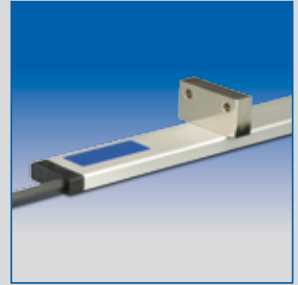
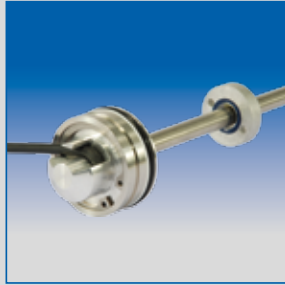




perfect in sensors.



magnetostrittivi lineari

Sensori di posizione

compatti ■ senza contatto ■ senza usura

Serie POSICHRON®

Indice	Pagina
Profilo aziendale e prodotti	3
Guida alla selezione dei sensori magnetostriattivi POSICHRON®	4/5
Tipi di uscita analogica	6
POSICHRON® – Principio di funzionamento	7
PCQA22 Sensore di posizione con profilo quadrato	8
PCQA24 Sensore di posizione con profilo quadrato	14
PCFP23 Sensore di posizione con profilo piatto	22
PCFP24 Sensore di posizione con profilo piatto	28
PCFP25 Sensore di posizione con profilo ultrapiatto	34
PCRP21 Sensore di posizione con profilo rotondo	40
PCRP32 Sensore di posizione con tubo di protezione in acciaio inox	46
PCST24 Sensore di posizione a stelo	52
PCST27 Sensore di posizione a stelo	58
PCST25 Sensore di posizione a stelo	64
O-ring per PCSTxx Anelli di guarnizione O-ring per i sensori di posizione a stelo	70
Magneti PCSTxx Magneti per i sensori di posizione a stelo	71
Tipi di uscita	
U1, U2, U8 Tensione di uscita 0 ... 10 V; 0,5 ... 10 V; 0,5 ... 4,5 V	76
I1 Corrente di uscita 4 ... 20 mA	76
Descrizione delle uscite opzionali	78
SSI Uscita seriale sincrona SSI	79
CANOP Uscita CANopen	80
CANJ1939 Uscita CAN SAE J1939	81
Accessori Connettori	82/83
PRODIS-ADC Display digitali per sensori con uscita analogica	84
PRODIS-SSI Display digitali per sensori con uscita SSI	86
Gradi di protezione secondo la norma EN 60529	90
Contattaci	91

I dati tecnici menzionati in questo catalogo sono forniti puramente a titolo indicativo e non hanno valore contrattuale. Si declina qualsiasi responsabilità per possibili errori che potrebbero derivare in seguito all'utilizzo o ad interpretazione errata del presente catalogo. ASM si riserva il diritto di apportare miglioramenti o modifiche alle specifiche tecniche senza alcun preavviso o impegno.



ASM è una società leader nello sviluppo e nella produzione di sensori di posizione lineare e angolare.

I sensori ASM sono utilizzati in tutti i tipi di applicazione dove le misure dell'angolo, dell'inclinazione, dello spostamento e della posizione sono necessarie per automatizzare, verificare o monitorare i processi.

Tecnologie innovative per risolvere i vostri requisiti di misura

La nostra gamma di prodotti comprende diverse tecnologie per la misura di posizioni lineari ed angolari. Grazie ad una esperienza trentennale nel mercato dei sensori di posizione, ASM è in grado di offrire soluzioni innovative per le applicazioni più esigenti.

I prodotti ASM rappresentano qualità e affidabilità

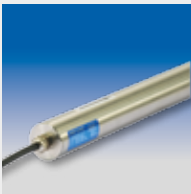
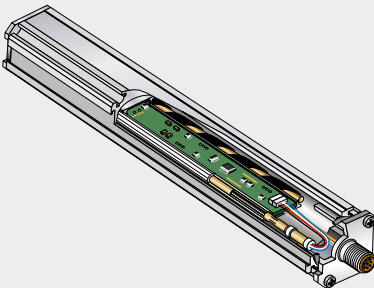
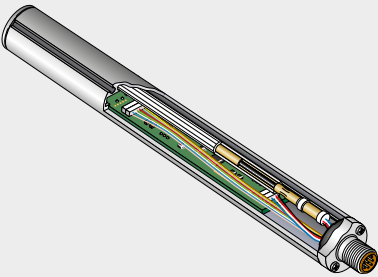
La qualità e la precisione dei nostri prodotti assicura una costante produttività. Il lavoro continuo di ricerca e sviluppo nei nostri laboratori, così come il nostro programma di gestione qualità certificato DIN EN 9001:2008 assicura standard elevatissimi.

ASM fornitore mondiale di sensori di posizione

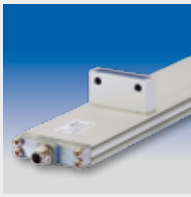
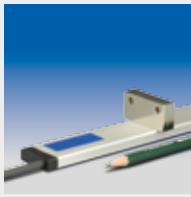
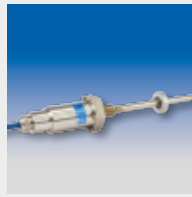
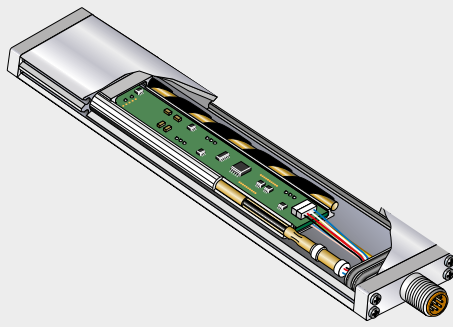
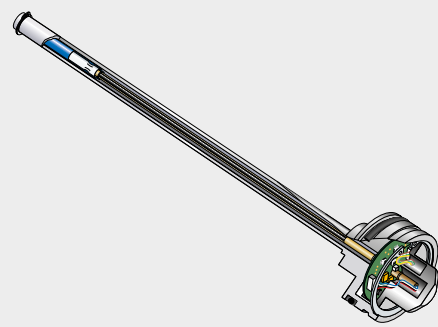
I prodotti ASM sono venduti in tutto il mondo attraverso uffici vendita, filiali e una rete di circa 50 distributori. Con questa presenza globale, possiamo garantire non solo la vicinanza ai nostri clienti, ma anche la pronta disponibilità dei nostri prodotti.

La gamma dei prodotti

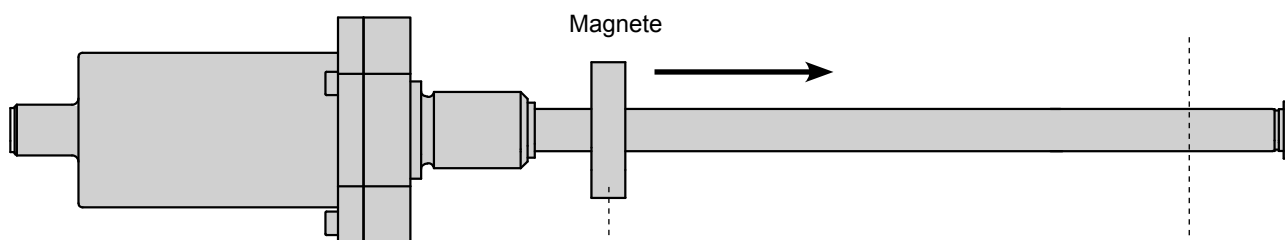
- **POSIWIRE®** Sensori di posizione a filo
- **POSITAPE®** Sensori di posizione a nastro
- **POSICHRON®** Sensori di posizione magnetostrittivi
- **POSIMAG®** Sensori di posizione a nastro magnetico
- **POSIROT®** Sensori angolari magnetici / Encoder
- **POSITILT®** Sensori di inclinazione
- **PRODIS®** Display digitali

Criteri di scelta	Modelli			
				
	PCQA22	PCQA24	PCRP21	PCRP32
Campo di misura				
100 ... 5.750 mm	•	•	•	•
Uscite analogiche¹⁾				
0 ... 10 V				
0,5 ... 10 V				
0,5 ... 4,5 V	•	•	•	•
4 ... 20 mA				
Uscite digitali				
SSI	•	•	•	•
CANopen	•	•	•	•
CAN SAE J1939	•	•	•	•
Grado di protezione				
Standard	IP64	IP67	IP64	IP68/IP69K
Opzionale	–	IP67/IP69K*	–	–
Profilo della custodia				
	quadrato		rotondo	
				

¹⁾ = 1 o 2 magneti di posizione;
 Posizione e velocità;
 Scalabile (PMU)

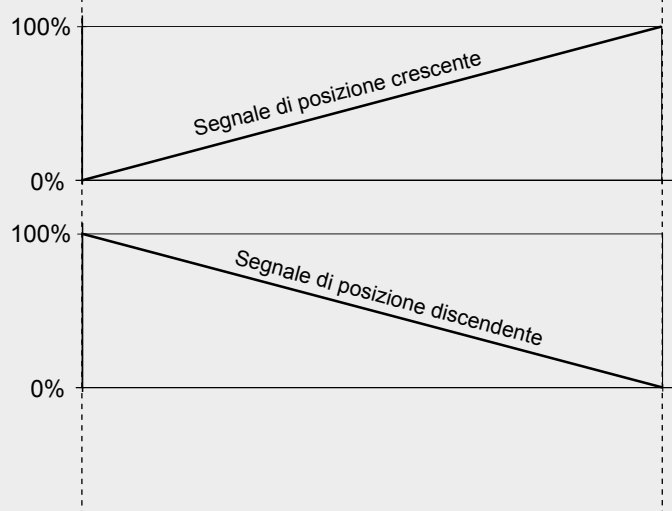
					
PCFP23	PCFP24	PCFP25	PCST24	PCST25	PCST27
•	•	•	•	•	•
•	•	•	•	•	•
•	•	•	•	•	•
•	•	•	•	•	•
•	•	•	•	•	•
IP64	IP67	IP64	IP67	IP67	IP68/IP69K
–	IP67/IP69K*	IP67	IP67/IP69K*	IP67/IP69K	–
piatto			stelo		
					

* = solo con connettore IP67/IP69K

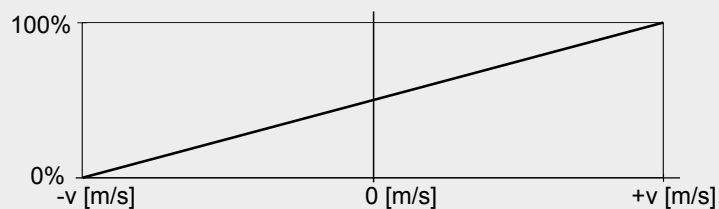


Analogiche, 1 o 2 canali configurabili

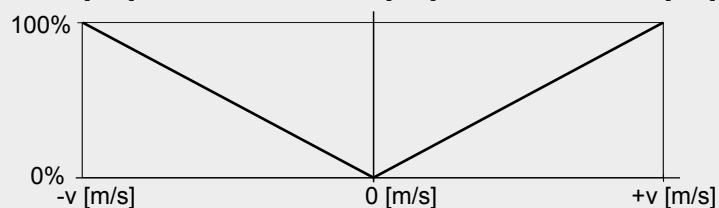
U1	0 ... 10 V / 10 ... 0 V
U2	0,5 ... 10 V / 10 ... 0,5 V
U8	0,5 ... 4,5 V / 4,5 ... 0,5 V
I1	4 ... 20 mA / 20 ... 4 mA



Uscita della velocità
Segnale con rilevamento della direzione
(centro simmetrico)



Uscita della velocità
Segnale senza rilevamento della direzione



POSICHRON® – principio di funzionamento

POSICHRON® è un sistema di misura assoluto, senza contatto, senza usura, molto robusto e pertanto adatto per quelle applicazioni dove altri principi di misura falliscono. La disponibilità di diverse tipologie di profilo - piatto, ultrapiatto, quadrato e rotondo – consente l'adattamento alle differenti condizioni di installazione.

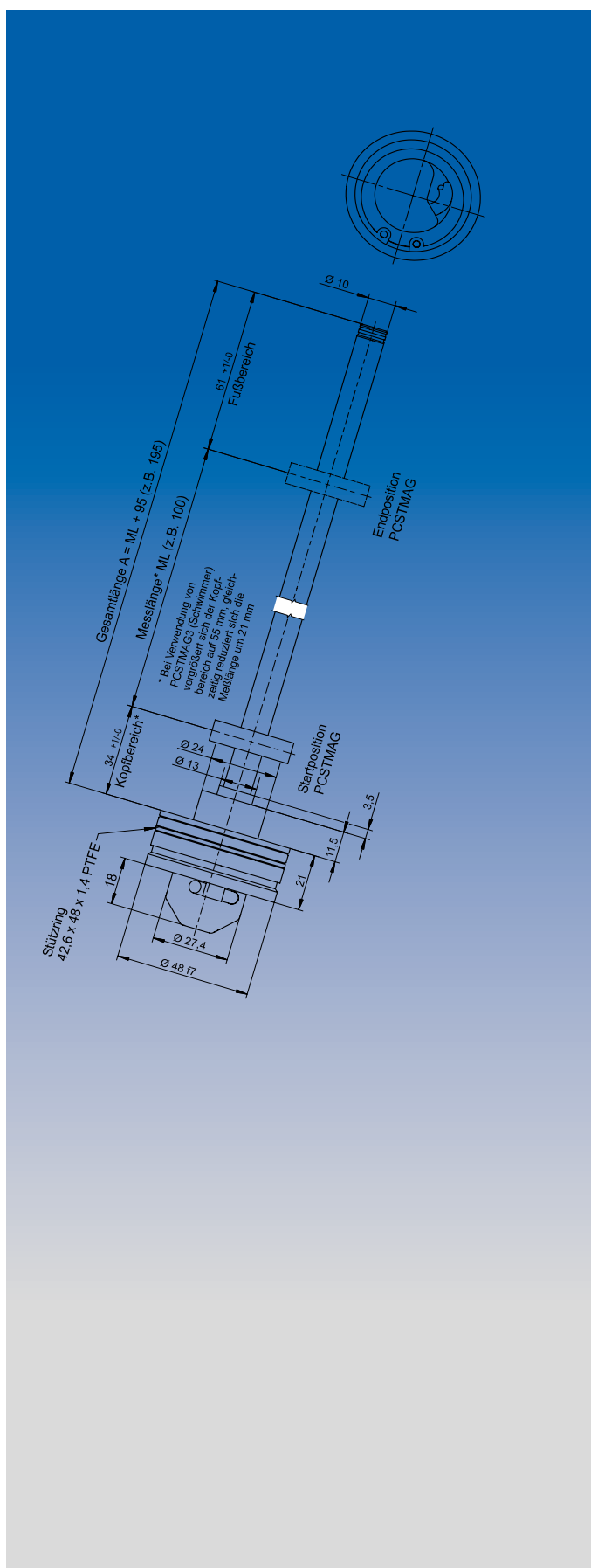
Il sistema di misura dei sensori di posizione magnetostrittivi POSICHRON® è costituito da una guida d'onda e da un magnete di posizione scorrevole senza contatto. Il principio di misura dei sensori POSICHRON® si fonda su due effetti fisici: l'effetto Wiedemann e l'effetto Villari.

Per creare l'effetto Wiedemann, un impulso di corrente è inviato lungo la guida d'onda del sensore di posizione POSICHRON®. L'impulso genera un campo magnetico circolare che si propaga alla velocità della luce intorno alla guida d'onda.

Quando questo campo magnetico circolare entra in contatto con il campo magnetico del magnete che si sposta longitudinalmente, si genera, per magnetostirazione, un'onda di densità meccanico-elastica torsionale in corrispondenza della zona di sovrapposizione dei due campi magnetici. Quest'onda si propaga nella guida d'onda ad una velocità di circa 2800 m / s.

L'estremità del sensore di posizione POSICHRON® contiene un sistema di rivelazione che identifica l'arrivo dell'onda. Il rilevamento si basa sull'effetto magnetoelastico di Villari. Per conoscere la distanza che separa la bobina del rivelatore dal magnete che si muove longitudinalmente, l'elettronica integrata misura la differenza di tempo tra l'impulso iniziale di corrente elettrica e l'impulso di tensione generato per effetto Villari nella bobina del rivelatore (principio del „tempo di volo“).

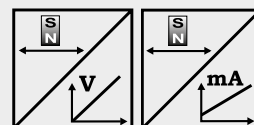
La differenza di tempo può essere convertita in segnali analogici o digitali utilizzando i metodi tradizionali di elaborazione del segnale.





POSICHRON®- Sensore di posizione con custodia in profilo quadrato

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Disponibile anche con la guida per il magnete
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64 (versione connettore: con connettore di accoppiamento)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin / cavo 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCQA22

1 canale

PCQA22 - [] - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 20)

PCQA-BFS1

Codice ordine PCQA22

2 canali,
configurabili

PCQA22

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 0,5 V 5,25 V 10 V

Uscita I1: 4 mA 12 mA 20 mA

VAX.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAX.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 10 V 0,5 V 10 V

Uscita I1: 20 mA 4 mA 20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCQA22 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Profilo quadrato, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in corrente 4 ... 20 mA (I1)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: magnete di posizione 2, segnale discendente (P2D)

2. Esempio ordine: PCQA22 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L10 - M12

Profilo quadrato, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: velocità del magnete 1, -1 m/s ... 1 m/s corrisponde 0,5 ... 10 V (VZ1.0)

Codice ordine del magnete/guida del magnete (consultare pag. 21)

PCMAG ...

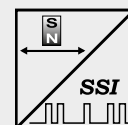
Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

KAB-...M-M12/8F/G-LITZE



POSICHRON®- Sensore di posizione con custodia in profilo quadrato

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Disponibile anche con la guida per il magnete
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici	Tipi di uscita	Uscita seriale sincrona (SSI)
	Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Frequenza di impulsi	Fino a 500 Hz, dipende dal campo di misura
	Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
	Ripetibilità	±3 µm
	Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Grado di protezione	IP64 (solo con connettore di accoppiamento)
	Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
	Vibrazione	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
	Connessione elettrica	Connettore 8 pin / cavo elettrico 2 m
	EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCQA22

Modello	PCQA22 - [] - [] - [/ /] - [] - []
Campo di misura (in mm) 100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta	[]
Risoluzione (in µm) 5 / 10 / 20 / 50 / 100	[/ /]
Tipi di uscita SSI = Uscita seriale sincrona	[]
Codice G / D = Gray / Dual	[]
Quantità dei bit di dati 24 / 25	[]
Linearità L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")	[]
Connessione elettrica M12 = Connettore M12, 8 pin KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta	[]

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 20)

PCQA-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione/guida del magnete (consultare pag. 21)

PCMAG ...

Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

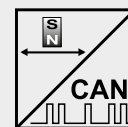
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Esempio ordine: PCQA22 - 2500 - 5 - SSI/G/24 - L10 - M12



POSICHRON®- Sensore di posizione con custodia in profilo quadrato

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Disponibile anche con la guida per il magnete
- Uscita CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici	Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
	Risoluzione	50 µm
	Frequenza di impulsi	Fino a 500 Hz, dipende dal campo di misura
	Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
	Ripetibilità	±3 µm
	Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Grado di protezione	IP64 (solo con connettore di accoppiamento)
	Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
	Vibrazione	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
	Connessione elettrica	Connettore M12, 5 pin
	EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCQA22

Modello

Campo di misura (in mm)
100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita
CANOP = CANopen
CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione integrata
CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica
M12/CAN = Connettore M12, 5 pin

PCQA22 - [] - [] - [] - []

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 20)

PCQA-BFS1

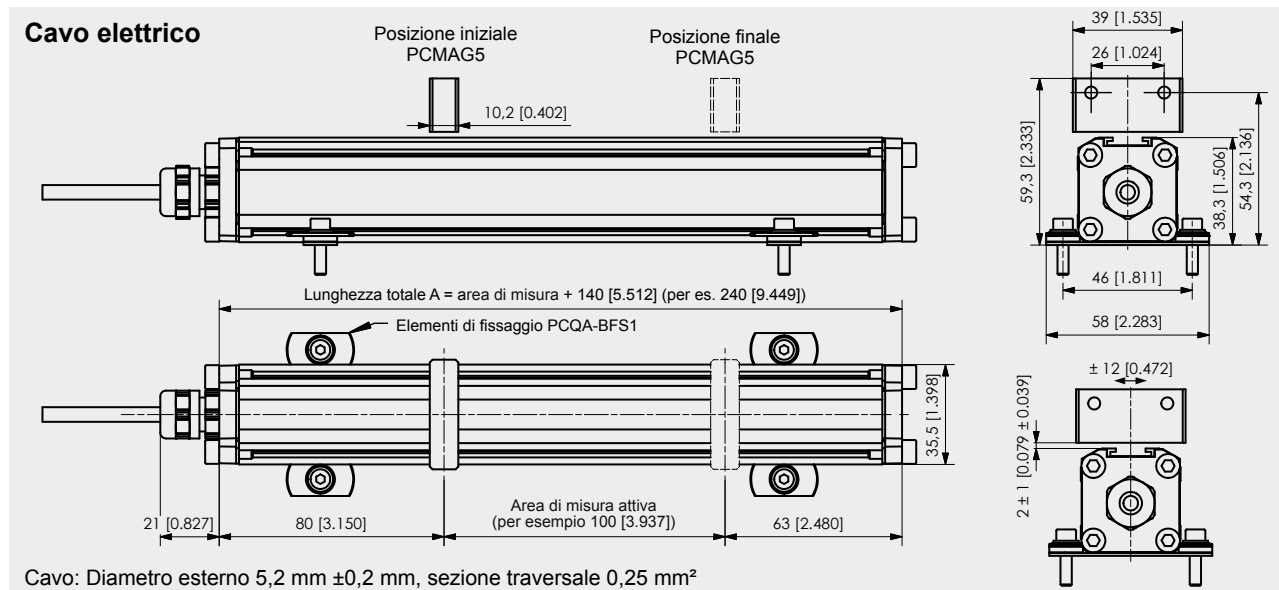
Codice ordine magnet di posizione/guida del magnete (consultare pag. 21)

PCMAG ...

