

3-Komponenten-Kraftsensor F_x, F_y, F_z
Capteur de force à 3 composantes F_x, F_y, F_z
3-Component Force Sensor F_x, F_y, F_z

9067B, 9068B, 9066B4

Quarz-Kraftsensor zum Messen der drei orthogonalen Komponenten einer beliebig gerichteten dynamischen oder quasistatischen Kraft.

Sehr grosser Messbereich, hohe Steifheit und minimales Übersprechen.

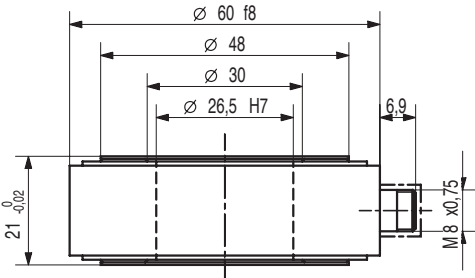
Capteur de force à quartz pour mesurer les trois composantes orthogonales d'une force dynamique ou quasi-statique agissant dans une direction quelconque.

Gamme de mesure très étendue, grande rigidité et cross talk minimal.

Quartz force sensor for measuring the three orthogonal components of a dynamic or quasi-static force acting in an arbitrary direction.

Very extended measuring range, high rigidity and minimal cross talk.

- Misst die 3 Komponenten einer Kraft
Mesure les 3 composantes d'une force
Measures the 3 components of a force
- Kompakt, trotz grossem Messbereich
Compact, malgré une gamme étendue
Compact, despite large measuring range
- Mehrpol-Steckeranschluss
Connecteur multiple
Multipole connector



Technische Daten

Données techniques

Technical Data*

Bereich	Gamme	Range	F_x, F_y	kN	-20 ... 20	1)
			F_z	kN	-40 ... 40	1)
			F_z	kN	0 ... 200	2)
Überlast	Surcharge	Overload	F_x, F_y	kN	-22/22	1)
			F_z	kN	-44/44	1)
			F_z	kN	240	2)
Ansprechschwelle	Seuil de réponse	Threshold		N	<0,01	
Empfindlichkeit	Sensibilité	Sensitivity	F_x, F_y	pC/N	≈ -8,1	1)
			F_z	pC/N	≈ -3,8	1)
Linearität, jede Achse	Linéarité, chaque axe	Linearity, each axis		% FSO	≤±0,5	1)
Hysterese, jede Achse	Hystérésis, chaque axe	Hysteresis, each axis		% FSO	≤0,5	1)
Übersprechen	Cross talk	Cross talk	$F_z \rightarrow F_x, F_y$	%	≤±1	1)
			$F_x \leftrightarrow F_y$	%	≤±2	1)
			$F_x, F_y \rightarrow F_z$	%	≤±3	1) 3)
Steifheit	Rigidité	Rigidity	c_x, c_y	N/μm	≈700	
			c_z	N/μm	≈4500	
Max. Biegemoment	Couple de flexion max.	Max. bending moment	$M_x, M_y (F_z \leq 0)$	Nm	-660/660	1)
Betriebstemperaturbereich	Gamme de tempér. d'utilisation	Operating temperature range		°C	-50 ... 120	
Isolationswiderstand	Résistance d'isolement	Insulation resistance		Ω	≥10 ¹³	
Masseisolation	Isolé à la masse	Ground insulation		Ω	>10 ⁸	
Kapazität, jeder Kanal	Capacité, chaque canal	Capacitance, each channel		pF	≈100	
Anschlussstecker	Connecteur	Connector		3 pole M8x0,75		
Gewicht	Poids	Weight		g	241	
1) Standardeinbau mit 120 kN Vorspannung 2) Ohne Vorspannung 3) Übersprechen $F_x, F_y \rightarrow F_z$ ist ≤±2 %, wenn z.B. vier Sensoren in einem Dynamometer eingebaut werden.						
1) Montage standard avec précontrainte de 120 kN 2) Sans précontrainte 3) Cross talk $F_x, F_y \rightarrow F_z$ est ≤±2 % si p.ex. quatre capteurs sont assemblés dans un dynamomètre.						
1) Standard mounting with preload of 120 kN 2) Without preload 3) Cross talk $F_x, F_y \rightarrow F_z$ is ≤±2 % if e.g. four sensors are assembled into one dynamometer.						
1 N (Newton) = 1 kg·m·s ⁻² = 0,1019... kp = 0,2248... lbf; 1 kp = 1 kgf = 9,80665 N; 1 inch = 25,4 mm; 1 kg = 2,2046... lb; 1 Nm = 0,73756... lbft						

* In all Kistler documents, the decimal sign is a comma on the line (ISO 31-0:1992).

