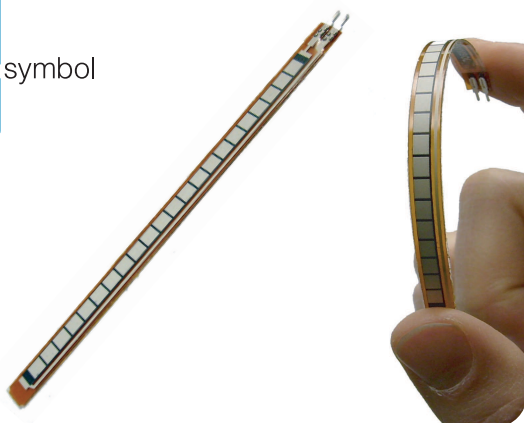




特徴

- 角度の変位計測
- 身体動作に合わせた自由自在な動き
- 使用領域
 - ロボット工学
 - バーチャルモーション
 - メディカルデバイス
 - コンピューター周辺機器
 - 筋肉運動の測定
 - 身体的療法
- シンプル構造
- 厚さ0.43mm以下

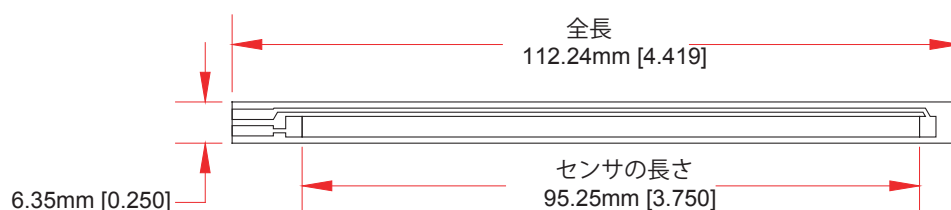
機械仕様

- 寿命: >100万回
- 厚み: $0 \leq 0.43\text{mm}$ (0.017")
- 使用温度範囲: $-35^{\circ}\text{C} \sim +80^{\circ}\text{C}$

電気仕様

- 抵抗値(平面時): $10\text{K}\Omega \pm 30\%$
- 抵抗値(曲げ時): 180° 曲げ時
平面時より最低2倍の抵抗値
(測定方法参照)
- 電力定格: 0.5 W(継続); 最大 1W

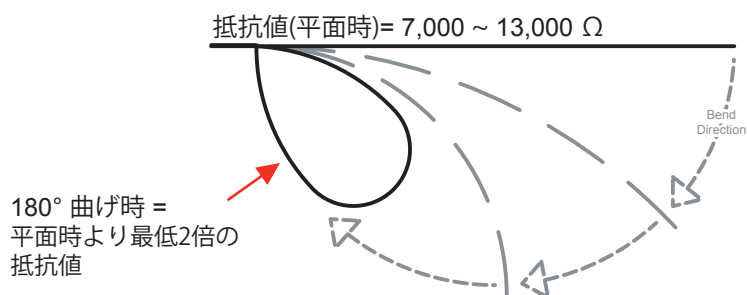
寸法概略図 - 曲げセンサ



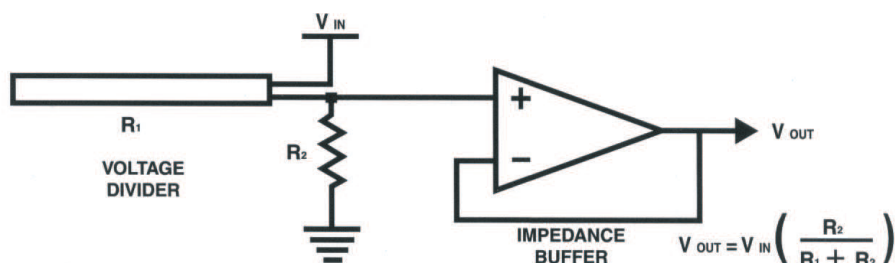
オーダー方法

FS	—	L	—	0095	—	103	—	ST
センサの種類		モデル		センサの長さ		抵抗値		コネクタ
FS = Flex Sensor		L = Linear		0095 = 95.25mm		103 = 10 K Ω		ST = はんだ端子

測定方法



BASIC FLEX SENSOR CIRCUIT:

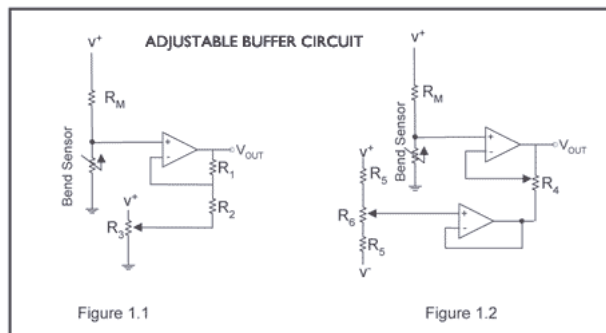


Following are notes from the ITP Flex Sensor Workshop

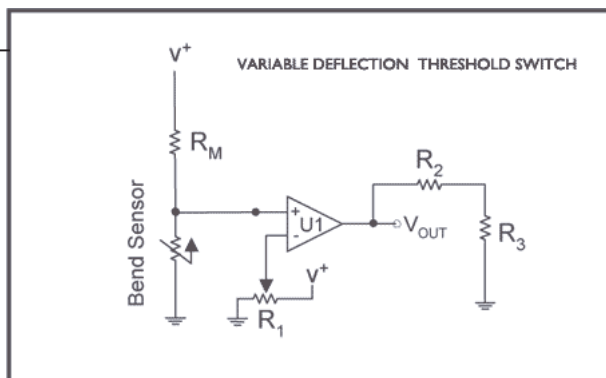
"ベーシックフレックスセンサー回路内にあるインピーダンスバッファは使用されアンプ側面にシングルで設置され、低バイアス電流でエラーを減らしポテンショメータとしてのフレックスセンサーのインピーダンスを引き出すためにこれらのセンサーと共に使用されます。M358またはLM324のアンプを推奨します"

"ご自身でもシングル回路を使用しセンサーのテストが行え、使用するアンプをスキップ出来ます"

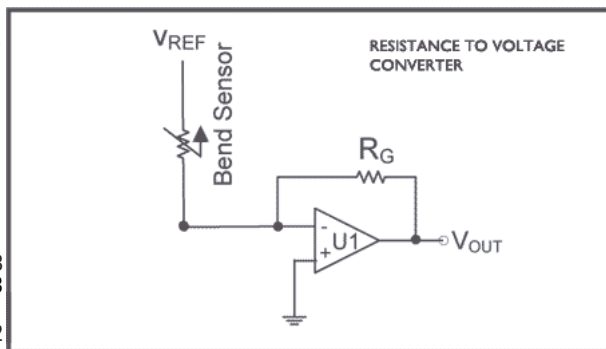
"バッファ調整 - "計測感度を上げるために回路にポテンショメータを設置可"



"偏差限界スイッチ - "アンプを使用し転化する入力電圧により出力が変化します。マイクロコントローラなしでスイッチとして曲げセンサーが使用出来ます"



"電圧変換機のための抵抗 - "入力抵抗のセンサーとして使用したい場合、ダブルのアンプを使用し電圧変換機として使用できます。ネガティブ電圧はポジティブな出力を生みますが、低い出力を測定したい場合にのみ適します"



日本総代理店



株式会社ヒロテック

本社：〒270-1359 千葉県印西市木刈6-20-13
東京営業所：〒103-0023 東京都中央区日本橋本町1-1-3
TEL 03-5200-2201
FAX 03-5200-2212