Codice ordine del cavo bus (consultare pag. 83)

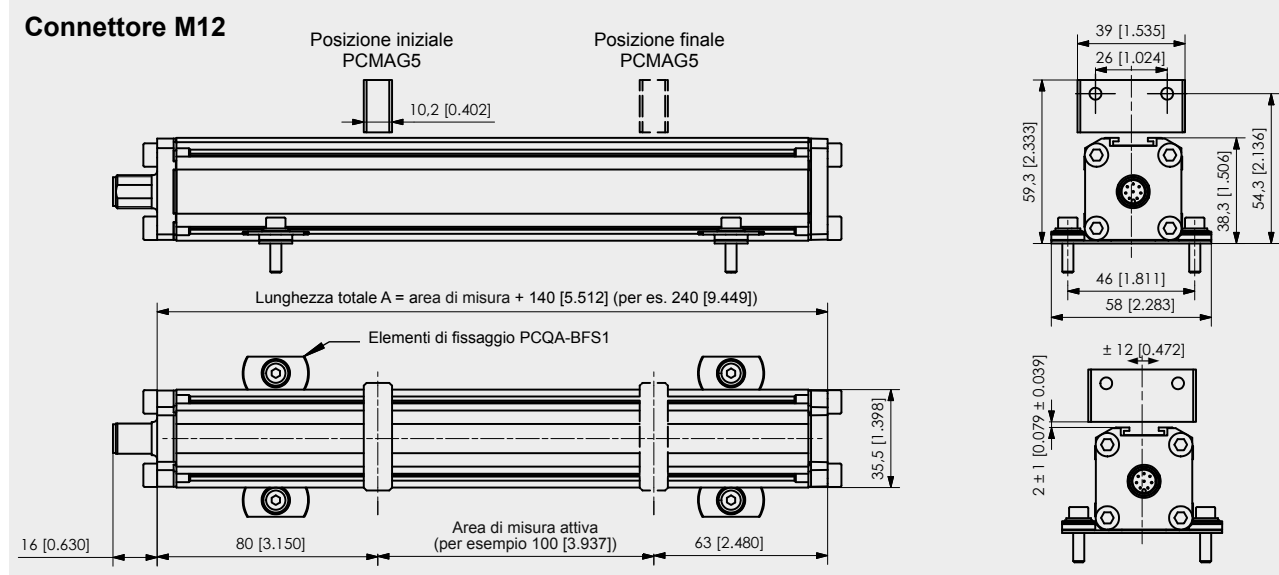
KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

Esempio ordine: PCQA22 - 2000 - CANOP - L10 - M12/CAN



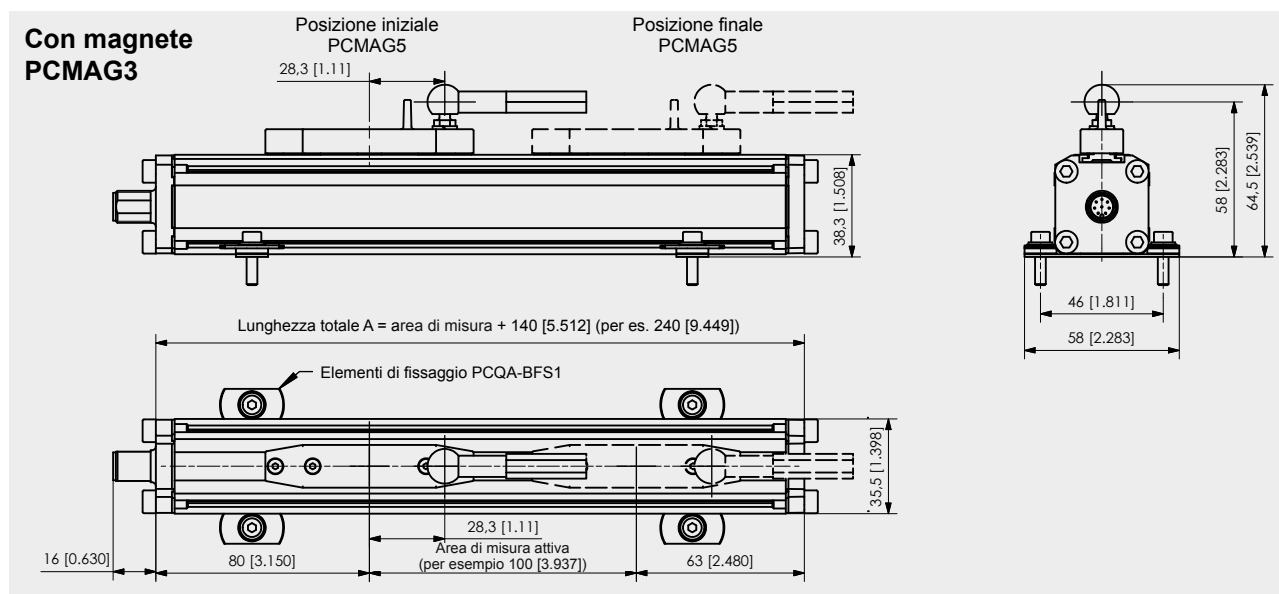
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



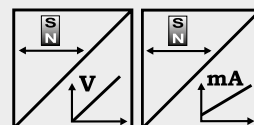
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



POSICHRON®- Sensore di posizione con custodia in profilo quadrato

- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Disponibile anche con la guida per il magnete
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = $\pm 0,10$ % f.s. L02 = $\pm 0,02$ % f.s. Campo di misura ≤ 500 mm: L10 = $\pm 0,5$ mm L02MM = $\pm 0,2$ mm
Ripetibilità	± 3 μ m
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 Urti
Vibrazione	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 Cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin / cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCQA24

1 canale

PCQA24 - [] - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 20)

PCQA-BFS1

Codice ordine PCQA24

**2 canali,
configurabili**

PCQA24

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

0,5 V

5,25 V

10 V

Uscita I1:

4 mA

12 mA

20 mA

VAx.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

10 V

0,5 V

10 V

Uscita I1:

20 mA

4 mA

20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCQA24 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Profilo quadrato, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in corrente 4 ... 20 mA (I1)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: magnete di posizione 2, segnale discendente (P2D)

2. Esempio ordine: PCQA24 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L10 - M12

Profilo quadrato, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: velocità del magnete 1, -1 m/s ... 1 m/s corrisponde 0,5 ... 10 V (VZ1.0)

Codice ordine del magnete di posizione/guida del magnete (consultare pag. 21)

PCMAG ...

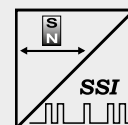
Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

KAB-...M-M12/8F/G-LITZE



POSICHRON® - Sensore di posizione con custodia in profilo quadrato

- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Disponibile anche con la guida per il magnete
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Tipi di uscita	Uscita seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiamento)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazione	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin / cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCQA24

Modello

Campo di misura (in mm)
100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Risoluzione (in µm)
5 / 10 / 20 / 50 / 100

Tipi di uscita
SSI = Uscita seriale sincrona

Codice
G / D = Gray / Dual

Quantità dei bit di dati
24 / 25

Linearità
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica
M12 = Connettore M12, 8 pin
KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 20)

PCQA-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione/guida del magnete (consultare pag. 21)

PCMAG ...

Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

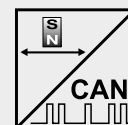
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Esempio ordine: PCQA24 - 1500 - 10 - SSI/G/24 - L10 - M12



POSICHRON® - Sensore di posizione con custodia in profilo quadrato

- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Disponibile anche con la guida per il magnete
- Uscita CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici

Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazione	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 5 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCQA24

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

CANOP = CANopen

CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna

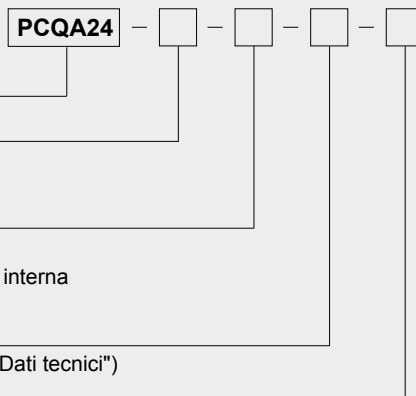
CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearität

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12/CAN = Connettore M12, 5 pin



Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 20)

PCQA-BFS1

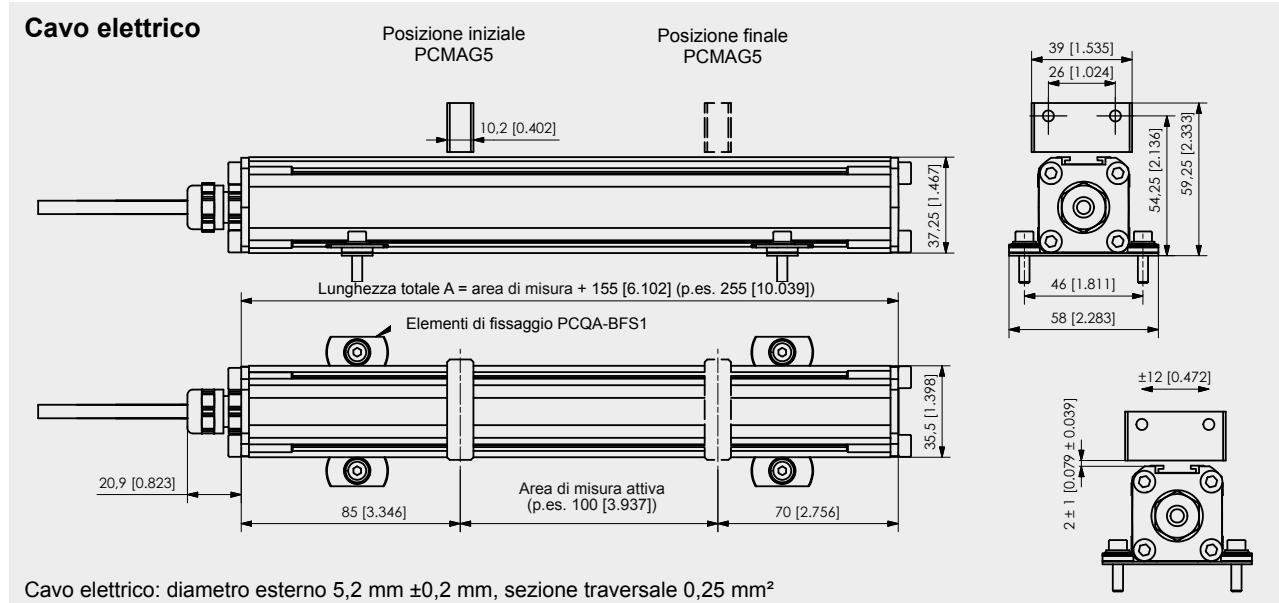
Codice ordine del magnete di posizione/guida del magnete (consultare pag. 21)

PCMAG ...

Codice ordine del cavo bus (consultare pag. 83)

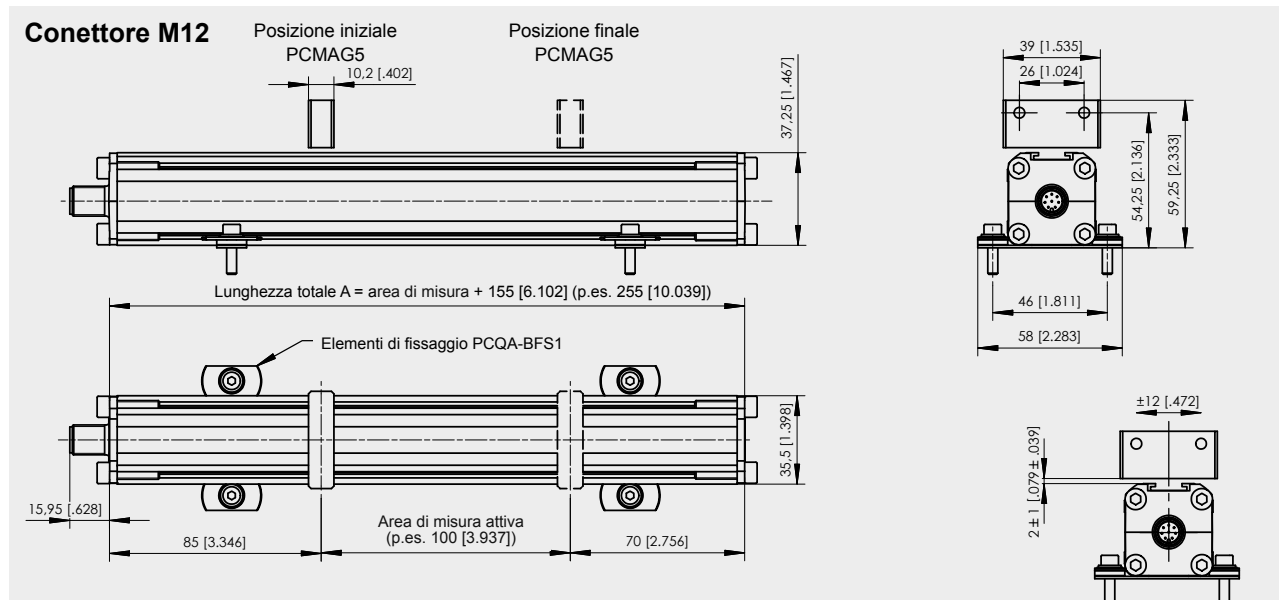
KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

Esempio ordine: PCQA24 - 1000 - CANOP - L10 - M12/CAN



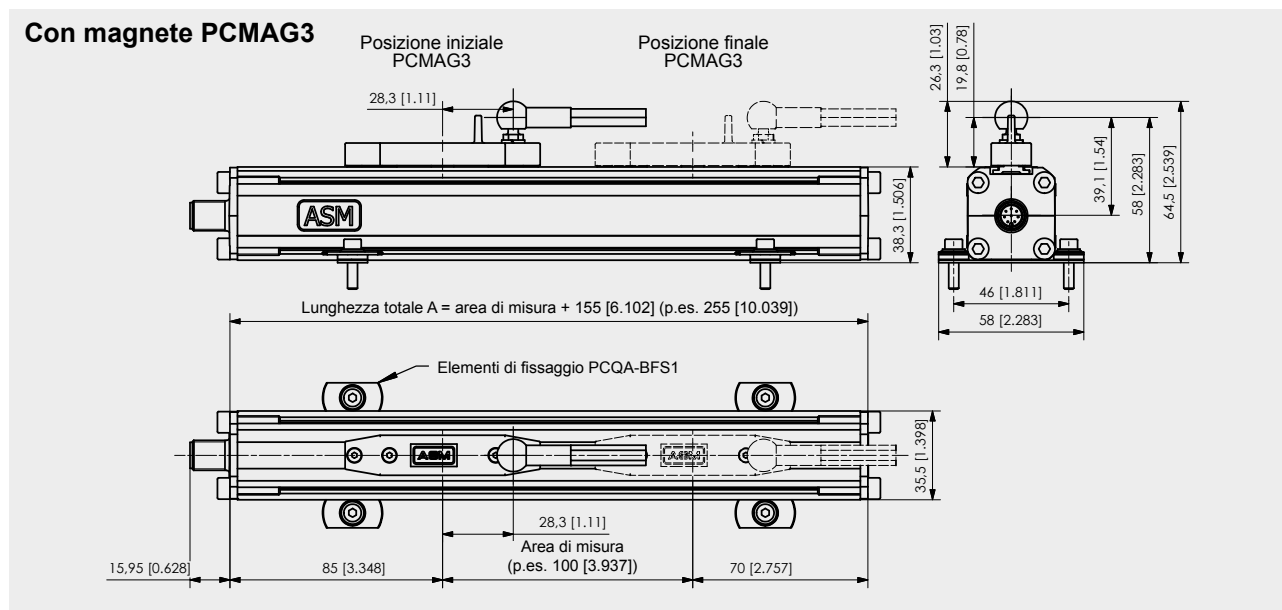
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



Dimensioni in mm [pollici]

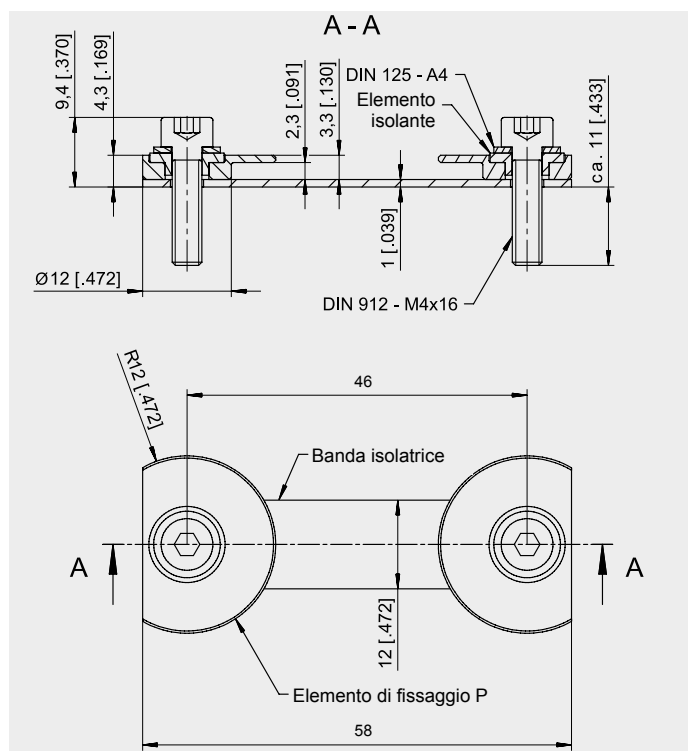
Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



Dimensioni in mm [pollici]

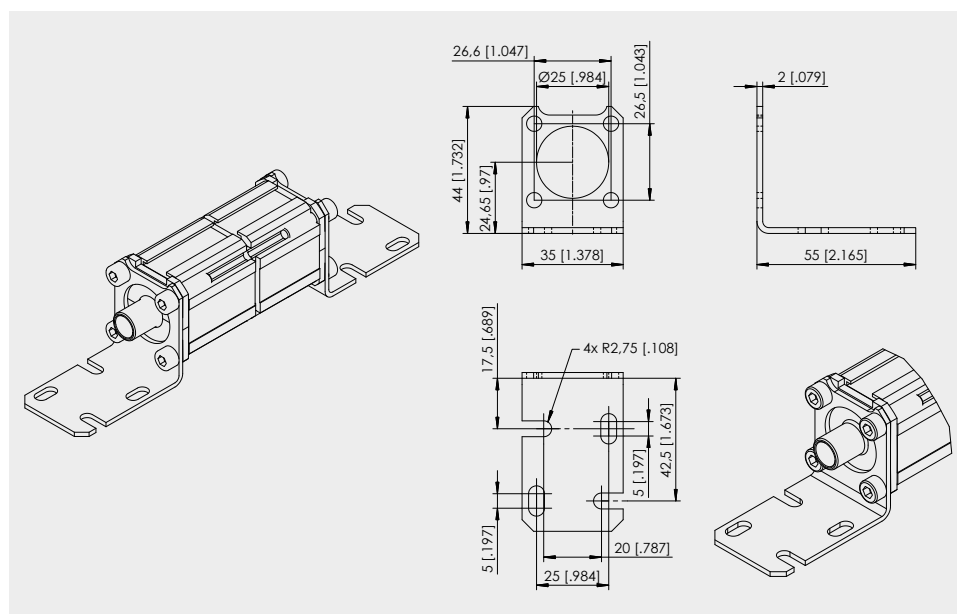
Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

**Morsetti di fissaggio
PCQA-BFS1**



**Opzione BFW
Morsetti di fissaggio
per PCQA22 e PCQA24**

Nota: l'opzione BFW deve essere ordinata solo con il sensore e non è disponibile come singolo articolo! Solo per campi di misura fino a 1000 mm.



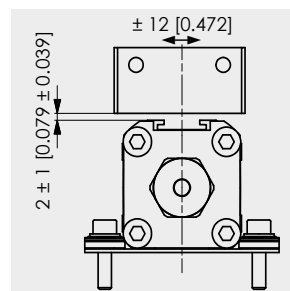
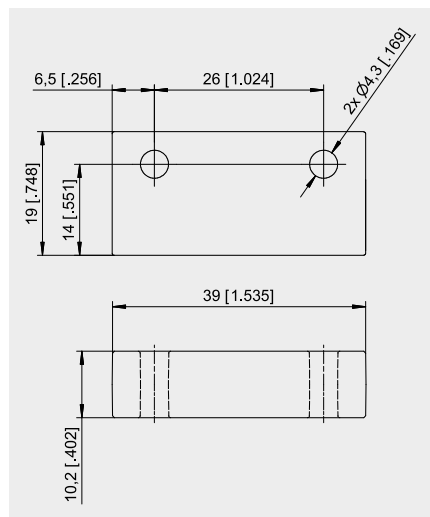
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

Esempio ordine: PCQA24 - 1000 - U2 - P1A - L10 - M12 - BFW

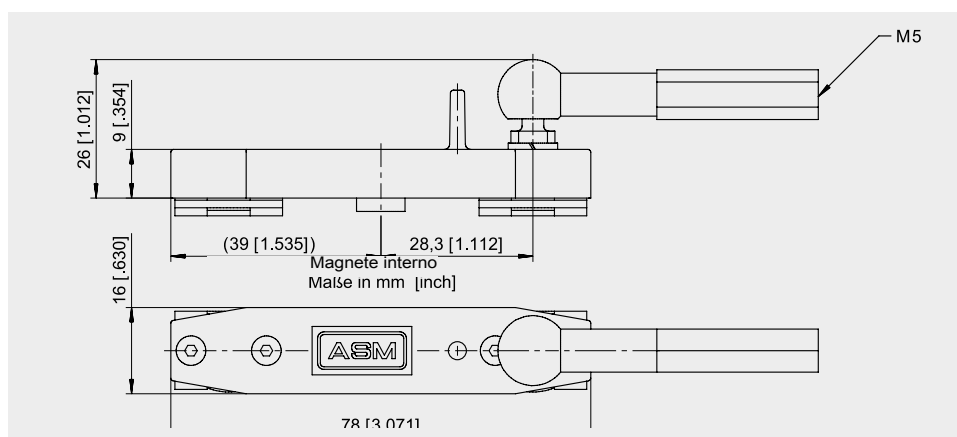
PCMAG5

Magnete standard



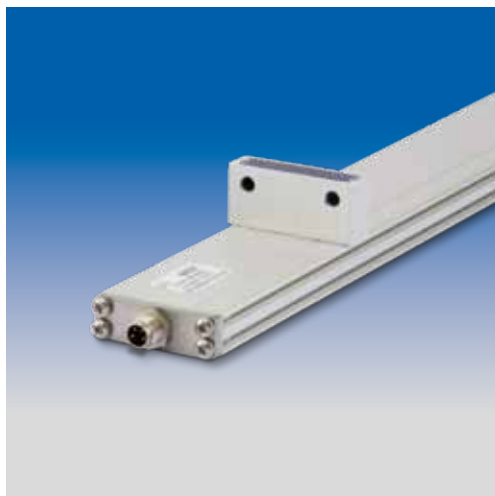
PCMAG3

Guida del magnete
con magnete integrato



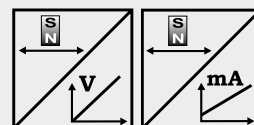
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



POSICHRON® - Sensore di posizione in profilo piatto di solo 12 mm di altezza e 36 mm di larghezza

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Custodia in profilo piatto, solo 12 mm di altezza
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscite analogiche
- Versione ridondante con la combinazione di due sensori



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = $\pm 0,10$ % f.s. L02 = $\pm 0,02$ % f.s. Campo di misura ≤ 500 mm: L10 = $\pm 0,5$ mm L02MM = $\pm 0,2$ mm
Ripetibilità	± 3 μ m
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazione	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M8, 4 pin / cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

**Codice ordine PCFP23
1 canale**

PCFP23 - [] - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M8 = Connettore M8, 4 pin

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP23-BFS1

Codice ordine PCQA23

**2 canali,
configurabili**

Modello

PCFP23

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 0,5 V 5,25 V 10 V

Uscita I1: 4 mA 12 mA 20 mA

VAX.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAX.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 10 V 0,5 V 10 V

Uscita I1: 20 mA 4 mA 20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCFP23 - 1000 - U2 - P1D - L10 - KAB2M

Profilo piatto, campo di misura 1000 mm, 1 uscita in tensione 0,5 ... 10 V (U2),

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale discendente (P1D)

Uscita 2: non connessa

2. Esempio ordine: PCFP23 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L02 - KAB2M

Profilo piatto, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1 1, segnale crescente

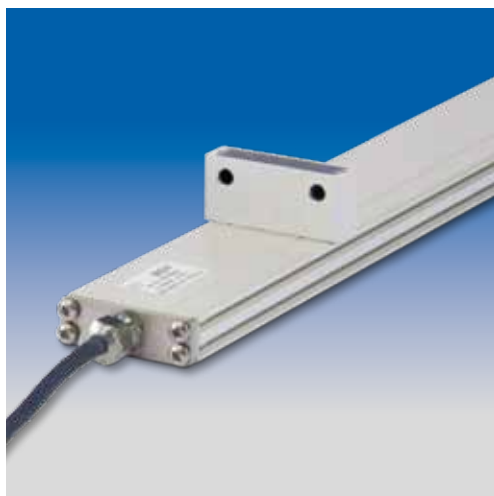
Uscita 2: velocità del magnete 1, -1 m/s ... 1 m/s corrisponde 0,5 ... 10 V (VZ1.0)

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

PCMAG5

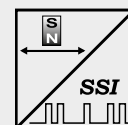
Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 83)

KAB-...M-M8/4F/G-LITZE



POSICHRON® - Sensore di posizione in profilo piatto di solo 12 mm di altezza e 36 mm di larghezza

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Custodia in profilo piatto, solo 12 mm di altezza
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscita seriale sincrona (SSI)
- Versione ridondante con la combinazione di due sensori



Dati tecnici

Tipo di uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP23

Modello	PCFP23 - [] - [] - [/ /] - [] - []
Campo di misura (in mm)	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta
Risoluzione (in µm)	5 / 10 / 20 / 50 / 100
Tipi di uscita	SSI = Uscita seriale sincrona
Codice	G / D = Gray / Dual
Quantità dei bit di dati	24 / 25
Linearità	L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")
Connessione elettrica	KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

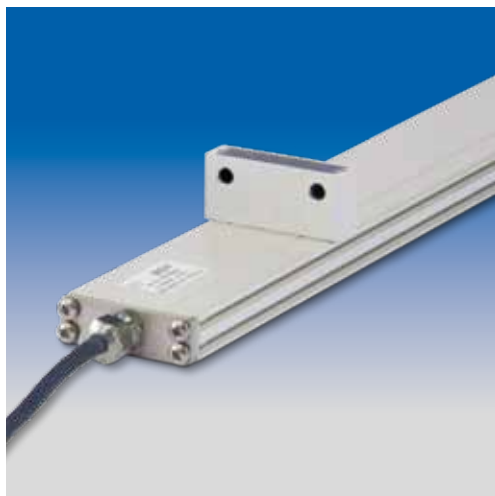
Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP23-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

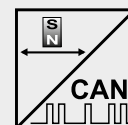
PCMAG5

Esempio ordine: PCFP23 - 2000 - 10 - SSI/G/24 - L02 - KAB2M



POSICHRON®- Sensore di posizione in profilo piatto di solo 12 mm di altezza e 36 mm di larghezza

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Custodia in profilo piatto, solo 12 mm di altezza
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscita CANopen o CAN SAE J1939
- Versione ridondante con la combinazione di due sensori



Dati tecnici

Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 Urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 Cicli
Connessione elettrica	Cavo 0,3 m con connettore M12, 5 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP23

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Uscita

CANOP = CANopen

CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna

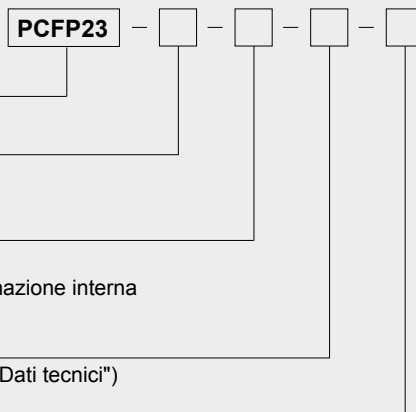
CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB0,3M-M12/CAN = Cavo (lunghezza 0,3 m) con connettore M12, 5 pin



Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP23-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

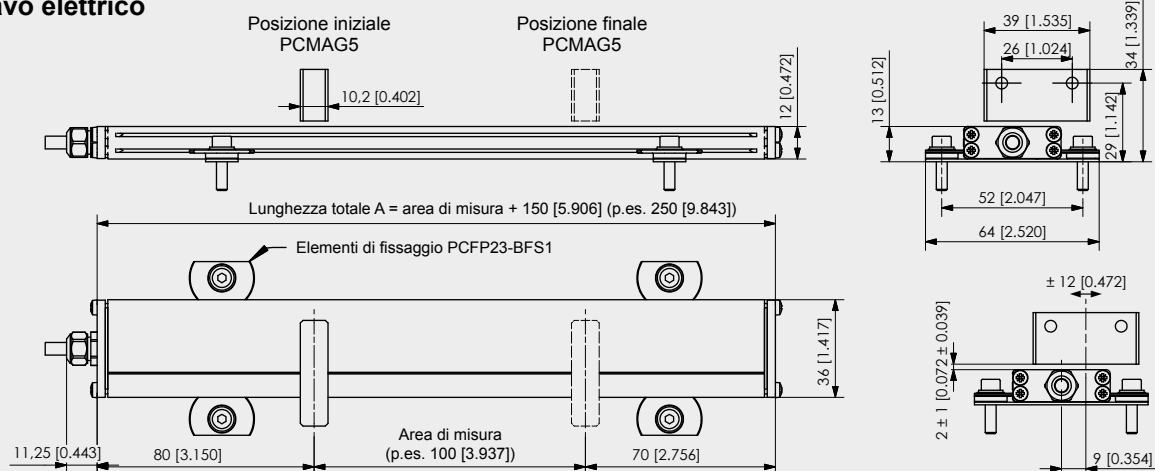
PCMAG ...

