

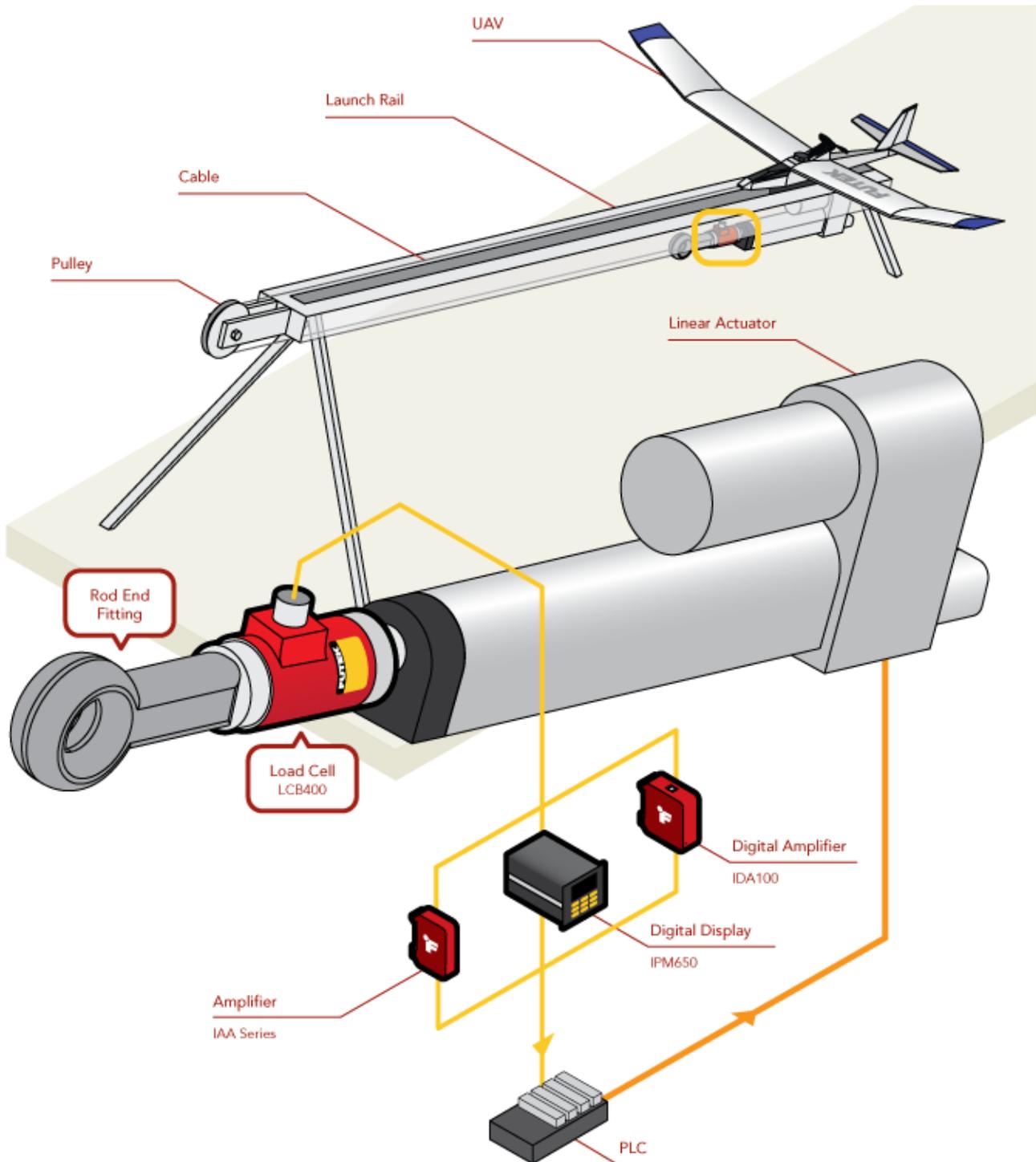


### 应用概述

无人机有不同的起飞方式，比如手托式、垂直式、助跑式。伴随无人机的日益智能化，一些助飞设备也日益增多。这些设备都需要给无人机提供一定的助推力才能使其顺利起飞。为了达到目的，可以集成 LCB400 杆式力传感器到设备中协助测试推力。

### 使用产品

一个 LCB400 杆式力传感器，配置相应信号处理模块 (如 IAA 变送器系列, IPM650 数显表, 或双输出变送器 IDA100)。





## 使用说明

1. 在驱动电机轴前端安装 LCB400。
2. LCB400 的测量端连接到无人机助跑线缆端。
3. 驱动电机活塞端迅速缩进，产生的瞬间推力可以使得无人机脱出起飞。
4. LCB400 实时监测助飞线缆上的拉力。
5. LCB400 输出的力值可以在数显表 IHH500 或者上读取， 或者通过 IDA100 传输到 SENSIT 软件（或新开发的程序）在 PC 上读取。
6. IDA100 或 IAA 系列变送器输出的模拟信号可以连接到 PLC 的采集端。
7. 使用 SENSIT 标准软件直接可以在 PC 上进行 USB 输出数据读取、保存、分析。



### LCB400

杆端拉压型力传感器



### IAA 系列

应变式模拟放大器



### IPM650

面板式显示仪表



### IDA100

带数字和模拟输出的应变式放大器