Beschreibung

Der Kraftsensor enthält 3 Quarzringpaare, welche zwischen zwei Stahlplatten im Sensorgehäuse eingebaut sind.

Zwei Schubquarzpaare messen die Kraftkomponenten F_x und F_y und ein Druckquarzpaar die Kraftkomponente F_z einer auf den Sensor wirkenden Kraft. Die den einzelnen Kraftkomponenten proportionalen elektrischen Ladungen werden über Elektroden auf die entsprechenden Steckeranschlüsse geführt.

Das Quarzpaket wird durch das rostfreie, dicht verschweisste Sensorgehäuse geschützt.

Typen 9067B und 9068B

Die Sensoren Typen 9067B und 9068B unterscheiden sich nur in der Lage des Koordinatensystems in bezug auf das Sensorgehäuse (siehe Fig.1). Die technischen Daten beider Typen sind identisch. Durch die Kombination der Typen 9067B und 9068B z.B. in einem Dynamometer mit vier Sensoren lässt sich die Lage des Koordinatensystems in bezug auf die Stecker beliebig wählen (siehe auch Fig. 2.).

Typ 9066B4

Satz bestehend aus vier ausgewählten 3-Komponenten-Kraftsensoren

Der 4er Satz Typ 9066B4 besteht aus je zwei ausgewählten 3-Komponenten-Kraftsensoren des Typs 9067B und 9068B. Die gemeinsam auf gleiche Dicke überschlifften 3-Komponenten-Kraftsensoren werden für den Einbau in Mehrkomponenten-Dynamometern und -Messplattformen verwendet.

Die Stecker der vier Sensoren sind alle nach innen gerichtet (siehe Fig. 2).

Die vier Kraftsensoren sind so ausgewählt, dass sie – eingebaut in einem Dynamometer – optimale Spezifikationen in bezug auf Empfindlichkeitskonstanz und minimales Übersprechen aufweisen.

Diese Anordnung ermöglicht einen sehr kompakten Einbau z.B. in einem Dynamometer.

Description

Le capteur de force contient 3 paires de rondelles en quartz, qui sont montées entre deux plaques en acier dans le boîtier du capteur.

Deux paires de quartz sensibles au cisaillement mesurent les composantes de force F_x et F_y tandis qu'une paire sensible à la pression mesure la composante F_z d'une force agissant sur le capteur. Les charges électriques proportionnelles aux composantes sont amenées par l'intermédiaire d'électrodes sur les connecteurs correspondants.

Le paquet des quartz est protégé par le boîtier du capteur inoxydable et soudé étanche.

Types 9067B et 9068B

Les capteurs des types 9067B et 9068B se distinguent seulement quant à la position du système de coordonnées par rapport au boîtier du capteur (voir Fig.1). Les données techniques des deux types sont identiques. En combinant les types 9067B et 9068B dans un dynamomètre à quatre capteurs, la position du système de coordonnées peut être choisie librement par rapport aux connecteurs (voir aussi Fig. 2).

Type 9066B4

Jeux de quatre capteurs de force sélectionnés à 3 composantes

Ces jeux de quatre capteurs, type 9066B4, se compose de quatre capteurs de force sélectionnés, dont deux de chaque type 9067B et 9068B. Rectifiés ensemble sur la même épaisseur, ils sont utilisés dans la construction de dynamomètres à plusieurs composantes et de plates-formes de mesure.

Tous les connecteurs des quatre capteurs sont orientés vers l'intérieur, (voir Fig. 2).

Les quatre capteurs de force sont sélectionnés de manière à posséder des spécifications optimales quant à la constance de la sensibilité et un cross talk minimum quand ils sont incorporés dans un dynamomètre.

Cette disposition permet un montage très compact, p.ex. dans un dynamomètre.

Description

The force sensor contains 3 pairs of quartz rings which are mounted between two steel plates in the sensor housing.

Two quartz pairs are sensitive to shear and measure the force components F_x and F_y , while one quartz pair sensitive to pressure measures the component F_z of a force acting on the sensor. The electrical charges proportional to the different components are led via electrodes to the corresponding connectors.

The quartz packet is protected by the stainless, tightly welded sensor housing.

Types 9067B and 9068B

The sensors Types 9067B and 9068B differ only in the position of the coordinate system relative to the sensor case (see Fig. 1). The technical data of both types are identical. When combining the Types 9067B and 9068B in a dynamometer with four sensors, the position of the coordinate system relative to the connectors can be chosen as desired (see also Fig. 2).