Codice ordine cavo Bus (consultare pag. 83)

KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

Esempio ordine: PCFP23 - 1000 - CANOP - L10 - KAB0,3M-M12/CAN

Cavo elettrico

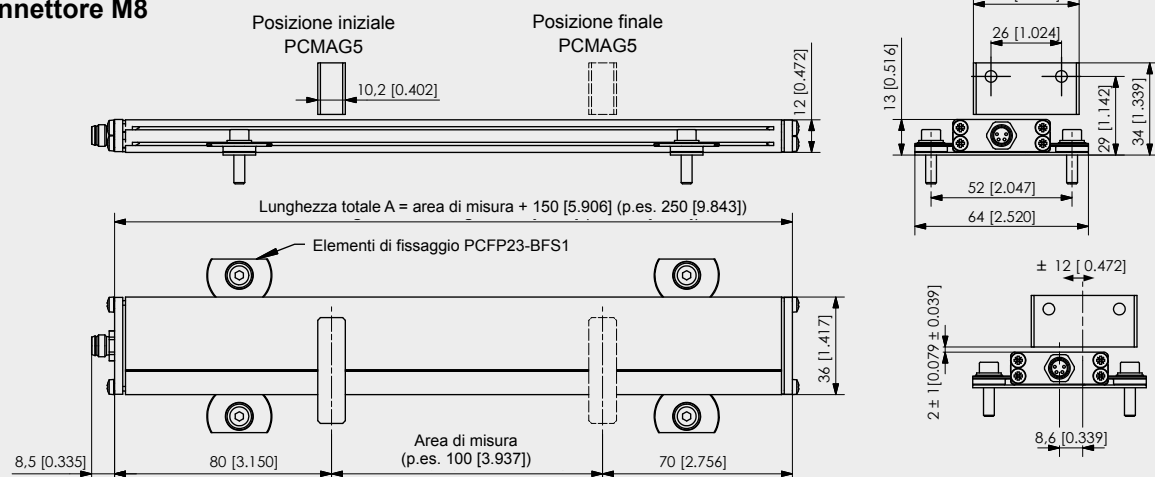


Cavo elettrico: diametro esterno 5,2 mm ± 0,2 mm, sezione trasversale 0,25 mm²

Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

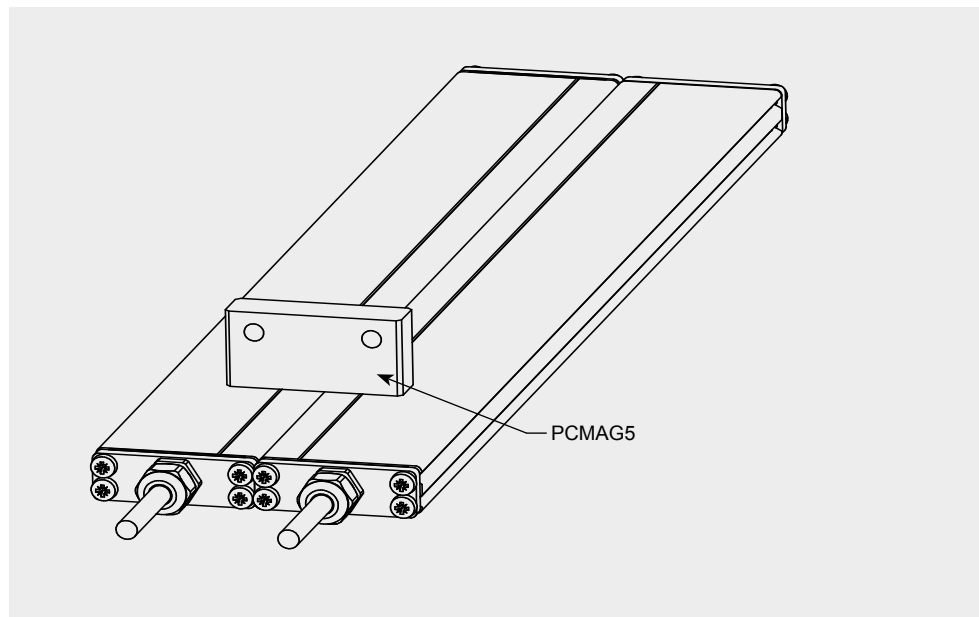
Connettore M8



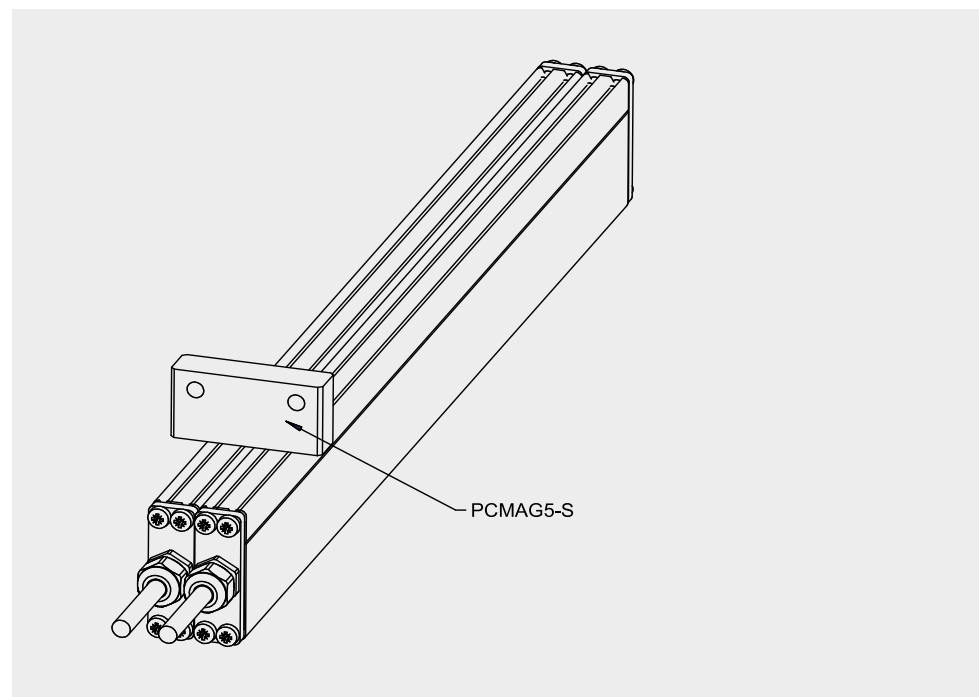
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

**Disposizione
orizzontale**



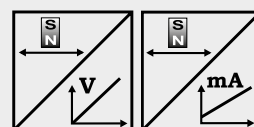
**Disposizione
verticale**





POSICHRON®- Sensore di posizione in profilo piatto di solo 12 mm di altezza e 43 mm di larghezza

- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Custodia in profilo piatto, solo 12 mm di altezza
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M8, 4 pin / cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

**Codice ordine PCFP24
1 canale**

PCFP24 - [] - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V
U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U2 = 0,5 ... 10 V
U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U8 = 0,5 ... 4,5 V
U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)
I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente
P1D = Magnete di posizione 1, discendente
PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M8 = Connettore M8, 4 pin
KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP24-BFS1

Codice ordine PCFP24

**2 canali,
configurabili**

Modello

PCFP24

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

} 2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

0,5 V

5,25 V

10 V

Uscita I1:

4 mA

12 mA

20 mA

VAX.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAX.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

10 V

0,5 V

10 V

Uscita I1:

20 mA

4 mA

20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCFP24 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - KAB2M

Profilo piatto, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in corrente 4 ... 20 mA (I1)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: magnete di posizione 2, segnale discendente (P2D)

2. Esempio ordine: PCFP24 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L10 - KAB2M

Profilo piatto, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: velocità del magnete 1, -1 m/s ... 1 m/s corrisponde 0,5 ... 10 V (VZ1.0)

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

PCMAG5

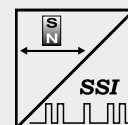
Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 83)

KAB-...M-M8/4F/G-LITZE



POSICHRON® - Sensore di posizione in profilo piatto di solo 12 mm di altezza e 43 mm di larghezza

- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Custodia in profilo piatto, solo 12 mm di altezza
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Tipi di uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 Urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 Cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP24

Modello

Campo di misura (in mm)
100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Risoluzione (in µm)
5 / 10 / 20 / 50 / 100

Tipi di uscita
SSI = Uscita seriale sincrona

Codice
G / D = Gray / Dual

Quantità dei bit di dati
24 / 25

Linearità
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica
KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP24-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

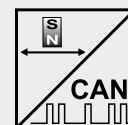
PCMAG5

Esempio ordine: PCFP24 - 2000 - 10 - SSI/G/24 - L02 - KAB2M



POSICHRON®- Sensore di posizione in profilo piatto di solo 12 mm di altezza e 43 mm di larghezza

- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Custodia in profilo piatto, solo 12 mm di altezza
- Semplice montaggio con morsetti
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscita CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici

Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo 0,3 m con connettore M12, 5 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP24

Modello

Campo di misura (in mm)
100 ... 5750 in passi di 10 mm
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita
CANOP = CANopen
CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna
CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica
KAB0,3M-M12/CAN = cavo (lunghezza 0,3 m) con connettore M12, 5 pin

PCFP24 - [] - [] - [] - []

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP24-BFS1

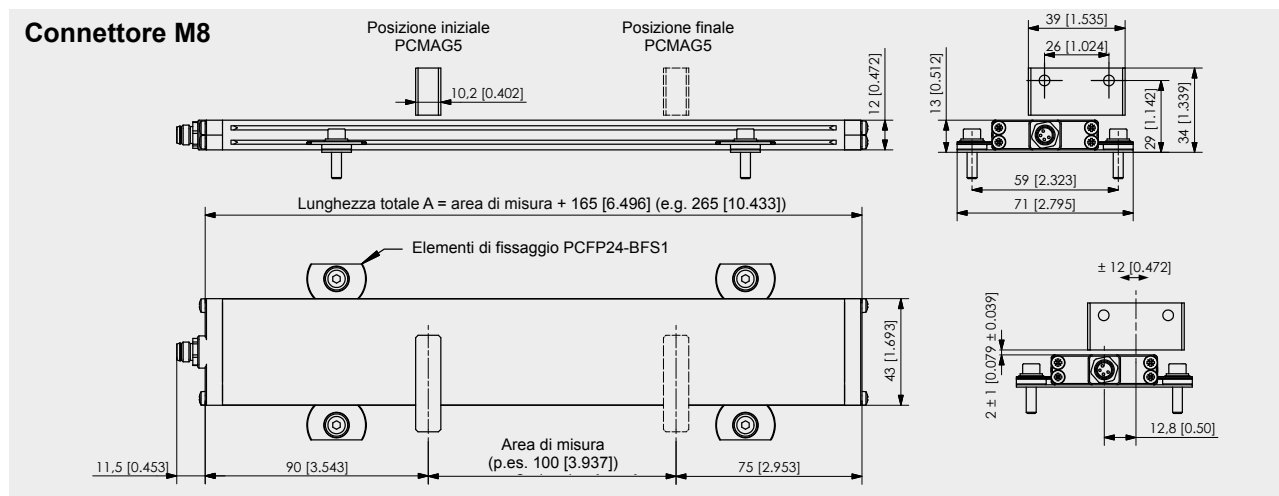
Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

PCMAG5

Codice ordine cavo Bus (consultare pag. 83)

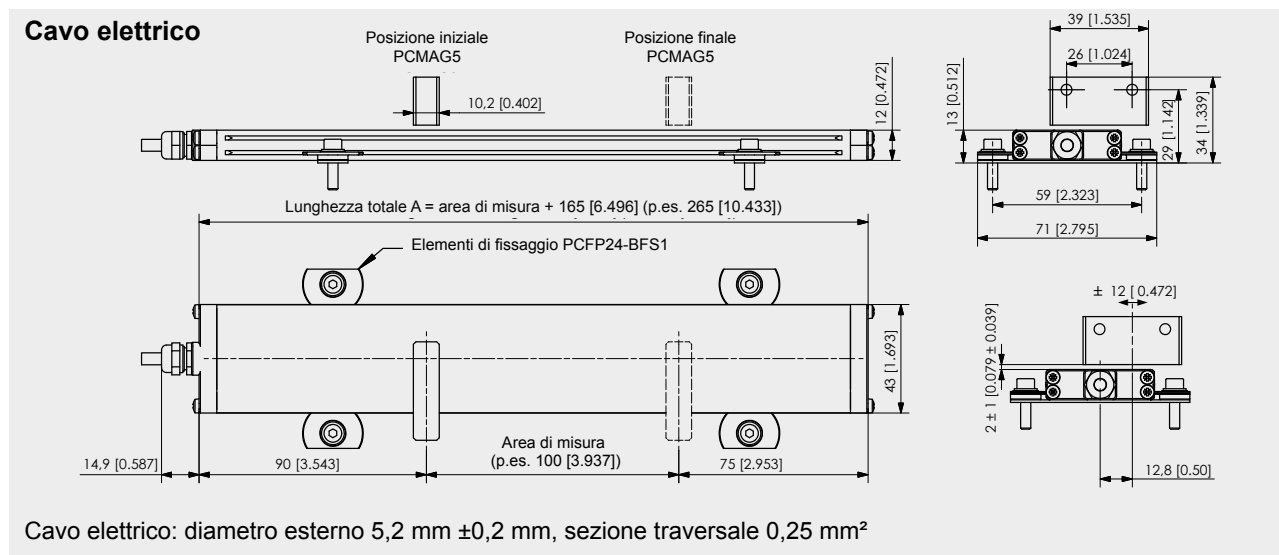
KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

Esempio ordine: PCFP24 - 1000 - CANOP - L10 - KAB0,3M-M12/CAN



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

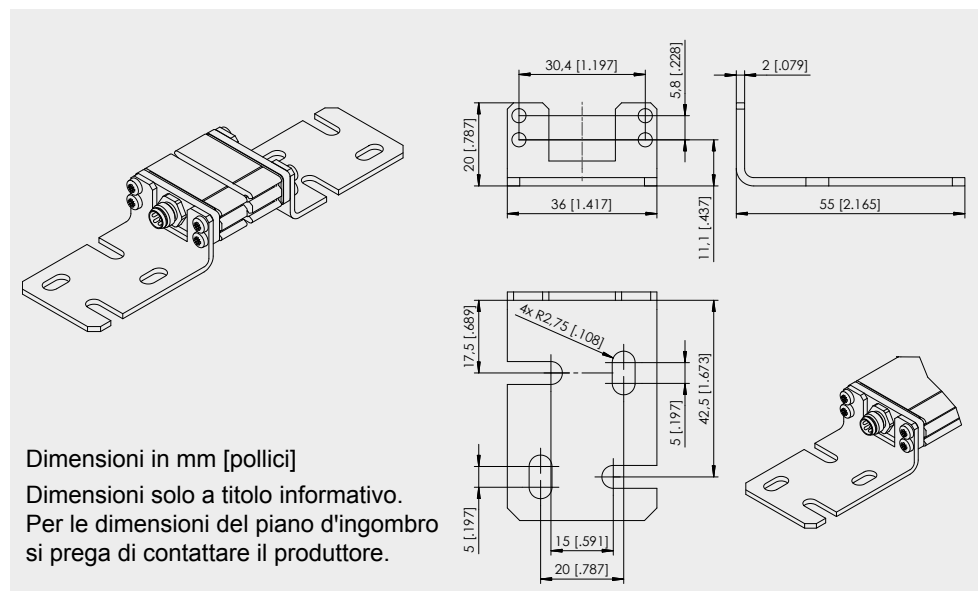


Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

Opzione **BFW**
Morsetti di fissaggio
per PCFP23

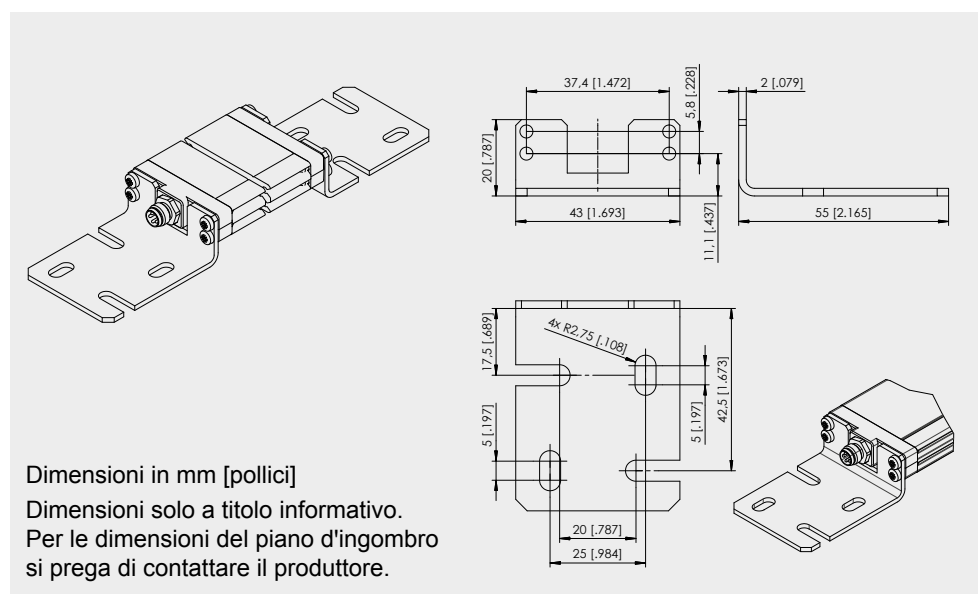
Nota: l'opzione BFW può essere ordinata solo con il sensore e non è disponibile come singolo articolo! Solo per campi di misura fino a 1000 mm. Non da combinare con PCFP23-BFS1.



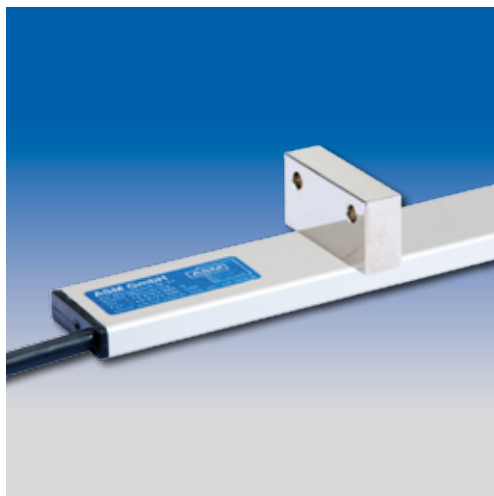
Esempio ordine: PCFP23 - 1000 - U2 - P1A - L02 - M8 - BFW

Opzione **BFW**
Morsetti di fissaggio
per PCFP24

Nota: l'opzione BFW può essere ordinata solo con il sensore e non è disponibile come singolo articolo! Solo per campi di misura fino a 1000 mm. Non da combinare con PCFP24-BFS1.

