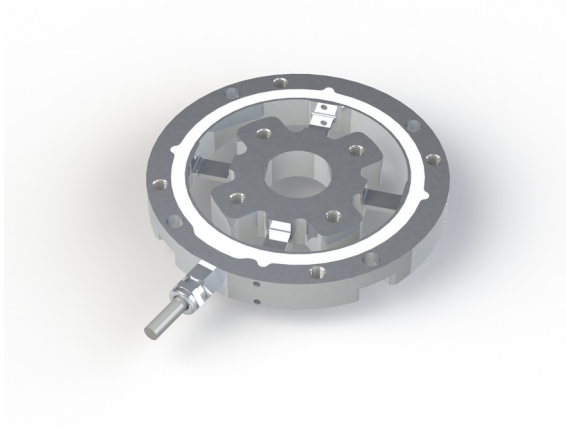


## 3-Achsen Kraftsensor K3R110 50N/1Nm

Artikelnummer: 6562



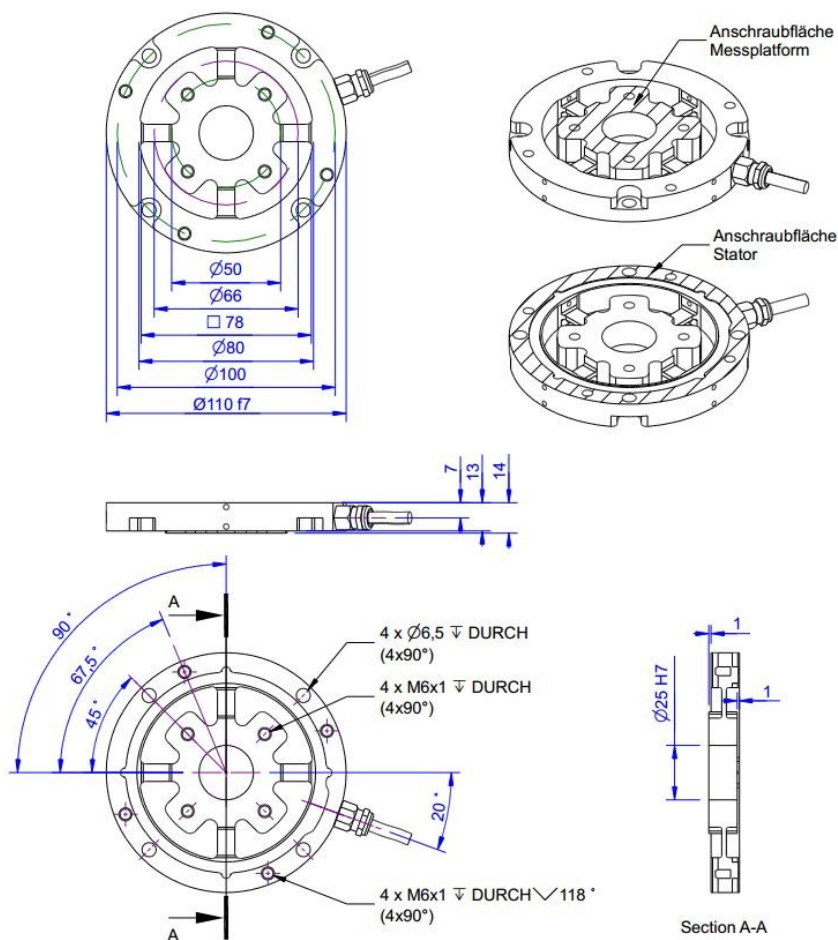
Der Kraftsensor K3R110 eignet sich wegen seiner kompakten Bauform hervorragend für Prüfaufgaben in der Qualitätssicherung sowie in der Werkstoffprüfung. Dieser Präzision-Kraftsensor zeichnet sich aus durch flache Bauweise von nur 14 mm Dicke aus

Beim Sensor K3R110 sind die Anschlüsse der 4 Dehnungsmessstreifen Messfedern einzeln herausgeführt.

Durch die Verrechnung der vier Messsignale kann man mit dem Sensor die Axialkraft  $F_z$  und die Biegemomente  $M_x$  und  $M_y$  um die x- und y- Achse bestimmen. Über den Abstand der Krafteinleitung von der Sensoroberfläche lassen sich die Biegemomente  $M_x$  und  $M_y$  auch in Horizontalkräfte  $F_x$  und  $F_y$  umrechnen.

Mit Hilfe der Kalibriermatrix wird eine einfache Verarbeitung der Sensorsignale zu Kräften und Momenten erreicht.

