



perfect in sensors.

POSICHRON®

**Capteurs de
position
magnétostrictifs**



Profilé rond



Profilé carré & plat



Version tige inox



Sommaire		Page
L'entreprise et les produits		3
Tableau de sélection des capteurs de position POSICHRON®		4/5
Vue d'ensemble des sorties analogiques		6
POSICHRON® – Principe de fonctionnement		7
PCQA22	Capteur de position en profilé carré	8
PCQA24	Capteur de position en profilé carré	14
PCQA23	Capteur de position en profilé carré	20
PCFP23	Capteur de position en profilé plat	24
PCFP24	Capteur de position en profilé plat	30
PCRP21	Capteur de position en profilé rond	36
PCRP32	Capteur de position avec tube de protection en acier inox	42
PCST24	Capteur de position à tige	48
PCST27	Capteur de position à tige	54
PCST25	Capteur de position à tige	60
Spécifications des étages de sortie		
10V	0 ... 10 V	70
420T	4 ... 20 mA	70
U1, U2, U3	0 ... 10 V; 0,5 ... 10 V; 0,5 ... 5 V	71
I1	4 ... 20 mA	71
STSP	Start/stop	72
SSI	Série synchrone	73
PROF2	Profibus DP	74
CANOP	CANopen	75
Palpeur	PCQT24 - 60	76
Connecteurs confectionnés		77
PRODIS-ADC	Afficheur digital pour capteurs analogiques	80
PRODIS-TDC	Afficheur digital pour capteurs avec sortie STSP	82
PRODIS-SSI	Afficheur digital pour capteurs avec sortie SSI	84
Les autres produits ASM		88
Indices de protection selon EN 60925		89

Les caractéristiques techniques de ce catalogue sont données à titre indicatif et sont non contractuelles.
Toute responsabilité juridique, concernant les procédés de montage ou le fonctionnement d'applications décrits ci-après, est exclus.
ASM se réserve le droit de modifier les spécifications techniques sans préavis.

ASM est une entreprise leader mondialement reconnue dans le développement et la fabrication de capteurs de position linéaires et angulaires. Les capteurs de position ASM sont insérés dans tout type d'applications où une automatisation, un ajustage ou un contrôle de mouvements mécaniques est nécessaire.

Des technologies innovantes en réponse à vos besoins métrologiques

Notre palette de produits comprend quatre technologies distinctes pour la réalisation de mesures de position linéaires et angulaires. Fort d'une expérience de plus de 25 années dans le domaine des capteurs de position, nous proposons des solutions innovantes aux applications les plus exigeantes.

La qualité et la fiabilité des produits ASM

La qualité et la précision de nos produits garantissent un fonctionnement qualitativement irréprochable. Un travail continu de recherche et de développement ainsi qu'un programme de gestion qualité certifié DIN EN ISO 9001 :2000 assurent des standards d'un très haut niveau.

ASM – Votre partenaire mondial pour les capteurs de position

Grâce à nos bureaux commerciaux, nos filiales et un réseau de plus de 50 partenaires, nous sommes présents dans le monde entier et garantissons ainsi non seulement la proximité à nos clients mais aussi une rapide disponibilité de nos produits.













La gamme de produits

- **POSICHRON®** Capteurs de position magnétostrictifs
- **POSIMAG®** Règles magnétiques
- **WS®** Capteurs de position à câble
- **POSIROT®** Capteurs angulaires magnétiques
- **POSITILT®** Inclinomètres magnétiques
- **PRODIS®** Afficheurs digitaux



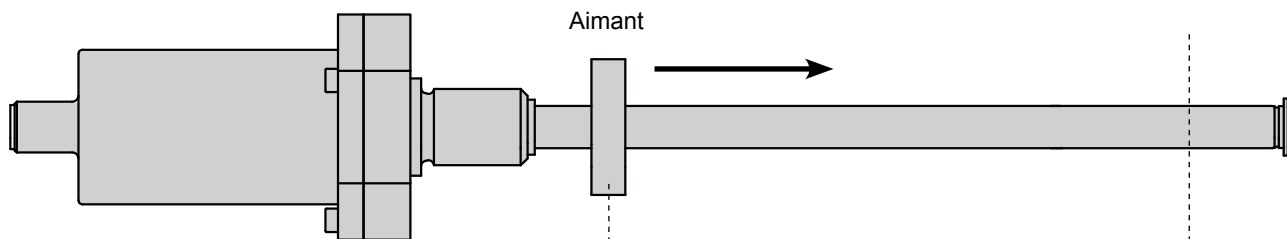
Tableau de sélection pour POSICHRON® - Capteurs de position

				
Modèle	PCQA22	PCQA24	PCQA23	PCFP23
Page catalogue ...	8	14	20	24
Indice de protection	IP64	IP67 / IP69K	IP64	IP64
Etage de sortie				
Analogique, standard industriel 1 position 0 ... 10 V 10V 4 ... 20mA 420T	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>
Analogique configurable: 1 ou 2 positions / Position et vitesse Sélection des valeurs début/fin PMU 0 ... 10 V U1 0,5 ... 10 V U2 0 ... 5 V U3 4 ... 20 mA I1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>
Sortie à impulsions STSP	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>
Série-synchrone SSI	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>
CANopen CANOP	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		
PROFIBUS-DP PROF2			<input type="radio"/>	

					
PCFP24	PCRP21	PCRP32	PCST24	PCST27	PCST25
30	36	42	48	54	60
IP67 / IP69K	IP64	IP67 / IP69K IP68	IP67 / IP69K	IP67 / IP69K IP68	IP67 / IP69K
○	○	○	○	○	
○	○	○	○	○	○
○	○	○	○	○	
○	○	○	○	○	○
	○		○		

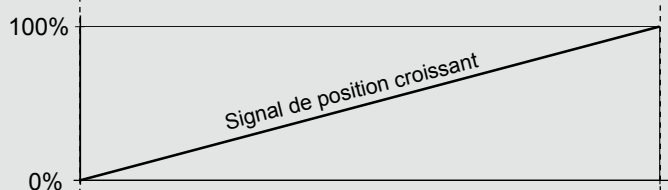
POSICHRON® - Capteurs de position

Vue d'ensemble des sorties analogiques



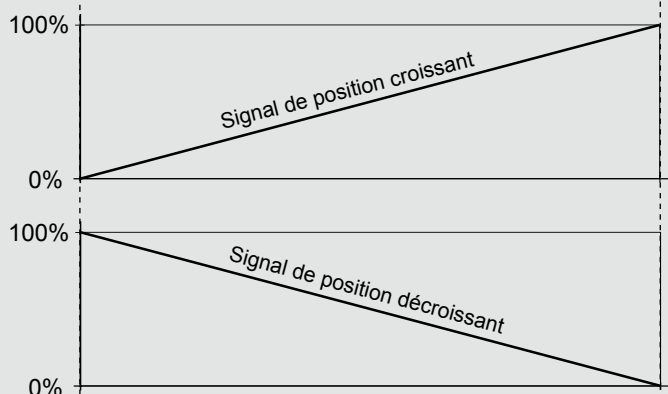
Analogique 1 voie

10V	0 ... 10 V
420T	4 ... 20 mA 3 fils

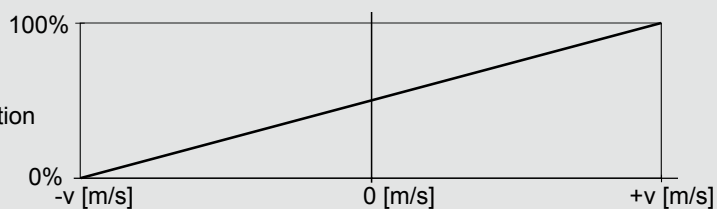


Analogique 1 ou 2 voies

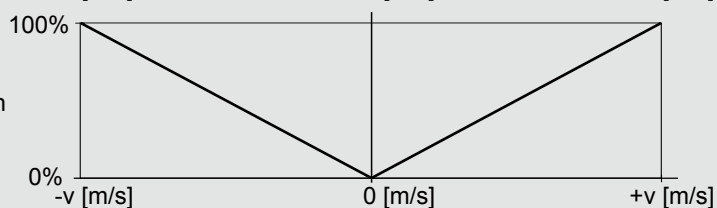
U1	0 ... 10 V / 10 ... 0 V
U2	0,5 ... 10 V / 10 ... 0,5 V
U3	0 ... 5 V / 5 ... 0 V
I1	4 ... 20 mA / 20 ... 4 mA



Mesure de vitesse
signal croissant avec connaissance de la direction



Mesure de vitesse
signal centré sans connaissance de la direction



POSICHRON® – Principe de fonctionnement

POSICHRON® est un système de mesure de position absolu, sans contact et sans usure. Extrêmement robuste, ce principe de mesure peut être utilisé dans des conditions extrêmes pour lesquelles il n'est possible d'avoir recours à d'autres technologies. La gamme POSICHRON® se décline sous différentes formes – tiges, profilés tels que les profilés ultraplats – de manière à s'adapter aux conditions de montage les plus diverses.

Le système de mesure linéaire POSICHRON® est constitué d'un guide d'ondes magnétostrictif et d'un aimant mobile pour définir une position de mesure.

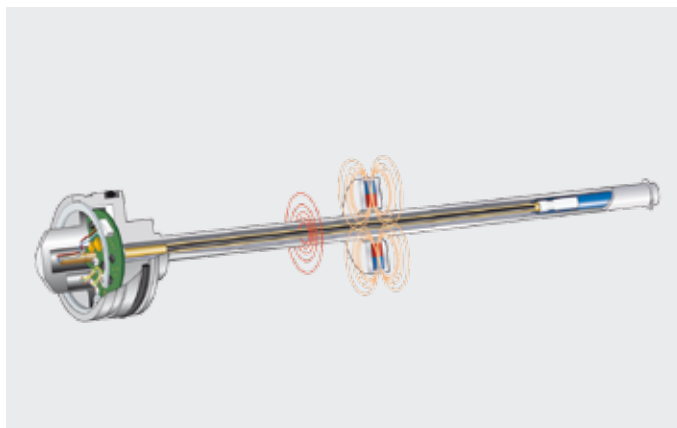
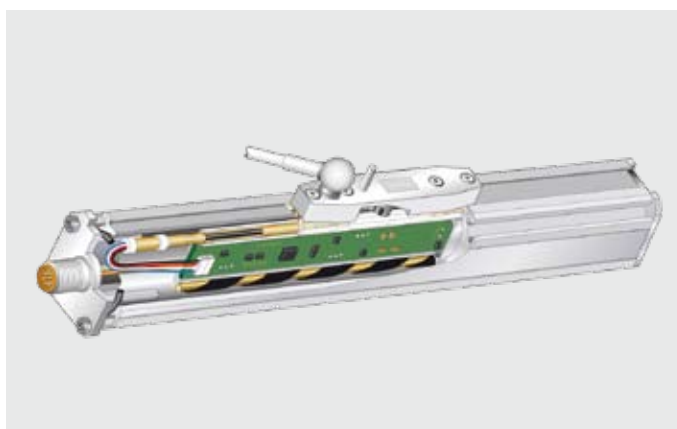
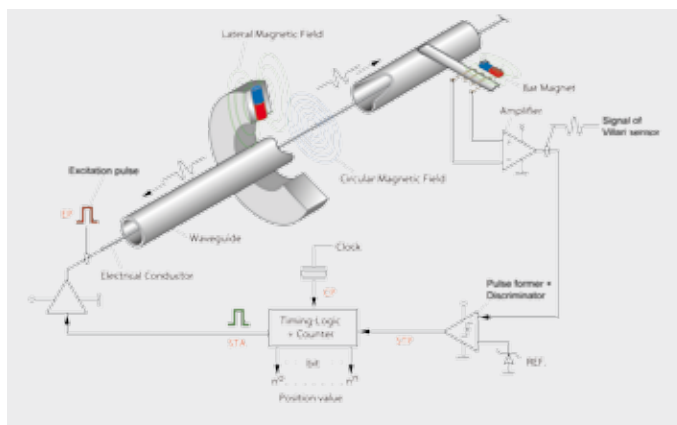
Le principe de mesure utilisé par les capteurs de position POSICHRON® repose sur deux effets physiques: l'effet Wiedemann et l'effet Villari.

Pour créer l'effet Wiedemann, une impulsion de courant est envoyée au travers du guide d'ondes du capteur de position POSICHRON®. Cette impulsion génère un champ magnétique circulaire qui s'étend à la vitesse de la lumière autour du guide d'ondes.

Lorsque ce champ magnétique circulaire coupe le champ magnétique de l'aimant de position dans le sens de la longueur, une onde de densité mécano-élastique torsionnelle se crée par magnétostriction à l'intersection des deux champs magnétiques. Cette onde se propage dans le guide d'ondes avec une vitesse de l'ordre de 2800 m/s.

L'extrémité du capteur de position POSICHRON® contient un système de détection qui repère l'arrivée de l'onde. La détection repose sur l'effet magnéto-élastique Villari. Afin de connaître la distance qui sépare le détecteur de l'aimant mobile du capteur, l'électronique intégrée mesure le décalage dans le temps entre l'impulsion de courant électrique initiale et l'impulsion de tension générée par l'effet Villari dans la bobine du détecteur (principe « time of flight »).

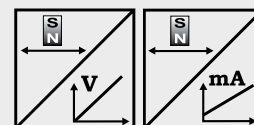
La différence peut être convertie en signaux analogiques ou numériques selon des méthodes traditionnelles de traitement du signal. Les signaux « time of flight » (start/stop) peuvent également être exploités directement par des modules conçus à cet effet, par des compteurs ou encore par des dispositifs de mesure de temps.





POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCQA22

1 voie,
standard industriel

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

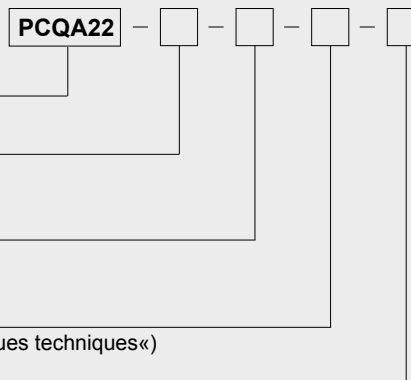
10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

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

Exemple de commande: PCQA22 - 1500 - 10V - L10 - M12

Référence commande PCQA22

1 ou 2 voies,
configurable

PCQA22

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

- U1 = Sortie 0 ... 10 V
- U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
- U3 = Sortie 0 ... 5 V
- I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

- P1A = Aimant de position 1, croissant
- P1D = Aimant de position 1, décroissant
- PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
- DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
- DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

- P2A = Aimant de position 2, croissant
 - P2D = Aimant de position 2, décroissant
 - DA = Différence aimant 1/2, croissant
 - DD = Différence aimant 1/2, décroissant
- } 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAx.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

- M12 = Connecteur M12, 8 pôles
- KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCQA22 - 1000 - U1 - P1D - L10 - M12

Profilé carré, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCQA22 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Profilé carré, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCQA22 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L10 - M12

Profilé carré, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

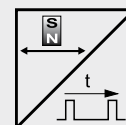
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCQA22

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

STSP = Sortie à impulsions (start/stop)

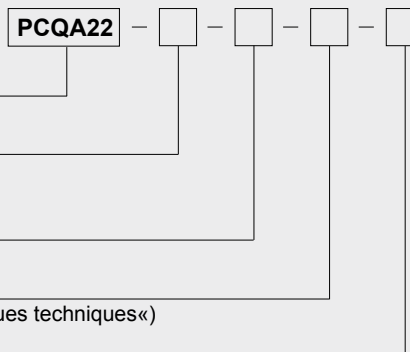
Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

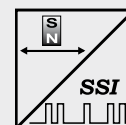
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCQA22 - 1500 - STSP - L10 - M12



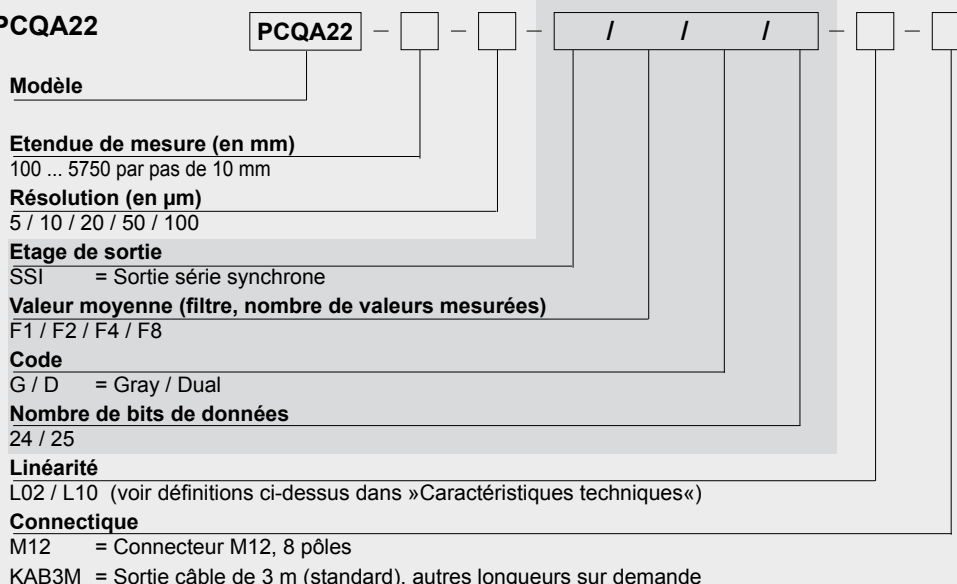
POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolu
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 500 Hz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCQA22



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

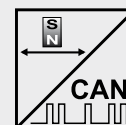
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCQA22 - 1500 - 5 - SSI/F8/G/24 - L10 - M12



POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Sortie CANopen



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	CANopen-Bus
	Résolution	50 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 5 pôles
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCQA22

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

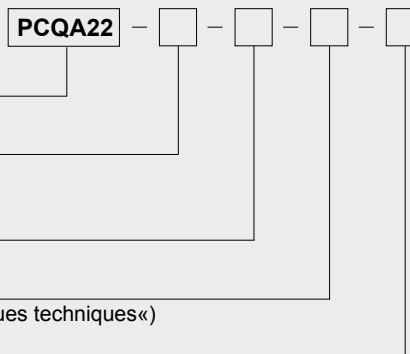
CANOP = Sortie CANopen

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 5 pôles



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

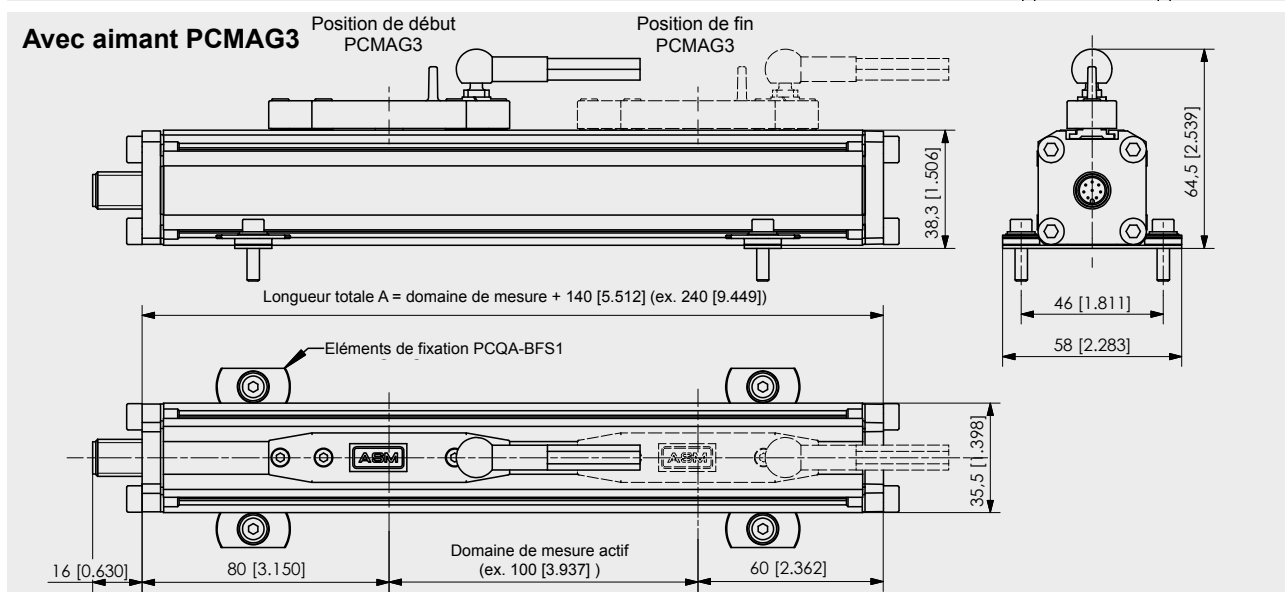
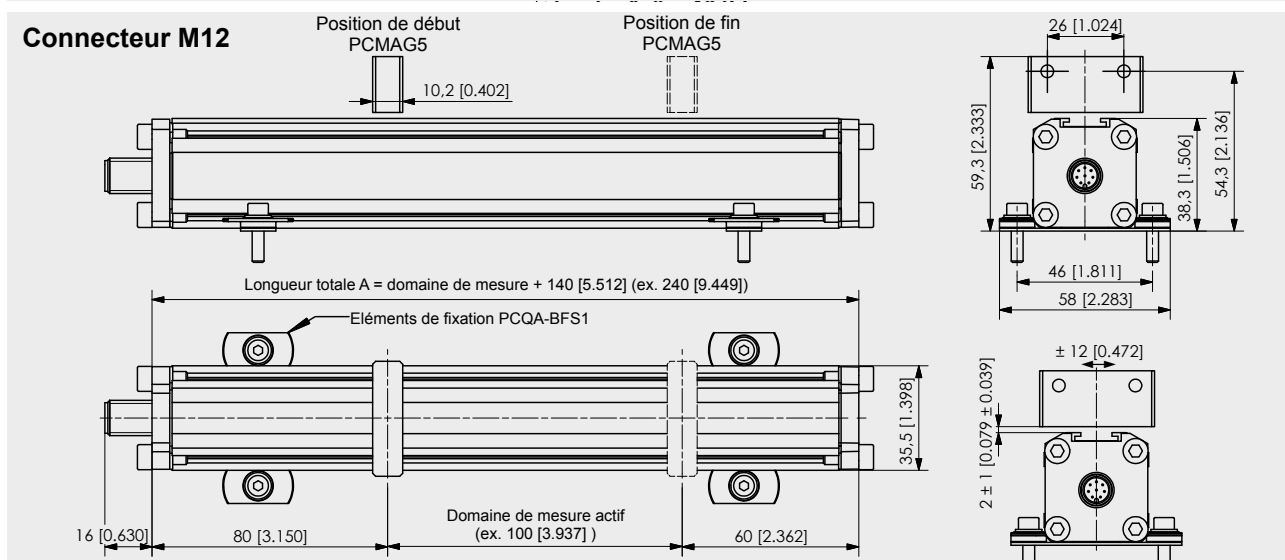
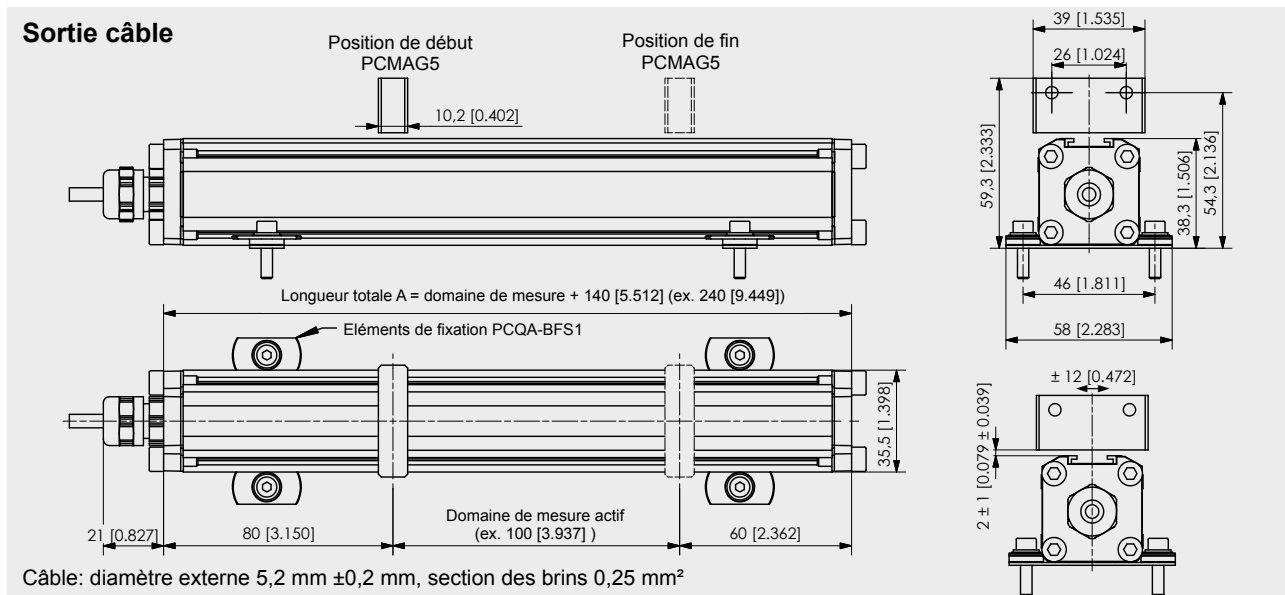
PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 79)

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

Exemple de commande: PCQA22 - 1500 - CANOP - L10 - M12A5

POSICHRON® PCQA22 Profilé carré



Côtes en mm [pouces]

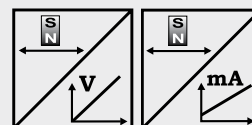
Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.



POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCQA24

**1 voie,
standard industriel**

Modèle _____

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

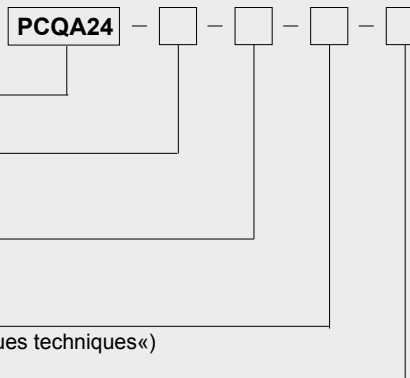
10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

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

Exemple de commande: PCQA24 - 1500 - 10V - L10 - M12

Référence commande PCQA24

1 ou 2 voies,
configurable

PCQA24

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

- U1 = Sortie 0 ... 10 V
- U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
- U3 = Sortie 0 ... 5 V
- I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

- P1A = Aimant de position 1, croissant
- P1D = Aimant de position 1, décroissant
- PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
- DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
- DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

- P2A = Aimant de position 2, croissant
 - P2D = Aimant de position 2, décroissant
 - DA = Différence aimant 1/2, croissant
 - DD = Différence aimant 1/2, décroissant
- } 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début	0	vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAx.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début	0	vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

- M12 = Connecteur M12, 8 pôles
- KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCQA22 - 1000 - U1 - P1D - L10 - M12

Profilé carré, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCQA24 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Profilé carré, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCQA24 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L10 - M12

Profilé carré, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

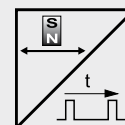
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Montable sur trois faces
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCQA24

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

STSP = Sortie à impulsions (start/stop)

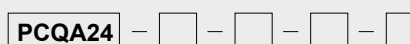
Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

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

Exemple de commande: PCQA24 - 1000 - STSP - L10 - M12

POSICHRON®

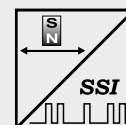
PCQA24

Profilé carré avec sortie SSI



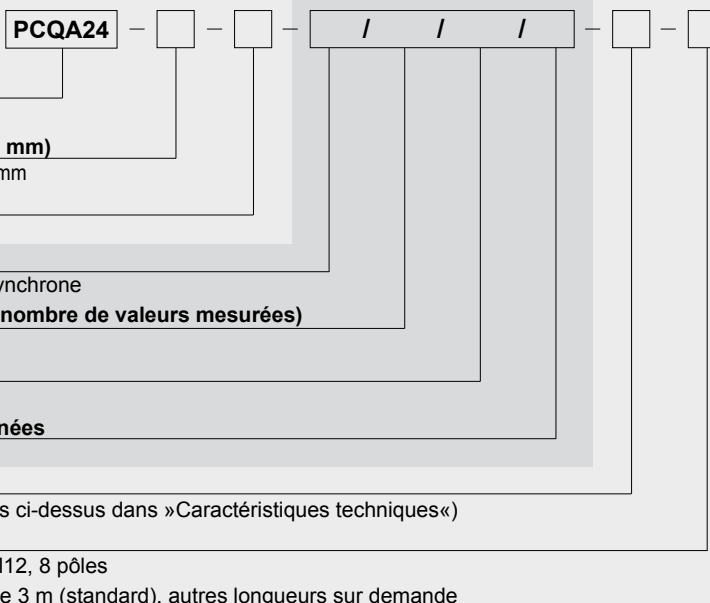
POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCQA24



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

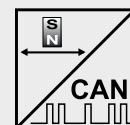
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCQA24 - 1500 - 10 - SSI/F8/G/24 - L10 - M12