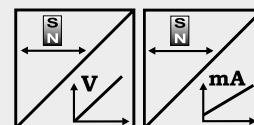


Esempio ordine: PCFP24 - 1000 - STSP - L02 - M8 - BFW



POSICHRON®- Sensore di posizione in profilo ultrapiatto

- Solo 8 mm di altezza e 28 mm di larghezza
- Grado di protezione fino a IP67
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = $\pm 0,10$ % f.s. L02 = $\pm 0,02$ % f.s. Campo di misura ≤ 500 mm: L10 = $\pm 0,5$ mm L02MM = $\pm 0,2$ mm
Ripetibilità	± 3 μ m
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64 (opzionale IP67)
Connessione elettrica	Cavo, lunghezza standard 2 m
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP25 1 canale

PCFP25 - [] - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V
U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U2 = 0,5 ... 10 V
U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U8 = 0,5 ... 4,5 V
U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)
I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente
P1D = Magnete di posizione 1, discendente
PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

PCFP25-BFS1

Codice ordine PCFP25

**2 canali,
configurabili**

Modello

PCFP25

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

} 2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 0,5 V 5,25 V 10 V

Uscita I1: 4 mA 12 mA 20 mA

VAX.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAX.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 10 V 0,5 V 10 V

Uscita I1: 20 mA 4 mA 20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCFP25 - 1000 - U2 - P1D - L10 - KAB2M

Profilo piatto, campo di misura 1000 mm, 1 uscita in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale discendente (P1D)

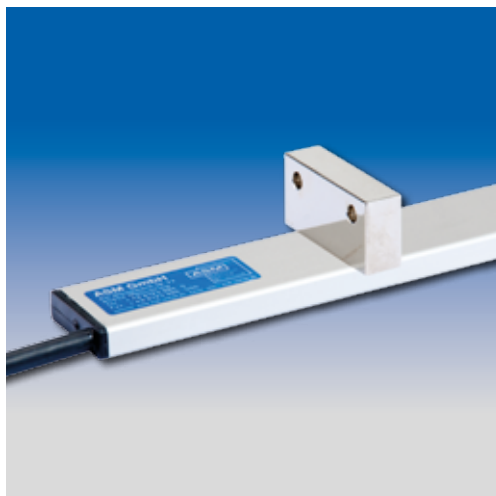
Uscita 2: non connessa

2. Esempio ordine: PCFP25 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - KAB2M

Profilo piatto, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in corrente 4 ... 20 mA (I1)

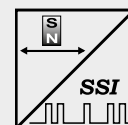
Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: magnete di posizione 2, segnale discendente (P2D)



POSICHRON®- Sensore in profilo ultrapiatto

- Solo 8 mm di altezza e 28 mm di larghezza
- Grado di protezione fino a IP67
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Nessuna alimentazione per il magnete di posizione
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Tipi di uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64 (opzionale IP67)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 Urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 Cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP25

Modello	PCFP25
Campo di misura (in mm) 100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta	/
Risoluzione (in µm) 5 / 10 / 20 / 50 / 100	/
Tipi di uscita SSI = Uscita seriale sincrona	
Codice G / D = Gray / Dual	
Quantità dei bit di dati 24 / 25	
Linearità L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")	
Connessione elettrica KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta	

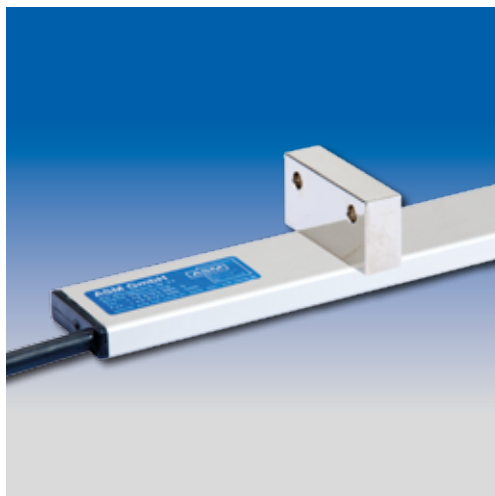
Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP25-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

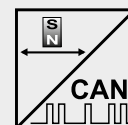
PCMAG5

Esempio ordine: PCFP25 - 2000 - 10 - SSI/G/24 - L10 - KAB2M



POSICHRON®- Sensore in profilo ultrapiatto

- Solo 8 mm di altezza e 28 mm di larghezza
- Grado di protezione fino a IP67
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Nessuna alimentazione per il magnete di posizione
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Montaggio versatile
- Uscita CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici	Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
	Risoluzione	50 µm
	Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
	Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
	Ripetibilità	±3 µm
	Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Grado di protezione	IP64 (opzionale IP67)
	Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
	Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
	Connessione elettrica	Cavo 0,3 m con connettore M12, 5 pin
	EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCFP25

Modello

Campo di misura (in mm)
100 ... 5750 in passi di 10 mm
Altre lunghezze su richiesta

Uscita
CANOP = CANopen
CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna
CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica
KAB0,3M-M12/CAN = Cavo (lunghezza 0,3 m) con connettore M12, 5 pin

PCFP25 - [] - [] - [] - []

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 39)

PCFP25-BFS1

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 39)

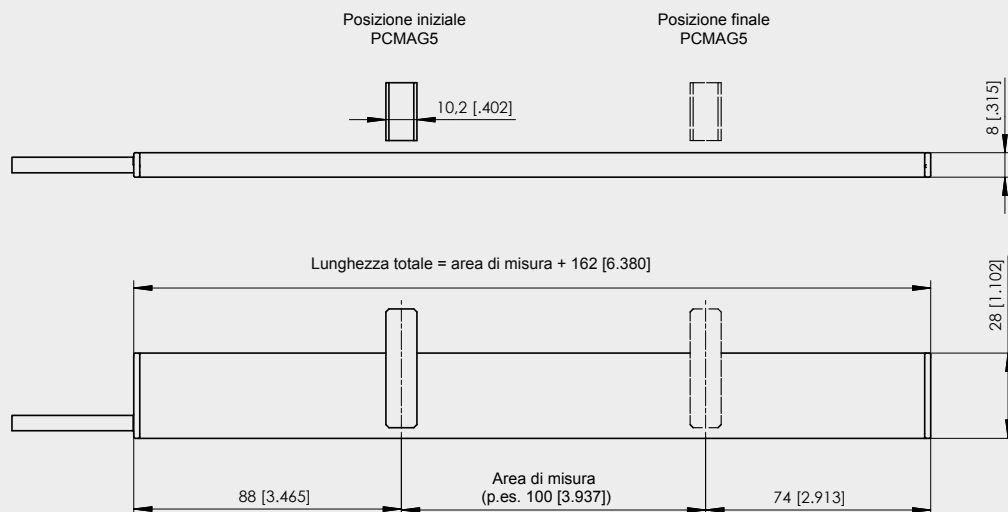
PCMAG5

Codice ordine cavo Bus (consultare pag. 83)

KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

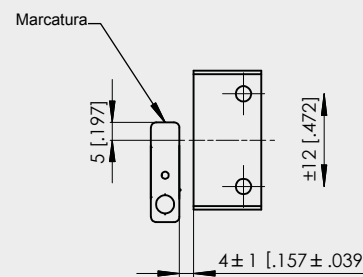
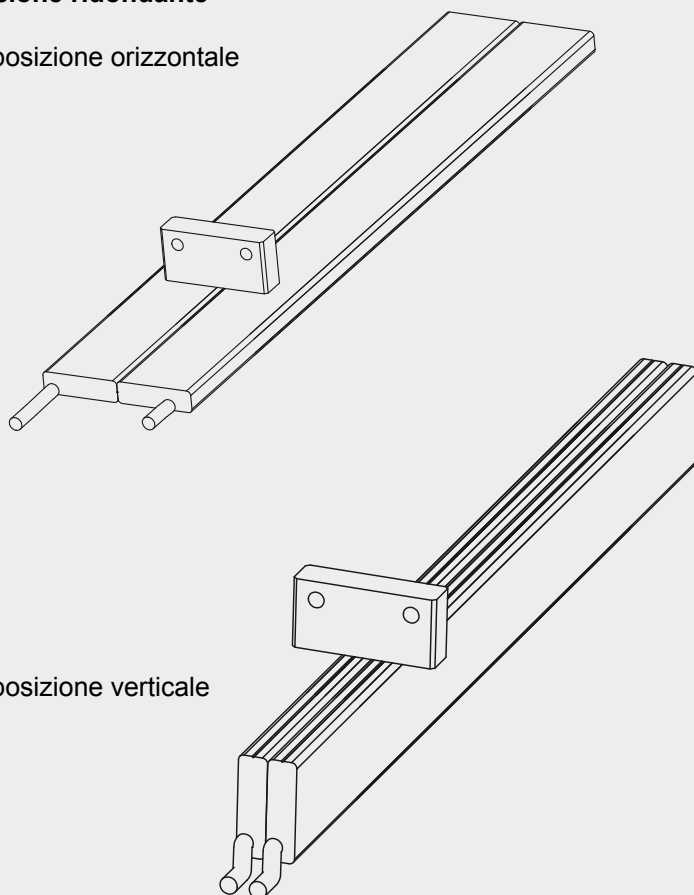
Esempio ordine: PCFP25 - 2000 - CANOP - L10 - KAB0,3M-M12/CAN

Dimensioni

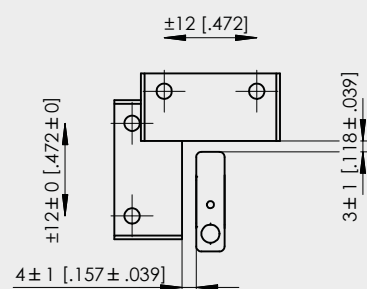


Versione ridondante

Disposizione orizzontale



Posizione alternativa del magnete



Dimensioni in mm [pollici]

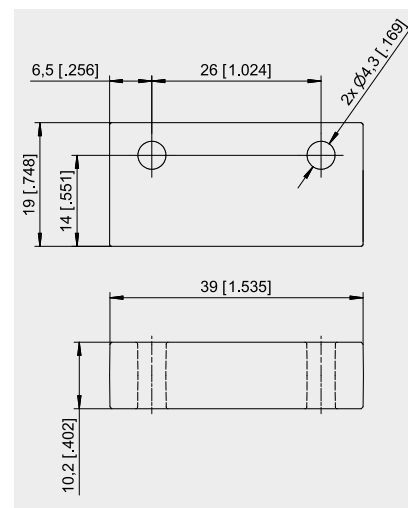
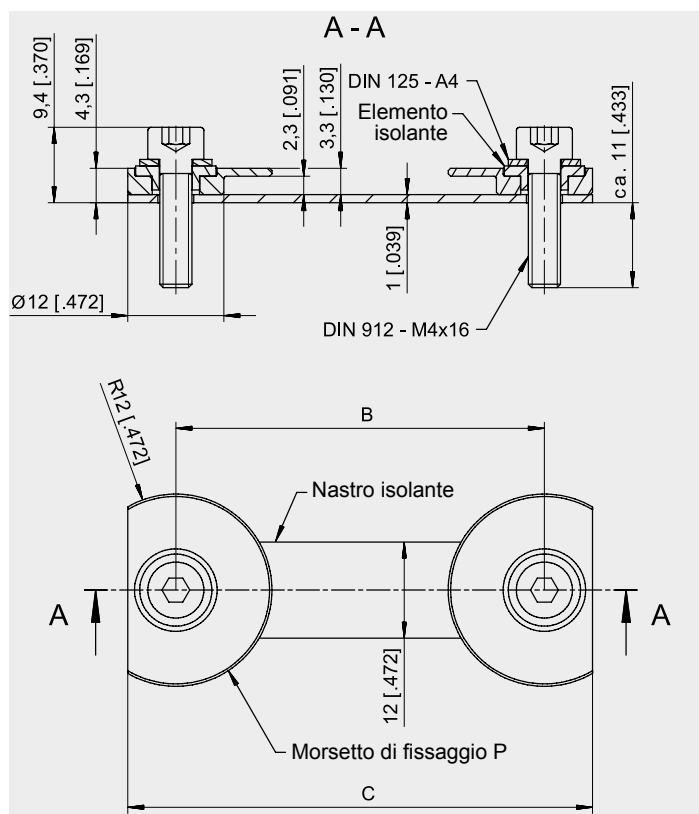
Dimensioni solo a titolo informativo.
Per le dimensioni del piano d'ingombro
si prega di contattare il produttore.

PCFP23-BFS1 e PCFP24-BFS1

Elementi di fissaggio PCFP23, PCFP24

PCMAG5

Magnete standard



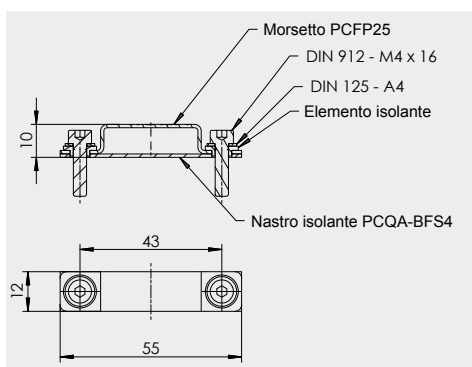
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo.
Per le dimensioni del piano d'ingombro
si prega di contattare il produttore.

Dimensioni BFS1	Modello	Dim. B [mm]	Dim. C [mm]
	PCFP23	52	64
	PCFP24	59	71

PCFP25-BFS1

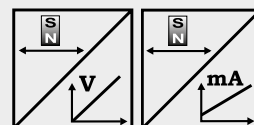
Morsetto per
PCFP25





POSICHRON® - Sensore di posizione in profilo rotondo

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Alta tolleranza di guida del magnete di posizione
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
Grado di protezione	IP64 (solo con connettore di accoppiamento)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin / cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCRP21

1 canale

PCRP21 - [] - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 51)

PCRP21-BFS4

Codice ordine PCRP21

**2 canali,
configurabili**

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 0,5 V 5,25 V 10 V

Uscita I1: 4 mA 12 mA 20 mA

VAX.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAX.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s 0 +1,5 m/s

Uscita U2: 10 V 0,5 V 10 V

Uscita I1: 20 mA 4 mA 20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCRP21 - 1000 - U2 - P1D - L10 - M12

Profilo rotondo, campo di misura 1000 mm, 1 uscita in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale discendente (P1D)

Uscita 2: non connessa

2. Esempio ordine: PCRP21 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Profilo rotondo, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in corrente 4 ... 20 mA (I1)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: magnete di posizione 2, segnale discendente (P2D)

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 51)

PCMAG ...

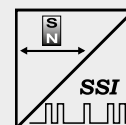
Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

KAB-...M-M12/8F/G-LITZE



POSICHRON® - Sensore di posizione in profilo rotondo

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Alta tolleranza di guida del magnete di posizione
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici	Tipi di uscita	Seriale sincrona (SSI)
	Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
	Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
	Ripetibilità	±3 µm
	Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Grado di protezione	IP64 (solo con connettore di accoppiamento)
	Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 Urti
	Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 Cicli
	Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin / cavo elettrico 2 m
	EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCRP21

Modello	PCRP21
Campo di misura (in mm)	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta
Risoluzione (in µm)	5 / 10 / 20 / 50 / 100
Tipi di uscita	SSI = Uscita seriale sincrona
Codice	G / D = Gray / Dual
Quantità dei bit di dati	24 / 25
Linearità	L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")
Connessione elettrica	M12 = Connettore M12, 8 pin KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 51)

PCRP21-BFS4

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 51)

PCMAG ...

Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

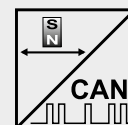
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Esempio ordine: PCRP21 - 2000 - 5 - SSI/G/24 - L10 - M12



POSICHRON® - Sensore di posizione in profilo rotondo

- Grado di protezione IP64
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Alta tolleranza di guida del magnete di posizione
- Uscita CANopen



Dati tecnici	Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
	Risoluzione	50 µm
	Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
	Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
	Ripetibilità	±3 µm
	Materiale della custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Grado di protezione	IP64 (solo con connettore di accoppiamento)
	Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
	Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
	Connessione elettrica	Connettore M12, 5 pin
	EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCRP21

Modello

Campo di misura (in mm)
100 ... 5750 in passi di 10 mm
Altre lunghezze su richiesta

Uscita
CANOP = CANopen
CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna
CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica
M12/CAN = Connettore M12, 5 pin

PCRP21 - [] - [] - [] - []

Codice ordine degli elementi di fissaggio (consultare pag. 51)

PCRP21-BFS4

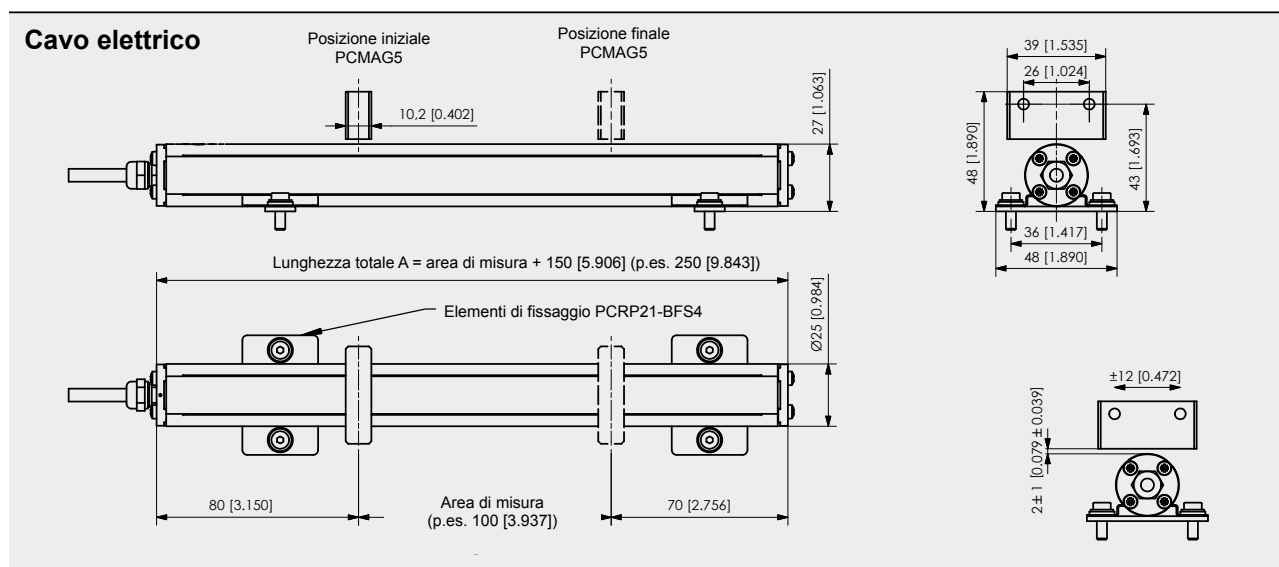
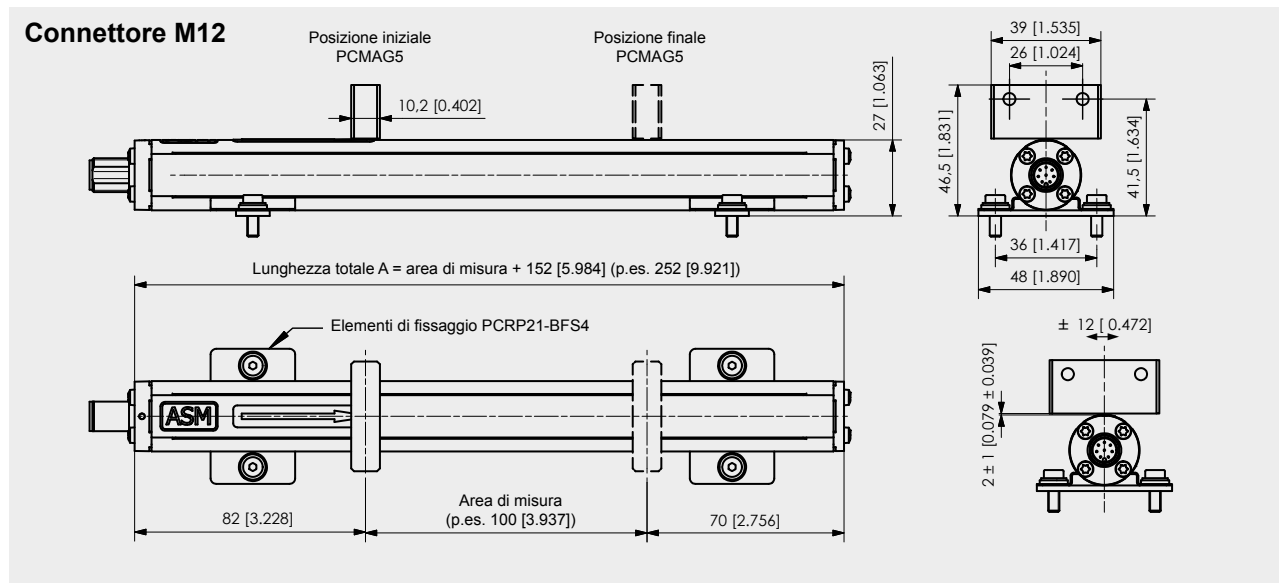
Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 51)

PCMAG ...

Codice ordine del cavo Bus (consultare pag. 82)

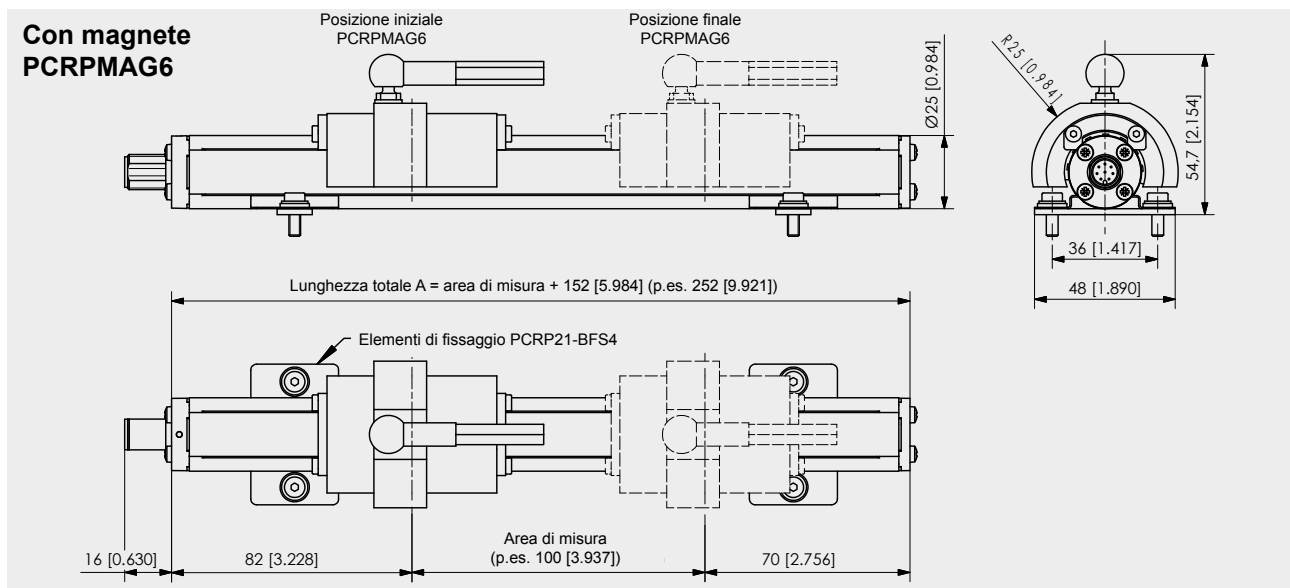
KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

Esempio ordine: PCRP21 - 2000 - CANOP - L10 - M12/CAN



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



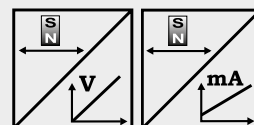
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



POSICHRON®- Sensore in profilo rotondo in acciaio inox

- Grado di protezione IP68/IP69K
- Immersione fino a 15 bar
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Resistente all'acqua di mare
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = $\pm 0,10$ % f.s. L02 = $\pm 0,02$ % f.s. Campo di misura ≤ 500 mm: L10 = $\pm 0,5$ mm L02MM = $\pm 0,2$ mm
Ripetibilità	± 3 μ m
Materiale della custodia	Acciaio inox 1.4404
Grado di protezione	IP68/IP69K (fino a 15 bar permanente)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m (standard)
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCRP32

1 canale

PCRP32 - - - - - -

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 51)

PCMAG5

Codice ordine PCRP32

**2 canali,
configurabili**

PCRP32

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

0,5 V

5,25 V

10 V

Uscita I1:

4 mA

12 mA

20 mA

VAx.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5 verso la posizione iniziale verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

10 V

0,5 V

10 V

Uscita I1:

20 mA

4 mA

20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCRP32 - 1000 - U2 - P1D - L02 - KAB2M

Profilo rotondo, campo di misura 1000 mm, 1 uscita in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale discendente (P1D)

Uscita 2: non connessa

2. Esempio ordine: PCRP32 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L02 - KAB2M

Profilo rotondo, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in corrente 4 ... 20 mA

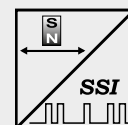
Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: magnete di posizione 2, segnale discendente (P1D)



POSICHRON® - Sensore in profilo rotondo in acciaio inox

- Grado di protezione IP68/IP69K
- Immersione fino a 15 bar
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Resistente all'acqua di mare
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Tipi di uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Acciaio inox 1.4404
Grado di protezione	IP68/IP69K (fino a 15 bar permanente)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCRP32

Modello	PCRP32
Campo di misura (in mm)	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta
Risoluzione (in µm)	5 / 10 / 20 / 50 / 100
Tipi di uscita	SSI = Uscita seriale sincrona
Codice	G / D = Gray / Dual
Quantità dei bit di dati	24 / 25
Linearità	L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")
Connessione elettrica	KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 51)

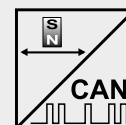
PCMAG5

Esempio ordine: PCRP32 - 2000 - 5 - SSI/G/24 - L02 - KAB2M



POSICHRON®- Sensore in profilo rotondo in acciaio inox

- Grado di protezione IP68/IP69K
- Immersione fino a 15 bar
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Resistente all'acqua di mare
- Uscita CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici

Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Acciaio inox 1.4404
Grado di protezione	IP68/IP69K (fino a 15 bar permanente)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCRP32

PCRP32 - [] - [] - [] - []

Modello

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

CANOP = CANopen

CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna

CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

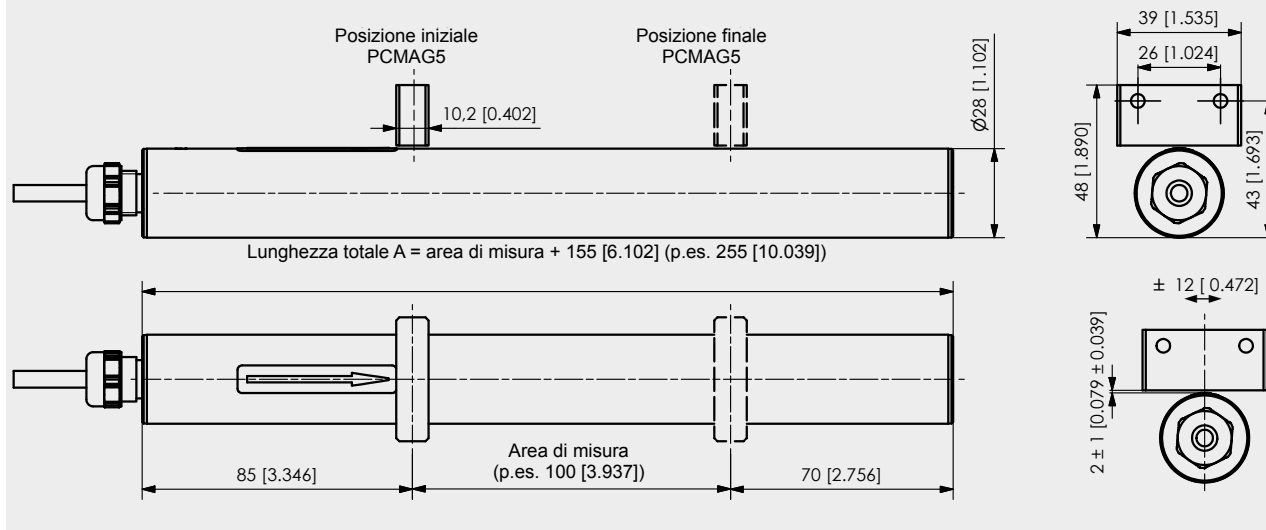
KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 51)

