

回收奥普士对射光电开关zt-l3000n/zt-l3000p电光传感器

产品名称	回收奥普士对射光电开关zt-l3000n/zt-l3000p电光传感器
公司名称	玉晟电子商行
价格	4556.00/件
规格参数	品牌:皮尔兹继电器 型号:施耐德PLC模块 产地:LM833N国半INS运算芯片
公司地址	深圳市福田区园岭街道园东社区园岭八街园岭新村92栋103
联系电话	13164738586 13164738586

产品详情

力觉传感器

力觉传感器用于测量两物体之间作用力的三个分量和力矩的三个分量。机器人中理想的传感器是粘接在依从部件的半导体应力计。具体有[金属电阻型力觉传感器](#)、半导体型力觉传感器、其它磁性压力式和利用弦振动原理制作的力觉传感器。

还有转矩传感器（如用光电传感器测量转矩）、[腕力传感器](#)（如国际斯坦福研究所的由6个小型差动变压器组成，能测量作用于腕部X、Y和Z三个方向的动力及各轴动转矩）等。

由于机器人发展历史较长，近年来普遍采用以交流永磁电动机为主的[交流伺服系统](#)，对应位置、速度等传感器大量应用的是：各种类型的光电编码器、磁编码器和旋转变压器。

外传感器

以往一般工业机器人是没有外部感觉能力的，而新一代机器人如多关节机器人，特别是移动机器人、智能机器人则要求具有校正能力和反应环境变化的能力，外传感器就是实现这些能力的。

触觉传感器

微型开关是接触传感器*常用型式，另有[隔离式双态接触传感器](#)（即双稳态开关半导体电路）、[单模拟量传感器](#)、矩阵传感器（压电元件的矩阵传感器、人工皮肤——变电导聚合物、光反射触觉传感器等）。

应力传感器

如多关节[机器人](#)

进行动作时需要知道实际存在的接触、接触点的位置（定位）、接触的特性即估计受到的力（表征）这三个条件，所以用上节已指出的应变仪，结合具体应力检测的基本假设，如求出工作台面与物体间的作用力，具体有对环境装设传感器、对机器人腕部装设测试仪器用传动装置作为传感器等方法。