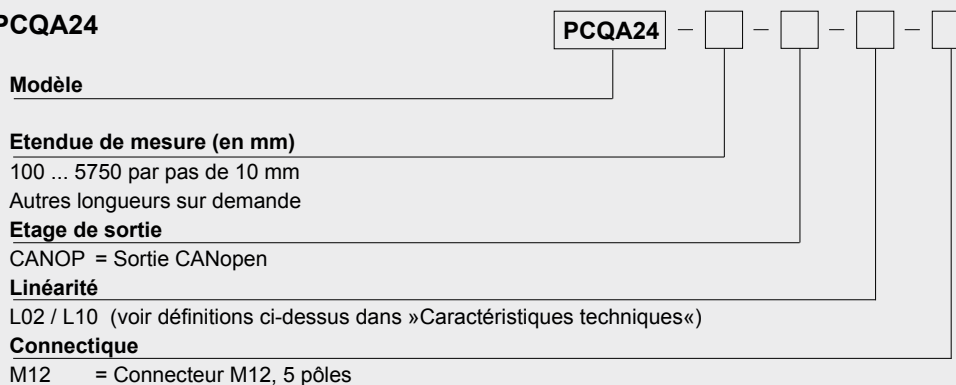
POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Montable sur trois faces
- Sortie CANopen



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	CANopen-Bus
	Résolution	50 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 5 pôles
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCQA24



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 79)

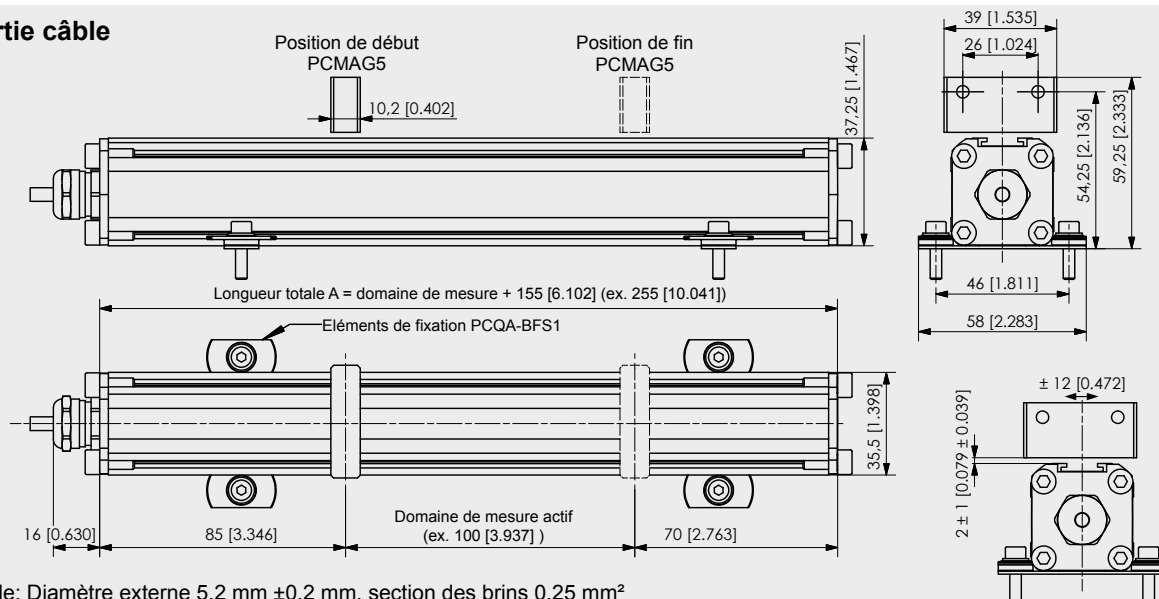
KAB-...M-M12/5F/G-M12/5M/G

Exemple de commande: PCQA24 - 1000 - CANOP - L10 - M12A5

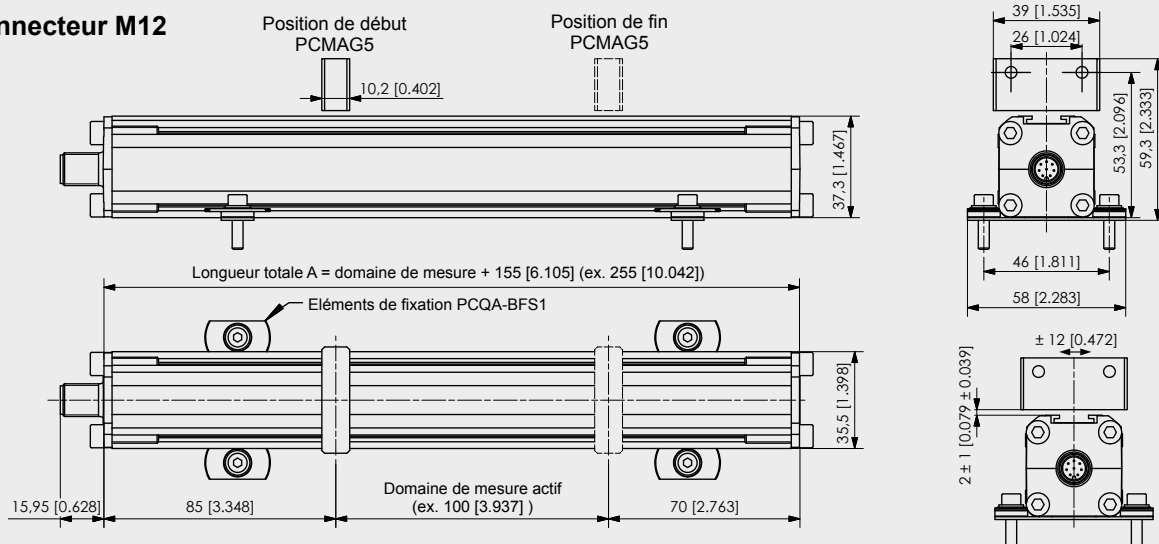
POSICHRON[®] PCQA24 Profilé carré



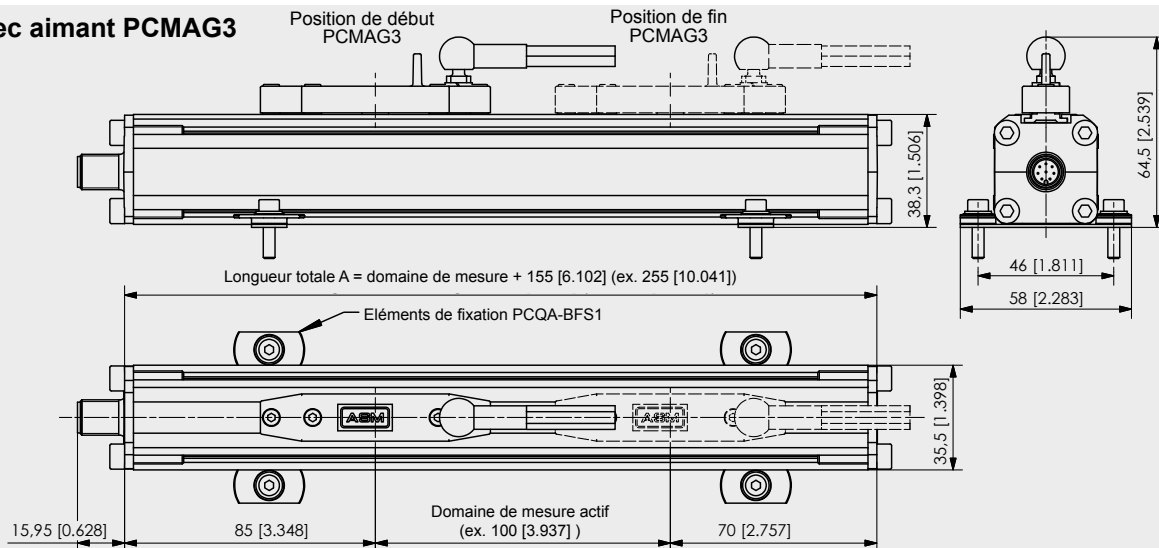
Sortie câble



Connecteur M12



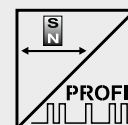
Avec aimant PCMAG3





POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Aimant de position avec ou sans guidage
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie PROFIBUS DP



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	PROFIBUS DP
	Résolution	Par pas de 5 ... 1000 µm, paramétrable
	Fréquence d'échantillonnage	0,75 ms à 3,5 ms, dépendant de l'E.M., du nombre d'aimants de position et de la fonction preset
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Direction de la mesure	Paramétrable
	Nombre d'aimants de position	1 ... 4
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	2 x connecteur M12, 5 pôles, B-codé 1 x connecteur M8, 3 pôles
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCQA23

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

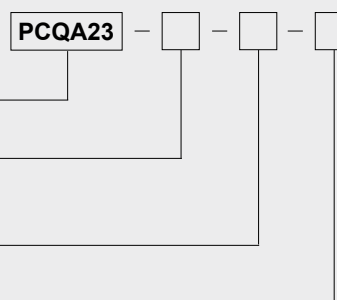
100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

PROF2 = Sortie PROFIBUS-DP

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)



Référence commande des éléments de fixation (voir page 22)

PCQA-BFS1

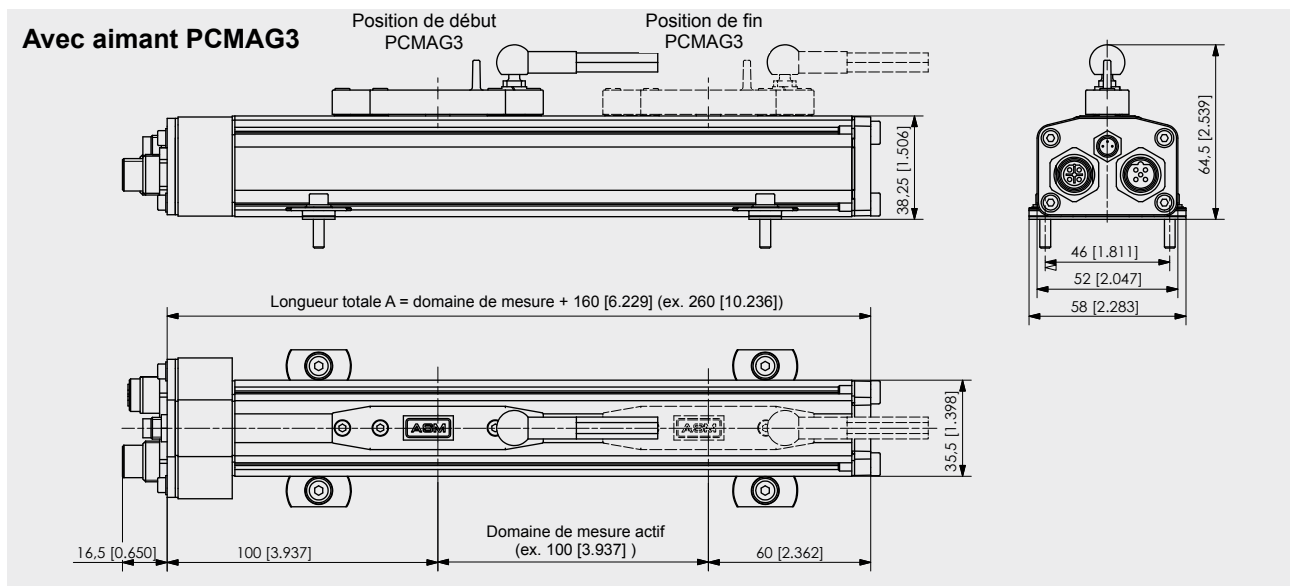
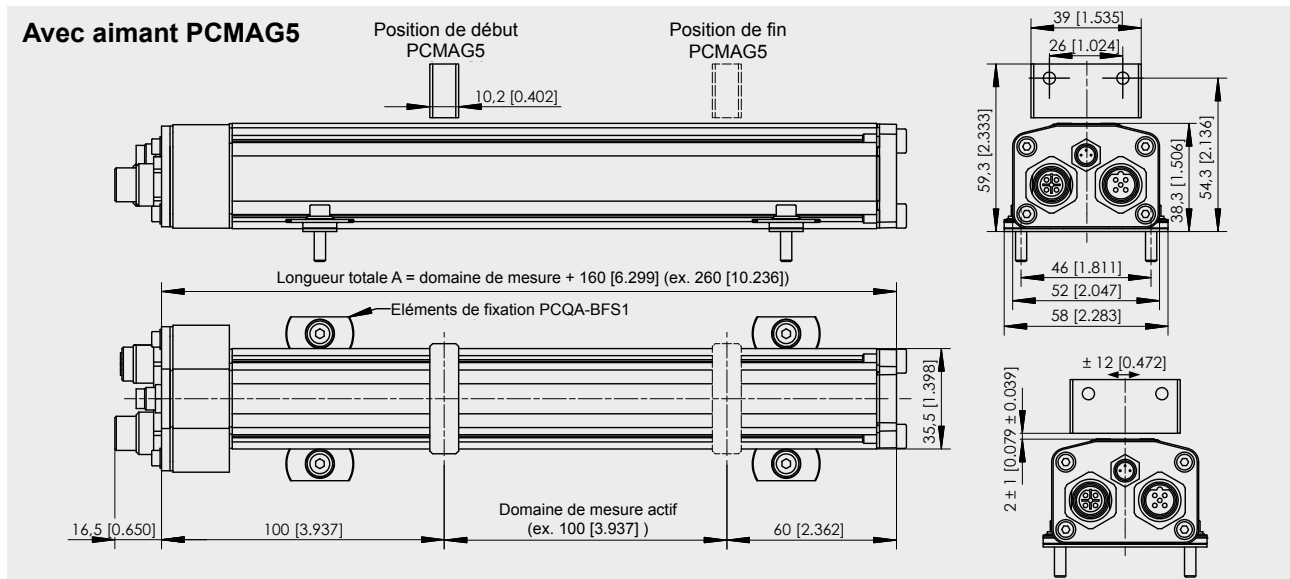
Référence commande de l'aimant de position (voir page 23)

PCMAG ...