PCMAG5

Esempio ordine: PCRP32 - 2000 - CANOP - L10 - KAB2M

Cavo elettrico

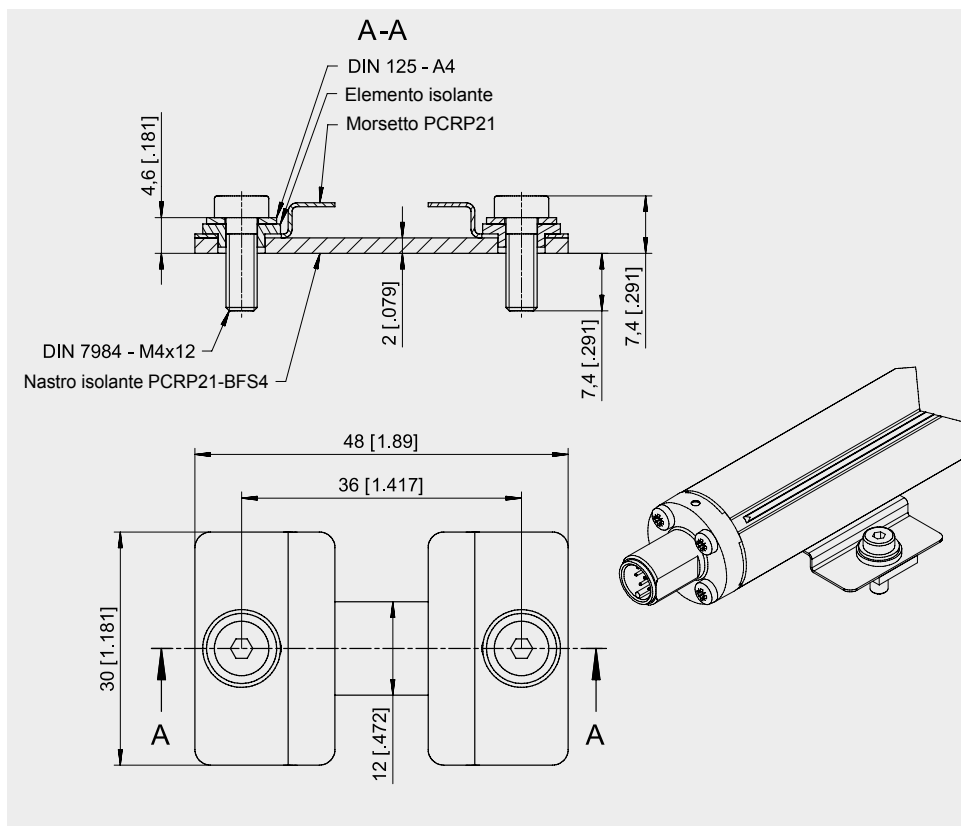


Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

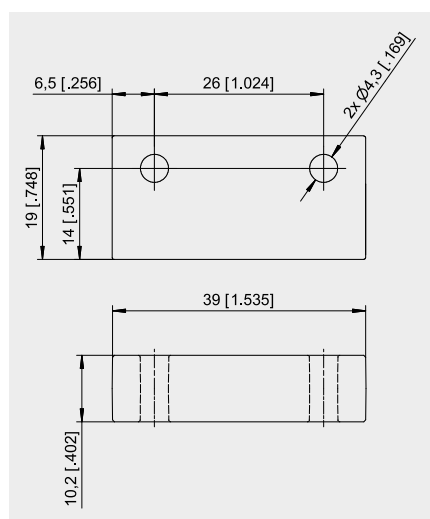
PCRP21-BFS4

Elementi di fissaggio per
PCRP21



PCMAG5

Magnete standard

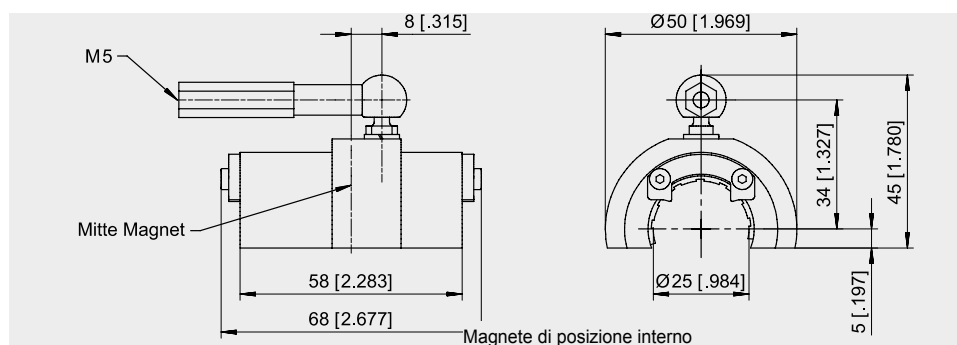


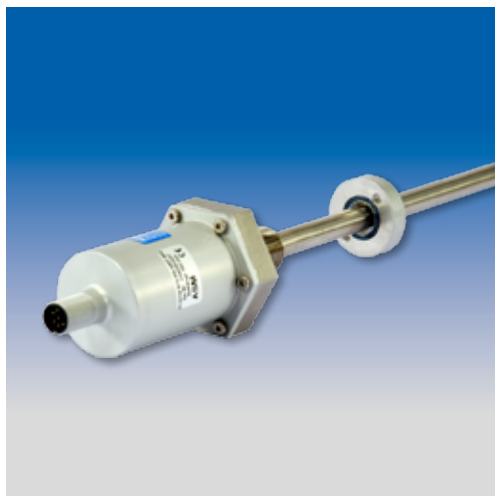
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le
dimensioni del piano d'ingombro si prega di
contattare il produttore.

PCRP MAG6

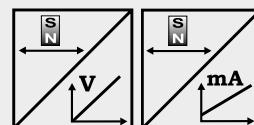
Guida del magnete per
PCRP21 con magnete
di posizione interno





POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Sostituibile senza dispersione di olio
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Stelo: acciaio inox 1.4404, testa di misura: AlMgSi
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / filettatura ¾ pollici
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiam. IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST24 1 canale

Modello

PCST24

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine PCST24

**2 canali,
configurabili**

PCST24

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

0,5 V

5,25 V

10 V

Uscita I1:

4 mA

12 mA

20 mA

VAx.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

10 V

0,5 V

10 V

Uscita I1:

20 mA

4 mA

20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12 = Connettore M12, 8 pin

KAB2M = Cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

1. Esempio ordine: PCST24 - M18 - 1000 - U2 - P1D - L10 - M12

Profilo a stelo, campo di misura 1000 mm, 1 uscita in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale discendente (P1D)

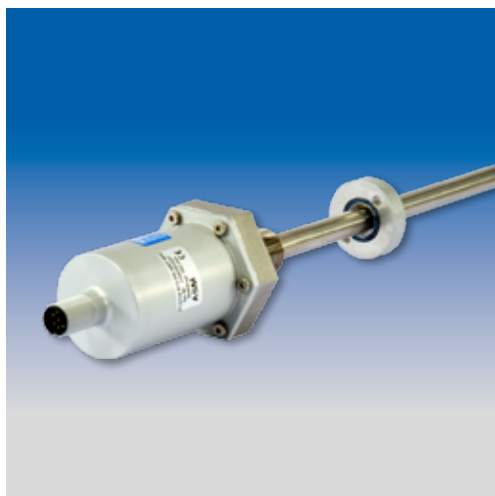
Uscita 2: non connessa

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

PCSTMAG ...

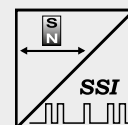
Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

KAB- ...M-M12/8F/G-LITZE



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Sostituibile senza dispersione di olio
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Tipi di uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Stelo: acciaio inox 1.4404, testa di misura: AlMgSi
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / filettatura ¾ pollici
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiam. IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 8 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST24

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)

Altre lunghezze su richiesta

Risoluzione (in µm)

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Tipi di uscita

SSI = Uscita seriale sincrona

Codice

G / D = Gray / Dual

Quantità dei bit di dati

24 / 25

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Cavo elettrico, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

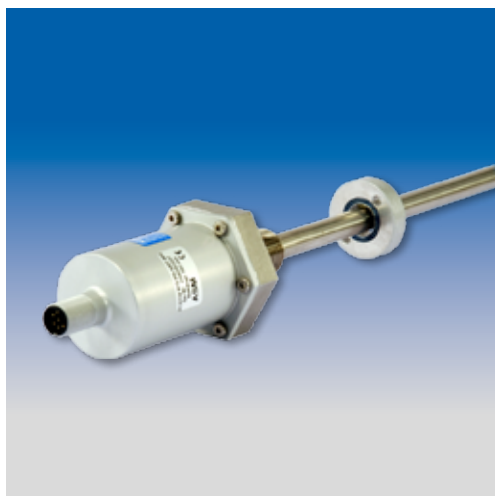
Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

PCSTMAG ...

Codice ordine del cavo di connessione (consultare pag. 82)

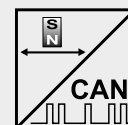
KAB- ...M-M12/8F/G-LITZE

Esempio ordine: PCST24 - M18 - 1500 - 10 - SSI/G/24 - L10 - M12



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Sostituibile senza dispersione di olio
- CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici

Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Stelo: acciaio inox 1.4404, testa di misura: AlMgSi
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / filettatura ¾ pollici
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP67/IP69K (solo con connettore di accoppiam. IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Connettore M12, 5 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST24

PCST24 - - - - -

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

CANOP = CANopen

CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna

CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

M12/CAN = Connettore M12, 5 pin

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

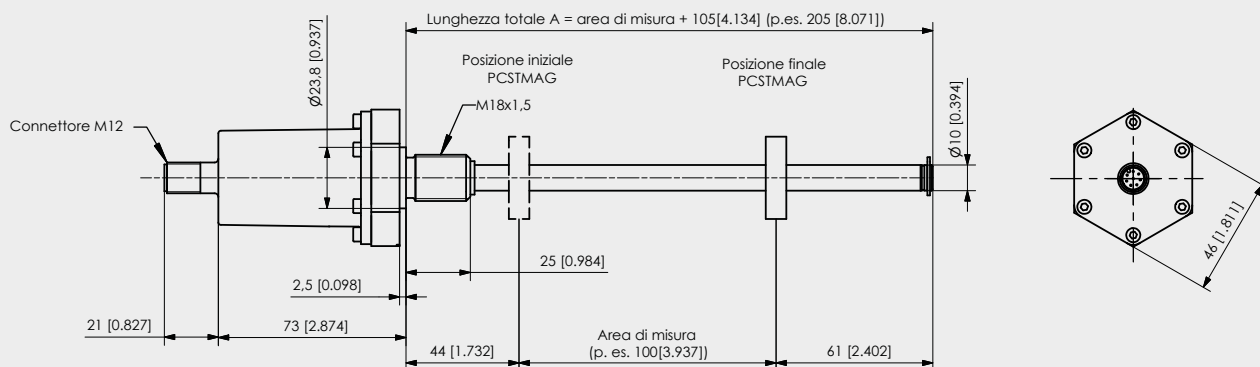
PCSTMAG ...

Codice ordine cavo Bus (consultare pag. 83)

KAB- ...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

Esempio ordine: PCST24 - M18 - 2500 - CANOP - L10 - M12/CAN

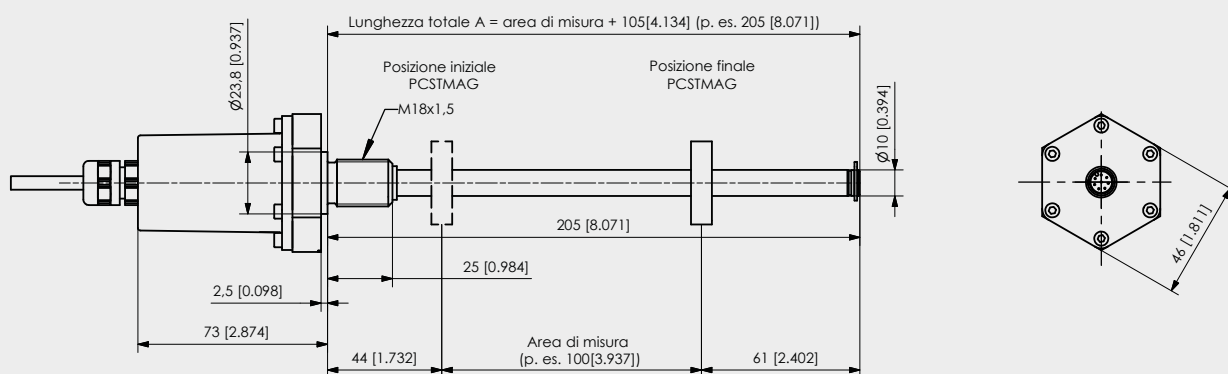
Connettore M12



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

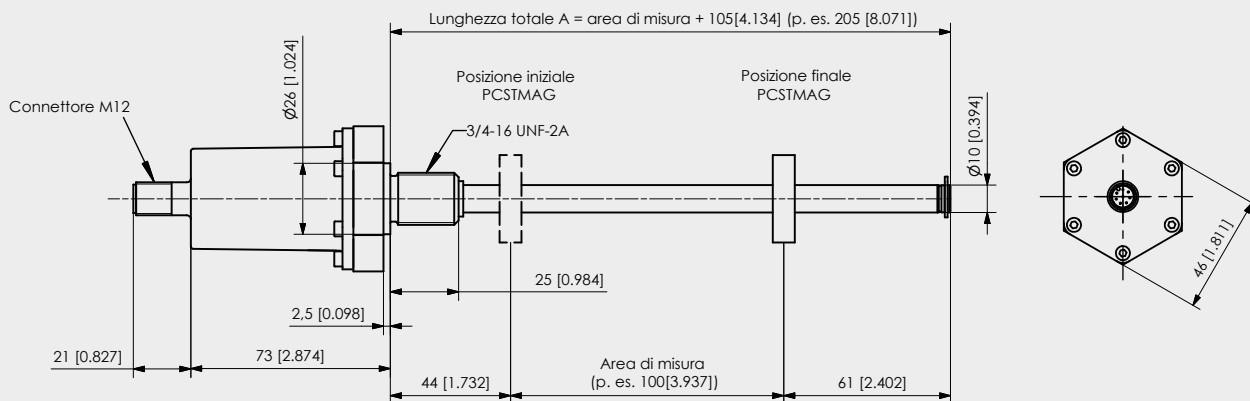
Cavo elettrico



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

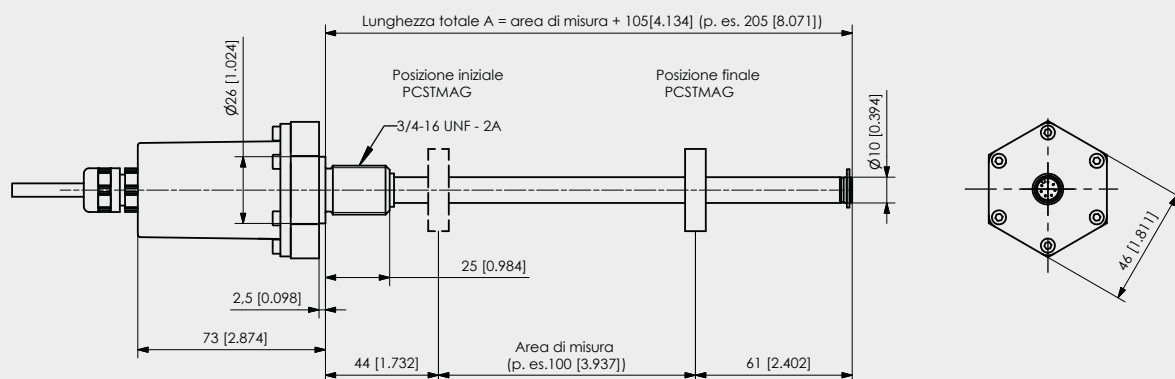
Connettore M12



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

Cavo elettrico



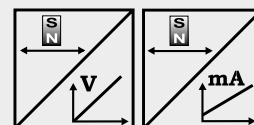
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



POSICHRON®- Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP68/IP69K, adatto per l'acqua sottomarina
- Immersione permanente fino a 15 bar
- Cavo a tenuta stagno
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Resistente all'acqua di mare
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Acciaio inox 1.4404
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / filettatura ¾ pollici
Pressione di lavoro per lo stelo	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP68/IP69K (permanente fino a 15 bar)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 Urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 Cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST27 1 canale

Modello _____ **PCST27** - [] - [] - [] - [] - [] - []

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5
Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V
U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U2 = 0,5 ... 10 V
U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U8 = 0,5 ... 4,5 V
U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)
I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente
P1D = Magnete di posizione 1, discendente
PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine PCST27

**2 canali,
configurabili**

PCST27

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura 3/4 pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V

U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U2 = 0,5 ... 10 V

U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

U8 = 0,5 ... 4,5 V

U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)

I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente

P1D = Magnete di posizione 1, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente

P2D = Magnete di posizione 2, discendente

DA = Differenza del magnete 1/2, crescente

DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

0,5 V

5,25 V

10 V

Uscita I1:

4 mA

12 mA

20 mA

VAx.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5

verso la posizione iniziale

verso la posizione finale

-1,5 m/s

0

+1,5 m/s

Uscita U2:

10 V

0,5 V

10 V

Uscita I1:

20 mA

4 mA

20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

3. Esempio ordine: PCST27 - M18 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L10 - KAB2M

Profilo a stelo, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

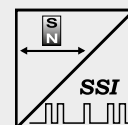
Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: velocità del magnete 1, -1 m/s ... 1 m/s corrisponde 0,5 ... 10 V (VZ1.0)



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP68/IP69K, adatto per l'acqua sotterranea
- Immersione permanente fino a 15 bar
- Cavo a tenuta stagno
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Tipi di uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Acciaio inox 1.4404
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / Filettatura ¾ pollici
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP68/IP69K (permanente fino a 15)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST27

PCST27 - [] - [] - [] - [] / [] / [] - [] - []

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ "-16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Risoluzione [in µm]

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Tipi di uscita

SSI = Uscita seriale sincrona

Codice

G / D = Gray / Dual

Quantità dei bit di dati

24 / 25

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

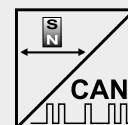
PCSTMAG ...

Esempio ordine: PCST27 - M18 - 1500 - 10 - SSI/G/24 - L02 - KAB2M



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP68/IP69K, adatto per l'acqua sotterranea
- Immersione permanente fino a 15 bar
- Cavo a tenuta stagno
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- CANopen o CAN SAE J1939



Dati tecnici

Tipi di uscita	CANopen; CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Acciaio inox 1.4404
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / filettatura ¾ pollici
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP68/IP69K (permanente fino a 15)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST27

PCST27 – – – – –

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

CANOP = CANopen

CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna

CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità

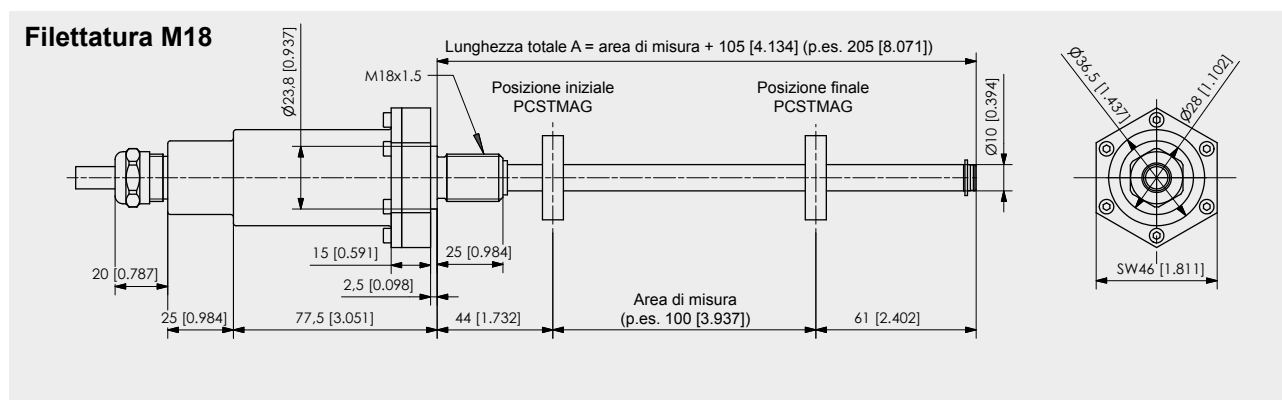
L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

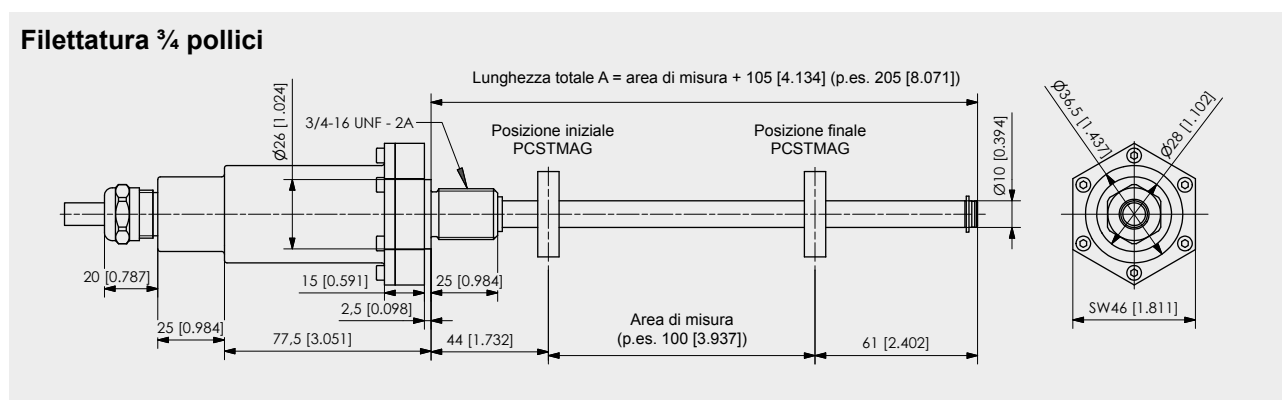
Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

PCSTMAG ...



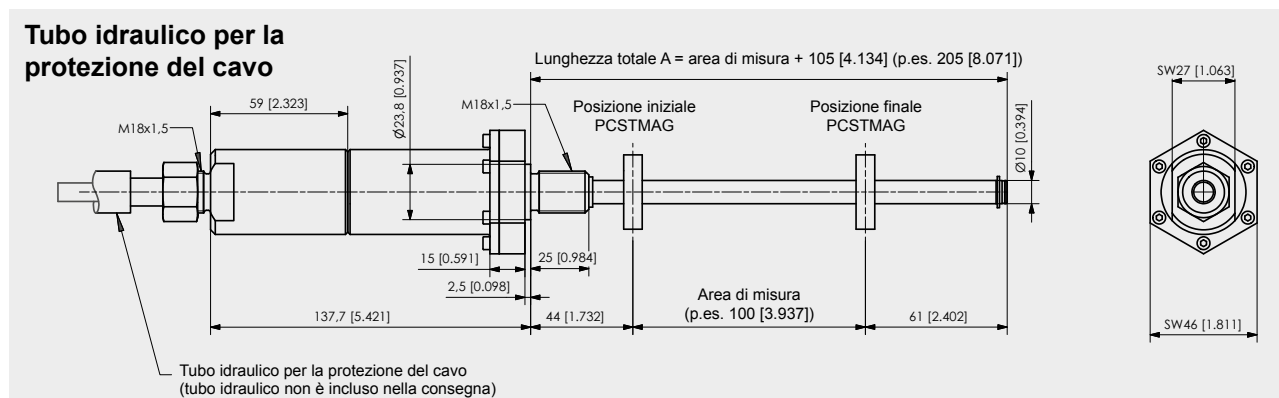
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



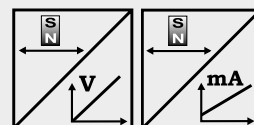
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Altezza della testa 16 mm max incl. cavo
- Uscite analogiche



Dati tecnici

Tipi di uscita	Tensione Corrente
Risoluzione	Consultare le specifiche sui tipi di uscita
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Stelo: acciaio inox 1.4404, testa di misura: AlMgSi
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / Filettatura ¾ pollici / montaggio plug-in
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST25

1 canale

Modello

PCST25 — — — — —

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5
Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF
SV = Montaggio plug-in

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 (in passi di 10 mm)
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V
U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U2 = 0,5 ... 10 V
U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U8 = 0,5 ... 4,5 V
U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)
I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita

P1A = Magnete di posizione 1, crescente
P1D = Magnete di posizione 1, discendente
PMU = Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine PCST25

**2 canali,
configurabili**

PCST25

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5
Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF
SV = Montaggio plug-in

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm
Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

U1 = 0 ... 10 V
U1/H = U1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U2 = 0,5 ... 10 V
U2/U; U2/H = U2 con Alarm_LOW; U2 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
U8 = 0,5 ... 4,5 V
U8/U; U8/H = U8 con Alarm_LOW; U8 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)
I1 = 4 ... 20 mA (3 fili)
I1/U; I1/H = I1 con Alarm_LOW; I1 con Alarm_HOLD (consultare pag. 78)

Funzione e proprietà dell'uscita 1

P1A = Magnete di posizione 1, crescente
P1D = Magnete di posizione 1, discendente
DA = Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti necessari)
DD = Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti necessari)

Funzione e proprietà dell'uscita 2

P2A = Magnete di posizione 2, crescente
P2D = Magnete di posizione 2, discendente
DA = Differenza del magnete 1/2, crescente
DD = Differenza del magnete 1/2, discendente

2 magneti necessari

VZx.x = velocità con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VZx.x = velocità in passi di 0,1 m/s

<u>Esempio: VZ1.5</u>	verso la posizione iniziale	0	verso la posizione finale
	-1,5 m/s		+1,5 m/s
Uscita U2:	0,5 V	5,25 V	10 V
Uscita I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAX.x = velocità senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)

VAX.x = velocità in passi di 0,1 m/s

<u>Esempio: VA1.5</u>	verso la posizione iniziale	0	verso la posizione finale
	-1,5 m/s		+1,5 m/s
Uscita U2:	10 V	0,5 V	10 V
Uscita I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

3. Esempio ordine: PCST25 - M18 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L10 - KAB2M

Profilo a stelo, campo di misura 1000 mm, 2 uscite in tensione 0,5 ... 10 V (U2)

Uscita 1: magnete di posizione 1, segnale crescente (P1A)

Uscita 2: velocità del magnete 1, -1 m/s ... 1 m/s corrisponde 0,5 ... 10 V (VZ1.0)

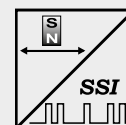
Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

PCSTMAG ...



