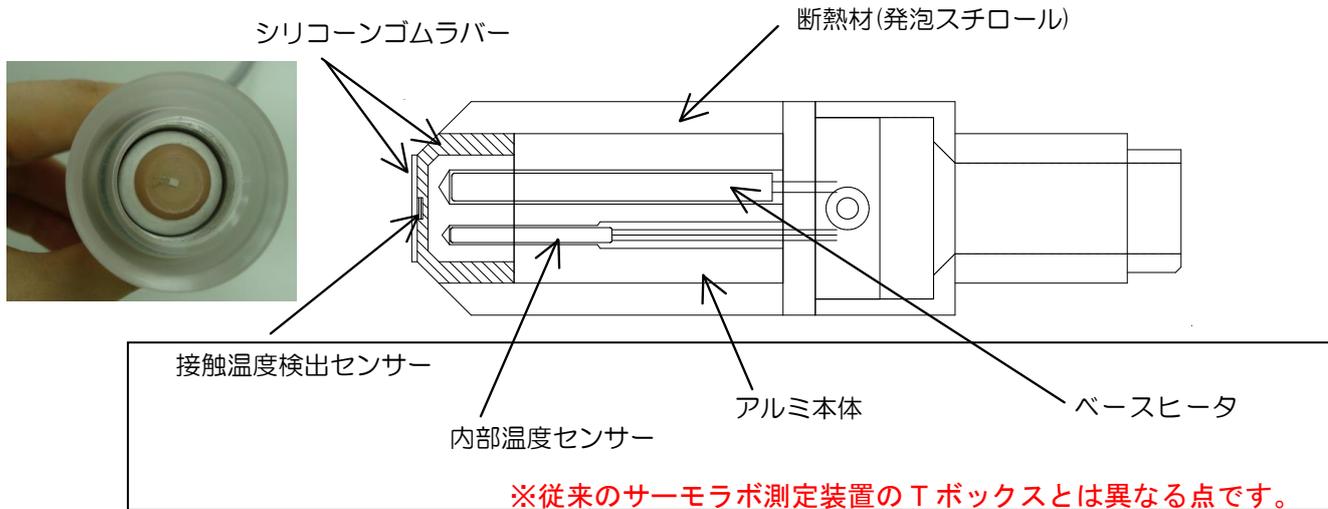


# FR07 サーモラボ

Thermo Labo



センサーブロックの構造



接触温度センサー部分(1mmx1.5mm)をシリコンゴム(半径 5mm、厚み 0.5mm)によって覆い、皮膚のような構造を再現しました。

The connecting part of the sensor is covered by the silicone rubber (0.5mm of thickness), which is imitating finger skin.

熱移動速度( $q_{max}$ )として測定することができます。

It measures heat transfer speed as the value  $Q_{max}$ .

シリコンゴムにより分離されている為、センサーブロックのコントロール温度よりわずかに外気温度に近くなります。

Separated by silicone rubber, it comes slightly closer to the temperature of open air than the controlled temperature of a sensor block.

指先で触れた時に感じる冷たさ、暖かさの温度変化を数値として瞬時に表します。

It quickly shows the value of coolness and warmth in the same way as hand feeling.

**仕様(日本国内)** ※記載の仕様内容に関しては予告なく変更する場合があります。予めご了承ください。

#### 測定装置本体

外形寸法	35Φx 122mm
重量	120g(センサー部のみ)

#### 電子アンプ装置

外形寸法(概算)	W320 x D320 x110(mm)
重量(概算)	3.6kg
電源電圧	AC100V
消費電力	最大 20W
電源	100V 単相
測定環境温湿度	20 ~ 30℃/50 ~ 70%RH ただし結露しないこと。測定中は温湿度を一定に保つこと。 (標準温湿度条件：20℃/65%RH) ※風及び振動の影響が少ない場所に設置すること

#### その他

使用上限温度	40℃
測定時間	データリセット 1 秒 測定 10 秒(最大値をホールド)

※本装置は小型軽量に作られた接触冷温感測定機であり、一般の熱伝導率測定を行うものではありません。

\*Finger Robot Thermo Labo focuses on compact and light design to quickly evaluate warmth and coolness as same way as hand feeling. This is not the best for measuring the general thermal conductivity.

センサーブロックの温度は、内部温度センサーとベースヒーターでコントロールします。  
指先のような接触冷温感特性測定機でシリコンゴムに覆われて温度コントロールします。

この接触温度検出センサー部分を資料表面温度に対し 10℃高く暖め、試料に接触させた時の温度変化を測定することにより、試料の冷温感を測定します。

**Coolness and warmth are evaluated by measuring the temperature-transfer at the moment of connection between the sensor and the sample. The detection sensor part can be kept warm, 10℃ higher than the sample surface before the measurement.**



## カトーテック株式会社

〒601-8447 京都市南区西九条唐戸町26

26 Karato-cho, , Nishikujo, Minami-ku, Kyoto, 601-8447 JAPAN

Tel: +81-(0)75-681-5244 Fax: +81-(0)75-681-5243

URL: <http://www.keskato.co.jp/>

E-mail: [katotech@keskato.co.jp](mailto:katotech@keskato.co.jp)