

Zeitschrift: Bulletin des Schweizerischen Elektrotechnischen Vereins, des Verbandes Schweizerischer Elektrizitätsunternehmen = Bulletin de l'Association suisse des électriciens, de l'Association des entreprises électriques suisses

Herausgeber: Schweizerischer Elektrotechnischer Verein ; Verband Schweizerischer Elektrizitätsunternehmen

Band: 92 (2001)

Heft: 9

Artikel: Flexible Fluidaktoren und ihre praktische Anwendung

Autor: Schulz, Stefan / Pylatiuk, Christian / Bretthauer, Georg

DOI: <https://doi.org/10.5169/seals-855697>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. [Siehe Rechtliche Hinweise.](#)

Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. [Voir Informations légales.](#)

Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. [See Legal notice.](#)

Download PDF: 13.05.2025

ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>

Flexible Fluidaktoren und ihre praktische Anwendung

In der Automatisierungstechnik sind pneumatische und hydraulische Aktoren von elementarer Bedeutung [1]. Sie wurden bislang in den Bereichen Maschinenbau, Transportsysteme und Schwerindustrie eingesetzt und neuerdings auch in medizintechnischen Geräten. Der im folgenden Artikel vorgestellte neuartige flexible Fluidaktor unterscheidet sich grundlegend von

diesen konventionellen Aktoren: Er verbindet die Vorteile konventioneller Fluidaktoren bezüglich hoher Energiedichte und hoher Dynamik mit der Möglichkeit, durch die höhere Beweglichkeit komplexere Bewegungsabläufe zu erzielen. Auf Grund der kompakten Bauweise und

Stefan Schulz, Christian Pylatiuk, Georg Bretthauer

günstigen Produktionskosten können eine Vielzahl von flexiblen Fluidaktoren in einen Roboter integriert werden.

Zur Konstruktion von komplexeren Antriebsmechanismen werden mathematische Berechnungsmodelle für das Kontraktions- und Expansionsverhalten

der Aktoren eingesetzt. Praktische Anwendungen finden sich in unterschiedlichen technischen Bereichen wie Medizin (Handprothesen, endoskopische Instrumente) oder Robotik.

Mechanischer Aufbau

Das einzelne Aktorelement kann z.B. aus zwei Kunststofffolien bestehen, die so miteinander verschweisst sind, dass über einen Steuerkanal Luft oder Flüssigkeit in eine «Kammer» zugeführt werden kann, die das eigentliche Aktorelement bildet (Bild 1). Die «Kammer» verformt sich beim Befüllen dreidimensional. Bei diesem Vorgang wird Volumenarbeit in mechanische Bewegung umgewandelt

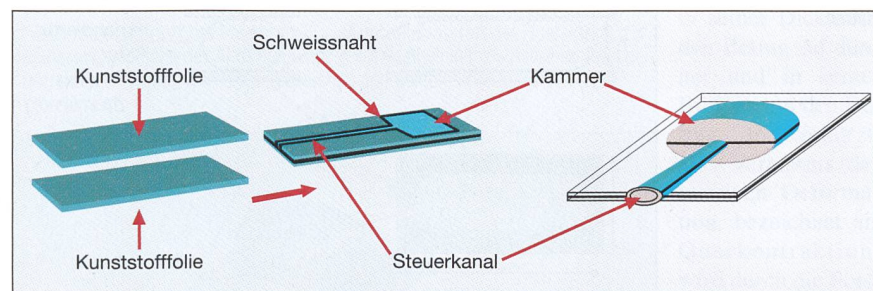


Bild 1 Aufbau eines Fluidaktors aus zwei Folienschichten

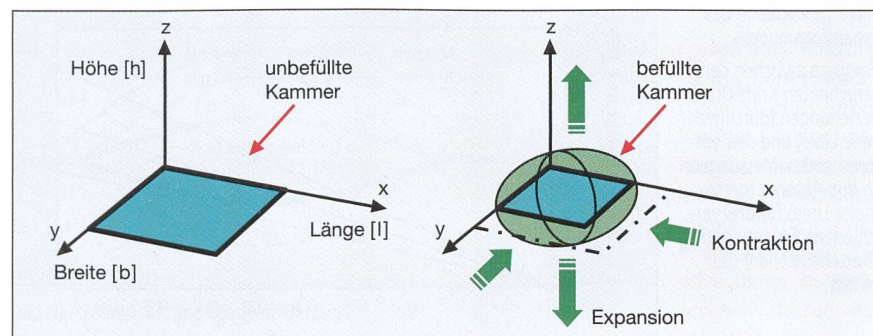


Bild 2 Formveränderung des Aktors beim Befüllen als Antriebsgrundlage

(Bild 2). Zwei Eigenschaften des Antriebselements stehen dabei im Vordergrund:

- *Das Expansionsverhalten:*
Wird der Fluidaktor befüllt, vergrößert sich sein Volumen, und die Höhe des Kammerelementes senkrecht zur Folienebene nimmt zu. Diese Abstandsänderung der gegenüberliegenden Kammerflächen wird als Expansionseigenschaft bezeichnet.
- *Das Kontraktionsverhalten:*
Durch das Befüllen des Fluidaktors verkürzt sich dieser in Querrichtung. Diese Verkürzung wird als Kontraktionseigenschaft bezeichnet.

