软体机器人测试传感器

1. 硅胶拉伸传感器 1套：

最大拉伸应变大于等于200%

平均电容365pF

平均灵敏度2.8pF/mm以上

噪声等级小于等于0.67pF

1. 织物拉伸传感器1套：

最大拉伸应变大于等于80%

电容497.6pF(未拉伸)—803.2pF(拉伸)

平均灵敏度高于3.82pF/mm

负载范围0~7.25N

4、拉伸传感器控制系统

主要用于测试气动软体驱动器变形和应力状态，带有i7主频四核2.9G数据处理速度，可用于分析软体材料大变形应力信息，自带512+1T PCIe的力学信息存储单元，设有指点杆，带有[2560x1440](http://detail.zol.com.cn/notebook_index/subcate16_list_s6457_1.html)的屏幕，方便人机交互，查看结果，可实时显示被测机器人各种应力状态、显示软体材料大变形时变化细节信息，可支持野外连续测试8小时以上，具有防水、抗振动干扰等能力。

3、压缩传感器1套

最大负载：大于等于981 N

电容：82.1 pF（无负载）~206.7 pF（最大负载）

灵敏度：0.1270 pF/N

5、传感器配套电路，3套

通道数：不小于10

采样频率：(5 ch - 1000Hz) (10 ch - 500Hz)

变化范围：0 - 65535 pF

LSB分辨率：小于等于0.001 pF

每通道分辨率：大于等于16bit

6、传感器配套电路监测系统

用于将压缩、拉伸等物理信息转换成电子量，带有i7 2.7GHz处理单元，自带256以上SSD存储系统，自带屏幕方便野外操作及人机交互，自带2G显存方便处理图形文件，设有指点杆，支撑野外连续测试作业，系统具有抗干扰、抗振动能力。

7、服务要求：

（1）熟悉机器人和柔性传感器知识，具有工程英文功底的工程师上门调试和培训一周；

（2）提供应用软体传感器测试软体机器人的控制方案；

（3）在南京有办事处，出现故障报修后，公司技术人员24小时内达到现场进行维修。