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione bis IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Altezza della testa 16 mm max incl. cavo
- Uscita seriale sincrona (SSI)



Dati tecnici

Uscita	Seriale sincrona (SSI)
Risoluzione	5, 10, 20, 50, 100 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Stelo: acciaio inox 1.4404, testa di misura: AlMgSi
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / Filettatura ¾ pollice / montaggio plug-in
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo elettrico 2 m
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST25

PCST25 - [] - [] - [] - [] / [] - [] - []

Modello

Montaggio

- M18 = Filettatura M18 x 1,5
 Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF
 SV = Montaggio plug-in

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm
 Altre lunghezze su richiesta

Risoluzione [in µm]

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Tipi di uscita

SSI = Uscita seriale sincrona

Codice

G / D = Gray / Dual

Quantità dei bit di dati

24 / 25

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB2M = Uscita cavo, lunghezza standard 2 m, altre lunghezze su richiesta

Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

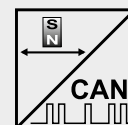
PCSTMAG ...

Esempio ordine: PCST25 - M18 - 1500 - 50 - SSI/G/24 - L02 - KAB2M



POSICHRON® - Sensore di posizione a stelo

- Per cilindri idraulici o per la misura dei livelli di liquido
- Grado di protezione bis IP67/IP69K
- Campo di misura 0 ... 100 fino a 0 ... 5750 mm
- Misura di posizione assoluta
- Senza usura ed esente da manutenzione
- Altezza della testa 16 mm max incl. cavo
- CANopen o o CAN SAE J1939



Dati tecnici

Uscita	CANopen o CAN SAE J1939
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura
Linearità	Campo di misura >500 mm: L10 = ±0,10 % f.s. L02 = ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: L10 = ±0,5 mm L02MM = ±0,2 mm
Ripetibilità	±3 µm
Materiale della custodia	Stelo: acciaio inox 1.4404, testa di misura: AlMgSi
Montaggio	Filettatura M18 x 1,5 / Filettatura ¾ pollice / montaggio plug-in
Pressione di lavoro	400 bar, valori superiori su richiesta
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69K)
Urti	EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti
Vibrazioni	EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli
Connessione elettrica	Cavo 0,3 m con connettore M12, 5 pin
EMC, Temperatura	Consultare le specifiche sui tipi di uscita

Codice ordine PCST25

PCST25 - - - - -

Modello

Montaggio

M18 = Filettatura M18 x 1,5

Z3/4 = Filettatura ¾ pollici -16UNF

Campo di misura (in mm)

100 ... 5750 in passi di 10 mm

Altre lunghezze su richiesta

Tipi di uscita

CANOP = CANopen

CANOP/R = CANopen con resistenza di terminazione interna

CANJ1939 = CAN SAE J1939

Linearità

L02 / L02MM / L10 (per la definizione consultare sopra "Dati tecnici")

Connessione elettrica

KAB0,3M-M12/CAN = Uscita cavo (lunghezza 0,3 m) con connettore M12, 5 pin

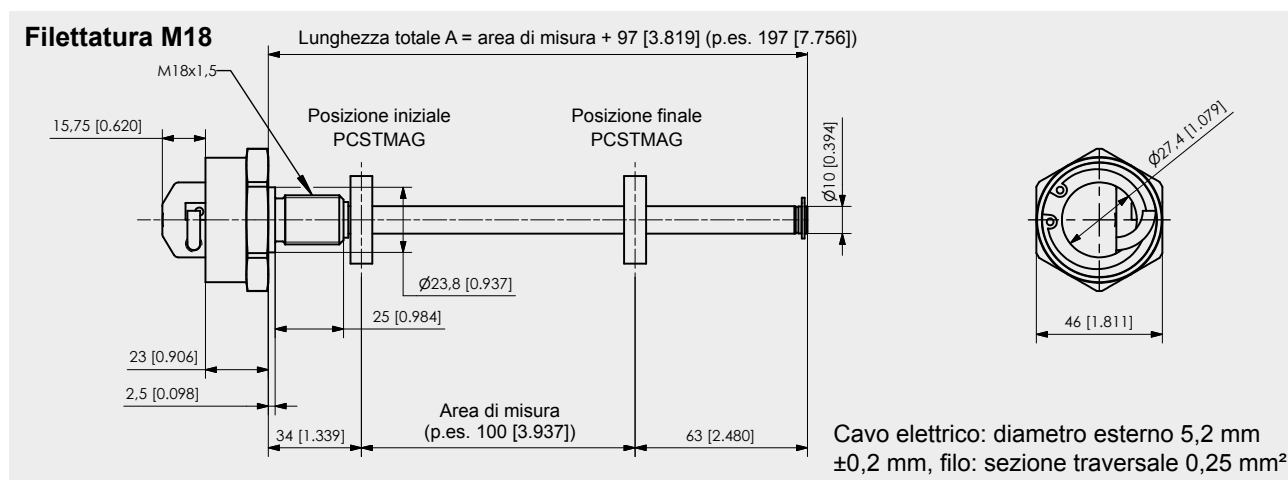
Codice ordine del magnete di posizione (consultare pag. 71)

PCSTMAG ...

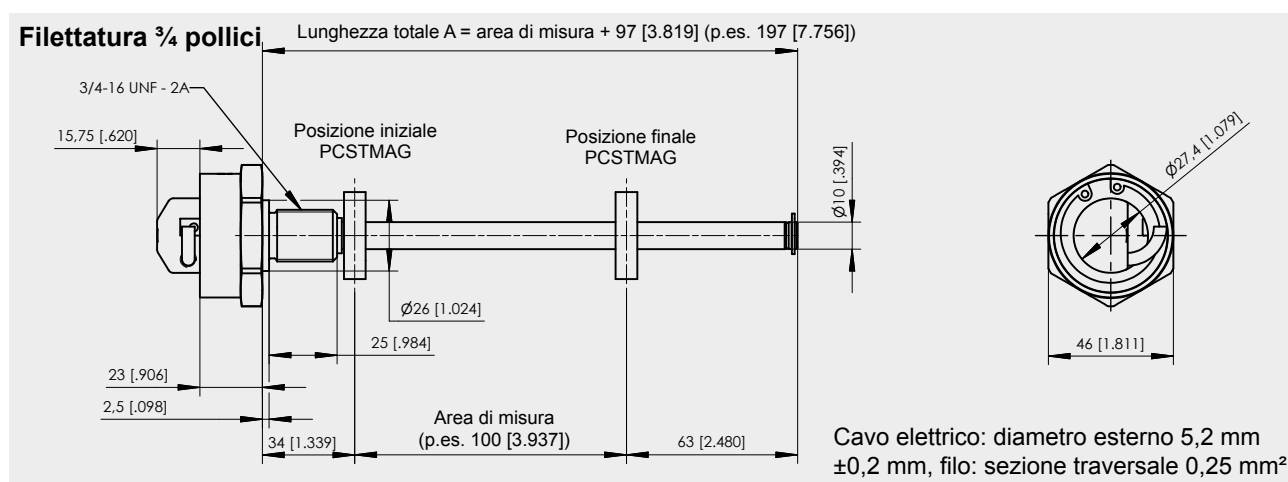
Codice ordine Cavo Bus (consultare pag. 83)

KAB- ...M-M12/5F/G-M12/5M/G - CAN

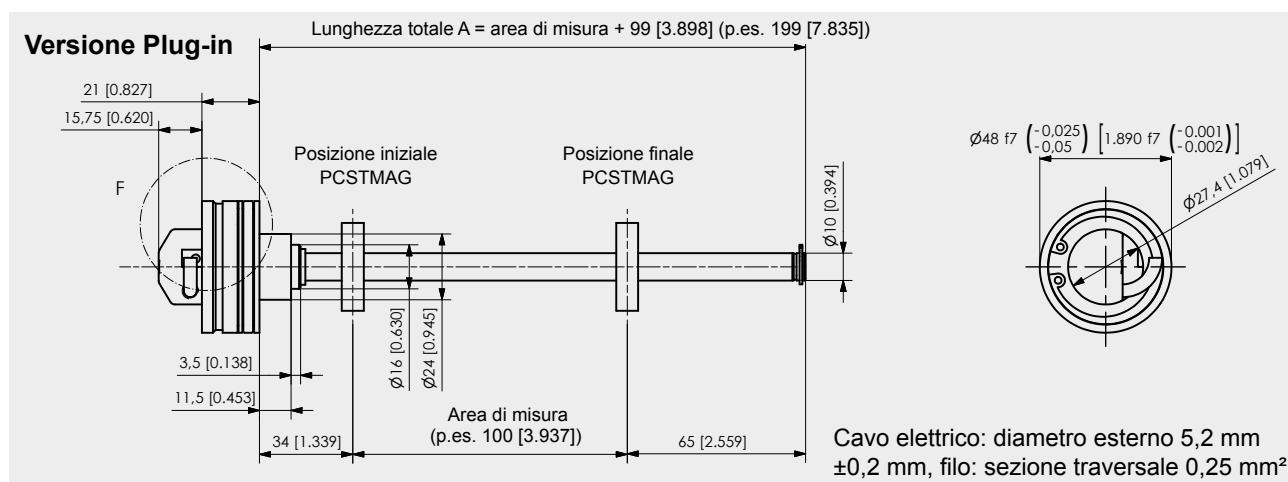
Esempio ordine: PCST25 - M18 - 2500 - CANOP - L10 - KAB0,3M-M12/CAN



Dimensioni in mm [pollici] Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

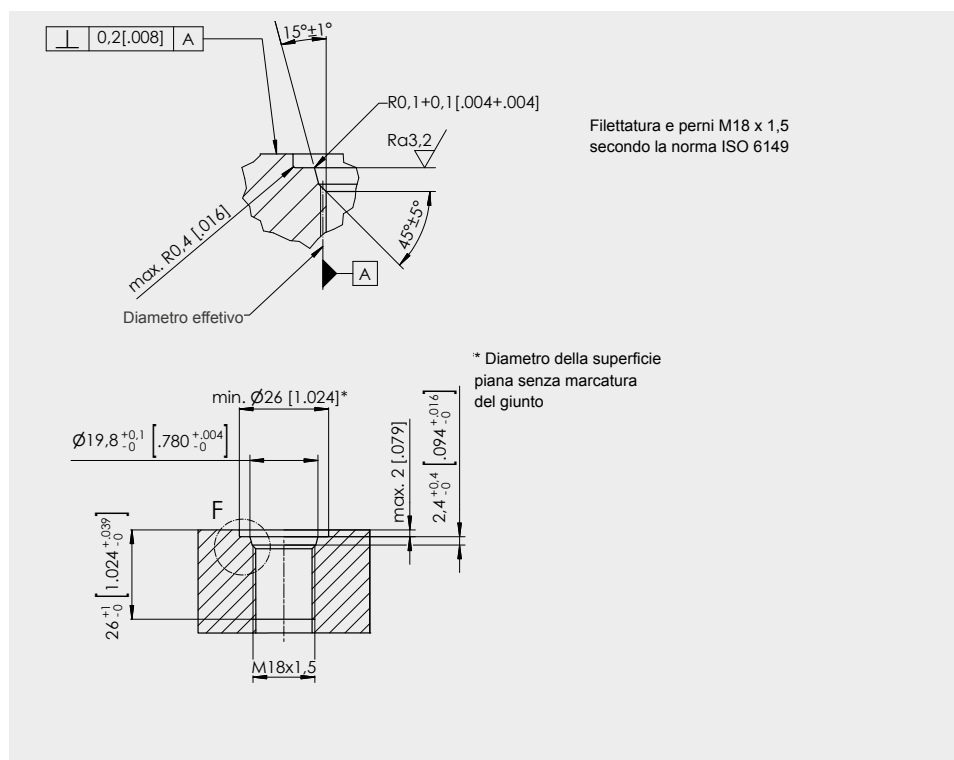


Dimensioni in mm [pollici] Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



Dimensioni in mm [pollici] Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

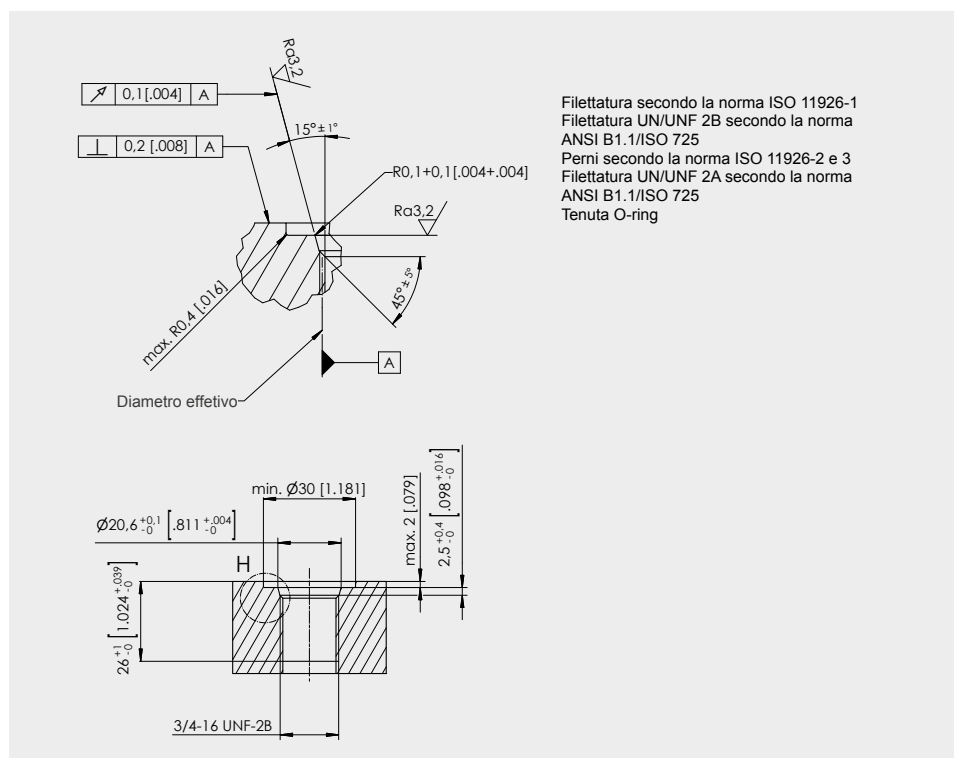
**Filettatura
M18**



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

**Filettatura
3/4 pollici**



**Guarnizione con
O-Ring (M18)**

adatto per:

PCST24-M18...

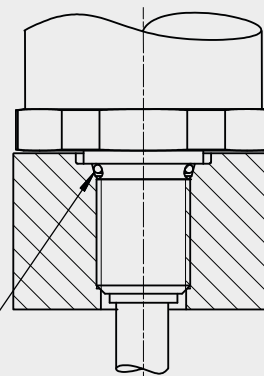
PCST25-M18...

PCST27-M18...

Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

O-Ring 15,3 x 2,2
[.602 x .087]



Codice ordine O-Ring M18

PCST-OR-M18

**Guarnizione con
O-Ring (¾ pollici)**

adatto per:

PCST24-Z3/4...

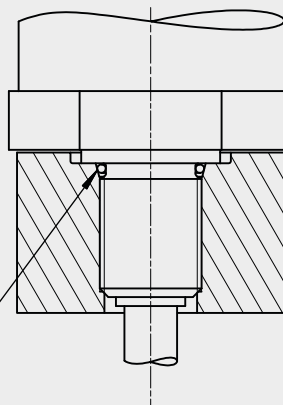
PCST25-Z3/4...

PCST27-Z3/4...

Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

O-Ring 16,36 x 2,2
[.644 x .087]



Codice ordine O-Ring ¾ pollici

PCST-OR-Z3/4

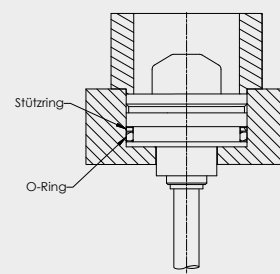
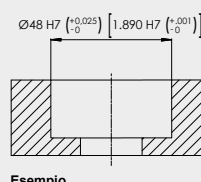
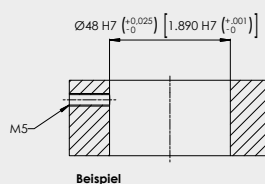
**Guarnizione con
O-Ring
(montaggio plug-in)**

adatto per:

PCST25-SV...

Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.



Gewindestift

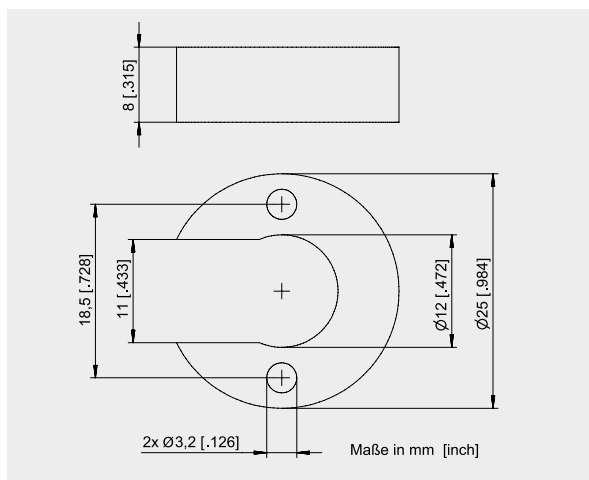
Stützring

O-Ring

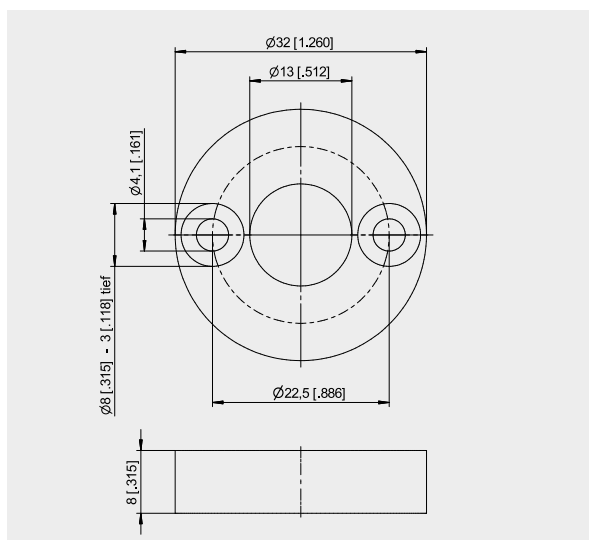
Codice ordine O-Ring versione plug-in

PCST-OR-SV

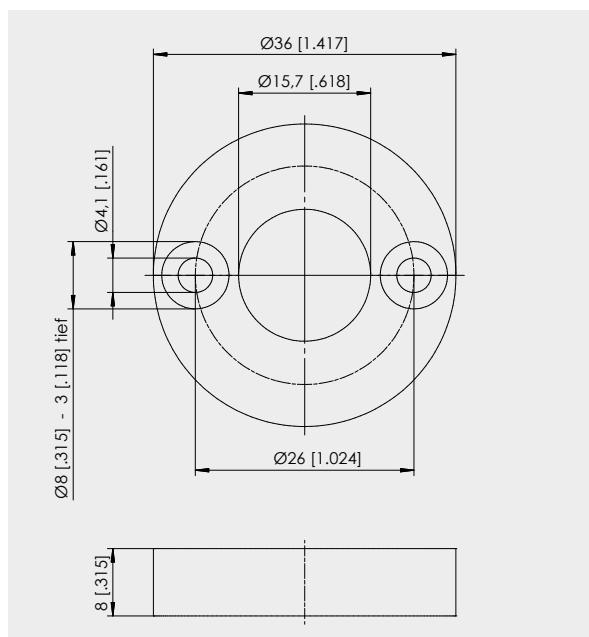
PCSTMAG1



PCSTMAG2
 (Standard)



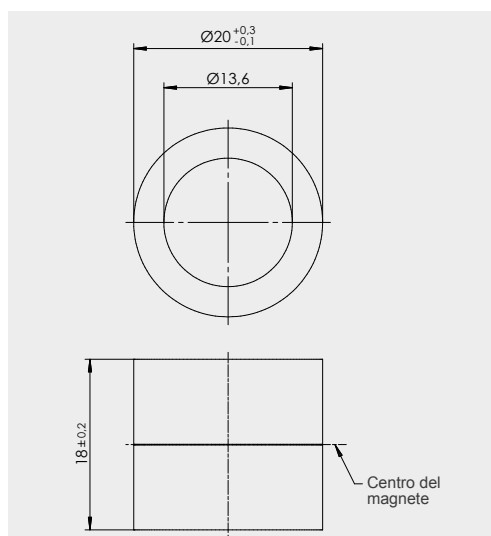
PCSTMAG5



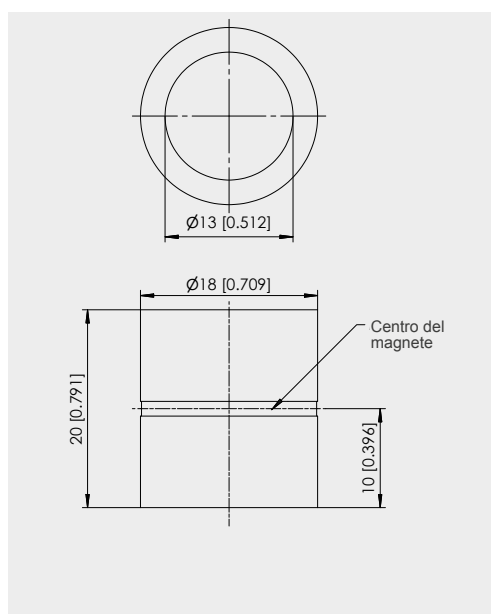
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