Type 9066B4

Sets consisting of four selected 3-Component Force Sensors

These sets, Type 9066B4, consist of four selected three-component force sensors two of each Type 9067B and 9068B. Commonly ground to the same thickness, they are used for mounting into multicomponent dynamometers and force plates.

All connectors of the four sensors are oriented toward the inside, (see Fig. 2).

The four force sensors are selected in a way to possess optimal specifications of constant sensitivity and minimal cross talk when they are mounted into a dynamometer.

This configuration permits a very compact mounting, e.g. in a dynamometer.



Fig. 1

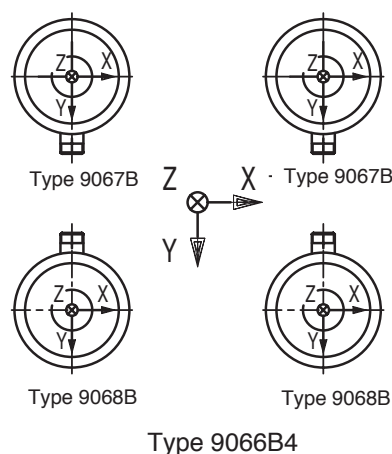


Fig. 2

Montage

Der Kraftsensor muss unter Vorspannung eingebaut werden, da die Schubkräfte F_x und F_y durch Haftreibung von der Grund- und Deckplatte auf die Oberflächen des Kraftsensors übertragen werden müssen. Die notwendige Vorspannung richtet sich nach den zu übertragenden Schubkräften.

Die in den technischen Daten angegebenen Messbereiche gelten für die Standardvorspannung von 120 kN.

Der Sensor wird durch einen zentralen Vorspannbolzen zentrisch vorgespannt. Zum Ausrichten des Sensors, und somit des Koordinatensystems, dient der Steckeranschluss.

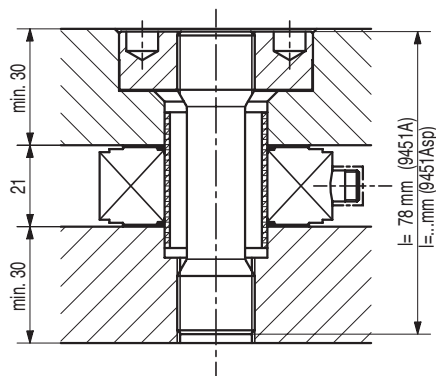


Fig. 3:
Standardvorspannung mit Vorspannsatz Typ 9451A oder 9451Asp.

Diese Vorspannung ermöglicht einen sehr kompakten Aufbau von Dynamometern. Durch den versenkten Einbau der Ringmutter wird eine minimale Bauhöhe erreicht.

Weitere Informationen siehe Datenblatt 7.9451.

Fig. 4:
Vorspannung mit Vorspannsatz Typ 9459

Bei dieser Variante besteht die Möglichkeit, die Grundplatte mit einer M12-Innensechskantschraube zentrisch zur Kraftsensorachse durch die Hohldehnschraube hindurch zu befestigen.

Weitere Informationen siehe Datenblatt 7.9459.

Fig. 5:
Kraftmesselemente

Die Kraftsensoren Typen 9067B und 9068B sind auch fertig eingebaut als bereits kalibrierte Kraftmesselemente erhältlich (siehe Datenblatt 6.9367B).

Montage

Le capteur de force doit être monté sous précontrainte puisque les forces de cisaillement F_x et F_y doivent être transmises par frottement statique de la plaque inférieure et supérieure aux surfaces du capteur de force. La précontrainte nécessaire dépend des forces de cisaillement à transmettre.

Les gammes de mesure indiquées dans les données techniques sont valables pour la précontrainte standard de 120 kN.

Le capteur est précontraint au moyen d'un boulon de précontrainte centré et à tige allégée. La sortie du câble sert à orienter la capteur.

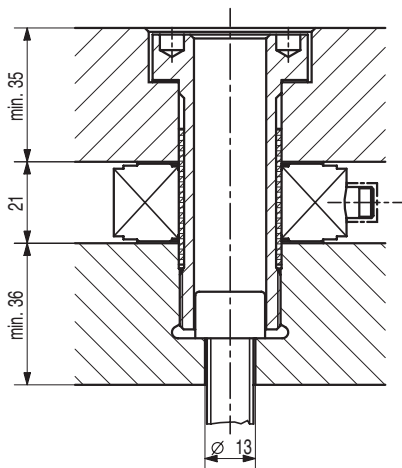


Fig. 3:
Précontrainte nominale avec jeu d'outils de précontrainte, type 9451A ou 9451Asp.

