业中路36号
邮编: 100085
邮箱: marketing@link-touch.com
网址: www.link-touch.com

<http://www.link-touch.com/>