Référence commande des connecteurs confectionnés (voir p. 79)

KABS...-PCQA23-PROF-...M-LITZE

Exemple de commande: PCQA23 - 2000 - PROF2 - L02

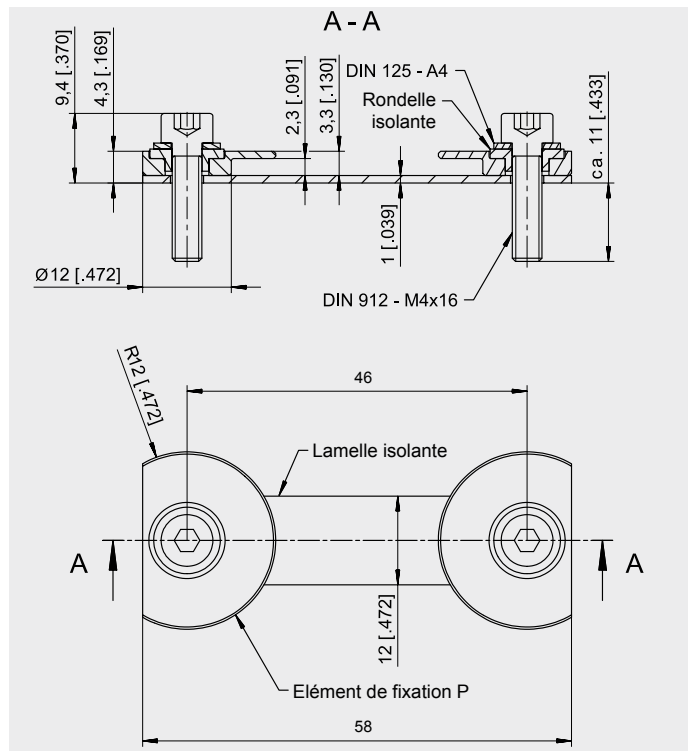


Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.

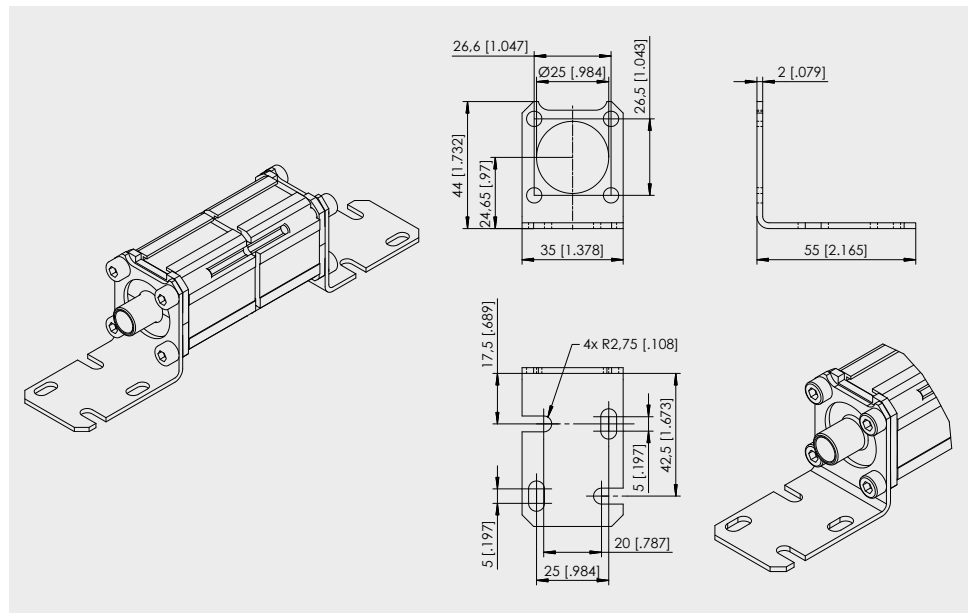
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

**Brides de fixation
 PCQA-BFS1**



**Option -BFW
 Equerres de montage
 pour PCQA22 jusqu'à
 PCQA24**

Remarque: L'option -BFW ne peut être commandée qu'avec un nouveau capteur et n'est pas accessible comme accessoire seul. Cette option n'est possible que pour des longueurs de capteur jusqu'à 1000 mm.



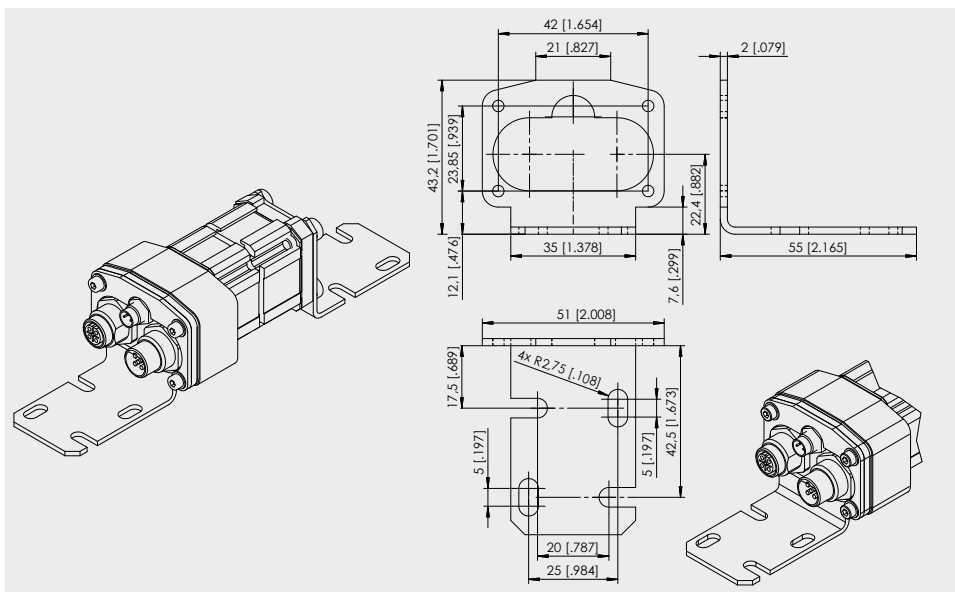
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.

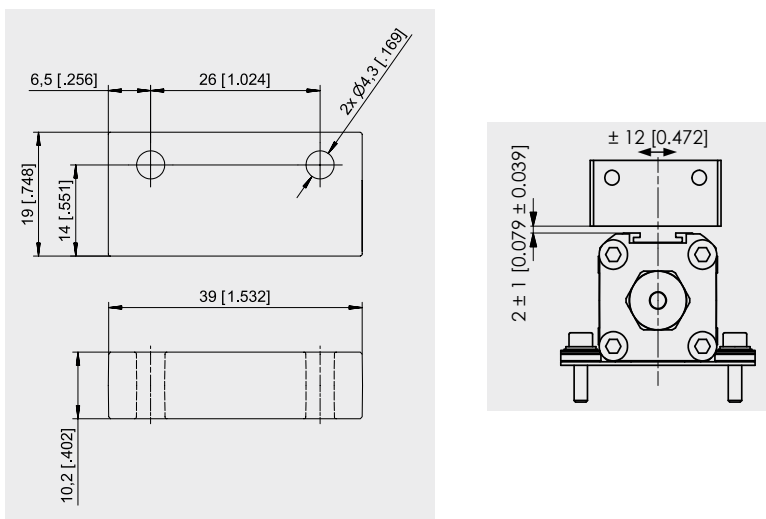
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

Exemple de commande: PCQA24 - 1000 - STSP - L10 - M12 - BFW

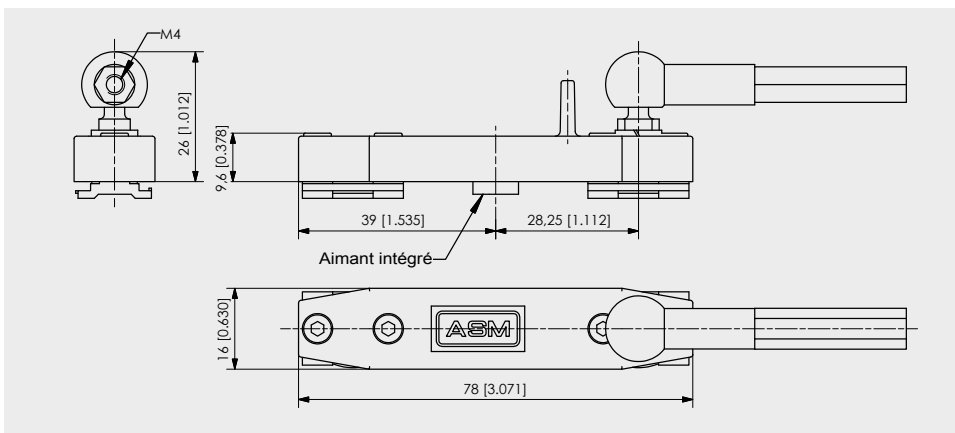
Option -BFW
Equerres de montage
pour PCQA23
 (suite)



PCMAG5
 Aimant standard



PCMAG3
 Aimant guidé avec
 rotule de fixation



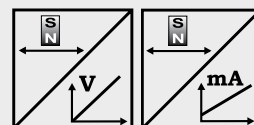
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.



POSICHRON® – Capteur de position avec une hauteur de 12 mm et une largeur de 36 mm

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolu
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sorties analogiques
- Montage redondant par combinaison de deux capteurs



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M8, 6 pôles / Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCFP23

**1 voie,
standard industriel**

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M8 = Connecteur M8, 4 pôles
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

PCFP23

Référence commande des éléments de fixation (voir page 34)

PCFP23-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 35)

PCMAG5

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 78)

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

Exemple de commande: PCFP23 - 1500 - U1 - L02 - M8

Référence commande PCFP23

1 ou 2 voies,
configurable

PCFP23

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

- U1 = Sortie 0 ... 10 V
- U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
- U3 = Sortie 0 ... 5 V
- I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

- P1A = Aimant de position 1, croissant
- P1D = Aimant de position 1, décroissant
- PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
- DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
- DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

- P2A = Aimant de position 2, croissant
 - P2D = Aimant de position 2, décroissant
 - DA = Différence aimant 1/2, croissant
 - DD = Différence aimant 1/2, décroissant
- } 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAx.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCFP23 - 1000 - U1 - P1D - L10 - KAB3M

Profilé plat, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCFP23 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L02 -KAB3M

Profilé plat, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCFP23 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L02 -KAB3M

Profilé plat, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

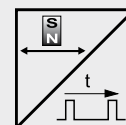
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



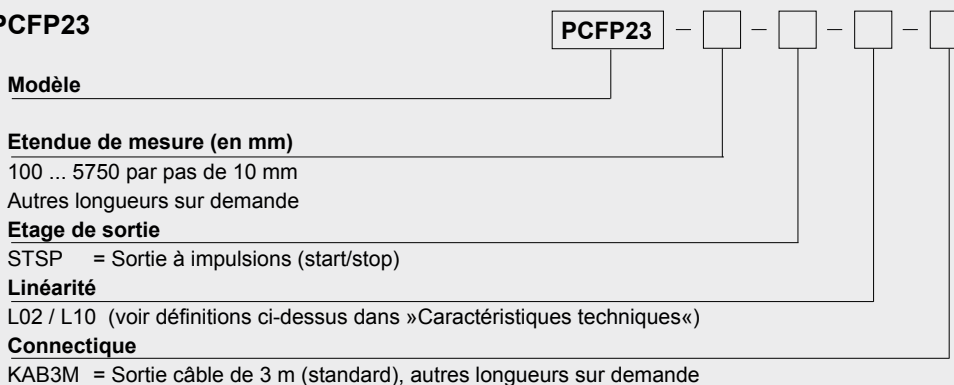
POSICHRON® – Capteur de position avec une hauteur de 12 mm et une largeur de 36 mm

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolu
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)
- Montage redondant par combinaison de deux capteurs



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCFP23



Référence commande des éléments de fixation (voir page 34)

PCFP23-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 35)

PCMAG5

Exemple de commande: PCFP23 - 2000 - STSP - L02 - KAB3M

POSICHRON®

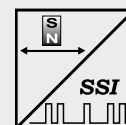
PCFP23

Profilé ultraplat avec sortie SSI



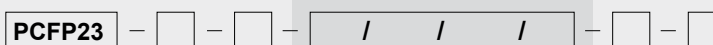
POSICHRON® – Capteur de position avec une hauteur de 12 mm et une largeur de 36 mm

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolu
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sortie série synchrone (SSI)
- Montage redondant par combinaison de deux capteurs



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné et sortie câble)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCFP23



Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Résolution (en µm)

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Etage de sortie

SSI = Sortie série synchrone

Valeur moyenne (filtre, nombre de valeurs mesurées)

F1 / F2 / F4 / F8

Code

G / D = Gray / Dual

Nombre de bits de données

24 / 25

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

Référence commande des éléments de fixation (voir page 34)

PCFP23-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 35)

