

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

ДАТЧИКИ СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ ТЕНЗОРЕЗИСТОРНЫЕ ГСП

ОБЩИЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ УСЛОВИЯ

FOCT 15077-78

Издание официальное

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

ДАТЧИКИ СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ ТЕНЗОРЕЗИСТОРНЫЕ ГСП

Общие технические условия

Strain gage load cells. General technical specifications **ΓΟCT** 15077—78

Взамен ГОСТ 15077—71

Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 7 сентября 1978 г. № 2466 срок действия установлен

с 01.01 1980 г.

до 01.01 1985 г.

Несоблюдение стандарта преследуется по закону

Настоящий стандарт распространяется на силоизмерительные тензорезисторные датчики общетехнического применения с проволочными или фольговыми тензорезисторами, соединенными по мостовой схеме.

Стандарт полностью соответствует требованиям рекомендаций СЭВ по стандартизации РС 2267—69.

Определения терминов и их условные обозначения приведены в справочном приложении.

1. ИСПОЛНЕНИЯ

- 1.1. В зависимости от метода соединения тензорезисторов с упругим элементом датчики следует изготовлять:
 - с клеевыми тензорезисторами;
 - с бесклеевыми тензорезисторами.
- 1.2. В зависимости от направления измеряемой силы датчики следует изготовлять:

для измерения силы сжатия;

для измерения сил растяжения;

универсальные.

- 1.3. В зависимости от воздействия окружающей среды датчики следует изготовлять в исполнениях по ГОСТ 12997—76.
- 1.4. В зависимости от механических воздействий датчики следует изготавливать в исполнениях:

обыкновенном по ГОСТ 12997—76; вибротряскопрочном.

2. ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

2.1. Значения номинальных нагрузок датчиков в ньютонах (килограммосилах) или килоньютонах (тонносилах) должны выбираться из ряда R 10 по ГОСТ 8032—56.

Значение нижнего предела измерення следует регламентировать в стандартах и технических условиях на датчики конкретных типов.

- 2.2. Значения рабочего коэффициента передачи (РКП) датчиков при номинальной нагрузке должны выбираться из ряда: 0,5; 1,0; 1,5; 2,0; 3,0 мВ/В.
- 2.3. Наибольшие допускаемые значения напряжения питания постоянного или переменного тока промышленной частоты по ГОСТ 18953—73.
- 2.4. Значение начального коэффициента передачи (НКП) не должно быть более 2,5 % номинального значения РКП.
 - 2.5. Значения сопротивления должны выбираться:

для датчиков с бесклеевыми тензорезисторами из ряда R 20 (25...2000) по ГОСТ 8032—56 с допускаемыми отклонениями от номинальных значений, регламентированных в стандартах и технических условиях на датчики конкретных типов;

для датчиков с клеевыми тензорезисторами — по табл. 1.

| Наименования сопрэтивлений | Значения сопротивлений, Ом | | | | |
|-------------------------------|----------------------------|---------|---------|---------|-----------------|
| Входное | 95±0,5 | 190±1,0 | 380±2,0 | 760±4,0 | 1520±8,0 |
| Выходное | 100 ± 1.0 | 200±2,0 | 400±4,0 | 800±8,0 | $1600 \pm 16,0$ |
| | } | | | | } |

Таблица 1

- 2.6. Устанавливаются следующие категории точности датчи-ков:
 - 0,02; 0,04; 0,06; 0,10; 0,15; 0,25; 0,40; 0,60; 1,00.
- 2.7. Условное обозначение датчиков должно состоять из сокращенного названия, значения номинальной нагрузки, наименования категории точности и температурной группы.

Пример условного обозначения силоизмерительного датчика с клеевыми тензорезисторами на номинальную нагрузку 5 тс (50 кH), категории точности 0,1 для работы в диапазоне температур ± 50 °C.