Mit dem gleichen Aktorelement können verschiedene Gelenkvarianten hergestellt werden. Der prinzipielle Aufbau einer Variante nach dem Kontraktionsprinzip und einer nach dem Expansionsprinzip ist in Bild 3 ersichtlich. Die Verbindung mehrerer Aktorelemente und auch die gleichzeitige Nutzung von Expansion und Kontraktion erlauben die Konstruktion verschiedenartiger komplexer Antriebsmechanismen.

Mathematische Berechnungsmodelle

Um komplexere Antriebsmechanismen aus flexiblen Fluidaktoren konstruieren zu können, sind mathematische Modelle erforderlich, mit denen sich die Verformungseigenschaften und die mit dem Aktor zu erzielenden Kraftwirkungen sowohl für die Expansion wie auch für die Kontraktion berechnen lassen.

Expansionsmodell

Um die Kraftwirkung eines Fluidaktors in Abhängigkeit vom Plattenabstand sowie vom Innendruck berechnen zu können, ist es zunächst erforderlich, seine Geometrie in jeder Phase der Verformung mathematisch zu beschreiben. Bei der Expansion eines Fluidaktors zwischen zwei parallelen Platten kann davon ausgegangen werden, dass sich das in Kontakt mit den Platten befindliche Folienmaterial zu einem Teil direkt an diese flach andrückt. Das übrige Material spannt eine Membran zwischen den beiden Platten auf (Bild 4).



Bild 3 Schematische Gestaltung von Gelenken nach dem Kontraktions- bzw. dem Expansionsprinzip

Zur Berechnung der mechanischen Eigenschaften des Fluidaktors wurde der Zeitpunkt betrachtet, in dem der Fluidaktor maximal mit einem Druckmedium gefüllt ist. Das resultierende isoperimetrische¹ Randwertproblem kann dann mit der Lagrangeschen Multiplikatorenregel gelöst werden. Es ergibt sich eine halbkreisförmige Form des Folienmaterials zwischen den Platten nach Gleichung 1 (Bild 5).

$$\lambda^2 = (x - \frac{h}{2})^2 \cdot [y + \sqrt{(\lambda^2 - \frac{h^2}{4})}]^2 \quad (1)$$

wobei gilt:

- λ : Lagrangescher Multiplikator, entspricht hier dem Radius der kreisbogenförmigen Aktormembran
- h [mm]: Sekante der Aktormembran, entspricht bei der Expansion der Aufpumphöhe bzw. dem Plattenabstand und bei der Kontraktion der Einspannlänge des Antriebselements
- x, y [mm]: kartesisches Koordinatensystem zur Darstellung der Aktorgeometrie, wobei die x -Achse die Spannweite der Aktormembran und y deren Höhe bezeichnet.

Unter dieser Annahme kann dann die Expansionskraft F auf die begrenzenden Platten aus dem Produkt der Plattenberührungsfläche mit dem Fluidaktor und

dessen Innendruck p nach Gleichung 2 berechnet werden (Bild 6).

$$F = p \cdot [\frac{\pi}{4} \cdot (l - \frac{\pi \cdot h}{2})^2 + (b - l) \cdot (l - \frac{\pi \cdot h}{2})] \quad (2)$$

wobei gilt:

- F [N]: Expansionskraft des Fluidaktors auf die parallelen Platten, zwischen denen er aufgepumpt wird
- p [N/mm²]: Fluiddruck, mit dem der Fluidaktor aufgepumpt wird
- b [mm]: Breite des Fluidaktors
- l [mm]: Länge des Fluidaktors in Expansionsrichtung
- h [mm]: Höhe des Fluidaktors zwischen den Platten bzw. Plattenabstand

Um das dargestellte Berechnungsmodell zu evaluieren, wurden verschiedene isometrische Kraft-Druck-Messungen für verschiedene Plattenabstände durchgeführt, die eine hohe Übereinstimmung mit den berechneten Werten ergaben. Beide zeigen eine lineare Beziehung zwischen der Expansionskraft F und dem im Aktor wirkenden Fluiddruck p (Bild 7).

Bild 5 Kreisbogen als maximale Fläche (A)

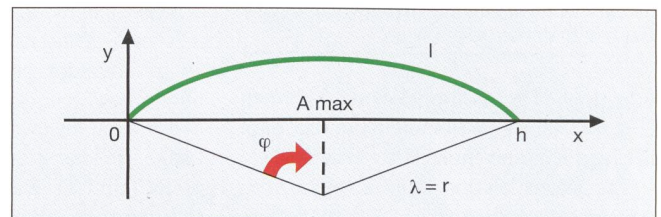


Bild 6 Querschnitte durch den Aktor zwischen zwei parallelen Platten

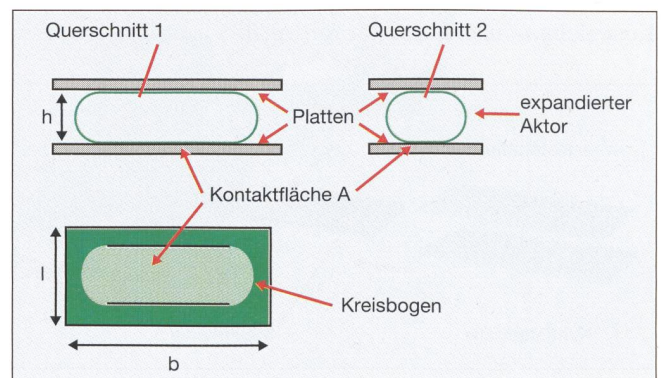


Bild 7 Evaluation des Expansionsmodells

Vergleich zwischen den berechneten Kraft-Druck-Beziehungen (durchgezogene Linie) und den entsprechenden Messungen an den Aktoren (gestrichelte Linie) für drei verschiedene Expansionen (Plattenabstände) des Aktors