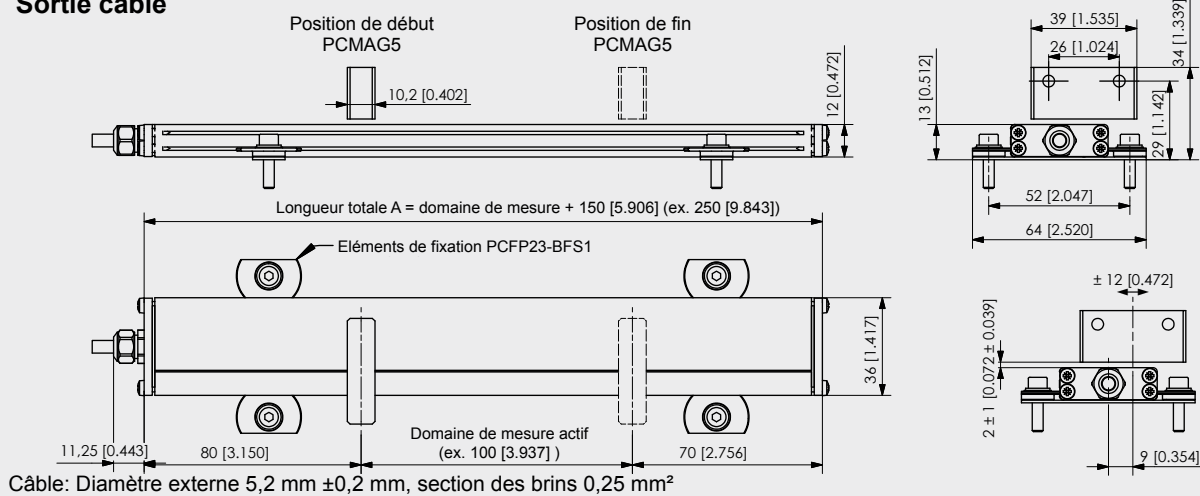
PCMAG5

Exemple de commande: PCFP23 - 2000 - 10 - SSI/F8/G/24 - L02 - KAB3M

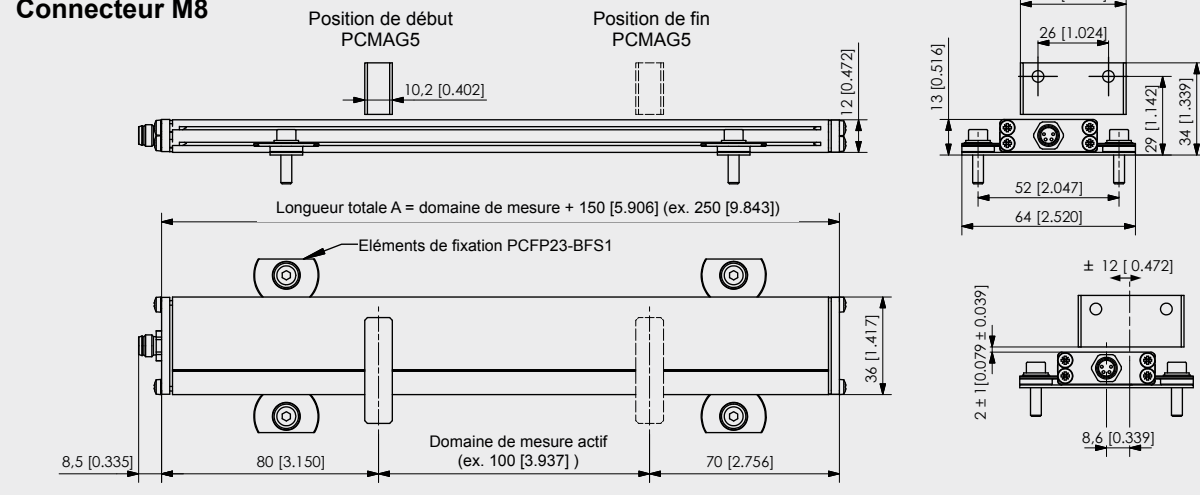
POSICHRON®
PCFP23
Profilé ultraplat



Sortie câble



Connecteur M8

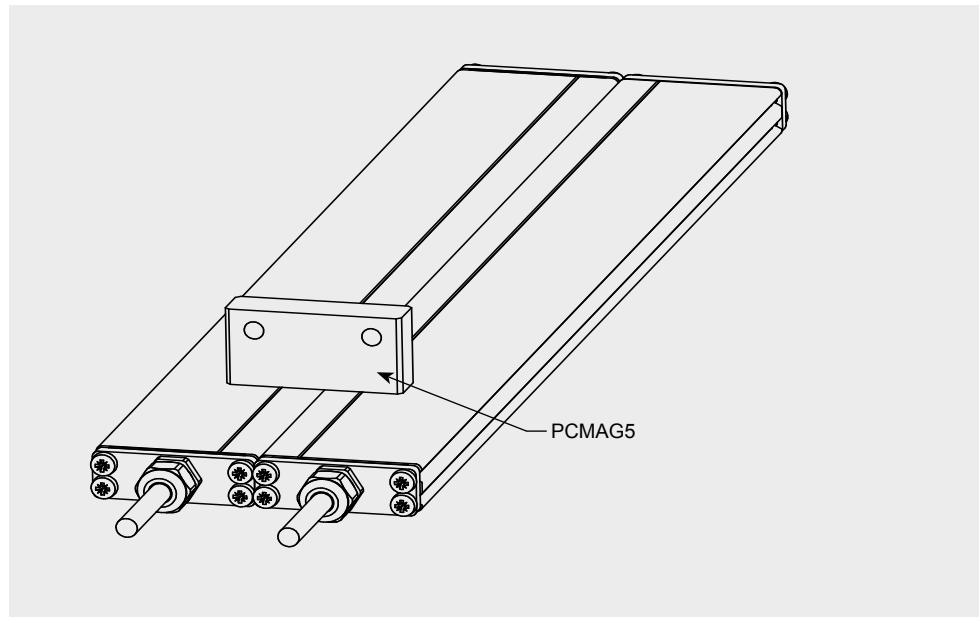


Côtes en mm [pouces]

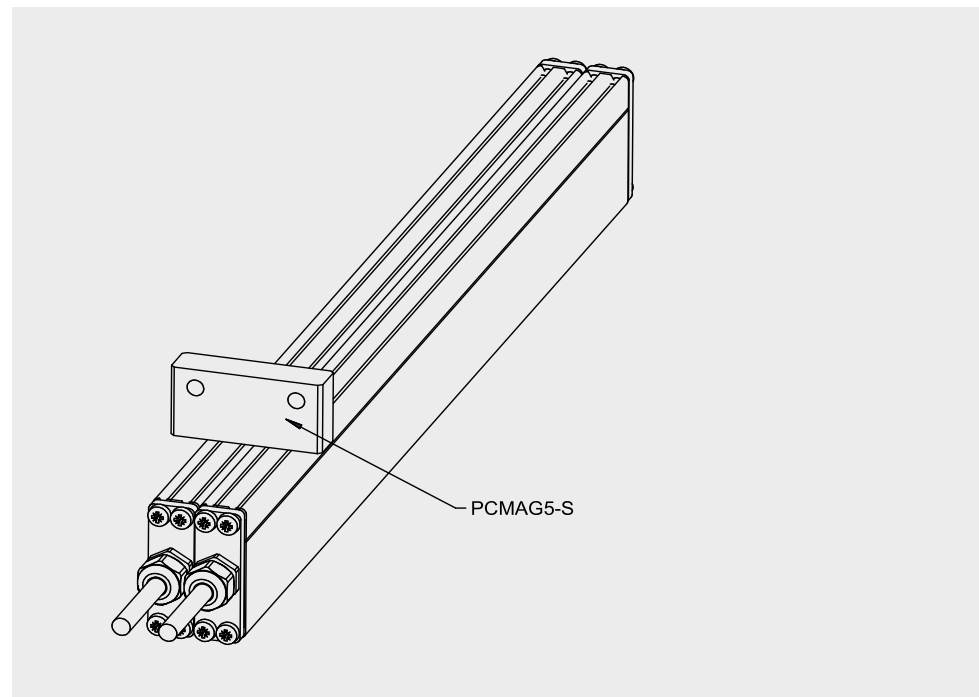
Côtes données à titre indicatif.

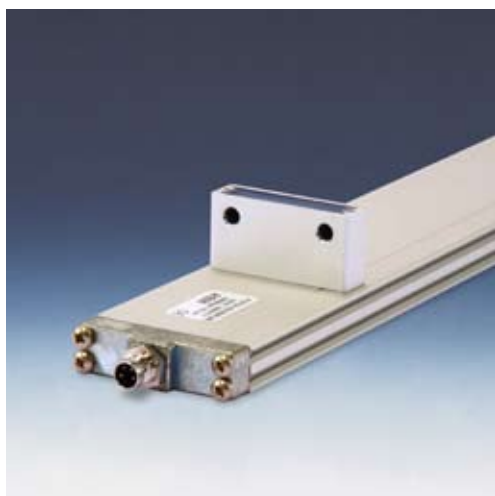
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

Agencement
horizontal



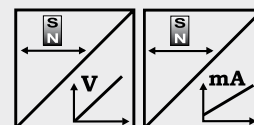
Agencement
vertical





POSICHRON® – Capteur de position avec une hauteur de 12 mm et une largeur de 43 mm

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M8, 6 pôles / Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCFP24
1 voie,
standard industriel

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

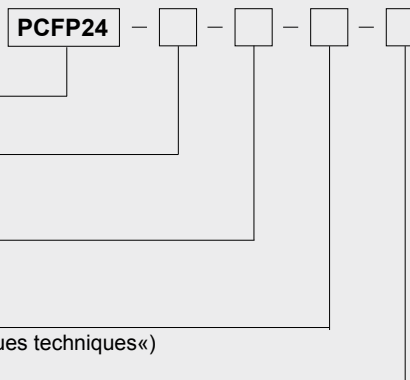
10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M8 = Connecteur M8, 4 pôles
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 35)

PCFP24-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 35)

PCMAG5

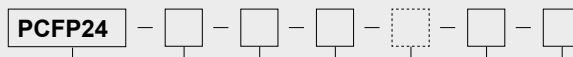
Référence commande du connecteur confectionné (voir page 78)

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

Exemple de commande: PCFP24 - 1500 - 10V - L02 - M8

Référence commande PCFP24

1 ou 2 voies,
configurable



Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

- U1 = Sortie 0 ... 10 V
- U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
- U3 = Sortie 0 ... 5 V
- I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

- P1A = Aimant de position 1, croissant
- P1D = Aimant de position 1, décroissant
- PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
- DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
- DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

- P2A = Aimant de position 2, croissant
 - P2D = Aimant de position 2, décroissant
 - DA = Différence aimant 1/2, croissant
 - DD = Différence aimant 1/2, décroissant
- } 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAX.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAX.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCFP24 - 1000 - U1 - P1D - L10 - KAB3M

Profilé plat, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCFP24 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L02 - KAB3M

Profilé plat, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCFP24 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L02 - KAB3M

Profilé plat, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

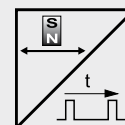
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



POSICHRON® – Capteur de position avec une hauteur de 12 mm et une largeur de 43 mm

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCFP24

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

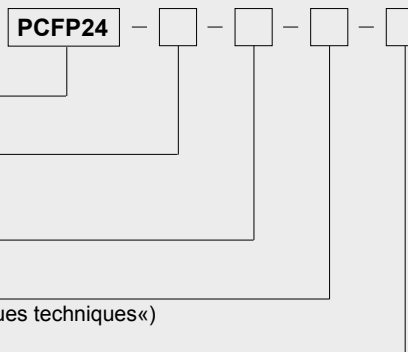
STSP = Sortie à impulsions (start/stop)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 35)

PCFP24-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 35)

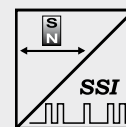
PCMAG5

Exemple de commande: PCFP24 - 1500 - STSP - L02 - KAB3M



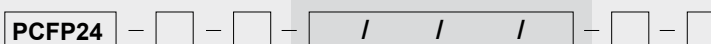
POSICHRON® – Capteur de position avec une hauteur de 12 mm et une largeur de 43 mm

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Montage simple par brides de fixation
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCFP24



Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Résolution (en µm)

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Etage de sortie

SSI = Sortie série synchrone

Valeur moyenne (filtre, nombre de valeurs mesurées)

F1 / F2 / F4 / F8

Code

G / D = Gray / Dual

Nombre de bits de données

24 / 25

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

Référence commande des éléments de fixation (voir page 35)

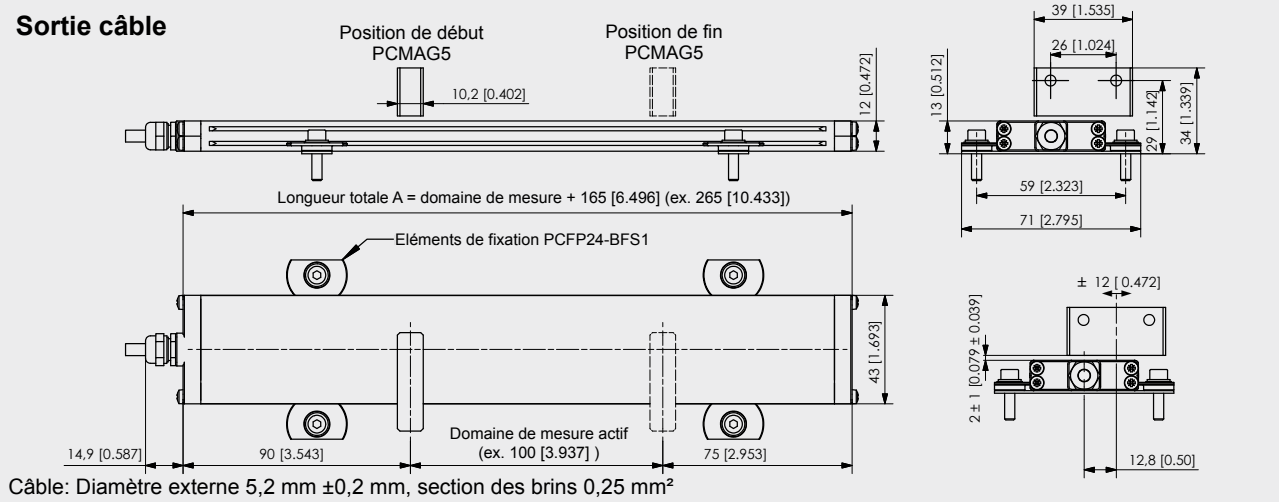
PCFP24-BFS1

Référence commande de l'aimant de position (voir page 35)

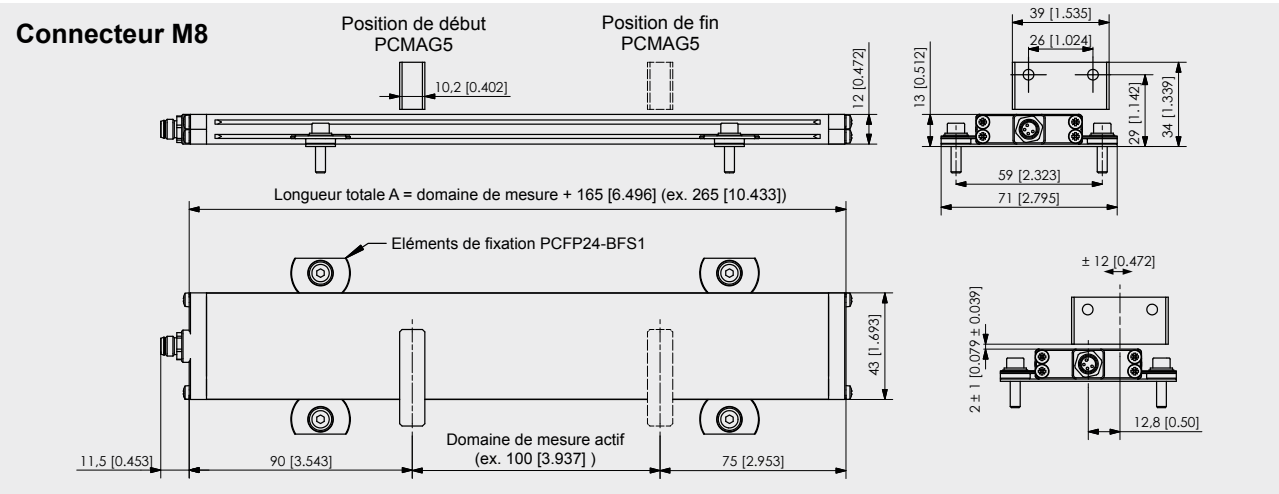
PCMAG5

Exemple de commande: PCFP24 - 2000 - 5 - SSI/F8/G/24 - L02 - KAB3M

Sortie câble



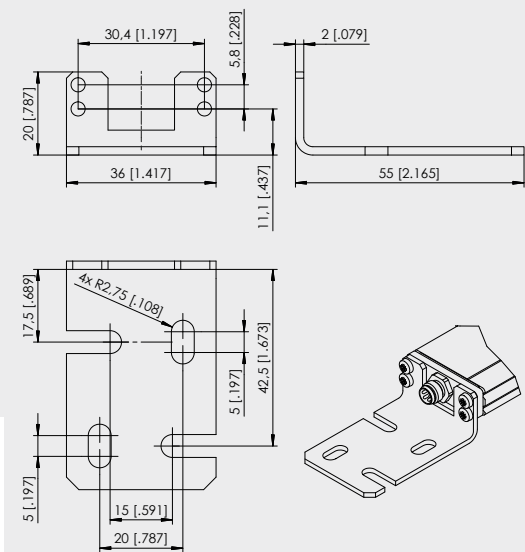
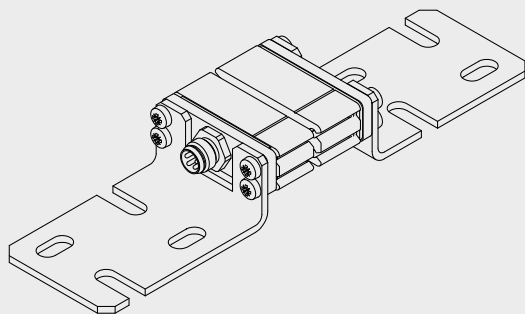
Connecteur M8



Option -BFW
Equerres de montage

Remarque: L'option -BFW ne peut être commandée qu'avec un nouveau capteur et n'est pas accessible comme accessoire seul. Cette option n'est possible que pour des longueurs de capteur jusqu'à 1000 mm.