Датчик ДСТ-5-0,1-2 ГОСТ 15077-78

Допускаемое значение погрешности, % от номинального значения РКП, для категории точности

датчиков

3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ТРЕБОВАНИЯ

- 3.1. Датчики должны изготовляться в соответствии с требованиями настоящего стандарта по рабочим чертежам, стандартам и техническим условиям на датчики конкретных типов.
- 3.2. Допускаемые значения погрешностей датчиков должны соответствовать указанным в табл. 2.
- 3.3. НКП и систематическая составляющая погрешности датчика при номинальной нагрузке должны быть в пределах допускаемых значений после нагружения его не менее 5 мин нагрузкой, на 25% превышающей номинальную.
- 3.4. Предельное угловое отклонение направления измеряемой силы относительно продольной оси датчика (которое должно быть не менее 0,5°) и дополнительная погрешность систематической составляющей в виде функции угла отклонения должны указываться в стандартах и технических условиях на датчики конкретных. типов.
- 3.5. Наименьшее сопротивление изоляции электрических цепей: датчиков должны соответствовать указанным в табл. 3.

| | | Таблица З | |
|--------------------------------|--|---|--|
| | Сопротивление изоляции, МОм | | |
| Наименования датчиков | при температуре 20±5°С и относитель- ной влажности до 80±3% | при температуре 35±5°С и относитель- нои влажности 95±3% | |
| С клеевыми тензорезисторами | 500 | 200 | |
| С бесклеевыми тензорезисторами | 100 | 3 | |

3.6. Устойчивость датчиков при воздействии температуры и влажности окружающей среды — по ГОСТ 12997—76.

Датчики с бесклеевыми тензорезисторами второй группы должны быть устойчивы в диапазоне температур от минус 30 до плюс 80°C, а датчики третьей группы от плюс 5 до плюс 150°C.

- 3.7. Изоляция между корпусом и электрическими цепями датчика должна выдерживать в течение 1 мин напряжение 250 В переменного тока частотой 50 Гц.
- 3.8. Датчики в вибротряскопрочном исполнении должны соответствовать требованию п. 1 табл. 2 после воздействия вибрации не менее 30 мин с ускорением до 100 м/с2 в диапазоне частот от 5 до 80 Гц и амплитудой не более 1,5 мм, а также тряски с ускорением 250 м/с² при частоте ударов от 80 до 120 в минуту.

- 3.9. НКП и систематическая погрешность датчика при номинальной нагрузке должны быть в пределах допускаемых значений после воздействия циклической нагрузки.
- 3.10. НКП и систематическая составляющая погрешность датчика при номинальной нагрузке должны быть в пределах допускаемых значений после испытаний в упаковке на воздействие вибрации, тряски, транспортирования, пониженных и повышенных температур.
- 3.11. Динамические характеристики по ГОСТ 8.009—72 и методика их определения для датчиков, предназначенных для измерения динамических нагрузок, должны регламентироваться в стандартах и технических условиях на датчики конкретных типов.
- 3.12. Вероятность безотказной работы за 2000 ч при экспоненциальном законе распределения времени безотказной работы должна быть не менее 0,92 при доверительной вероятности 0,8.
- 3.13. Показатели безопасности по ГОСТ 12.2.007.0—75 должны регламентироваться в стандартах и технических условиях на датчики конкретных типов.
- 3.14. Показатели сохраняемости и долговечности по ГОСТ 13216—74 должны регламентироваться в стандартах и техничесжих условиях на датчики конкретных типов.
- 3.15. Коэффициент технического использования датчиков должен быть не менее 0,95.
- 3.16. Комплектность датчиков должна регламентироваться в стандартах и технических условиях на датчики конкретных типов.
- 3.17. Средний срок службы датчиков должен быть не менее 6 лет при межповерочных интервалах (не менее 6 мес), регламентированных в стандартах и технических условиях на датчики жонкретных типов.
- 3.18. Датчики должны сохранять свои метрологические параметры при непрерывном воздействии номинального усилия, длительность которого должна регламентироваться в стандартах и технических условиях на датчики конкретных типов.

4. ПРАВИЛА ПРИЕМКИ

4.1. Датчики должны подвергаться следующим видам испытаний:

государственным по ГОСТ 8.001—71; приемо-сдаточным и периодическим по ГОСТ 15.001—73; контрольным испытаниям на надежность по ГОСТ 20699—75.

