

**ROBUSTE
FACILE À UTILISER**

Le fissuromètre VINCHON est un appareil de mesure mécanique utilisé pour mesurer les déplacements relatifs dans les trois directions de deux surfaces adjacentes ou perpendiculaires.

Description

Le fissuromètre **Vinchon** comporte deux pièces métalliques en forme de coude. Chaque coude est muni de couples d'ergots à calotte sphérique opposés deux à deux suivant les trois axes orthogonaux.

Les mesures sont prises avec un pied à coulisse entre les ergots opposés sur chaque coude. Le mouvement relatif entre les coudes est déterminé en comparant le changement de distance en fonction du temps.

Le fissuromètre **Vinchon** est un appareil de mesure mécanique utilisé pour mesurer les déplacements relatifs de deux surfaces dans trois les directions orthogonales.

Il existe 2 versions:

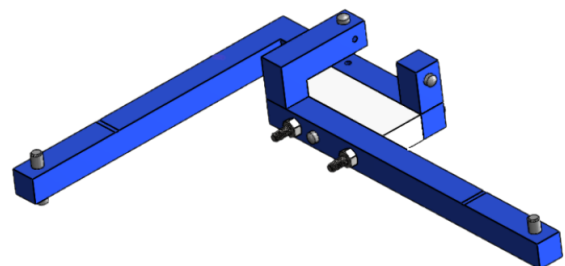
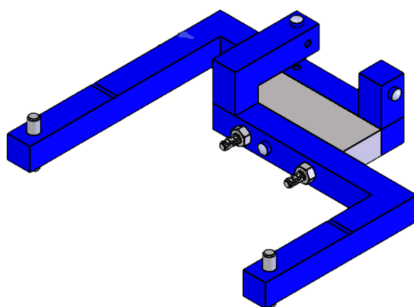
- Le Vinchon standard à installer sur 2 surfaces adjacentes.
- Le Vinchon d'angle à installer sur 2 surfaces perpendiculaires

Avantages

- Fissuromètre 3D robuste
- Lecture directe au moyen d'un pied à coulisse
- Facilité d'installation et d'utilisation
- Installation sur tous les types de surface

Applications

- Le mouvement des surfaces de chaque côté d'un joint dans le béton;
- L'écartement de fissures dans le béton, les ouvrages de maçonnerie et autres structures;
- Le déplacement de masse de roche dans les trois plans orthogonaux.



Spécifications

Précision (générale)

Avec pied à coulisse numérique ± 0.02 mm

Avec pied à coulisse mécanique ± 0.04 mm

Déplacement relatif maximum

Axe X (ouverture/fermeture) 50 mm / 40 mm

Axe Y (ouverture/fermeture) 30 mm / ∞

Axe Z (ouverture/fermeture) 10 mm / ∞

Lectures initiales (nominales)

Axe X 100 mm

Axe Y 80 mm

Axe Z 60 mm

Dimensions

V. standard

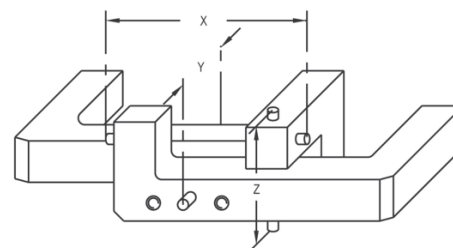
V. d'angle

Largueur 216 mm 324 mm

Longueur 183 mm 233 mm

Profondeur 60 mm 60 mm

Masse 5.3 kg



Axes de mesure du fissuromètre

Lectures et interprétation

La lecture des déplacements est effectuée à l'aide d'un pied à coulisse mécanique ou numérique. Une fois l'appareil en place, la position initiale est déterminée en mesurant successivement les distances X, Y et Z entre chaque couple d'ergots. Pour obtenir des résultats plus précis, on calcule la moyenne de deux ou trois lectures consécutives. Pour obtenir une lecture, les becs des pieds à coulisse sont placés perpendiculairement à l'axe du couple d'ergots opposés; les becs sont ensuite serrés jusqu'à ce qu'ils entrent en contact avec le sommet de chaque ergot. Le pied à coulisse est ensuite tourné de 90° dans l'axe et une autre lecture est effectuée.

Ce processus est répété jusqu'à ce que le résultat de deux lectures consécutives soit une valeur en deçà de la précision de l'appareil.

Les mesures ultérieures X, Y et Z effectuées dans les mêmes conditions permettront de contrôler le déplacement relatif dans l'espace par rapport à la position initiale.

Pour commander

Veuillez préciser:

- Type de Vinchon
- Type de pied à coulisse