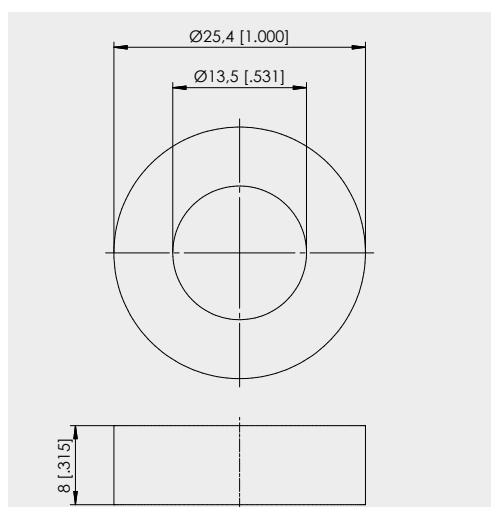
PCSTMAG2-MH1



PCSTMAG2-MH2



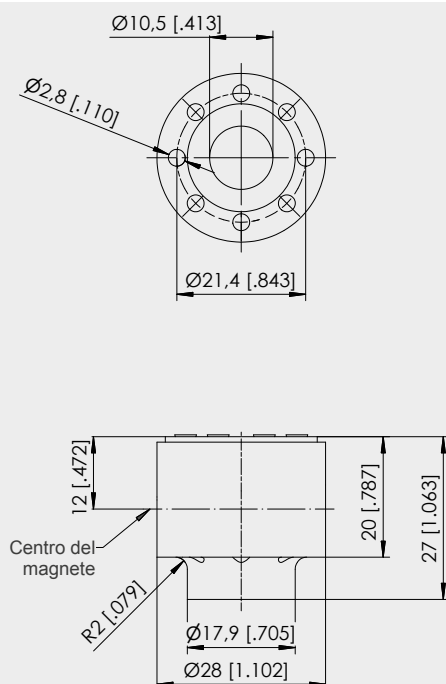
PCSTMAG2-MH3



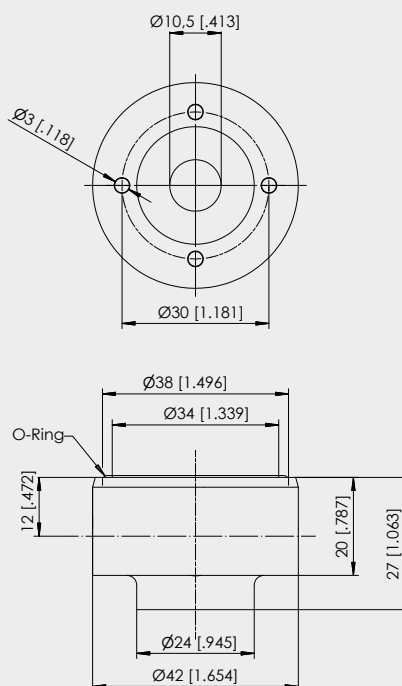
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

PCSTMAG2-G1



PCSTMAG2-G2



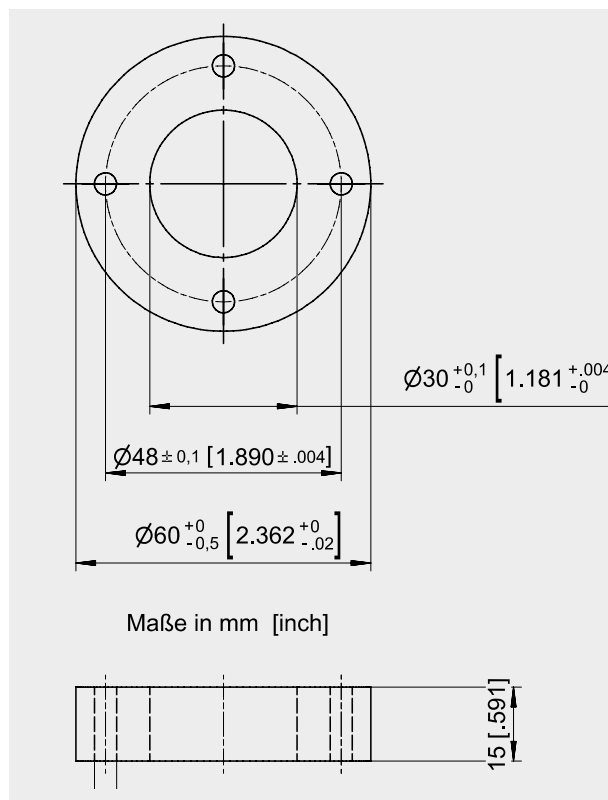
PCSTMAG2 - G1 / G2

Magnete scorrevole composto da un Materiale della custodia autolubrificante e resistente all'abrasione. Questo magnete è necessario quando il sensore è montato orizzontalmente e nessun supporto meccanico dello stelo è possibile per tratti superiori ai 1000mm

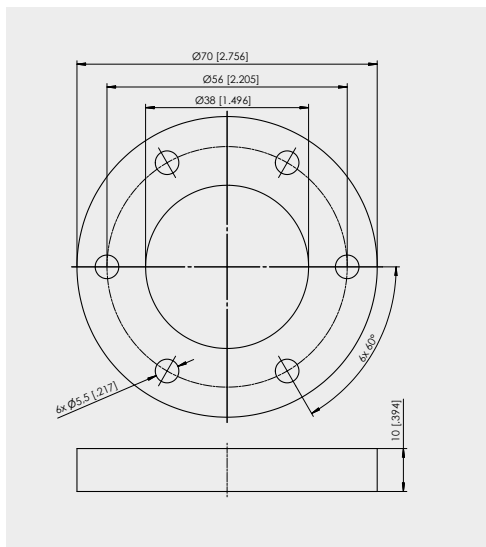
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

PCSTMAG7



PCSTMAG4



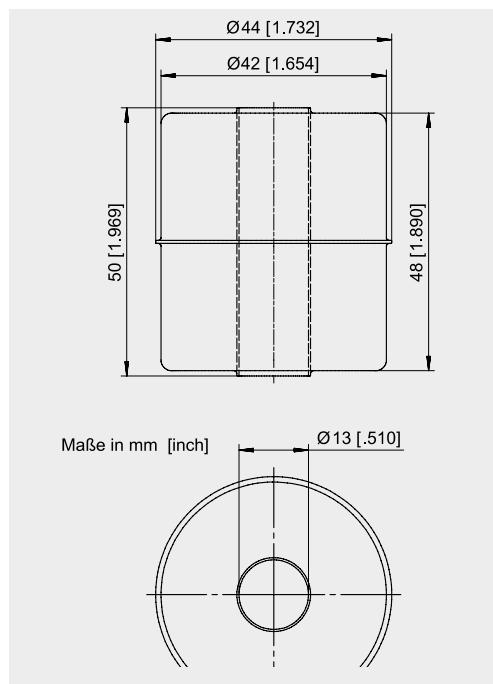
Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

PCSTMAG3

Galleggiante,
 pressione per-
 manente fino a 9
 bar, per liquidi con
 densità
 $\geq 0,75 \text{ g/cm}^3$

Materiale della custo-
 dia: 1.4404

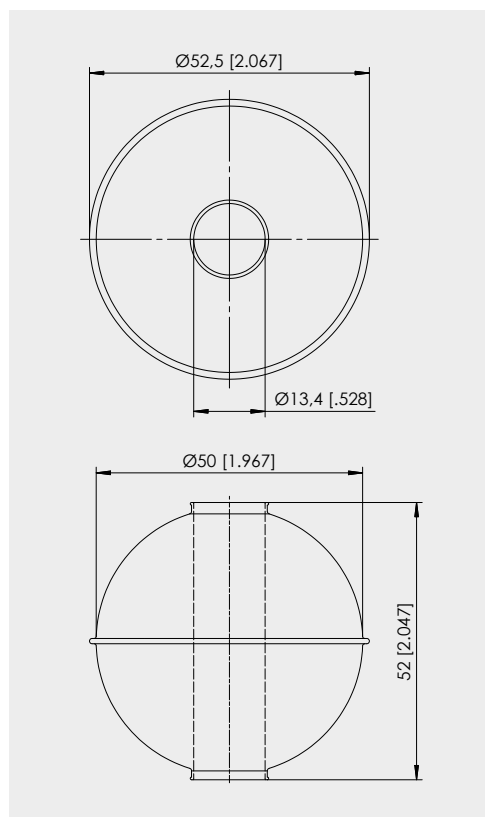


Nota: La forma dei galleggianti
 induce una riduzione dell'area attiva
 di misura di 25 mm ad entrambe le
 estremità!

PCSTMAG6

Galleggiante,
 pressione perma-
 nente fino a 30 bar,
 per liquidi con densità
 $\geq 0,7 \text{ g/cm}^3$

Materiale della custo-
 dia: 1.4571



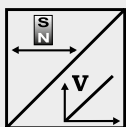
Nota: La forma dei galleggianti
 induce una riduzione dell'area attiva
 di misura di 25 mm ad entrambe le
 estremità!

Dimensioni in mm [pollici]

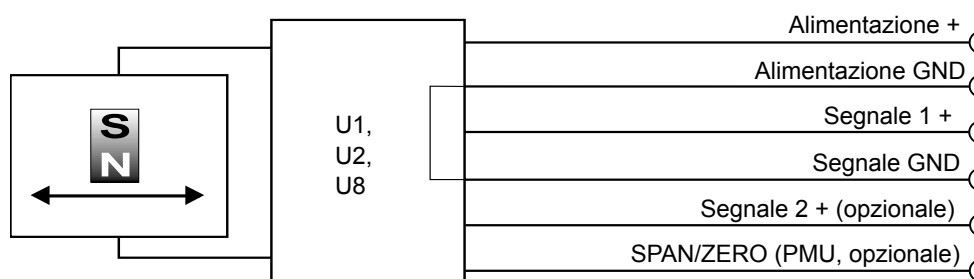
Dimensioni solo a titolo informativo. Per
 le dimensioni del piano d'ingombro si
 prega di contattare il produttore.

U1, U2, U8

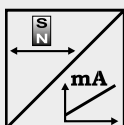
Uscita tensione



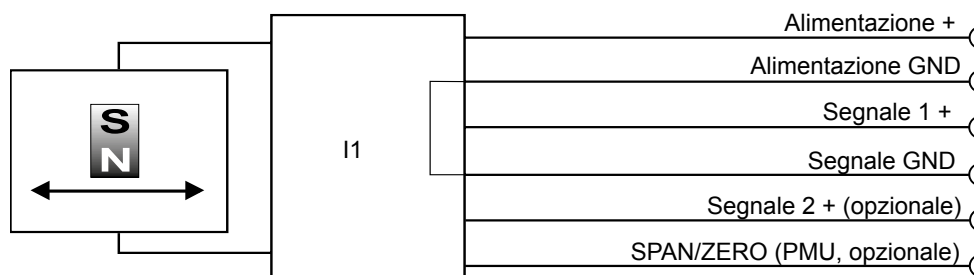
Tensione di alimentazione	U1: 18 ... 36 V DC; U2: 18 ... 36 V DC; U8: 10 ... 36 V DC
Consumo	23 mA tipico a 24 V DC, 46 mA tipico a 12 V DC, 80 mA max
Tensione di uscita	U1: 0 ... 10 V DC; U2: 0,5 ... 10 V DC; U8: 0,5 ... 4,5 V DC
Corrente di uscita	2 mA max
Resistenza di carico	> 5 kΩ
Risoluzione	16 Bit f.s., min. 10 μm
Stabilità (temperatura)	±50 x 10 ⁻⁶ / °C f.s.
Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
Rumore di uscita	0,5 mV _{eff}
Temperatura di lavoro	-40 ... +85 °C
EMC	EN 61326-1:2013

Segnali di uscita

I1

Uscita corrente (3 fili)



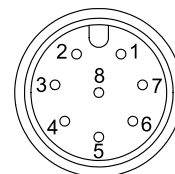
Tensione di alimentazione	18 ... 36 V DC (10 ... 36 V per R _L ≤ 250Ω)
Consumo	36 mA tipico a 24 V DC, 66 mA tipico a 12 V DC, 100 mA max
Carico	350 Ω max
Corrente di uscita	4 ... 20 mA, max. 30 mA (segnale di errore)
Risoluzione	16 Bit f.s., min. 10 μm
Stabilità (temperatura)	±50 x 10 ⁻⁶ / °C f.s.
Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
Rumore di uscita	0,5 mV _{eff}
Temperatura di lavoro	-40 ... +85 °C
EMC	EN 61326-1:2013

Segnali di uscita


Connettore M12, 8 pin

Cablaggio segnale

Segnali di uscita	Connettore PIN	Uscita cavo
Alimentazione +	1	bianco
Alimentazione GND	2	marrone
Segnale 1 +	3	verde
Segnale GND	4	giallo
Segnale 2 + (opzionale*)	5	grigio
SPAN/ZERO (solo PMU**, opzionale)	6	rosa

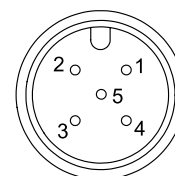
 Vista sul connettore
del sensore


* Quando si utilizza più di un magnete, per un riconoscimento univoco di ciascuno dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm. ** spiegazione pag. 78

Connettore M12, 5 pin

Cablaggio segnale

Segnali di uscita	Connettore PIN
Alimentazione +	1
Segnale 1 +	2
GND	3
Segnale 2 + (opzionale*)	4
PMU** (opzionale)	5

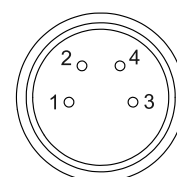
 Vista sul connettore
del sensore


* Quando si utilizza più di un magnete, per un riconoscimento univoco di ciascuno dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm. ** spiegazione pag. 78

Connettore M8, 4 pin

Cablaggio segnale

Segnali di uscita	Connettore PIN
Alimentazione +	1
Alimentazione GND	2
Segnale +	3
PMU** (opzionale)	4

 Vista sul connettore
del sensore


* Quando si utilizza più di un magnete, per un riconoscimento univoco di ciascuno dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm. ** spiegazione pag. 78

Opzione PMU per le uscite analogiche U2, U8 e I1

Regolazione del valore iniziale e finale da utente

L'opzione PMU consente la programmazione del valore iniziale e finale della caratteristica di uscita mediante il segnale di programmazione SPAN / ZERO disponibile sul connettore. Collegare il segnale SPAN / ZERO al GND tramite un tasto.

Determinare la posizione iniziale desiderata. Tenendo premuto il tasto tra 2 e 4 secondi si imposta la posizione attuale come valore iniziale. Determinare quindi la posizione finale desiderata. Tenendo premuto il tasto per più di 5 secondi si imposta la posizione attuale come valore finale. I valori sono a questo punto memorizzati e saranno disponibili anche dopo lo spegnimento del sensore. Per ripristinare i dati di fabbrica del sensore è necessario premere il tasto quando il sensore è acceso.

Diagnostica errore per uscite analogiche

Comportamento del segnale di uscita analogica in caso di anomalia

Nei casi in cui il sensore rileva un'anomalia (per esempio magnete non presente), il segnale analogico presenta i seguenti stati a seconda delle opzioni:

Alarm_HIGH

La tensione di uscita rispett. la corrente di uscita si mette ad un livello alto (Overrange).

Alarm_LOW

La tensione di uscita rispett. la corrente di uscita si mette ad un livello basso (Underrange).

Alarm_HOLD

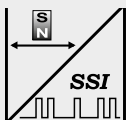
L'ultimo valore misurato è mantenuto.

	Alarm_HIGH (Standard)	Alarm_LOW (.../U)	Alarm_HOLD (.../H)
U1	$U_{out} \geq 10,5 \text{ V}$	—	-L'ultimo valore misurato è mantenuto- (codice ordine U1/H)
U2	$U_{out} \geq 10,5 \text{ V}$	$U_{out} < 0,25 \text{ V}$ (Codice ordine U2/U)	-L'ultimo valore misurato è mantenuto- (Codice ordine U2/H)
U8	$U_{out} \geq 10 \text{ V}$	$U_{out} < 0,25 \text{ V}$ (Codice ordine U8/U)	-L'ultimo valore misurato è mantenuto- (Codice ordine U8/H)
I1	$I_{out} \geq 21 \text{ mA}$	$1,5 \dots 2 \text{ mA}$ (Codice ordine I1/U)	-L'ultimo valore misurato è mantenuto- (Codice ordine I1/H)

Segnale di errore dell'uscita SSI

Il sensore non rileva alcun magnete, quindi la posizione assume il valore massimo (0xFFFFF).

Interfaccia seriale sincrona SSI

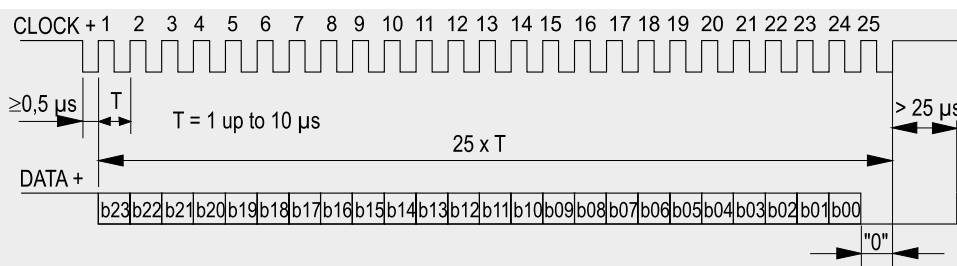


Interfaccia	RS422
Tensione di alimentazione	10 ... 36 V DC, ondulazione residua 10 mV _{SS}
Consumo	22 mA tipico a 24 V DC, 46 mA tipico a 12 V DC, 150 mA max
Frequenza di clock	100 kHz ... 1 MHz
Codice	Codice Gray, Codice Dual
Risoluzione	≥ 5 µm
Tempo di pausa	>25 µs
Stabilità (temperatura)	±50 x 10 ⁻⁶ / °C f.s.
Temperatura di lavoro	-40 ... +85 °C
EMC	EN 61326-1:2013

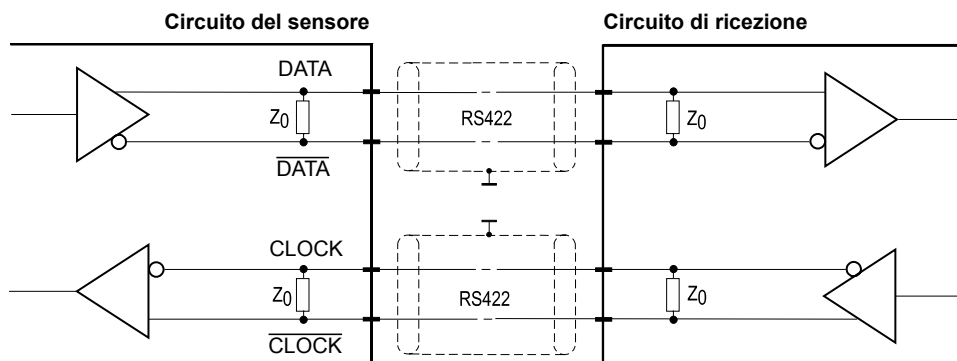
Descrizione

La trasmissione dei dati avviene per mezzo dei segnali di CLOCK e DATA. L'unità di elaborazione (PLC, Microcomputer) invia sequenze di impulsi di clock determinando così la velocità di trasmissione dei dati. Con il primo fronte discendente della sequenza di impulsi del segnale la posizione del sensore è registrata e memorizzata. Il seguente fronte crescente della sequenza di impulsi del segnale controlla la trasmissione bit a bit dell'uscita dei dati (word). Dopo un tempo di ritardo è trasmessa l'informazione della prossima nuova posizione.

Formato dati (Treno di 26 impulsi)



Circuito di ricezione



Lunghezza del cavo

50 m
100 m

Baud

100-1000 kHz
100-300 kHz

Nota:

All'aumentare della lunghezza del cavo diminuisce la massima velocità di trasmissione. Segnali di uscita CLOCK/CLOCK e DATA/DATA devono essere attorcigliati, accoppiati e schermati insieme.

Cablaggio segnale

Segnale di uscita	Connettore PIN	Colore cavo
Alimentazione +	1	bianco
Alimentazione GND	2	marrone
CLOCK	3	verde
CLOCK	4	giallo
DATA	5	grigio
DATA	6	rosa

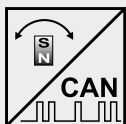
Vista sul connettore del sensore

Indicazione dell'errore consultare pag. 78.

Descrizione

Interfaccia CANopen con dati di processo per la posizione e la funzione commutatore, programmabili sono il preset, risoluzione, filtraggio e punti di commutazione.

Interfaccia CANopen



Profilo di comunicazione	CANopen CiA 301 V 4.02, Slave
Profilo encoder	Encoder CiA 406 V 3.2
Error Control	Node Guarding, Heartbeat, Emergency Message
Indirizzo del nodo ID	Regolabile via LSS o via object dictionary
PDO	3 TxPDO, 0 RxPDO, no linking, static mapping
Modi dei PDO	Event-/Time triggered, Remote-request, Sync cyclic/acyclic
SDO	1 Server, 0 Client
CAM	8 camme
Certificato	Si
Velocità di trasmissione	50 kBaud fino a 1 MBaud, regolabile via LSS o via object dictionary
Nodi	127 max
Connessione Bus	Connettore M12, 5-pin
Resistenza di terminazione bus integrata	120 Ω (opzionale)
Bus, isolato galvanicamente	No

Dati tecnici

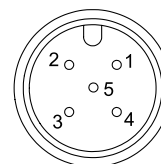
Tensione di alimentazione	18 ... 36 V DC
Consumo	20 mA tipico per 24 V, 80 mA max
Numero dei magneti di posizione	1 ... 4
Risoluzione	50 µm
Frequenza di impulsi	1 kHz (asincrona)
Stabilità (Temperatura)	±50 x 10 ⁻⁶ / °C f.s.
Ripetibilità	1 LSB
Temperatura di esercizio	-40 ... +85 °C
Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità ed i cortocircuiti
Rigidità dielettrica	500 V (V AC, 50 Hz, 1 min.)
EMC	EN 61326-1:2013

Quando si utilizza più di un magnete, per il riconoscimento univoco di ciascuno dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm.

Cablaggio segnale / connessione

Segnale di uscita	Connettore PIN
Schermatura	1
Alimentazione +	2
GND	3
CAN-H	4
CAN-L	5

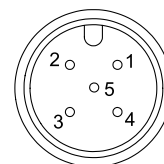
Vista sul connettore del sensore



Interfaccia J1939 	Specificazione CAN	ISO 11898, Basic e Full CAN 2.0 B	
	Transceiver	24V-compatibile, non isolato	
	Profilo di comunicazione	SAE J1939	
	Baud Rate	250 kbit/s	
	Resistenza di terminazione interna	120 Ω (opzionale)	
	Indirizzo	Default 247d, configurabile	
NAME Fields	Arbitrary address capable	0	No
	Industry group	0	Global
	Vehicle system	7Fh (127d)	Non specific
	Vehicle system instance	0	
	Function	FFh (255d)	Non specific
	Function instance	0	
	ECU instance	0	
	Manufacturer	145h (325d)	Manufacturer ID
	Identity number	0nnn	Serial number 21 bit
Parameter Group Numbers (PGN)	Configuration data	PGN EF00h	Proprietary-A (PDU1 peer-to-peer)
	Process data	PGN FFnnh	Proprietary-B (PDU2 broadcast); nn Group Extension (PS) configurable
Dati tecnici	Tensione di alimentazione	18 ... 36 V DC	
	Consumo	20 mA tipico per 24 V, 80 mA max	
	Frequenza di impulsi	1 kHz (asincrona)	
	Stabilità (Temperatura)	±50 x 10 ⁻⁶ / °C f.s.	
	Ripetibilità	1 LSB	
	Temperatura di esercizio	-40 ... +85 °C	
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità ed i cortocircuiti	
	Rigidità dielettrica	500 V (V AC, 50 Hz, 1 min.)	
	EMC	EN 61326-1:2013	

Cablaggio segnale / connessione	Segnale di uscita	Connettore PIN
	Schermatura	1
	Alimentazione +	2
	GND	3
	CAN-H	4
	CAN-L	5

Vista sul connettore del sensore



**Connettore
M12, 5 pin
schermato**

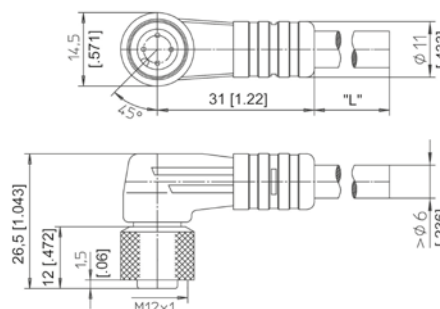
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M12 a 5 pin disposto a 90°, mentre all'altra estremità ci sono gli 5 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili sono 2 m, 5 m e 10 m. Sezione trasversale: 0,34 mm².

Codice ordine:

KAB - XM - M12/5F/W - LITZE

IP69K: KAB - XM - M12/5F/W/69K - LITZE

Lunghezza ↑ in m



**Connettore
M12, 5 pin
schermato**

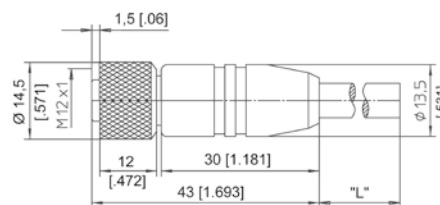
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M12 a 5 pin diritto, mentre all'altra estremità ci sono gli 5 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili sono 2 m, 5 m e 10 m. Sezione trasversale: 0,34 mm².

