

5.3 Kraft-Sensor

Bestellbezeichnung: DKS Kraft-Sensor

Der Kraftsensor beruht auf dem Biegebalken-Prinzip. Die Last wird mit einem kleinen Haken an den 10mm breiten und 30mm aus dem Gehäuse ragenden Federstahl-Streifen angebracht und über die Dehnung dieses Streifens elektronisch erfaßt. Über Gewindewürfel und Stativstange ist die universelle Befestigung des Kraftsensors gewährleistet. Der Anschluß erfolgt über ein siebenpoliges DIN-Kabel an einem der Sensor-Eingänge der Phybox.

Anwendungsgebiete

Mechanikversuche z.B. Hooksches Gesetz, Messung der Federkräfte bei einem Federpendel (F-t Diagramm), Dehnung von Drähten (elastische, plastische Verformung) etc.

Technische Daten

Bereich: 0 ... +10N,

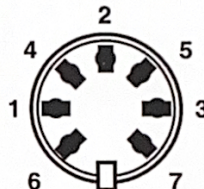
Auflösung: 0,01N,

Ausgang: 1V/N +2%

Buchsenbelegung:

Pin-Nr. Belegung

- | | |
|---|--------------------------|
| 1 | + Ausgangssignal (1V/N) |
| 2 | Masse |
| 3 | nicht belegt |
| 4 | Versorgung (-15V) |
| 5 | Versorgung (+15V) |
| 6 | - Ausgangssignal (Masse) |
| 7 | nicht belegt |



Frontansicht DIN-Buchse