Cette méthode de précontrainte rend possible un montage très compact de dynamomètres. Un encombrement en hauteur minimal est obtenu grâce au montage encastré de l'écrou à l'anneau.

D'autres informations voir notice technique 7.9451.

Fig. 4:
Précontrainte avec jeu d'outils type 9459

Cette méthode permet de fixer la plaque de base au moyen d'un boulon M12 à six pans creux centré sur l'axe du capteur et passant dans le creux de la vis à tige allégée.

D'autres informations voir notice technique 7.9459.

Fig. 5:
Éléments de mesure de force

Les capteurs de force types 9067B et 9068B sont disponibles déjà montés et étalonnés en forme d'éléments de mesure de force (voir notice technique 6.9367B).

Mounting

The force sensor must be mounted under preload because the shear forces F_x and F_y are to be transmitted through static friction from the base and cover plate to the faces of the force sensor. The necessary preload depends on the shear forces to be transmitted.

The measuring ranges indicated in the technical data are valid for the standard preload of 120 kN.

The sensor is preloaded with a centered preloading bolt. The cable outlet serves to orient the sensor.

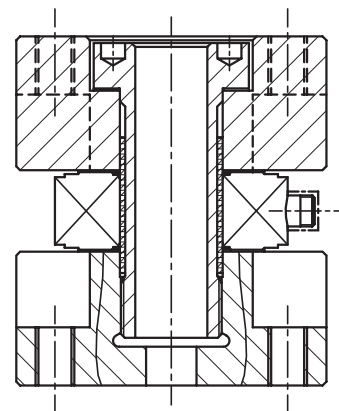


Fig. 3:
Standard preloading with preloading set Type 9451A or 9451Asp.

This preloading method allows a very compact mounting of dynamometers. A minimum overall height is obtained by recessed mounting of the ring nut.

Further information see data sheet 7.9451

Fig. 4:
Preloading with preloading set Type 9459

This method offers the possibility to fasten the base plate with a M12-Allen screw central-symmetrically to the sensor axis and through the bore of the preloading bolt.

Further information see data sheet 7.9459.

Fig. 5:
Force Links

The force sensors types 9067B and 9068B are available already mounted and calibrated in the form of a force link (see data sheet 6.9367B.)

Anwendung

Mit Quarz-Kraftsensoren können die 3 orthogonalen Kraftkomponenten einfach, direkt und sehr genau erfasst werden, da diese Sensoren inhärent ein sehr geringes Übersprechen aufweisen.

Dank der grossen Steifheit haben die Sensoren einen grossen Frequenzbereich.

Anwendungsbeispiele

- Schnittkräfte
- Aufprallkräfte
- Rückstosskräfte von Raketen
- Dynamische Kräfte auf Rütteltischen
- Bestimmen von Reibungskoeffizienten

Lieferbare Ausführungen

Typ 9067B

3-Komponenten-Kraftsensor mit Standard-Koordinatensystem (siehe Fig. 1)

Typ 9068B

3-Komponenten-Kraftsensor wie Typ 9067B, aber mit um 180° um z-Achse gedrehtem Koordinatensystem (siehe Fig. 1)

Typ 9066B4

Satz bestehend aus je zwei 3-Komponenten-Kraftsensoren Typ 9067B und 9068B, ausgewählt und gemeinsam überschliffen (siehe Fig. 2)

Lieferumfang

Die Vorspannelemente sind nicht im Lieferumfang enthalten und müssen separat bestellt werden.

Siehe Datenblatt 7.9451, 7.9459.

Zubehör

	Typ
• Vorspannsatz	9451A
• Schlüsseleinsatz	9471
• Vorspannsatz	9459
• Schlüsseleinsatz	9477
• Anschlusskabel	1693A...
	1694A...
	1695A...

Parallelschaltung

Mehrere Quarzsensoren gleicher Empfindlichkeit können direkt parallel geschaltet werden. Der angeschlossene Ladungsverstärker gibt dann eine Ausgangsspannung, welche der Summe aller wirkenden Kräfte entspricht.

Dies ist vor allem beim Bau von Messplattenformen und Dynamometern, mit denen nur die 3 Komponenten der resultierenden Kraft gemessen werden müssen, ein grosser Vorteil.

