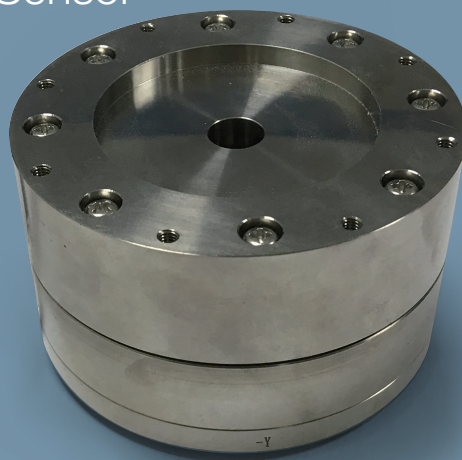


# 多维力/力矩传感器

Multi- Axis Force/Torque Sensor

MAFTS-XXX-XXX



## 主要技术与性能指标

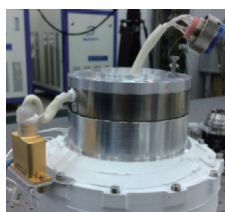
- I类误差： $\leq \pm 1\%$  F.S.；II类误差： $\leq \pm 1.5\%$  F.S.
- 过载能力： $\geq 300\%$  F.S.
- 工作温度： $-10^{\circ}\text{C}$ — $65^{\circ}\text{C}$

## 主要应用

用于智能机器人实时力反馈控制及产品力学性能测试

## 代表性应用成果

- 航天级六维力/力矩传感器主要用于空间智能机器人在轨拧螺钉、插拔接插件及非合作目标柔顺作业等精细操作任务的力和力矩的精确测量，协助机器人实现柔顺化控制



航天级六维力/力矩传感器



三维指力传感器



单维扭矩传感器

- 三维指力传感器安装在机器人手爪的末端关节，实现夹持力的准确测量
- 单维扭矩传感器可安装在机器人各关节上，实现扭矩的准确测量

主要用户单位	北京控制工程研究所、中国科学院沈阳自动化研究所、中国电子科技集团公司第二十一研究所等
研制单位	中国科学院合肥物质科学研究院（合肥智能机械研究所）
联系方式	曹会彬 0551-65592409 hbcao@iim.ac.cn