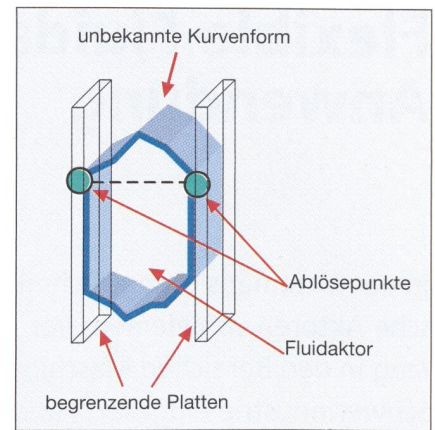
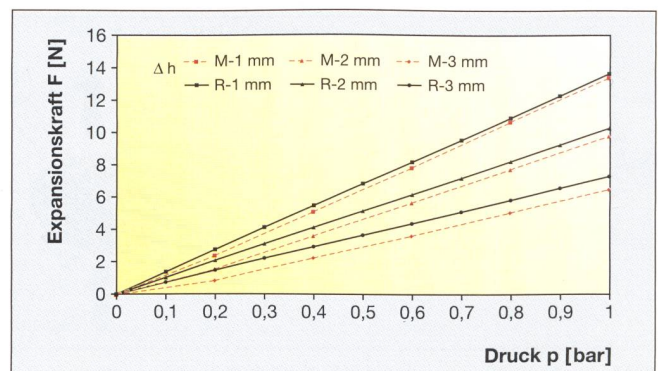


Bild 4 Querschnitt durch den Aktor während der Expansion

Kontraktionsmodell

Zum Erzeugen einer Kontraktion wird die Membran des Aktors zwischen zwei Fixierungspunkten aufgepumpt, was zu einer Annäherung dieser Punkte führt (Bild 8).

Auch im Falle der Kontraktion ist die geometrische Form der Aktormembran ein Kreisbogen. Allerdings gibt es hier im Gegensatz zur Expansion keine geraden

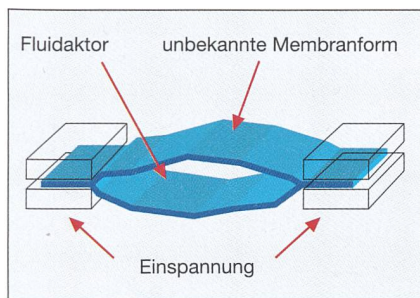


Bild 8 Querschnitt durch den kontrahierenden Aktor

Elemente der Membranoberfläche. Je nach Kontraktionszustand des Fluidaktors wird der Kreisbogen von einer annähernd gestreckten bis halbkreisförmigen Kurve vollständig durchlaufen. Zur Berechnung der möglichen Kontraktionskräfte müssen die Wechselwirkungskräfte mit den Einspannungen berücksichtigt werden. Durch «Freischneiden» des Folienelementes an einem zu untersuchenden Abschnitt wer-

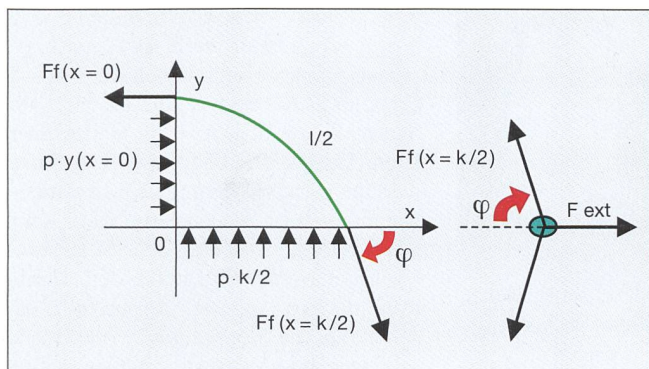


Bild 9 Variablen des Schnittmodells

F_f = Kontraktionskraft der Membran; F_{ext} = Kontraktionskraft des Fluidaktors; p = Befülldruck; y = Höhe des Aktorelements; φ = Anstellwinkel; x = Achse entlang der Kontraktionsrichtung; k = Abstand zwischen den beiden Einspannungen des Aktorelements

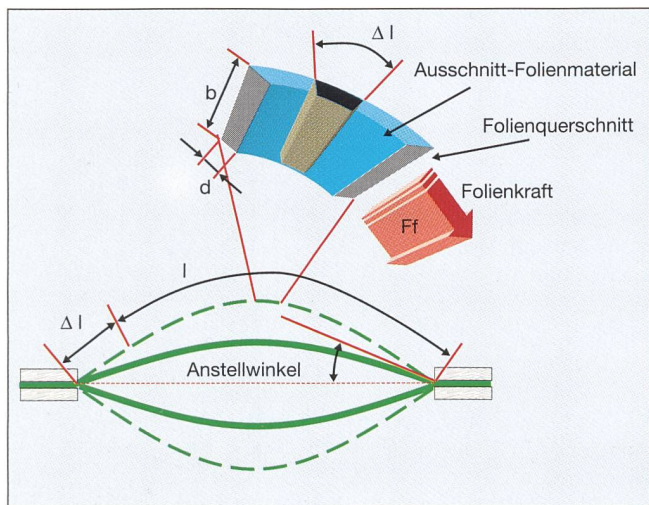


Bild 10 Folienkraft und Längenänderung

l [mm] = Länge des Fluidaktors; Δl [mm] = Längenänderung der Folie durch Dehnung; b [mm] = Breite des Fluidaktors; d [mm] = Dicke des Folienmaterials

den dort die Schnittgrößen sichtbar (Bild 9).