Elektronik

Ausser den Kraftsensoren werden zu einer 3-Komponenten-Kraftmessanlage noch 3 Ladungsverstärker benötigt, welche die Ladungssignale der Sensoren in Spannungen umwandeln, die exakt proportional zu den drei Komponenten F_x , F_y und F_z der wirkenden Kraft sind.

Für den Aufbau von Mehrkomponenten-Dynamometern zum Messen von drei Kräften und drei Momenten sind spezielle Mehrkanal-Ladungsverstärker erhältlich.

Mehrkomponenten-Messanlage

Einzelheiten betreffend Kabelkonzept siehe Datenblatt IN6.9017/47/67/77

Application

Les capteurs de force à quartz peuvent mesurer d'une manière simple, directe et précise les 3 composantes orthogonales d'une force, parce que ces capteurs ont un cross talk inhérent très faible.

Grâce à leur grande rigidité, ils ont une gamme de fréquence très étendue.

Exemples d'application

- Efforts de coupe
- Forces d'impact
- Forces de réaction dans des fusées
- Forces dynamiques sur des tables vibrantes
- Détermination des coefficients de friction

Versions livrables

Type 9067B

Capteur de force à 3 composantes avec système de coordonnées standard (voir Fig. 1)

Type 9068B

Capteur de force à 3 composantes comme type 9067B, mais avec le système de coordonnées tourné de 180° autour de l'axe z (voir Fig. 1)

Type 9066B4

Jeu de quatre capteurs de force à 3 composantes, dont deux de chaque type 9067B et 9068B, sélectionnés et rectifiés ensemble (voir Fig. 2)

Etendue de la fourniture

Les éléments de précontrainte ne sont pas inclus dans la fourniture; ils doivent être commandés séparément.

Voir notice technique 7.9451, 7.9459.

Accessoires

	Type
• Jeu de précontrainte	9451A
• Raccord pour clé	9471
• Jeu de précontrainte	9459
• Raccord pour clé	9477
• Câble de connexion	1693A...
	1694A...
	1695A...

Branchement en parallèle

Des capteurs à quartz de sensibilités identiques peuvent être branchés directement en parallèle. L'amplificateur connecté donne alors une tension de sortie qui correspond à la somme de toutes les forces qui agissent.

Ceci est un grand avantage, surtout pour la construction des plates-formes et dynamomètres avec lesquels il ne faut mesurer que les 3 composantes de la force résultante.

Electronique

Outre les capteurs de force, un système pour la mesure de 3 composantes nécessite encore 3 amplificateurs de charge, qui transforment les signaux des charges électriques des capteurs en tension exactement proportionnelles aux trois composantes F_x , F_y et F_z de la force agissante.

Pour la construction de dynamomètres à plusieurs composantes mesurant trois forces et trois moments, des amplificateurs de charge à plusieurs canaux sont disponibles.

Systèmes pour mesurer à Plusieurs composantes

Informations concernant voir notice technique IN6.9017/47/67/77

Application

The quartz force sensors can measure the 3 orthogonal force components easily, directly and precisely, because these sensors feature an inherently low cross talk.

Thanks to their high rigidity they cover a wide frequency range.

Application examples

- Cutting forces
- Impact forces
- Reaction forces in rockets
- Dynamic forces on shakers
- Determination of coefficients of friction

Available versions

Type 9067B

3-Component Force Sensor with standard coordinate system (see Fig. 1)

Type 9068B

3-Component Force Sensor like Type 9067B, but with coordinate system rotated 180° about z-axis (see Fig. 1)

Type 9066B4

Set of four matched 3-Component Force Sensors ground together, two of each Type 9067B and 9068B (see Fig. 2)

Scope of delivery

The preloading elements are not included in the delivery; they must be ordered separately.

See data sheet 7.9451, 7.9459.

Accessories

	Type
• Preloading set	9451A
• Wrench adapter	9471
• Preloading set	9459
• Wrench adapter	9477
• Connecting cable	1693A...
	1694A...
	1695A...

Parallel Switching

Several quartz sensors of identical sensitivities can be paralleled directly. The charge amplifier connected then gives an output voltage which corresponds to the sum of all forces acting.

This is a great advantage when building force plates and dynamometers with which only the 3 components of the resulting force must be measured.

Electronics

Besides the force sensors, a 3-component force measuring system also requires 3 charge amplifiers, which convert the electrical charge signals of the sensor into voltages exactly proportional to the three components F_x , F_y and F_z of the acting force.

In order to construct multicomponent dynamometers for measuring three forces and three moments, special multichannel charge amplifiers are available.

Systems for Multicomponent Measurements

Information concerning cable concept see Data sheet IN6.9017/47/67/77