Codice ordine:

KAB - XM - M12/5F/G - LITZE

IP69K: KAB - XM - M12/5F/G/69K - LITZE

Lunghezza ↑ in m



**Cablaggio segnale
M12, 5 pin**

Connettore PIN / Colore cavo

1	2	3	4	5
marrone	bianco	blu	nero	grigio

**Connettore
M12, 8 pin
schermato**

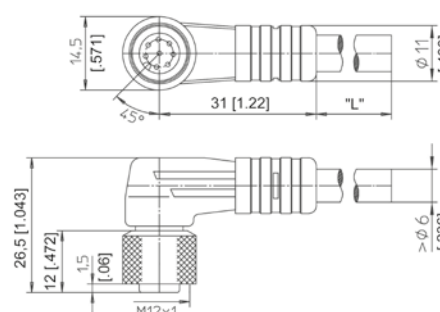
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M12 a 8 pin disposto a 90°, mentre all'altra estremità ci sono gli 8 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili sono 2 m, 5 m e 10 m. Sezione trasversale: 0,25 mm².

Codice ordine:

KAB - XM - M12/8F/W - LITZE

IP69K: KAB - XM - M12/8F/W/69K - LITZE

Lunghezza ↑ in m



**Connettore
M12, 8 pin
schermato**

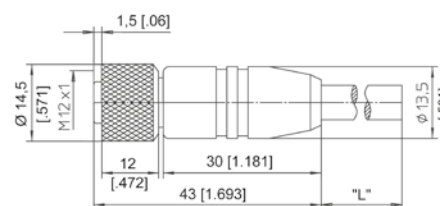
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M12 a 8 pin diritto, mentre all'altra estremità ci sono gli 8 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili sono 2 m, 5 m e 10 m. Sezione trasversale: 0,25 mm².

Codice ordine:

KAB - XM - M12/8F/G - LITZE

IP69K: KAB - XM - M12/8F/G/69K - LITZE

Lunghezza ↑ in m



**Cablaggio segnale
M12, 8 pin**

Connettore PIN / Colore cavo

1	2	3	4	5	6	7	8
bianco	marrone	verde	giallo	grigio	rosa	blu	rosso

Connettore
M8, 4 pin
schermato

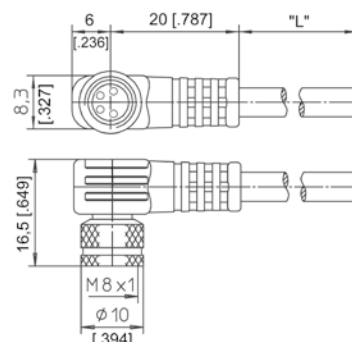
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M8 a 4 pin disposto a 90°, mentre all'altra estremità ci sono gli 4 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili sono 2 m, 5 m e 10 m. Sezione trasversale: 0,14 mm².

Codice ordine:

KAB - XM - M8/4F/W - LITZE

IP69K: KAB - XM - M8/4F/W/69K - LITZE

Lunghezza ↑ in m



Connettore
M8, 4 pin
schermato

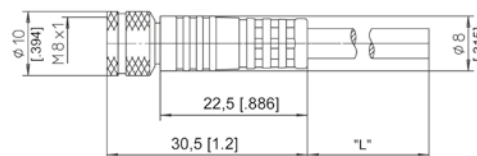
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M8 a 4 pin diritto, mentre all'altra estremità ci sono gli 4 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili 2 m, 5 m e 10 m. Sezione trasversale: 0,14 mm².

Codice ordine:

KAB - XM - M8/4F/G - LITZE

IP69K: KAB - XM - M8/4F/G/69K - LITZE

Lunghezza ↑ in m



Cablaggio segnale
M8, 4 pin

Connettore PIN / Colore cavo

1	2	3	4
marrone	bianco	blu	nero

Connettore/Cavo Bus
M12, 5 pin
CAN-Bus
schermato

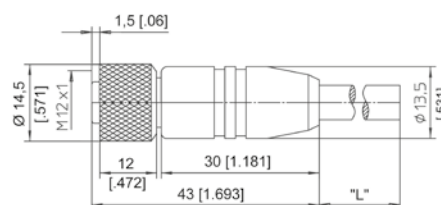
Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M12 maschio a 5 pin diritto, mentre all'altra estremità un connettore M12 femmina a 5 pin. Le lunghezze disponibili sono 0,3 m, 2 m, 5 m e 10 m.

Codice ordine:

KAB - XM - M12/5F/G - M12/5M/G - CAN

IP69K: KAB - XM - M12/5F/G/69K - M12/5M/G/69K - CAN

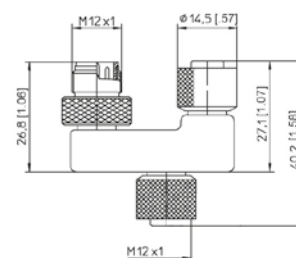
Lunghezza ↑ in m



T di raccordo
5 pin M12
CAN bus

Codice ordine:

KAB - TCONN - M12/5M - 2M12/5F - CAN



Resistenza di
terminazione
5 pin M12
CAN bus

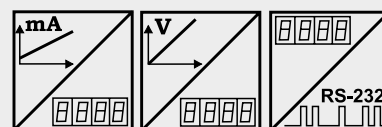
Codice ordine:

KAB - RTERM - M12/5M/G - CAN





- Per i sensori di posizione magnetostrittivi POSICHRON® con uscita analogica:
 - Tensione 0 ... 10 V
 - Corrente 0 ... 20 mA
- Alimentazione del sensore integrata
- Led display a 6 cifre
- Interfaccia RS-232
- 4 uscite a commutazione opzionale
- Semplice da programmare



Descrizione

PRODIS-ADC è progettato per l'utilizzo con sensori di posizione analogici per visualizzare angoli e posizioni. Un convertitore ad alta risoluzione analogico-digitale elabora i segnali provenienti da sensori con tensione e corrente di uscita. Il contatore è programmabile per visualizzare i valori iniziali e finali oppure le unità di misura in inch, mm o gradi. Mediante due ingressi di controllo è possibile attivare la funzione di calibrazione o di blocco programma. I sensori sono alimentati direttamente dal display PRODIS-ADC. Attraverso 4 tasti a membrana possono essere programmati i parametri dell'elaborazione del segnale, dello scaling e del comparatore. Sono disponibili 4 funzioni comparatore opzionali con 4 uscite collettore (open collector). Due delle quali hanno un'uscita relè.

Dati tecnici

Display	A 6 cifre, LED a 7 segmenti, 14 mm di altezza, Punto decimale programmabile	
Frequenza di impulsi	1 ... 25/s, programmabile	
Precisione della misura	±0,05 % f.s.	
Tensione di alimentazione/consumo	24 V DC ±10%/150 mA, ondulazione residua 1% _{ss} ; 85-250 V AC, 50-60 Hz/180 mA max.	
Sensore di alimentazione	24 V DC/300 mA / 5 V/10 mA	
Ingresso	2 canali ognuno per: Tensione 0 ... 10V; 24V max., Corrente 0 ... 20 mA, Resistenza di carico 100 Ω, I _{max} <30 mA Selezione di un ingresso o della differenza di due ingressi può essere scelta mediante programma	
Ingressi di controllo	2 ingressi di controllo 24 V, active low	
Uscite a commutazione (opzionale)	Relè NPN	250 V AC/5 A, 30 V DC/5 A 24 V max./50 mA verso GND
Connessione elettrica	Morsetti a 12 pin, tensione di alimentazione 3 pin	
Coefficiente di temperatura	±20 x 10 ⁻⁶ / °C	
Temperatura di esercizio	-10 ... +40 °C	
Temperatura di stoccaggio	-20 ... +85 °C	
Peso	24 V DC: ca. 250 g; 230 V AC: circa 400 g	

Codice ordine PRODIS-ADC

Modello

Tensione di alimentazione

24VDC = 24 V DC

230VAC = 85...250 V AC

Opzioni

REL2 = Funzione comparatore

DT = Versione Desktop

PD-ADC

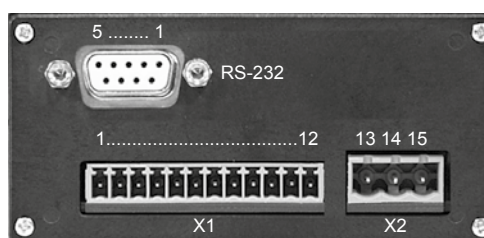
Esempio ordine: PD - ADC - 24VDC - REL2

Dati tecnici (continua)	Grado di protezione	Parte anteriore IP60, parte posteriore IP40
	Umidità	Max. 80 % umidità relativa, senza condensa
	Direttiva	Direttiva 2006/95/EWG: EN 61010-1:2010
	Compatibilità elettromagnetica EMC	Direttiva 2004/108/EWG: EN 61326-1:2013

Parametri programmabili/ Campo dei valori	Campo valori offset, valori limiti	-999999 fino a +999999
	Divisore, Moltiplicatore	0 fino a 999999
	Altri parametri programmabili	Posizione del punto decimale, luminosità del display
	Ingressi di controllo	Blocco della tastiera, mantenimento valore visualizzato, taratura

Cablaggio segnale di base	Segnali	Connettore X1 Nr. PIN	Connettore X2 Nr. PIN
	Sensore di alimentazione +U _B 24 V	1	
	Sensore di alimentazione 0 V (GND)	2	
	Ingresso di controllo 1: Funzione di taratura	3	
	Ingresso di controllo 2: Funzione blocco programma	4	
	Tensione di ingresso 0 ... 10 V, Canale 1	5	
	Tensione di ingresso 0 ... 10 V, Canale 2	6	
	Corrente di ingresso 0 ... 20 mA, Canale 1	7	
	Corrente di ingresso 0 ... 20 mA, Canale 2	8	
	Partitore di tensione in ingresso, Canale 1	9	
	Partitore di tensione in ingresso, Canale 2	10	
	Sensore di alimentazione, R1K +U _B 5V	11	
	GND	12	
	PD-ADC-24VDC		
	Alimentazione +24 V		13
	Alimentazione 0 V (GND)		14
	PD-ADC-230VAC		
	Alimentazione		13, 15
	Protezione di terra		14

Vista posteriore senza
uscite a commutazione

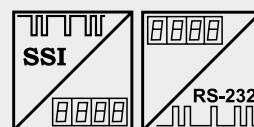


Interfaccia RS-232	Livello	RS-232: ±8 V, isolato galvanicamente	
	Formato dati	1 bit di start, 8 bit di data, 1 bit di stop, no parity	
	Velocità di trasmissione	9600 Baud	
	Segnali	Connettore X3, Nr. PIN	D-Sub, Nr. PIN
	TxD	17	2
	RxD	16	3
	GND	18	5

Per la vista posteriore con uscite a commutazione e le dimensioni consultare le pagine 88 e 89.



- Per i sensori di posizione magnetostriativi POSICHRON® con uscita SSI
- Alimentazione del sensore integrata
- Led display a 6 cifre
- Interfaccia RS-232
- Semplice da programmare



Descrizione

PRODIS®-SSI è progettato per l'utilizzo con sensori di posizione SSI per visualizzare angoli e posizioni. Attraverso un CLOCK è trasmessa una sequenza di impulsi, attraverso un ingresso DATA è letta una sequenza di bit seriali del sensore. Il contatore è programmabile per visualizzare i valori iniziali e finali oppure le unità di misura in inch, mm o gradi. Mediante due ingressi di controllo è possibile attivare la funzione di calibrazione o di blocco programma.

I sensori sono alimentati direttamente dal display PRODIS®-SSI. Attraverso 4 tasti a membrana possono essere programmati i parametri dell'elaborazione del segnale e dello scaling.

Dati tecnici

Display	A 6 cifre, LED a 7 segmenti, 14 mm di altezza Punto decimale programmabile
Frequenza di impulsi	100/s
Tensione di alimentazione/consumo	24 V DC $\pm 10\%$ /150 mA, ondulazione residua 1% _{SS} ; 85-250 V AC, 50-60 Hz/180 mA max.
Sensore di alimentazione	24 V DC/300 mA o 5 V DC/800 mA
Ingressi	DATA, $\overline{\text{DATA}}$ (RS422)
Uscite	CLOCK, $\overline{\text{CLOCK}}$ (RS422)
Ingressi di controllo	2 ingressi di controllo 24 V, active low
Connessione elettrica	Morsetti a 12 pin, tensione di alimentazione 3 pin
Temperatura di esercizio	-10 ... +40 °C
Temperatura di stoccaggio	-20 ... +85 °C
Peso	24 V DC: ca. 250 g; 230 V AC: circa 400 g

Codice ordine PRODIS®-SSI

Modello

Tensione di alimentazione

24VDC = 24 V DC

230VAC = 85...250 V AC

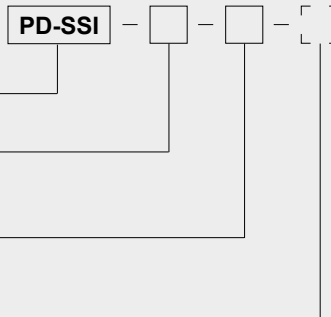
Sensore di alimentazione

G24V = 24 V DC

G5V = 5 V DC

Opzioni

DT = Versione Desktop



Esempio ordine: PD - SSI - 230VAC - G5V

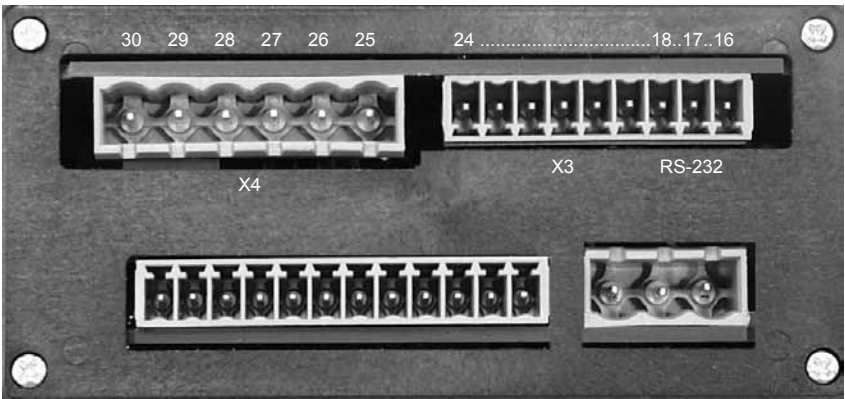
Dati tecnici (continua)	Grado di protezione	Parte anteriore IP60, parte posteriore IP40	
	Umidità	Max. 80 % umidità relativa, senza condensa	
	Direttiva	Direttiva 2006/95/EWG: EN 61010-1:2010	
	Compatibilità elettromagnetica EMC	Direttiva 2004/108/EWG: EN 61326-1:2006	
Parametri programmabili/ Campo dei valori	Campo valori offset	-999999 fino a +999999	
	Divisore, Moltiplicatore	0 fino a 999999	
	Altri parametri programmabili	Posizione del punto decimale, luminosità del display	
	Parametri SSI programmabili	Codice Gray/Dual, segno, frequenza di clock, formato dati	
	Ingressi di controllo	Blocco della tastiera, mantenimento valore visualizzato, taratura	
Cablaggio segnale di base	Segnale	Connettore X1 Nr. PIN	Connettore X2 Nr. PIN
	Sensore +U _B (24 V oder 5 V)	1	
	Sensore 0 V (GND)	2	
	Ingresso di controllo 1: Funzione di taratura	3	
	Ingresso di controllo 2: Blocco programma	4	
	Non utilizzati	5 / 6	
	Uscita CLOCK	7	
	Uscita $\overline{\text{CLOCK}}$	8	
	Ingresso DATA	9	
	Ingresso $\overline{\text{DATA}}$	10	
	Non utilizzato!	11	
	GND	12	
	PD-SSI-24VDC		
	Alimentazione +24 V		13
	Alimentazione 0 V (GND)		14
	PD-SSI-230VAC		
	Alimentazione		13, 15
	Protezione di terra		14

Vista posteriore

Interfaccia RS-232	Livello	RS-232: ±8 V, isolato galvanicamente	
	Formato dati	1 bit di start, 8 bit di data, 1 bit di stop, no parity	
	Velocità di trasmissione	4800 / 9600 / 19200 / 115200 Baud	
	Segnali	Connettore X3, Nr. PIN	D-Sub, Nr. PIN
	TxD	17	2
	RxD	16	3
	GND	18	5

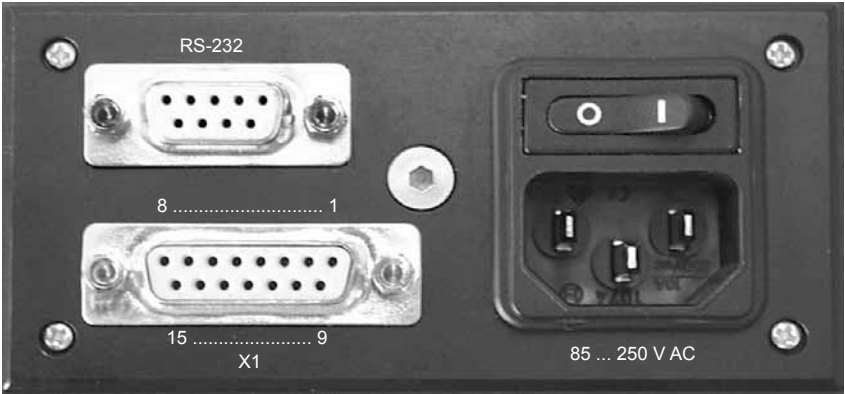
Per le dimensioni consultare le pagine seguenti.

Vista posteriore con
 uscite a commutazione



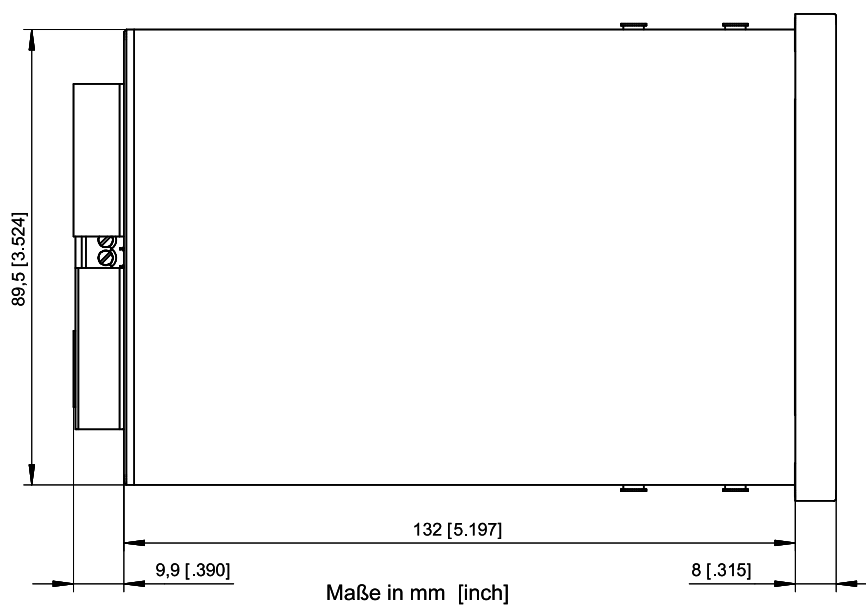
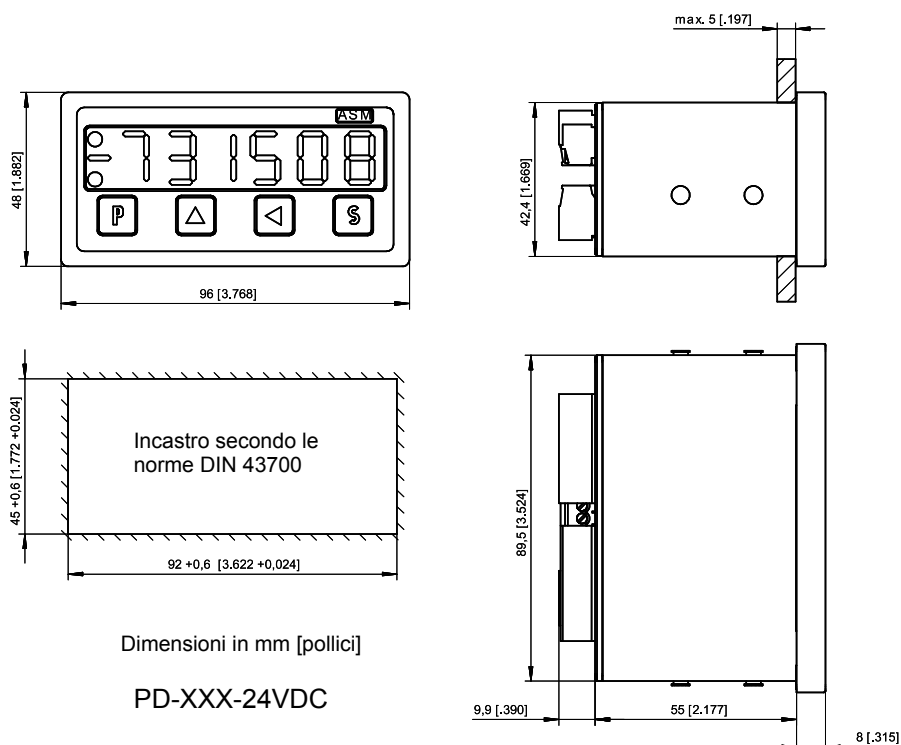
Funzione di commutazione (opzionale)	Funzione di commutazione	Uscita di commutazione				LED
		Collettore NPN	Connettore X3 Nr. PIN	Relè	Connettore X4 Nr. PIN	
	Commutatore 1	NPN1	20	Relè 1 NO NC Common	25 27 26	LED1
	Commutatore 2	NPN2	21	Relè 2 NO NC Common	28 30 29	LED2
	Commutatore 3	NPN3	22			
	Commutatore 4	NPN4	23			
		NPN GND	24			
		NPN U _B (+24V)	19			

Versione Desktop
 (opzionale)



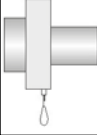
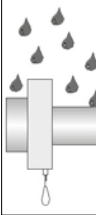
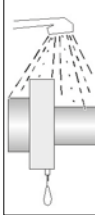
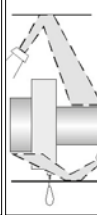
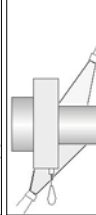
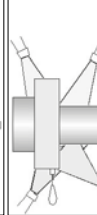
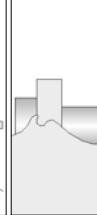
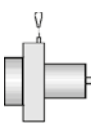
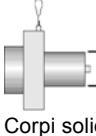
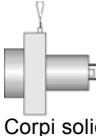
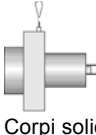
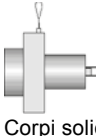
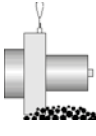
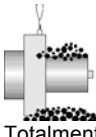
Assegnazione del connettore X1, si veda la tabella a pagina 85 (PD-ADC) risp.
 pagina 87 (PD-SSI).

Dimensioni



PD-XXX-230VAC

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

2^a cifra: protezione contro l'accesso di liquidi 1^a cifra: protezione contro l'accesso di corpi solidi									
Protezione contro ...	Non protetto	Caduta verticale di gocce d'acqua e con inclinazione massima 15°		Pioggia	Spruzzi	Getti d'acqua	Ondate	Immersione temporanea	Immersione continua *
DIN EN 60529	IP .. 0	IP .. 1	IP .. 2	IP .. 3	IP .. 4	IP .. 5	IP .. 6	IP .. 7	IP .. 8
 IP 0 .. Non protetto	IP 00								
 IP 1 .. Corpi solidi superiori a ≥ 50 mm	IP 10	IP 11	IP 12						
 IP 2 .. Corpi solidi superiori a ≥ 12,5 mm	IP 20	IP 21	IP 22	IP 23					
 IP 3 .. Corpi solidi superiori a ≥ 2,5 mm	IP 30	IP 31	IP 32	IP 33	IP 34				
 IP 4 .. Corpi solidi superiori a ≥ 1 mm	IP 40	IP 41	IP 42	IP 43	IP 44				
 IP 5 .. Polvere	IP 50		IP 52	IP 53	IP 54	IP 55	IP 56		
 IP 6 .. Totalmente protetto contro la polvere	IP 60				IP 64	IP 65	IP 66	IP 67	IP 68

* Deve essere specificata la profondità e la durata dell'immersione!

IP69K - protetto contro l'acqua in caso di pulizia alta pressione / a getto di vapore

Nota: IP67/IP69K non include IP68



Hai domande sui prodotti ASM? Desideri ricevere informazioni dettagliate sui prodotti o sulle soluzioni per la tua applicazione?

Saremo molto lieti di ricevere una tua telefonata, una tua e-mail o una tua richiesta via fax:

Telefono	+39 010 893 97 29
E-Mail	info@asm-sensor.it
Fax	+49 8123 986-500

Visita il nostro sito internet:

www.asm-sensor.it



perfect in sensors.

ASM GmbH

Am Bleichbach 18 - 24
85452 Moosinning
Germania
Tel. +49 8123 986-0
Fax +49 8123 986-500
info@asm-sensor.de
www.asm-sensor.de

Contatti Italia

Tel. +39 010 893 97 29
E-mail: info@asm-sensor.it
www.asm-sensor.it

