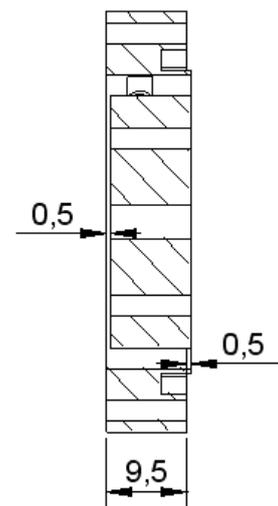
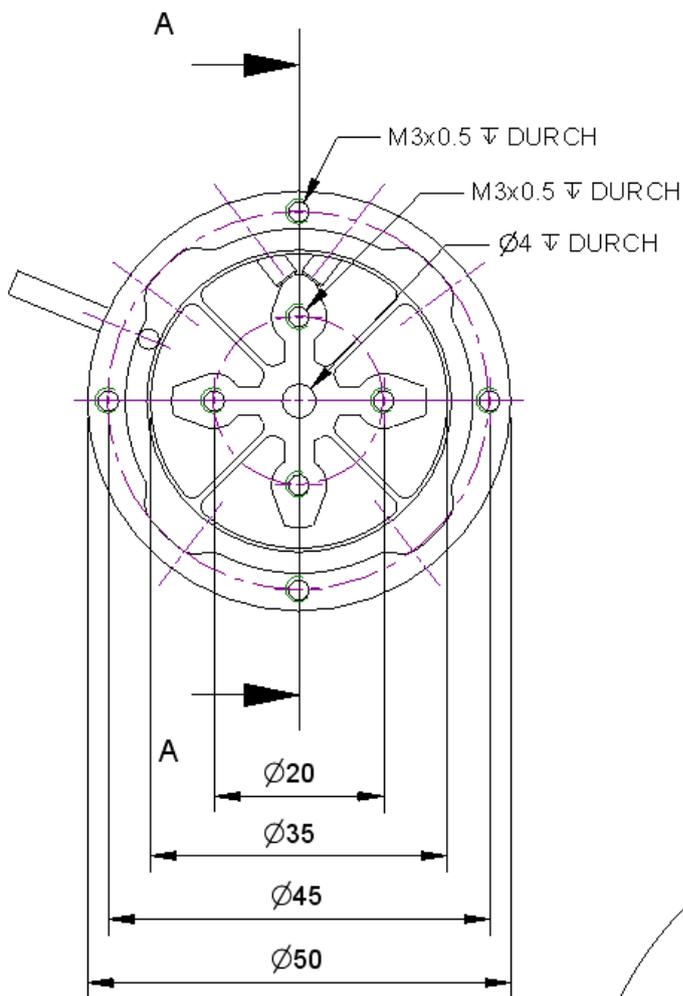
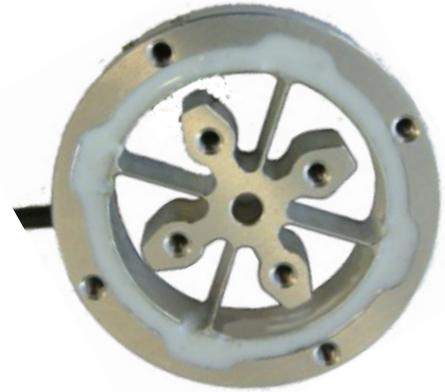
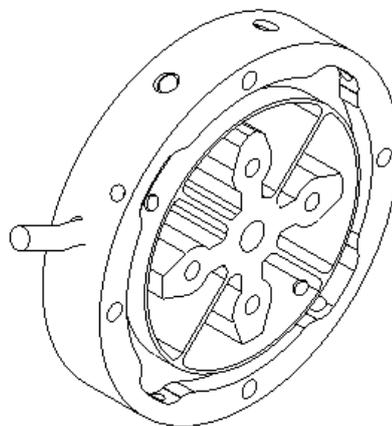


Der Drehmomentsensor besteht aus einem Außenflansch und einem Innenflansch, die über 4 s-Form Biegefedern miteinander verbunden sind. Außen- und Innenflansch haben jeweils 4 Gewinde M3 zur Einleitung des Drehmomentes. Der Sensor eignet sich zur Messung des Reaktionsmomentes z.B. in der Uhrenindustrie, in der Mikromechanik z.B. Motorenprüfung sowie zur Messung von Reibkräften.



Section A-A



Technische Daten

Maße / Material		
Bauform / Material		4 x S-Form-Biegebalken / Aluminium-Legierung
Durchmesser × Höhe	mm × mm	50 × 10mm
Teilkreis- Innenflansch / Außenflansch	mm	∅ 20mm / ∅ 50mm
mechanische Daten		
Nennmoment (M _N)	mNm	±150, ±300, ±500
Gebrauchsmoment	%M _N	150
Bruchmoment 1)	%M _N	400
Grenz-Axialkraft	N	50
Verdrehwinkel bei Nennmoment (M _N)	°/M _N	0,7
elektrische Daten		
Nennkennwert (S _N)	mV/V @ M _N	1,00
Nullsignal	mV/V	< ± 0,05
max. Speisespannung	V	10
Eingangswiderstand	Ohm	700 ± 10
Ausgangswiderstand	Ohm	700 ± 10
Isolationswiderstand	Ohm	> 5 · 10 ⁹
Anschluss 4 Leiter offen	m	2
Genauigkeit		
Genauigkeitsklassen	%	0,2
Linearitätsfehler	% S _N	≤ 0,1
Umkehrspanne	% S _N	≤ 0,1
Temperaturkoeffizient des Nullsignals	%M _N /K	± 0,1
Temperaturkoeffizient des Kennwertes	% S _N /K	± 0,1
Kriechfehler (30 min)	% S _N	≤ 0,05
Temperatur		
Nenntemperaturbereich	°C	-20...+60
Gebrauchstemperaturbereich	°C	-20...+70
Lagertemperaturbereich	°C	-20...+70
Anschlussbelegung		
positive Brückenspeisung+	+U _S	rot
negative Brückenspeisung	-U _S	schwarz
positiver Brückenausgang	+U _D	grün
negativer Brückenausgang	-U _D	weiß

1) integrierter Anschlag gegen Überlast.

2) Der exakte Kennwert wird für den jeweiligen Sensor ausgewiesen.