4.2. Приемо-сдаточным испытаниям следует подвергать каждый датчик на соответствие требованиям пп. 3.1, 2.5, 3.5, 3.7, 2.4, 3.2, 3.15 в указанной последовательности.

На соответствие требованиям пп. 3.6 и 3.8 следует проверять выборочно, но не менее трех датчиков из партии, объем которой устанавливается по ГОСТ 18242—72.

Допускаются повторные испытания:

датчиков, забракованных по метрологическим характеристи-кам, по всем пунктам;

датчиков, забракованных не по метрологическим характеристикам, а по пунктам несоответствия.

- 4.3. На датчики, прошедшие приемо-сдаточные испытания, должны быть поставлены клейма или пломбы ОТК и сделаны отметки в формуляре или паспорте.
- 4.4. При периодических испытаниях датчики должны проверяться на соответствие пп. 2.4, 2.5, 3.1—3.11, 3.18, 1.3 в указанной последовательности.
- 4.5. Для периодических испытаний отбирают не менее трех датчиков, прошедших приемо-сдаточные испытания. Если датчик не соответствует хотя бы одному из требований настоящего стандарта, испытания повторяют на удвоенном количестве датчиков.

Результаты испытаний являются окончательными.

5. МЕТОДЫ ИСПЫТАНИЙ

- 5.1. Проверку соответствия датчиков рабочим чертежам, стандартам и техническим условиям (п. 3.1), а также маркировке следует проводить внешним осмотром и измерениями при помощи контрольно-измерительного инструмента.
- 5.2. Условия испытаний датчиков при проверке выполнения требований пп. 2.4, 2.5, 3.2, пп. 1-4 табл. 2, пп. 3.3, 3.8, 3.9, 1.2, 3.4 должны быть следующими:

относительная влажность — от 30 до 80%; атмосферное давление — от 630 до 800 мм рт. ст.; длительность прогрева током питания — не менее 15 мин; приложение осевой нагрузки — статическое.

- 5.3. Входное и выходное сопротивление датчиков (п. 2.5) следует проверять при помощи омметра 0,2 класса точности по ГОСТ 8030—75 на соответствующих диагоналях электрической схемы датчика.
- 5.4. Погрешности датчиков (п. 3.2) следует проверять измерением коэффициентов передачи при трехкратном нагружении датчика при помощи образцовых силоизмерительных машин погост 14017—68 или установки непосредственного нагружения в прямой и обратной последовательности на ступенях, предусмот-

ренных стандартами и техническими условиями на датчики конкретных типов.

Примечания:

1. Допускается предварительная нагрузка на датчик не более 10% номинального значения. За начальный сигнал принимается условный нуль, соответствующий выходному сигналу предварительно нагруженного датчика.

2. При использовании контрольной аппаратуры, измеряющей выходнов сигнал в милливольтах, допускается вводить в формулы значения коэффициентов передачи, выраженных в виде отношения выходного сигнала в милливоль-

тах к напряжению питания в вольтах.

3. Суммарная погрешность средств проверки должна быть не менее чем в два раза меньше погрешности, соответствующей категории проверяемого датчика.

- 4. Для датчиков, в которых линия действия прикладываемого усилия совпадает с их осью, проверку производят с поворотом датчика на 120° послекаждого цикла нагружения.
- 5.4.1. Систематическую составляющую погрешности γ_{ci} в процентах от номинального значения РКП на i-й ступени нагружения определяют по формуле

$$\gamma_{ci} = \frac{0.5(\overline{K}_i + \overline{K}_{o6pi}) - K_{pi}}{K_{ri}} \cdot 100, \qquad (1)$$

где $\overline{K_i}$, $\overline{K_{06pi}}$ — среднее значение РКП на i-й ступени, соответственно в прямой и обратной последовательности нагружения;

 $K_{\rm pi}$ — расчетное значение РКП на i-й ступени нагружения, определяемое как

$$K_{p_i} = \frac{K_{Hi}}{n}, \qquad (2)$$

і — порядковый номер ступени нагружения;

п — число ступени нагружения;

*K*_н — номинальное значение РКП.