Pour PCFP23

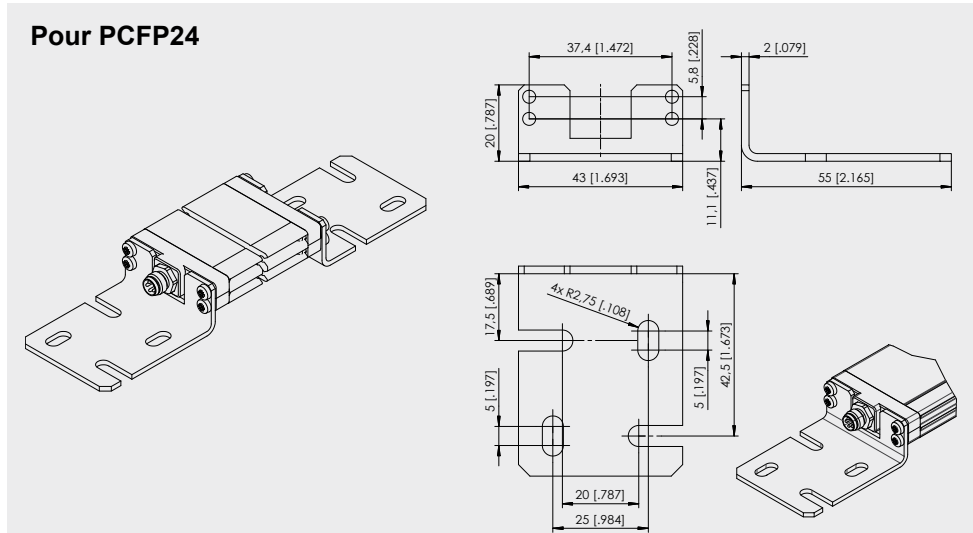


Côtes en mm [pouces]
 Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques
 peuvent être demandés à l'usine.

Exemple de commande: PCFP23 - 1000 - STSP - L02 - M8 - BFW

Option -BFW
Equerres de montage

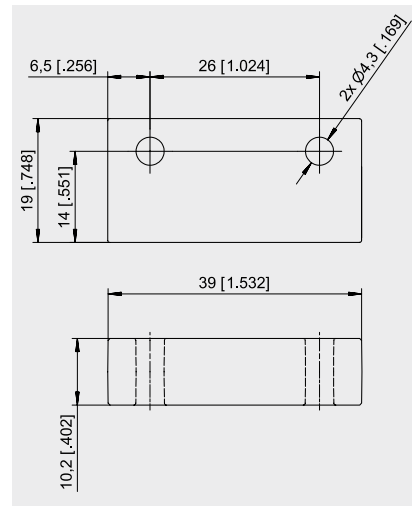
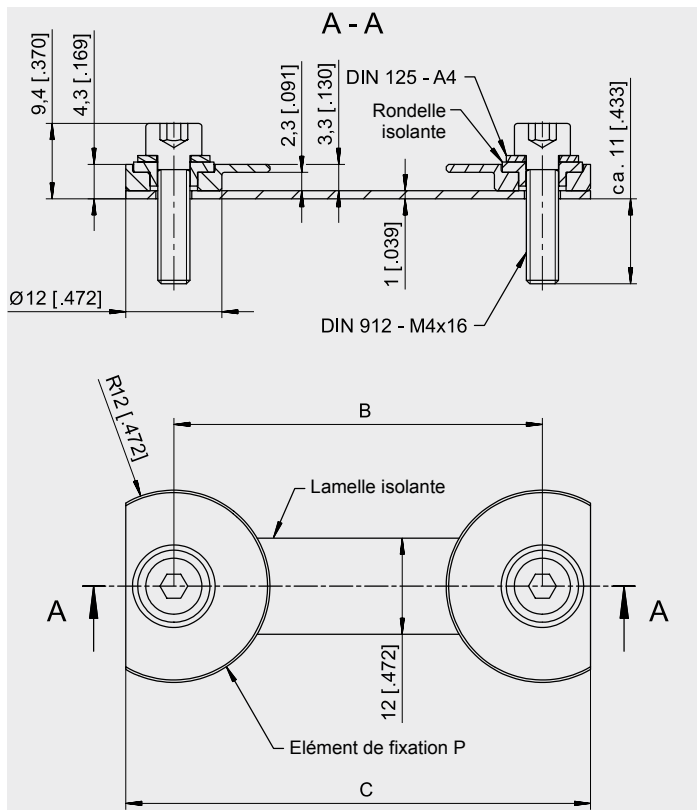
Remarque: L'option -BFW ne peut être commandée qu'avec un nouveau capteur et n'est pas accessible comme accessoire seul. Cette option n'est possible que pour des longueurs de capteur jusqu'à 1000 mm.



Exemple de commande: PCFP24 - 1000 - STSP - L02 - M8 - BFW

Brides de fixation
PCFP23-BFS1 et
PCFP24-BFS1

PCMAG5
Aimant standard



Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
Les plans d'encombrement spécifiques
peuvent être demandés à l'usine.

Côtes BFS1	Modèle POSICHRON	Côte B [mm]	Côte C [mm]
	PCFP23	52	64
PCFP24	59	71	

POSICHRON®

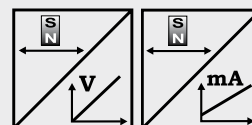
PCRP21

Profilé rond avec sortie analogique



POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: $\pm 0,1$ mm pour une E.M. ≤ 500 mm $\pm 0,02$ % de l'E.M. pour une E.M. > 500 mm L10: $\pm 0,5$ mm pour une E.M. ≤ 500 mm $\pm 0,10$ % de l'E.M. pour une E.M. > 500 mm
	Répétabilité	± 3 μ m
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCRP21

1 voie,
standard industriel

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

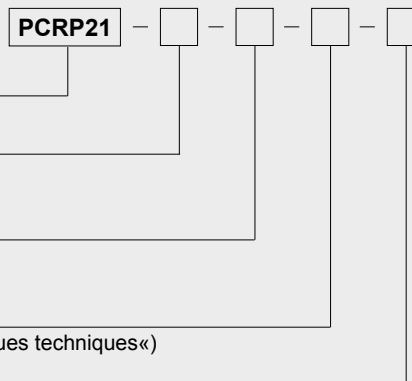
10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande des éléments de fixation (voir page 47)

PCRP21-BFS4

Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

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

Exemple de commande: PCRP21 - 1500 - 10V - L10 - M12

POSICHRON®

PCRP21

Profilé rond avec sortie analogique



Référence commande PCRP21

1 ou 2 voies,
configurable

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

U1 = Sortie 0 ... 10 V
 U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
 U3 = Sortie 0 ... 5 V
 I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

P1A = Aimant de position 1, croissant
 P1D = Aimant de position 1, décroissant
 PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
 DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
 DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

P2A = Aimant de position 2, croissant
 P2D = Aimant de position 2, décroissant
 DA = Différence aimant 1/2, croissant
 DD = Différence aimant 1/2, décroissant

} 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAx.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles
 KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCRP21 - 1000 - U1 - P1D - L10 - M12

Profilé rond, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCRP21 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Profilé rond, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCRP21 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L10 - M12

Profilé rond, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

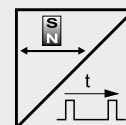
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



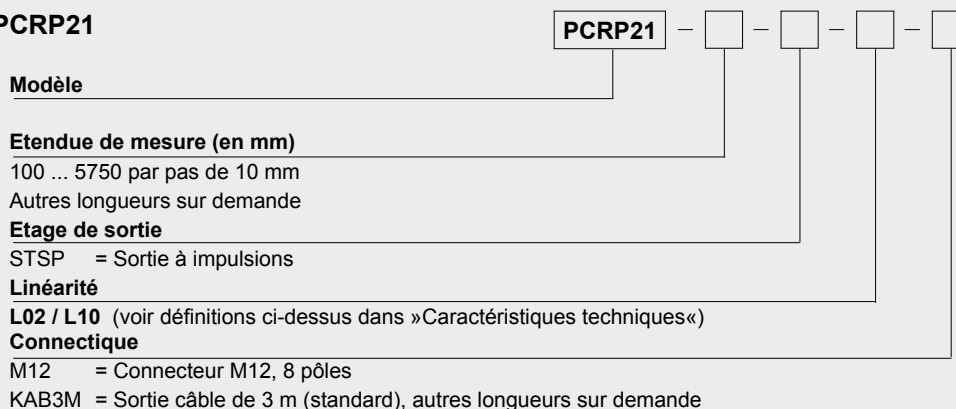
POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCRP21



Référence commande des éléments de fixation (voir page 47)

PCRP21-BFS4

Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

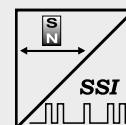
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCRP21 - 1500 - STSP - L10 - M12



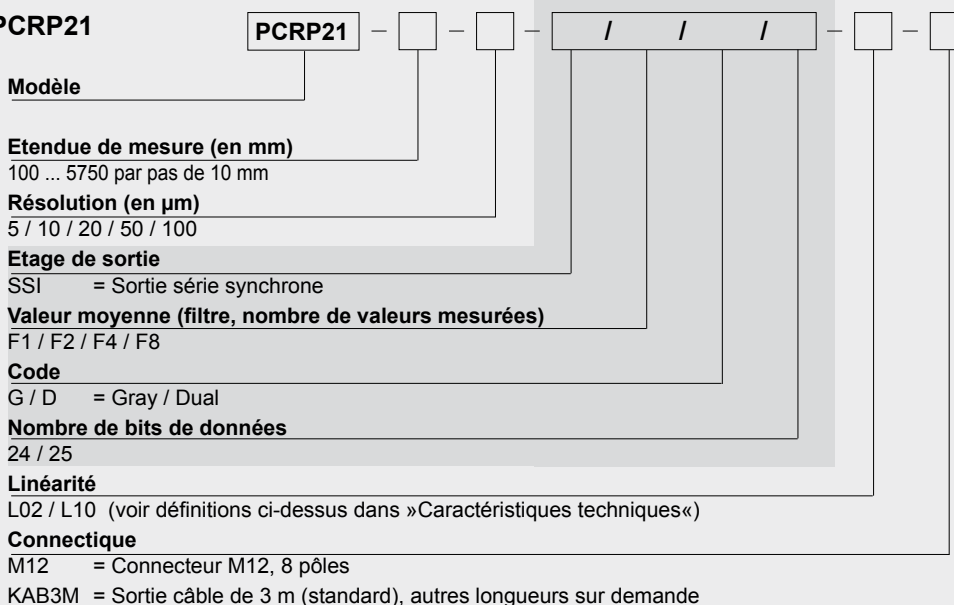
POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles / Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCRP21



Référence commande des éléments de fixation (voir page 47)

PCRP21-BFS4

Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

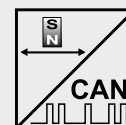
KAB-...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCRP21 - 2000 - 5 - SSI/F8/G/24 - L10 - M12



POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP64
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Grande tolérance de guidage de l'aimant
- Sortie CANopen



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	CANopen-Bus
	Résolution	50 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	AlMgSi1 / Zn / V4A
	Indice de protection	IP64 (avec connecteur confectionné)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 5 pôles
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCRP21

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

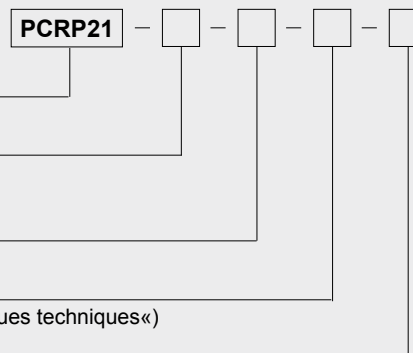
CANOP = Sortie CANopen

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 5 pôles



Référence commande des éléments de fixation (voir page 47)

