

机器人关节（足底）三维力传感器

产品名称	机器人关节（足底）三维力传感器
公司名称	合肥威源自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	品牌:合肥威源 型号:WY-DW32 产地:合肥
公司地址	长丰县双墩镇阜阳北路科创展示中心1栋C209
联系电话	18956009107

产品详情

机器人关节三维力传感器可测量三个方向的受力和运动过程输出信息，适用于各种工业场合。广泛运用于机械制造、石油、化工、冶金、电力、交通、航空航天、船舶、港口、码头、智能自动化控制设备、磨削设备、抛光设备、工件受力状态分析或配置数字量输出标准信号，可加配模拟量放大器输出0-5V 0-10V ±5V ±10V 4-20mA 12±8mA

技术参数：(仅做参考，已出厂为准)

量程	X/Y轴向：5KG 10KG 20KG 50KG 100KG 200KG Z轴向：10kg 20KG 40KG 100KG 200KG 500KG
零点输出	± 1%F.S
灵敏度	0.8 ~ 1.5mV/V
非线性精度	± 0.3%F.S
滞后精度	± 0.2%F.S
重复性	
蠕变	± 0.3%F.S/30min
三轴相互干扰	± 2.5%F.S
零点温度漂移	± 0.03%F.S/10
灵敏度温度漂移	
使用温度范围	-20 ~ +60
输入阻抗	880 ± 30 / 730 ± 30
输出阻抗	350 ± 3 / 700 ± 3
绝缘电阻	5000M / 100VDC
有效过载	120%F.S
供电电压	5 ~ 12VDC (推荐10VDC)
材质	合金钢/不锈钢