Примечание. Значение РКП на *i*-й ступени нагружения определяют как разность соответствующего измеренного коэффициента передачи и НКП для первого нагружения.

5.4.2. Гистерезис γ_{hi} в процентах от номинального значения $K\Pi$ на i-й ступени нагружения определяют по формуле

$$\gamma_{hi} = \frac{|\overline{K_06pi} - \overline{K_i}|}{K_u} \cdot 100. \tag{3}$$

5.4.3. Среднее квадратичное отклонение случайной составляющей погрешности $\gamma_{\sigma i}$ в процентах от номинального значения РКП на i-й ступени нагружения определяют по формуле

$$\gamma_{si} = \frac{1}{K_{H}} \sqrt{\frac{\sum_{l=1}^{m} (K_{ll} - \overline{K_{i}})^{2} + \sum_{l=1}^{m} (K_{o6pli} - \overline{K_{o6pl}})^{2}}{2 m - 1}} \cdot 100, \quad (4)$$

где K_{li} , $K_{oбpli}$ — значение РКП в прямой и обратной последовательности нагружения для i-й ступени нагружения и l — порядкового номера цикла нагружения;

тени.
 тени.
 тени.

5.4.4. Нелинейность $\gamma_{\text{нел}i}$ в процентах от номинального значения РКП на i-й ступени нагружения определяют по формуле

$$\gamma_{\text{Heal}} = \frac{\overline{K_l} - \frac{\overline{K_{\text{cp}}} \cdot i}{n}}{K_{\text{H}}} \cdot 100, \tag{5}$$

где $\overline{K_{\rm cp}}$ — среднее измеренное значение РКП при номинальной нагрузке в нормальных условиях.

5.5. Отклонение НКП датчика γ_{K_0} в процентах от номинального значения РКП определяют по формуле

$$\gamma_{K_0} = \frac{K_0}{K_H} \cdot 100, \tag{6}$$

где K_0 — измеренное значение НКП ненагруженного датчика при нормальной температуре.

5.6. Изменение НКП и РКП датчика при воздействии температуры определяют в следующем порядке:

датчик помещают в камеру холода (тепла), измеряют коэффициенты передачи в ненагруженном состоянии и при каждом натружении номинальной нагрузкой, прикладываемой три раза.

Температуру в камере изменяют до нижнего (верхнего) рабочего значения, регламентированного для датчика конкретного типа и выдерживают в течение 2 ч. Отклонение температуры не должно быть более $\pm 2^{\circ}$;

измеряют коэффициенты передачи в ненагруженном состоянии и при каждом нагружении номинальной нагрузкой, прикладываемой не менее трех раз.

5.6.1. Изменение НКП датчика $\gamma_{K_0 I}$ в процентах от номинального значения РКП при изменении температуры окружающей среды определяют по формуле

$$\gamma_{K_0 t} = \frac{K_{0t} - K_0}{\Delta t K_H} \cdot 100, \tag{7}$$

- где K_{0t} измеренное значение НКП при максимальном и минимальном значениях температур;
 - Δt разность верхнего (нижнего) значения рабочего диапазона температур и нормальной температуры.
- 5.6.2. Изменение РКП датчика γ_{Kt} в процентах от его номинального значения при изменении температуры окружающей среды определяют по формуле

$$\gamma_{Kt} = \frac{\overline{K_t} - \overline{K_{cp}}}{\Delta t \ K_H} \cdot 100, \tag{8}$$

- где $\overline{K_t}$ среднее измеренное значение РКП при номинальной нагрузке и максимальном или минимальном значении температуры.
- 5.7. Перегрузка датчика (п. 3.3) может быть создана любым нагружающим устройством с погрешностью не более 5%.
- 5.8. Испытания сопротивления изоляции электрических цепей датчиков (п. 3.5) должны проводиться по ГОСТ 12997—76. Датчик должен находиться в камере влажности в выключенном состоянии в течение времени, указанного в стандартах и технических условиях на датчики конкретного типа. Измерение сопротивления изоляции проводится не ранее чем через два часа после окончания испытания в камере влажности.