PCRP21-BFS4

Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

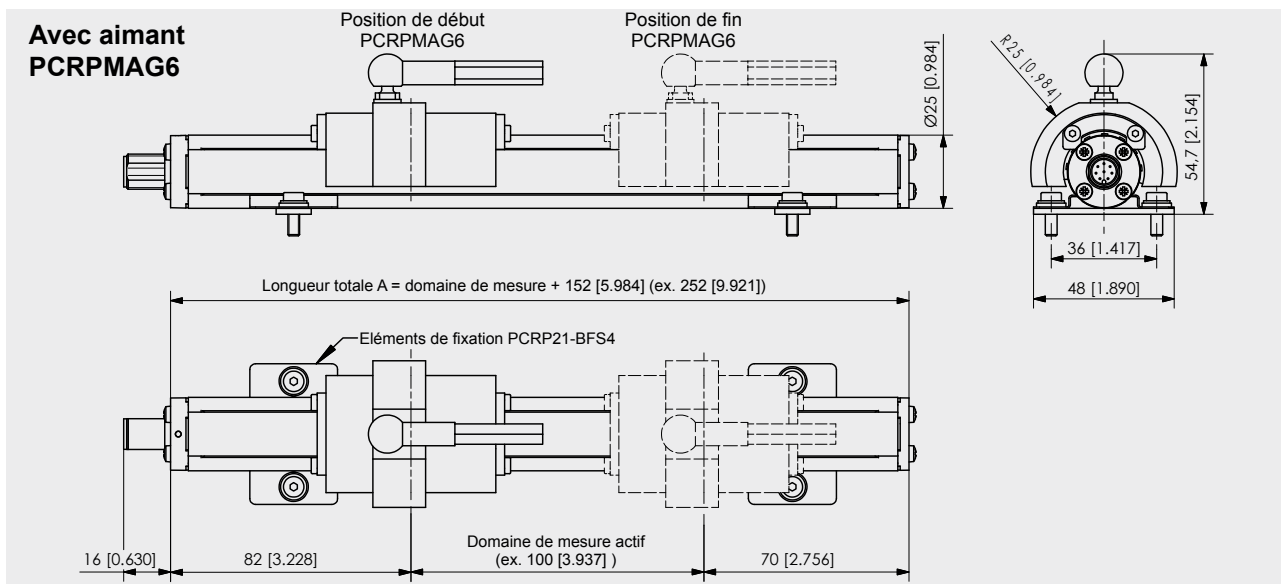
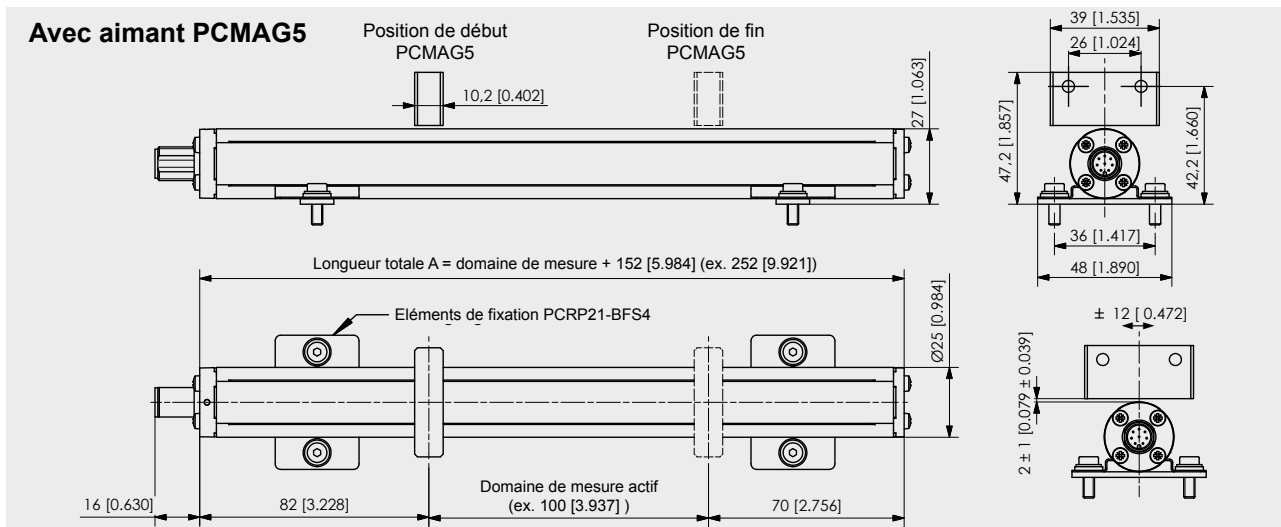
PCMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 79)

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

Exemple de commande: PCRP21 - 1500 - CANOP - L10 - M12A5

POSICHRON®
PCRP21
Profilé rond



Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.

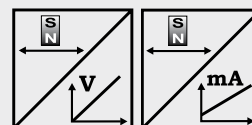
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

POSICHRON® PCRP32 Profilé rond avec sortie analogique



POSICHRON® – Capteur de position avec tube de protection en acier inoxydable

- Indice de protection IP67/69K, IP68
- Immersion permanente jusqu'à 15 bar
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Résistant à l'eau de mer
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	Acier inox 1.4404
	Indice de protection	IP67/69K, IP68 (immersion permanente jusqu'à 15 bar)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCRP32

**1 voie,
standard industriel**

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

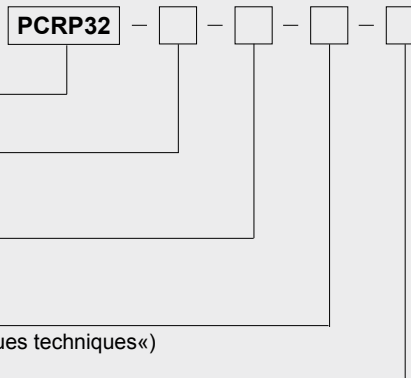
10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

PCMAG5

Exemple de commande: PCRP32 - 1000 - 10V - L02 - KAB3M

POSICHRON® PCRP32 Profilé rond avec sortie analogique



Référence commande PCRP32

1 ou 2 voies,
configurable

Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

U1 = Sortie 0 ... 10 V
U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
U3 = Sortie 0 ... 5 V
I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

P1A = Aimant de position 1, croissant
P1D = Aimant de position 1, décroissant
PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

P2A = Aimant de position 2, croissant
P2D = Aimant de position 2, décroissant
DA = Différence aimant 1/2, croissant
DD = Différence aimant 1/2, décroissant

} 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAx.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCRP32 - 1000 - U1 - P1D - L02 - KAB3M

Profilé rond, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCRP32 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L02 - KAB3M

Profilé rond, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCRP32 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L02 - KAB3M

Profilé rond, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

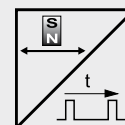
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



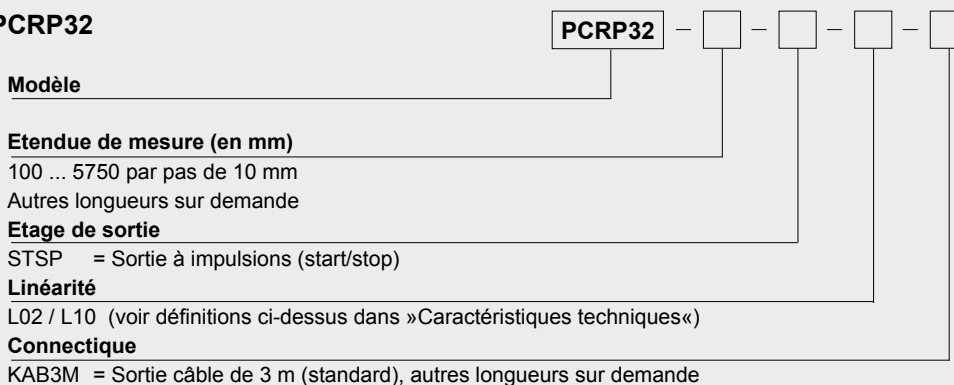
POSICHRON® – Capteur de position avec tube de protection en acier inoxydable

- Indice de protection IP67/69K, IP68
- Immersion permanente jusqu'à 15 bar
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Résistant à l'eau de mer
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	Acier inox 1.4404
	Indice de protection	IP67/69K, IP68 (immersion permanente jusqu'à 15 bar)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCRP32



Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

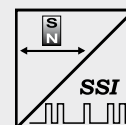
PCMAG5

Exemple de commande: PCRP32 - 1000 - STSP - L02 - KAB3M



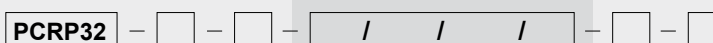
POSICHRON® – Capteur de position avec tube de protection en acier inoxydable

- Indice de protection IP67/69K, IP68
- Immersion permanente jusqu'à 15 bar
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Résistant à l'eau de mer
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux du boîtier	Acier inox 1.4404
	Indice de protection	IP67/69K, IP68 (immersion permanente jusqu'à 15 bar)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCRP32



Modèle

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Résolution (en µm)

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Etage de sortie

SSI = Sortie série synchrone

Valeur moyenne (filtre, nombre de valeurs mesurées)

F1 / F2 / F4 / F8

Code

G / D = Gray / Dual

Nombre de bits de données

24 / 25

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

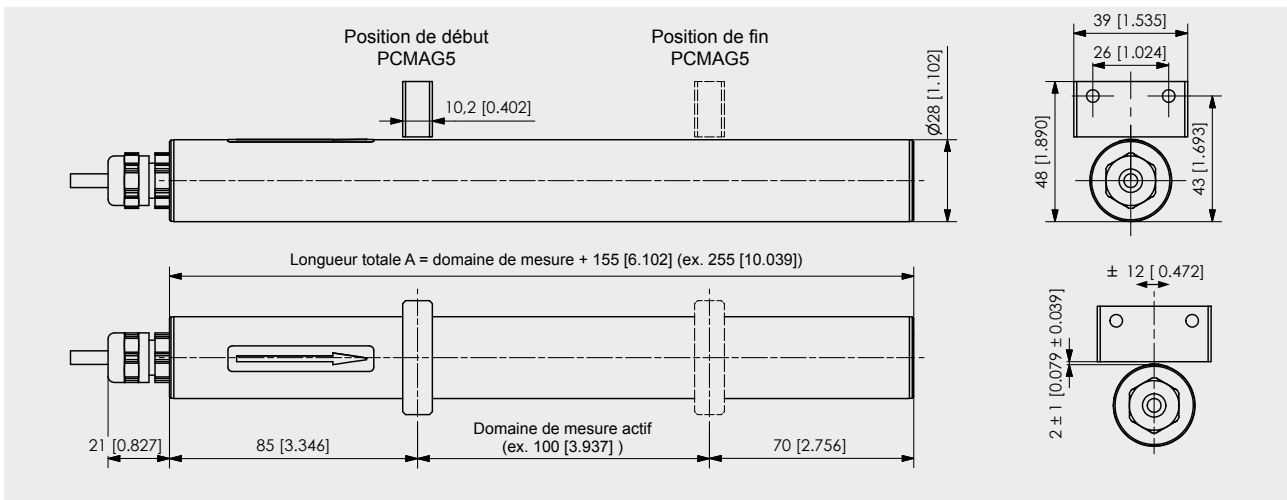
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

Référence commande de l'aimant de position (voir page 47)

PCMAG5

Exemple de commande: PCRP32 - 2000 - 5 - SSI/F8/G/24 - L02 - KAB3M

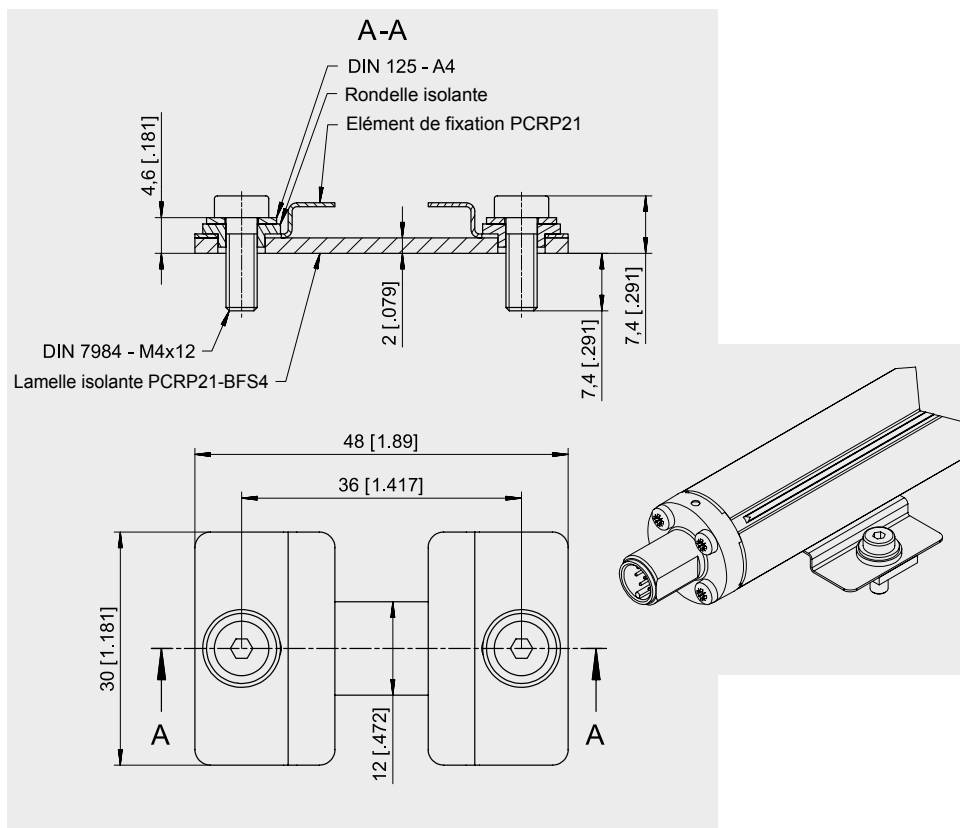
POSICHRON®
PCRP32
Profilé rond



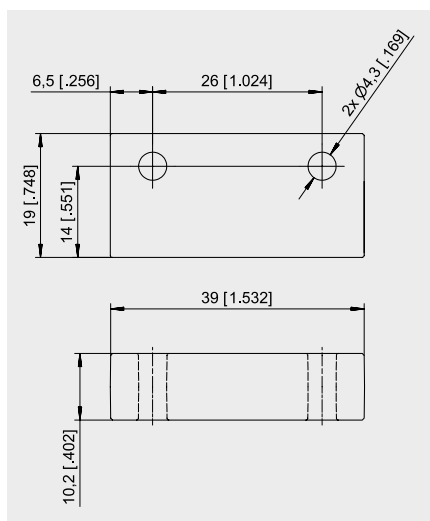
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

**Brides de fixation
 PCRP21-BFS4**



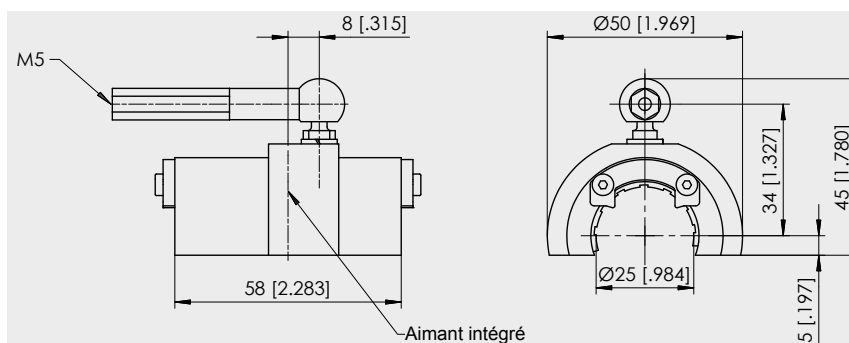
PCMAG5
 Aimant standard



Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques
 peuvent être demandés à l'usine.

PCRP MAG6
 Aimant guidé pour
 PCRP21 avec rotule
 de fixation

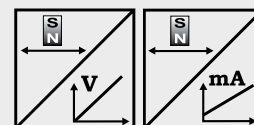


Non approprié pour de grands nombres de cycle!