Im geschilderten Fall muss ein Gleichgewicht zwischen den inneren und äusseren Kräften und Momenten bestehen. Die Kontraktionskraft F_f kann aus dem Gleichungssystem, das aus den Variablen des Schnittmodells (Fluidaktorstärke l , Befülldruck p , Membranhöhe y , Anstellwinkel φ) besteht, berechnet werden. Daraus können aber keine exakten Werte für die resultierende Kontraktionskraft berechnet werden, da die elastischen Konstanten des Materials in die Berechnung eingehen müssen.

Der Zusammenhang zwischen der Zugkraft auf einen Körper und dessen Längenänderung findet Ausdruck im Hook'schen Gesetz. Seine Anwendung auf den Fluidaktor ist in Bild 10 dargestellt. Dabei ist zu beachten, dass für eine gegebene Kontraktionslänge durch die Ausdehnung des Folienmaterials auch eine Vergrößerung des Anstellwinkels bewirkt wird, was wiederum die Geometrie der Folie verändert.

Dagegen bleibt auch für ein elastisches Folienmaterial die gesamte Kreisbogenform erhalten.

Im Falle eines aufgepumpten Aktors wird das Folienmaterial durch die wirkenden Kräfte nicht nur in einer Richtung ausgeht, sondern auch in seiner Dicke um den Betrag Δd dünner und in seiner Breite b um den Betrag Δb verkürzt. Das Verhältnis der relativen Deformation, bezeichnet als Querkontraktion, wird durch die Poisson-Zahl μ beschrieben.

Wie die zu berechnende Kraft F ist die Längenänderung Δl eine unbekannte Grösse, abhängig von den speziellen Elastizitätseigenschaften des Folienmaterials. Sie wird daher in mehreren Iterationsschritten berechnet (Bild 11).

Das mathematische Modell für die Berechnung der Kontraktionskraft eines Fluidaktors unter Berücksichtigung seiner linear-elastischen Materialeigenschaften lautet wie folgt:

$$\Delta l_0 = 0 \quad (3)$$

$$\Delta l_{n+1} = \frac{p \cdot k \cdot l}{E \cdot d \cdot \left(1 - \frac{\Delta l_n}{l} \cdot \mu\right) \cdot \sin \sqrt{10 - \sqrt{\frac{120 \cdot k}{l + \Delta l_n}} - 20}} \quad (4)$$

$$\text{ist } \Delta l_{n+1} \neq \Delta l_n \text{ dann } \Delta l_n = \Delta l_{n+1} \Rightarrow (4)$$

$$\text{ist } \Delta l_{n+1} = \Delta l_n \text{ dann } \Rightarrow (5)$$

$$F = \frac{p \cdot k}{\tan \sqrt{10 - \sqrt{\frac{120 \cdot k}{l + \Delta l_n}} - 20}} \cdot \left[b \cdot \left(1 - \frac{\Delta l_n}{l} \cdot \mu\right) - \frac{1 - \cos \sqrt{10 - \sqrt{\frac{120 \cdot k}{l + \Delta l_n}} - 20}}{k \cdot \sin \sqrt{10 - \sqrt{\frac{120 \cdot k}{l + \Delta l_n}} - 20}} \right] \quad (5)$$

- F [N]: Kontraktionskraft des dreidimensionalen Fluidaktors
- p [N/mm²]: Fluiddruck: Druck, mit dem der Fluidaktor aufgepumpt wird
- l [mm]: Länge des Fluidaktors
- b [mm]: Breite des Fluidaktors
- d [mm]: Dicke des Folienmaterials
- k [mm]: Länge des Fluidaktors im verkürzten Zustand
- μ : Poisson-Zahl bzw. Querkontraktion
- E [N/mm²]: Elastizitätsmodul
- Δl_n [mm]: Längenänderung der Folie als Vorlaufwert
- Δl_{n+1} [mm]: Längenänderung der Folie durch Dehnung

Für den Winkel φ wurde die Taylor-Reihen-Approximierung verwendet. Sie lautet:

$$\varphi = \sqrt{10 - \sqrt{\frac{120 \cdot k}{l} - 20}} \quad (6)$$

Wie beim Expansionsmodell wurden die berechneten Werte mit gemessenen Daten verglichen (Bild 12).

Die relativ gute Übereinstimmung der Kurvenverläufe von Modellrechnung und Experiment zeigt, dass die aus den Modellrechnungen gewonnenen Daten zur Dimensionierung der Aktorgeometrie verwendet werden können.

Praktische Anwendungen

Künstliche Hände

Weltweit werden in Forschungslabors Roboter entwickelt, die dem Menschen (besonders älteren Menschen und solchen mit Behinderungen) bei der Bewältigung alltäglicher Tätigkeiten helfen sollen.