Сопротивление изоляции должны проверять при помощи мегаомметра между любым выводом электрической схемы датчика и его корпусом.

- 5.9. Электрическая прочность изоляции (п. 3.7) должна проверяться путем приложения напряжения величиной 250 В между любым выводом мостовой схемы и корпусом датчика.
- 5.10. Испытание датчиков в упаковке на воздействие вибрации, тряски, транспортирования, пониженных и повышенных температур, окружающей среды (п. 3.8, 3.10) должны проводиться по ГОСТ 12997—76.
- 5.11. Испытания датчиков на воздействие циклической нагрузки (п. 3.9) должны проводиться многократным приложением нагрузки, составляющей от плюс 30 до плюс 80% номинального значения для датчиков сжатия или растяжения и от минус 50 до плюс 50% для универсальных.

Число и частоту циклов нагружения устанавливают в стандартах и технических условиях на конкретные типы датчиков. Число циклов нагружения должно быть не менее 20000.

5.12. Вероятность безотказной работы датчика (п. 3.12) — по

FOCT 20699—75.

5.13. Устойчивость датчиков при воздействии окружающей среды (п. 3.6) следует проверять по ГОСТ 12997—76.

6. МАРКИРОВКА, УПАКОВКА, ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ

- 6.1. На датчики должны быть нанесены следующие обозначения:
 - а) товарный знак предприятия-изготовителя;
 - б) условное обозначение датчика, номер датчика;

в) год выпуска;

г) номинальное значение РКП;

д) предельное значение напряжения питания.

- 6.2. Упаковывание датчиков должно производиться по ГОСТ 12997—76.
- 6.3. Допускается транспортирование датчиков всеми видами транспорта. Условие транспортирования по группе Ж1 ГОСТ 15150—69.
 - 6.4. Условия хранения датчиков—по группе Л ГОСТ 15150—69

7. ГАРАНТИИ ИЗГОТОВИТЕЛЯ

- 7.1. Изготовитель должен гарантировать соответствие датчиков требованиям настоящего стандарта при соблюдении условий применения и хранения, установленных настоящим стандартом и эксплуатационной документацией.
- 7.2. Гарантийный срок эксплуатации 18 мес со дня ввода датчиков в эксплуатацию.

ПРИЛОЖЕНИЕ Справочное

ОПРЕДЕЛЕНИЯ НЕКОТОРЫХ ТЕРМИНОВ, ПРИМЕНЯЕМЫХ В НАСТОЯЩЕМ СТАНДАРТЕ

1. Датчик с клеевыми тензорезисторами (ДСТ) — датчик, в котором деформация от упругого элемента передается тензорезисторами через клей, цемент или другой материал.

2. Датчик с бесклеевыми тензорезисторами (ДСТБ) — датчик, в котором деформация от упругого элемента непосредственно передается тензорезисторам.

3. Универсальный датчик — датчик, конструкция которого позволяет при-

менять его без переналадки для измерения знакопеременных усилий.

4. Категория точности датчика — комплекс погрешностей датчика (систематическая и случайная составляющая погрешности, гистерезис, нелинейность, изменение НКП и РКП при воздействии температуры), обозначенный числом, равным или превышающим предельное значение каждой из перечисленных погрешностей.

5. Гистерезис — вариация значений рабочего коэффициента передачи, соответствующих одним и тем же значениям измеряемого усилия, полученным соответственно при прямой и обратной последовательности нагружения.

Редактор Е. И. Глазкова
Технический редактор О. Н. Никитина
Корректор С. С. Шишков

Сдано в наб. 27.09.78 Подп. в печ. 10.11.78 0,75 п. л. 0,61 уч.-изд. л. Тир. 12000 Цена 3 кож.

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов. Москва, Д-557, Новопресненский пер., 3 Тип. «Московский печатник». Москва, Лялин пер., 6. Зак. 1357