## Technische Zeichnung



## Technische Daten

Basisdaten		Einheit
Typ	3-Achsen Kraftsensor	
Kraftrichtung	Zug / Druck	
Nennkraft Fz	50	N
Krafteinleitung	Innengewinde	
Abmessung 1	4x M6x1	
Sensor Befestigung	Innengewinde	
Abmessung 2	4x M6x1	
Gebrauchskraft	150	%FS
Nennmessweg	0.1	mm
Material	Aluminium-Legierung	
Abmessungen	Ø 110 x 14	mm x mm
Höhe	14	mm
Länge oder Durchmesser	110	mm
Nenn Drehmoment Mx	1	Nm
Nenn Drehmoment My	1	Nm
Grenzdrehmoment	200	%
Varianten	50 N... 5000N	

Elektrische Daten	Einheit
-------------------	---------

Exzentrizität und Übersprechen	Einheit
Übersprechen	1 %FS

Genauigkeitsdaten		Einheit
Genauigkeitsklasse	0,1	
relative Linearitätsabweichung	0.1	%FS
relative Nullsignalhysterese	0.1	%FS
Temperatureinfluss auf das Nullsignal	0.01	%FS/K
Temperatureinfluss auf den Kennwert	0.01	%RD/K
Relatives Kriechen	0.1	%FS

Umweltdaten		Einheit
Nenntemperaturbereich von	-10	°C
Nenntemperaturbereich bis	70	°C
Gebrauchstemperaturbereich von	-10	°C
Gebrauchstemperaturbereich bis	85	°C
Lagertemperaturbereich von	-10	°C
Lagertemperaturbereich bis	85	°C
Schutzart	IP66	

Abkürzungen: RD: Istwert („Reading“); FS: Endwert („Full Scale“); 1) Der exakte Kennwert wird im Prüfprotokoll ausgewiesen.

## Anschlussbelegung

Kanal	Abkürzung	Bezeichnung	Aderfarbe	PIN
1	+Us	positive Brückenspeisung	braun	
	-Us	negative Brückenspeisung	weiß	
	+Ud	positiver Brückenausgang	grün	
	-Ud	negativer Brückenausgang	gelb	
2	+Us	positive Brückenspeisung	nc	
	-Us	negative Brückenspeisung	nc	
	+Ud	positiver Brückenausgang	grau	
	-Ud	negativer Brückenausgang	rosa	
3	+Us	positive Brückenspeisung	nc	
	-Us	negative Brückenspeisung	nc	
	+Ud	positiver Brückenausgang	blau	
	-Ud	negativer Brückenausgang	rot	
4	+Us	positive Brückenspeisung	nc	
	-Us	negative Brückenspeisung	nc	
	+Ud	positiver Brückenausgang	schwarz	
	-Ud	negativer Brückenausgang	violett	

Schirm - transparent.Druckbelastung: positives Ausgangssignal.nc: nicht belegt

## Montage

## Variantentabelle

Variante	50N	100N	200N	200N VA	500N VA	1000N VA
Fz in N	50	100	200	200	500	1000
Mx in Nm	1	2	4	4	10	20
My in Nm	1	2	4	4	10	20

## Kalibriermatrix

### Anwendung als 3D Kraft-Momenten Sensor

	Ch1	Ch2	Ch3	Ch4
Fz	+100N / 1mV/V	+100N / 1mV/V	+100N / 1mV/V	+100N / 1mV/V
Mx	0Nm / 1.5 mV/V	-2Nm / 1.5mV/V	0Nm / 1.5 mV/V	+2Nm / 1.5mV/V
My	+2Nm / 1.5mV/V	0Nm / 1.5 mV/V	-2Nm / 1.5 mV/V	0Nm / 1.5 mV/V

Mit den 12 Elementen der Kalibriermatrix  $\underline{A}$  ist der Zusammenhang zwischen Ausgangssignal  $\underline{U} = (u_1, u_2, u_3, u_4)$  des Sensors und dem Lastvektor  $\underline{L} (F_z, M_x, M_y)$  hergestellt:  $\underline{L} = \underline{A} \times \underline{U}$ .

Bedienungsanleitung: <http://www.me-systeme.de/docs/de/manuals/a5/ba-k6d.pdf>

Der Messverstärker GSV-8 bzw. die Software GSVmulti verfügen über die

Der Messverstärker GSV-8 bzw. die Software GSVmulti verfügen über die entsprechenden mathematischen Funktionen.

## Anwendung als Kraft / Schwerpunkt Sensor

Alternativ lässt sich auch der Schwerpunkt der Krafteinleitung berechnen.

Für die Koordinaten  $s_x$  und  $s_y$  (Abstand vom Zentrum in x- und y- Richtung) gilt:

$$s_x = M_x / F_z$$

$$s_y = M_y / F_z$$

## Anwendung als 3D Kraftsensor

Bei bekanntem Abstand  $s_z$  von der Sensoroberfläche lassen sich die Momente  $M_x$  und  $M_y$  in die entsprechenden Kräfte  $F_y$  und  $F_x$  umrechnen:

$$F_y = M_x / s_z$$

$$F_x = M_y / s_z$$