Diese Roboter sind mit Greifsystemen ausgestattet, die eine Vielzahl unterschiedlicher Gegenstände greifen und handhaben sollen. Im direkten Kontakt mit dem Menschen muss zudem eine Sicherheit gewährleistet sein, die bei herkömmlichen Greifsystemen jedoch problematisch ist, da sie nicht flexibel sind und eine grosse Masse besitzen. Durch den Einsatz der im Forschungszentrum Karlsruhe entwickelten flexiblen Fluidaktoren konnte eine künstliche Hand realisiert werden, die sehr elastisch und äusserst beweglich ist und nur eine geringe Masse besitzt, so dass die Verletzungsgefahr minimiert wird (Bilder 13, 14).

Insgesamt 20 Fluidaktoren sorgen dafür, dass jeder der fünf Finger unabhängig jeweils eine 180°-Flexion und -Extension beschreiben kann und auch im Handgelenk eine Beugebewegung von 30° möglich ist. Die Fluidaktoren selber können an einen Drucksensor angeschlossen werden, so dass über eine Druckerhöhung im System auf die Gegenkraft geschlossen werden kann. Der einzelne Finger wiegt dabei weniger als 20 Gramm.

Ein weiteres Einsatzgebiet für künstliche, mit flexiblen Fluidaktoren angetriebene Hände ist die Prothetik. Nur ein kleiner Teil der Handprothesenträger ist bislang mit einer Prothese versorgt, die durch Fremdenergie bewegt wird. Die Mehrzahl ist mit einer rein kosmetischen oder gar keiner Handprothese versorgt. Untersuchungen ergaben zudem, dass etwa ein Drittel der Besitzer einer Handprothese diese nicht regelmässig trägt. Die Gründe dafür liegen in der Unzulänglichkeit der verfügbaren Prothesen, die nur eingeschränkte Bewegungsmöglichkeiten mit unnatürlich wirkenden

Bild 12 Evaluation des Kontraktionsmodells

Vergleich zwischen den berechneten Kraft-Druck-Beziehungen (durchgezogene Linie) und den entsprechenden Messungen an den Aktoren (gestrichelte Linie) für drei verschiedene Kontraktionslängen Δl (M = Messung, R = Rechnung)

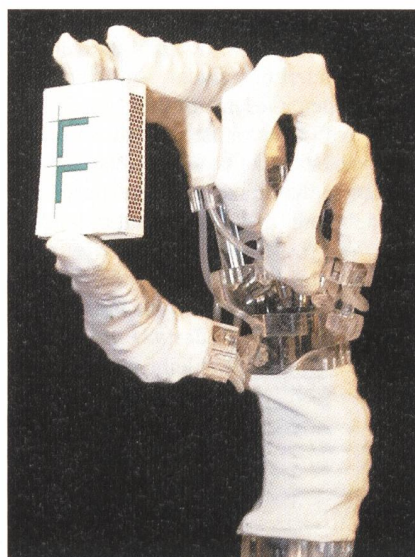
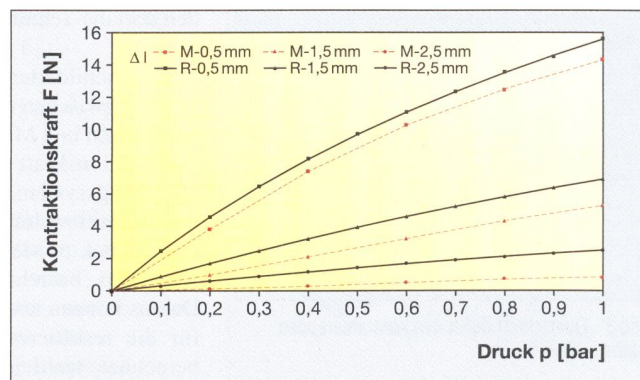


Bild 13 Künstliche Hand

Die künstliche Hand wird durch 18 Fluidaktoren nach dem Expansionsprinzip angetrieben und kann Gegenstände unterschiedlicher Form und Grösse greifen.

Bewegungsabläufen bieten und beim Händegeben auf Grund der verwendeten Materialien (Metall, Kunststoff, Holz) ein unnatürliches Härtegefühl spüren lassen. Ausserdem sind herkömmliche Prothesen sehr schwer und ermüden den Träger. Durch die Verwendung flexibler Fluidaktoren und elastischer Oberflächenmaterialien konnte der Prototyp einer neuartigen Handprothese aufgebaut werden, der leichter und beweglicher als herkömmliche Handprothesen ist und sich beim Berühren natürlicher anfühlt.

Endoskopie

Für die endoluminale Diagnose² und Therapie werden Instrumente mit immer grösserer Beweglichkeit benötigt, die zudem kompakt sein müssen. Mit herkömmlichen Bowdenzugantrieben³ sind die konstruktiven Grenzen schnell erreicht. Auf der Basis flexibler Fluidaktoren konnte die Austrittsdüse eines Hochdruck-Wasserstrahlschneiders rasch

abgewinkelt werden, wie es zum gleichmässigen Schneiden von Gewebe benötigt wird.

Des Weiteren wurde ein Kamera-Aufnahmesystem für endoskopische Eingriffe entworfen, das nach dem Kontraktionsprinzip arbeitet und als Wegwerfartikel konzipiert ist.

Eine weitere Anwendung in diesem Bereich ist das fluidisch angetriebene Koloskop⁴ (Bild 17). Das Gerät unterscheidet sich von konventionellen Koloskopen vor allem dadurch, dass es sich aus eigenem Antrieb durch den zu untersuchenden Darm bewegt und der Arzt die Steuerung mit dem Joystick übernehmen kann. Der Vorteil liegt vor allem darin, dass die Darmspiegelung damit schmerzfrei möglich ist, weil sich das Gerät selbstständig fortbewegt und sich durch seine Flexibilität und Elastizität den Darmkrümmungen anpasst. So entfällt das schmerzhafte Begradigen von Darmschlingen durch das Verschieben des relativ steifen herkömmlichen Koloskops. Ausserdem kann auf die Schmerzmedikamentenabgabe vor der Untersuchung verzichtet werden.

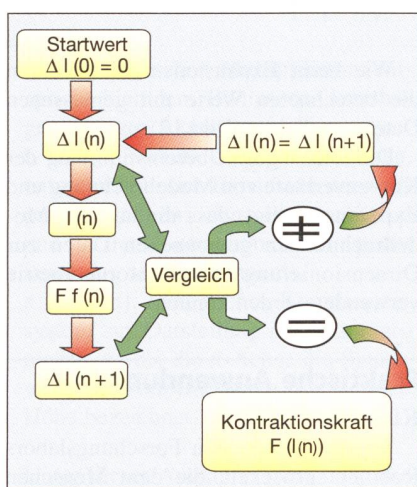


Bild 11 Iterationsschleife zur Berechnung der Kontraktionskraft F_f und zugehöriger Längenänderung Δl

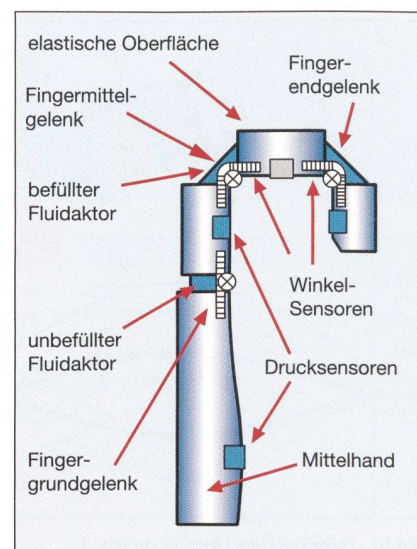


Bild 14 Schematischer Querschnitt durch die künstliche Hand

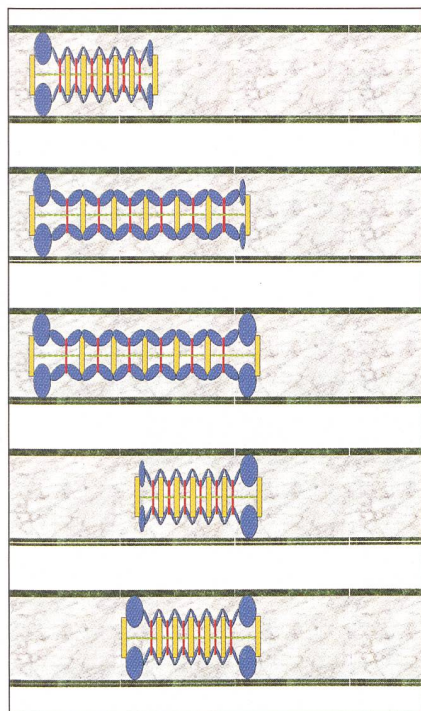


Bild 16 Funktionsprinzip der Inchworm-Fortbewegung

Das Koloskop setzt sich aus verschiedenen Teilsystemen zusammen: dem Visualisierungssystem und dem Antriebsmechanismus. Das Visualisierungssystem an der Koloskopspitze umfasst Kamera, Beleuchtung, Arbeits- und Spülkanal. Der Antriebsmechanismus funktioniert nach dem Bewegungsprinzip des Inchworm (Bild 16). An jedem Ende des Koloskops befindet sich ein Fluidaktor, der eine Fixierung an der Darmwand ermöglicht. Das Bewegungsmuster nach dem Inchworm-Prinzip beginnt mit der Füllung des proximalen⁵ Aktors. Anschließend streckt sich der distal⁶ liegende Koloskopteil durch das Befüllen der mittleren Aktoren. Danach wird der distale Aktor befüllt und dadurch das Koloskop an der Darmwand fixiert. Erste Tests in einem annähernd realistisch auf-

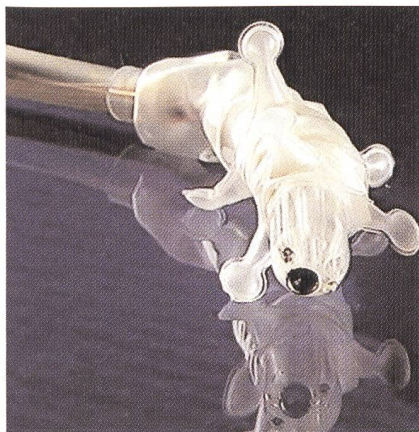


Bild 17 Koloskop

gebauten Darmmodell wurden mit positivem Ergebnis durchgeführt.

Bio-Robotik

Dass sich flexible Fluidaktoren auch zur Animation grösserer Robotersysteme eignen, konnte anhand zweier Demonstrationen gezeigt werden. Mit der Konstruktion von «Black Spider» konnte eine kompakte, pneumatische achtbeinige Laufmaschine aufgebaut werden, die nicht auf eine externe Versorgung mit Druckluft und elektrischer Energie angewiesen ist. Das Funktionsprinzip der Antriebselemente orientiert sich dabei am biologischen Vorbild der Vogelspinne, die zum Strecken der Beine ein Fluidum in die Gelenke «pumpt». Es wurden dafür insgesamt 48 flexible Fluidaktoren in die Beine integriert, die ein aktives Heben und Senken sowie eine Vor- und Rückwärtsbewegung der Beine ermöglichen. Das Gerät kann preiswert in Serie gefertigt werden, da ausschliesslich einfache, robuste Elemente verwendet wurden. In Zukunft soll ein Navigationssystem in die Laufmaschine integriert werden.

Neun unabhängig voneinander steuerbare Antriebe bewegen den rund 3 kg schweren Kopf der etwa einen halben Meter hohen Schlange (Bild 18). Nach diesem Vorbild ist die Konstruktion neuartiger Inspektions- und Serviceroboter auf der Basis flexibler Fluidaktoren geplant, die in bislang nur schwer zugänglichen Umgebungen eingesetzt werden könnten.

Referenz

- [1] H. Töpfer, A. Schwarz (Hrsg.): Wissensspeicher Fluidtechnik. Leipzig, Fachbuchverlag 1988.

Weiterführende Literatur

A New Class of Flexible Fluidic Actuators and their Applications in Medical Engineering. Automatisierungstechnik 47(1999)8, S. 390–395, Oldenbourg-Verlag.



Bild 18 Die Schlange «Kaa»

S. Schulz, C. Pylatiuk, G. Bretthauer: Künstliche Hand mit flexiblen Fluidaktoren. VDMA-Nachrichten 11(2000), S. 27–28

Links

Institut für Angewandte Informatik (IAI): www.iai.fzk.de
Fluidgruppe: www.fzk.de/fluidgruppe

Adresse der Autoren

Forschungszentrum Karlsruhe, Institut für Angewandte Informatik (IAI), D-76021 Karlsruhe: Dipl. Ing. Stefan Schulz, schulz@iai.fzk.de, Dr. med. Christian Pylatiuk, pylatiuk@iai.fzk.de, Prof. Dr.-Ing. habil. Georg Bretthauer, bretthauer@iai.fzk.de

¹ Isoperimetrisch = von gleichem Ausmass (von Längen, Flächen und Körpern)

² Medizinische Untersuchungen in Hohlorganen wie Blutgefässen, Magen und Darm, Luftröhre usw.

³ Bei Bowdenzugantrieben wird meist über ein sehr dünnes, langes Metallseil eine Bewegung bzw. eine Kraft über eine längere Distanz übertragen.

⁴ Gerät zur direkten Untersuchung des Grimmdarms. Die Abwinkelung einer Koloskopspitze wird beispielsweise über vier Bowdenzüge realisiert.

⁵ Proximal = der Körpermitte zu gelegen

⁶ Distal = weiter von der Körpermitte entfernt

Les actionneurs fluidiques et leur utilisation pratique

L'actionneur fluide flexible et d'un genre nouveau présenté ici se distingue des actionneurs pneumatiques et hydrauliques conventionnels. En vue de la construction de mécanismes complexes d'entraînement, on a recours à des modèles de calcul mathématiques pour le comportement de contraction et d'expansion des actionneurs. On trouve des applications pratiques dans divers domaines techniques tels que la médecine (prothèses de la main, instruments endoscopiques) ou la robotique.

Online-Bestellung von Normen beim SEV

In nur 4 Schritten zu Ihrer Norm.

Ab sofort können Sie dank modernster Datenbanktechnik in über 11 000 Normen beim SEV recherchieren, suchen und bestellen.

1. recherchieren

2. auswählen

3. Daten erfassen

4. bestellen

www.sev.normenshop.ch

www.sev-tsm.ch

fertig

In diesem Shop sind folgende aktuell gültigen Normen aus dem Fachgebiet Elektrotechnik enthalten:

International:	IEC (International Electrotechnical Commission)
IEC	Internationale Norm oder Technical Reports
CISPR	Comité International Spécial des Perturbations Radioélectriques
Europa:	CENELEC (Comité Européen de Normalisation Electrotechnique)
EN	Europäische Norm
ENV	Europäische Vornorm
HD	Harmonisierungsdokument
ES	Europäische Spezifikation
National:	CES (Comité Electrotechnique Suisse)
SEV	Schweizerische Norm (nationale Norm)

**Wir freuen uns auf Ihren Besuch.
Ihr Normen-Team.**

Ringkern-
trafos
Stromver-
sorgungen

Front-
platten
Folien-
tastaturen

Kabelver-
schraubung
Steck-
verbinder

Schilder

Etiketten
Spezial-
etiketten

Drucker
Systeme
Software

Fordern Sie den Katalog an

Artenreich. Unübersehbar. Schilder

ISO 14001

geprägt
Achtung
bei Brandausbruch
und Betriebsschluss
Türe zu
Ferienwohnung

eloxiert

Standard

gegossen
ELIN

graviert
Achtung
Wasser 75°C
Anschlagen 200
nicht in Regenein-
sätze einbringen
Zu Riegel Auf

nachleuchtend
mit Licht
bei Dunkelheit

bedruckt

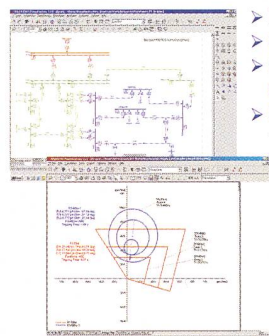
S+K
Schärer + Kunz AG
CH-8010 Zürich
Tel. 01-434 80 84
Fax 01-434 80 90
CH-2017 Boudry
Tel. 032-842 57 64

admin@suk.ch www.suk.ch

NSE

Ihr Partner
für kompetentes
Hoch- und Mittel-
spannungs- Engineering

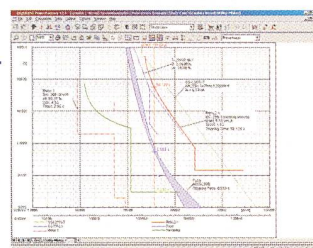
DlgSILENT - die Nummer 1,
in der Simulation elektrischer Netze



- Interaktive Windows-Grafik
- GIS Integration
- Lastflussrechnung, Betriebs-
Optimierung
- Fehlerberechnung (IEC 909, VDE
102, 103), Mehrfachfehler

- Transiente Vorgänge
- Stabilitätsberechnung
- Oberschwingungsanalyse

- Koordination von Überstrom-
und Distanzschutz
- Übernahme von aktuellen
Messpunkten zur Netz -
Onlinesimulation
- Ankoppelung an NSE Daten-
bank über Standleitung oder
Internet



NSE GmbH Schweiz
Bremgartnerstrasse 54
5610 Wohlen

Tel: 056 621 92 92
Fax: 056 621 92 82
Mail: info@nse.ch

NEU!

Premium-Multimeter für anspruchsvolle Anwendungen

FLUKE®

Entscheiden Sie sich für die neue Serie 180...

Vielseitige Messbereiche - hervorragende Genauigkeit

- Grundungenauigkeit 0,025 %
- Anzeigebereich 50.000 Digits, Auflösung 1 µV
- 100-kHz-Bandbreite
- Erweiterte Messbereiche: 500 MΩ, 50.000 µF, 1 MHz

Beeindruckende Leistungsmerkmale

- Großes Multi-Display
- Echtheffektiv-Messfunktionen
- PC-Schnittstelle und optionale Software

Sicherheit - Langlebigkeit - Zuverlässigkeit

- Lebenslange Gewährleistung
- Höchste Sicherheitspezifikation - CAT III 1000 V / CAT IV 600 V

... oder für die extra robuste Serie 80

Hochwertig, leistungsstark und preiswert

Die Multimeter der Serie 80 III sind seit Jahren die bewährtesten Handmultimeter der Premium-Klasse - mit vielseitigen Messfunktionen und lebenslanger Gewährleistung. Ab CHF 440.00 *
* zuzüglich MwSt.

Fluke. Damit Ihre Welt intakt bleibt



01 580 75 00

Weitere Informationen erhalten Sie hier
oder bei Ihrem Fluke Distributor.

Fluke (Switzerland) AG

Industrial Division
Leutschenbachstrasse 95, CH-8050 Zürich
Telefon 01 580 75 00, Fax 01 580 75 01
Internet: www.fluke.ch, e-mail: info@ch.fluke.nl



Einen echten Kick für durchgängige Prozessketten gibts in der Schweiz nur einmal: 15. – 18. Mai 2001, Messe Zürich.

ABB
ABB Flexible Automation AG

afag
components

Atlas Copco

BACHOFEN
Industrielle Automation

BOSCH
Automation

FANUC
Robotics

FESTO

FLENDER

NORD Getriebebau **NORD**

KUKA

Limatec

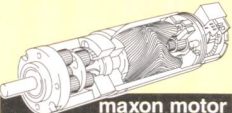


Die Industrial Handling/best ist die einzig wahre Schweizer Prozessketten-Fachmesse. Rund 400 Unternehmen zeigen, was im Strategie-, Evaluations-, Planungs-, Fertigungs-, Inbetriebnahme- oder Nutzungsprozess Sache ist. Aussteller von Montage- und Handhabungstechnik, Robotik, Logistik und Materialfluss, elektromechanischer Antriebstechnik, Elektronik, Fluidtechnik, C-Technik und Informatik. Eine einmalige Gelegenheit für Sie, sich den Kick für die Konzeption und Realisierung Ihrer Prozessketten zu holen und mit der Prominenz aus der Automatisierungswelt zu fachsimpeln.

**Industrial
Handling
best**
bewegen steuern

KAESER
KOMPRESSOREN

balzers


maxon motor

OMRON

PHOENIX CONTACT
INNOVATION IN INTERFACE


EME AG MotionControl

Rockwell Automation

SIBOS


SSS-Fördertechnik AG

steyerantriebstechnik

WAGO
INNOVATIVE CONNECTIONS

Senden Sie mir: ☐ Ex. Besucherprospekt (gratis) ☐ Ex. Messekatalog mit CD-ROM (Fr. 20.– plus Porto)

Vorname/Name:

Firma:

Adresse:

PLZ/Ort:

Senden an: Reed Messen (Schweiz) AG, Bruggacherstrasse 26, Postfach 185, CH-8117 Fällanden-Zürich
Hotline +41 (0)1 806 33 88, Fax +41 (0)1 806 33 43, E-Mail: info@ih-best.ch, www.reed.ch