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Remplacement possible sans écoulement
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Tige: acier inox 1.4404; Tête: AIMgSi
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCST24

1 voie,
standard industriel

Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5

Z3/4 = Filetage ¾"-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

10V = Sortie 0 ... 10 V

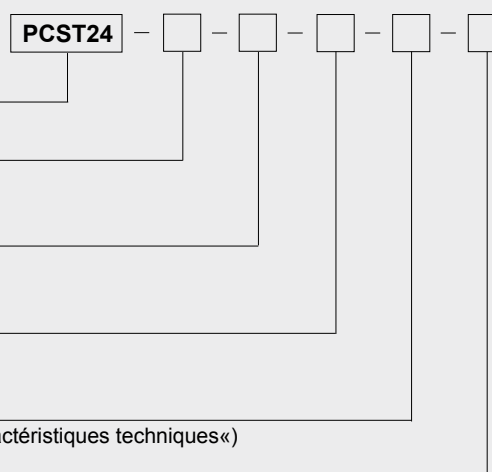
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles



Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

PCSTMAG ...

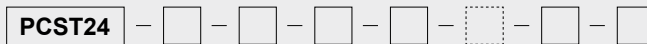
Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

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

Exemple de commande: PCST24 - M18 - 2000 - 10V - L10 - M12

Référence commande PCST24

1 ou 2 voies,
configurable



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage 3/4 "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Étage de sortie

U1 = Sortie 0 ... 10 V
U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
U3 = Sortie 0 ... 5 V
I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

P1A = Aimant de position 1, croissant
P1D = Aimant de position 1, décroissant
PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

P2A = Aimant de position 2, croissant
P2D = Aimant de position 2, décroissant
DA = Différence aimant 1/2, croissant
DD = Différence aimant 1/2, décroissant

} 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAX.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAX.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCST24 - M18 - 1000 - U1 - P1D - L10 - M12

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCST24 - M18 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - M12

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCST24 - M18 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L10 - M12

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

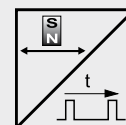
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Remplacement possible sans écoulement
- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Remplacement possible sans écoulement
- Plusieurs aimants de position possibles
- Sortie à impulsions (start/stop)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Tige: acier inox 1.4404; Tête: AlMgSi
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCST24



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage ¾ "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

STSP = Sortie à impulsions

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles

Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

PCSTMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

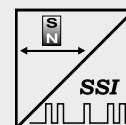
KAB- ...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCST24 - M18 - 2000 - STSP - L10 - M12



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Remplacement possible sans écoulement
- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Remplacement possible sans écoulement
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Tige: acier inox 1.4404; Tête: AlMgSi
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 8 pôles
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCST24



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage ¾ "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Résolution [en µm]

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Etage de sortie

SSI = Sortie série synchrone

Valeur moyenne (filtre, nombre de valeurs mesurées)

F1 / F2 / F4 / F8

Code

G / D = Gray / Dual

Nombre de bits de données

24 / 25

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 8 pôles

Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

PCSTMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 77)

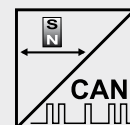
KAB- ...M-M12/8F/G-LITZE

Exemple de commande: PCST24 - M18 - 2000 - 5 - SSI/F8/G/24 - L10 - M12



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Indice de protection jusqu'à IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Remplacement possible sans écoulement
- Sortie CANopen



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	CANopen-Bus
	Résolution	50 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Tige: acier inox 1.4404; Tête: AlMgSi
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP67/69K (avec connecteur confectionné IP67/69K)
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Connecteur M12, 5 pôles
CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie	

Référence commande PCST24



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage ¾ "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

CANOP = Sortie CANopen

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

M12 = Connecteur M12, 5 pôles

Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

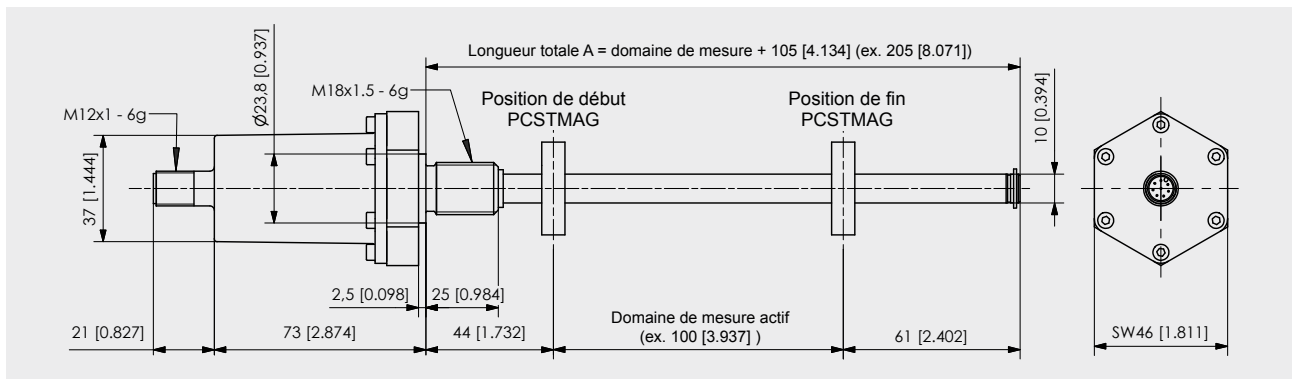
PCSTMAG ...

Référence commande du connecteur confectionné (voir page 79)

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

Exemple de commande: PCST24 - M18 - 2000 - CANOP - L10 - M12A5

POSICHRON®
PCST24
Version tige inox



Côtes en mm [pouces]

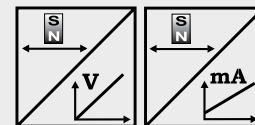
Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Indice de protection IP67/69K, IP68, immergeable
- Immersion permanente jusqu'à 15 bar
- Etanchéité longitudinale
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Résistant à l'eau de mer
- Sorties analogiques
- Version ATEX sur demande



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension Courant
	Résolution	Voir spécifications des étages de sortie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Acier inoxydable 1.4404
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP68 (immersion permanente jusqu'à 15 bar), IP67/69K
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCST27
1 voie,
standard industriel

Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage ¾ "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

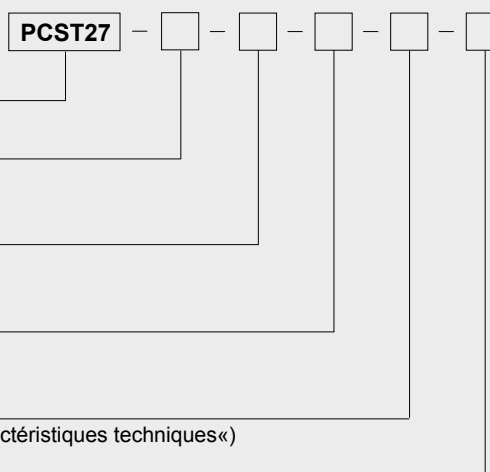
10V = Sortie 0 ... 10 V
420T = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande



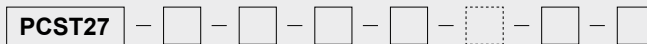
Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

PCSTMAG ...

Exemple de commande: PCST27 - M18 - 1500 - 10V - L02 - KAB3M

Référence commande PCST27

1 ou 2 voies,
configurable



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage 3/4 "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

U1 = Sortie 0 ... 10 V
U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
U3 = Sortie 0 ... 5 V
I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

P1A = Aimant de position 1, croissant
P1D = Aimant de position 1, décroissant
PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

P2A = Aimant de position 2, croissant
P2D = Aimant de position 2, décroissant
DA = Différence aimant 1/2, croissant
DD = Différence aimant 1/2, décroissant

} 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAX.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAX.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCST27 - M18 - 1000 - U1 - P1D - L10 - KAB3M

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0 ... 10 V (U1)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCST27 - M18 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - KAB3M

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCST27 - M18 - 1000 - U1 - P1A - VZ1.0 - L10 - KAB3M

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0 ... 10 V (U1)

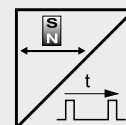
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0 ... 10 V (VZ1.0)



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Indice de protection IP67/69K, IP68, immergeable
- Immersion permanente jusqu'à 15 bar
- Etanchéité longitudinale
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Plusieurs aimants de position possibles
- Résistant à l'eau de mer
- Sortie à impulsions (start/stop)
- Version ATEX sur demande



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Sortie à impulsions (start/stop)
	Résolution	Quasi-infinie
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Acier inoxydable 1.4404
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP68 (immersion permanente jusqu'à 15 bar), IP67/69K
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCST27



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5
Z3/4 = Filetage ¾ "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm
Autres longueurs sur demande

Etage de sortie

STSP = Sortie à impulsions

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

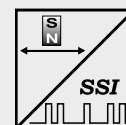
PCSTMAG ...

Exemple de commande: PCST27 - M18 - 2000 - STSP - L10 - KAB3M



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Indice de protection IP67/69K, IP68, immergeable
- Immersion permanente jusqu'à 15 bar
- Etanchéité longitudinale
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Résistant à l'eau de mer
- Sortie série synchrone (SSI)
- Version ATEX sur demande



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Série synchrone (SSI)
	Résolution	5, 10, 20, 50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Acier inoxydable 1.4404
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce
	Résistance à la pression	Jusqu'à 400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP68 (immersion permanente jusqu'à 15 bar), IP67/69K
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande PCST27



Modèle

Montage

M18 = Filetage M18 x 1,5

Z3/4 = Filetage ¾ "-16UNF

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Résolution [en µm]

5 / 10 / 20 / 50 / 100

Etage de sortie

SSI = Sortie série synchrone

Valeur moyenne (filtre, nombre de valeurs mesurées)

F1 / F2 / F4 / F8

Code

G / D = Gray / Dual

Nombre de bits de données

24 / 25

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

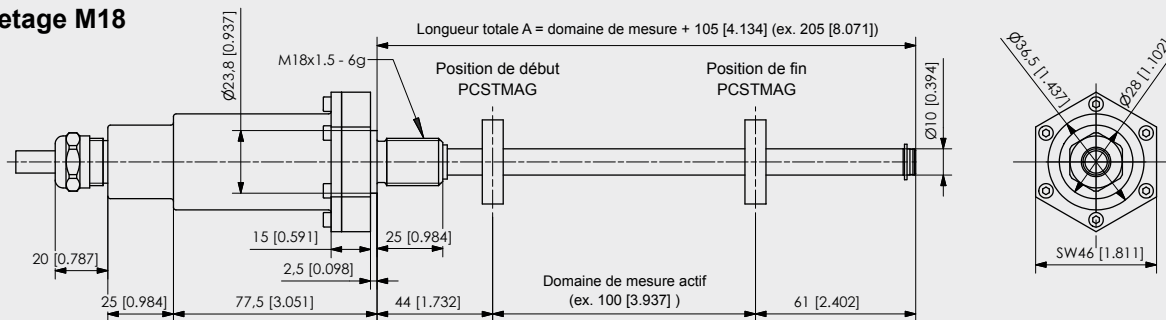
KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

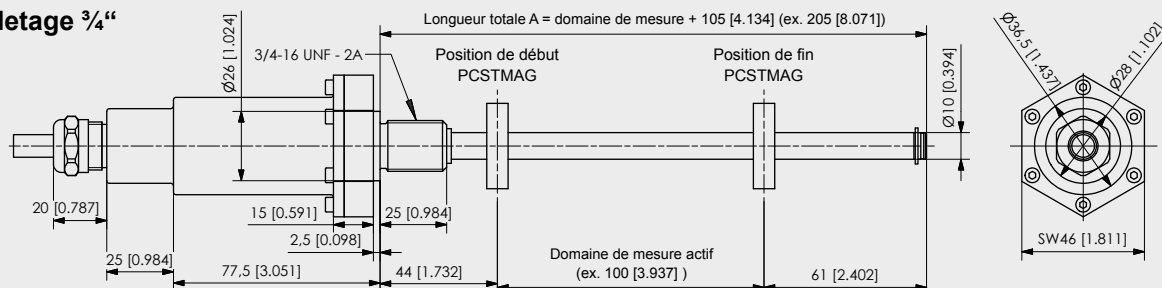
PCSTMAG ...

Exemple de commande: PCST27 - M18 - 2000 - 5 - SSI/F8/G/24 - L10 - KAB3M

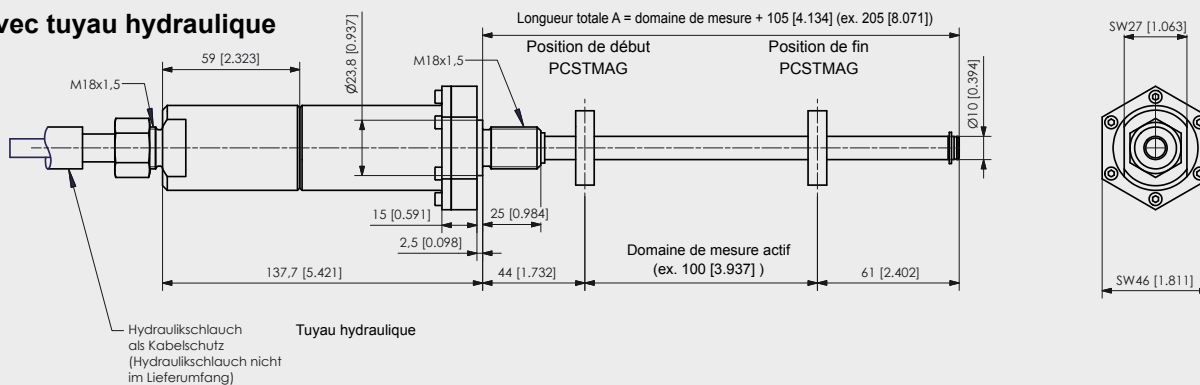
Filetage M18



Filetage 3/4"



Avec tuyau hydraulique



Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

POSICHRON®

Description des étages de sortie optionnels



Option - PMU pour les sorties analogiques U1, U2, U3 et I1

Programmation d'une valeur de début et de fin de course par l'utilisateur :

L'option « PMU » permet la programmation de la valeur de début et de fin de l'étage de sortie à l'aide du signal SPAN/ZERO prévue au niveau du connecteur. Ainsi, à chaque fois que des positions de début et de fin de course seront définies, SPAN/ZERO sera relié à la masse GND à l'aide d'un commutateur. Si ce contact de masse est enclenché pendant 1 à 4 secondes, la position actuelle est interprétée comme valeur de début. Si le contact de masse est enclenché pendant plus de 5 secondes, la position actuelle est alors interprétée comme valeur de fin. Les derniers paramétrages de début et de fin de course restent enregistrés après une coupure de courant.

Le paramétrage usine peut être redéfini en enclenchant le contact SPAN/ZERO lors de la mise sous tension du capteur.

Option F1/F2/F4/F8 pour la sortie SSI

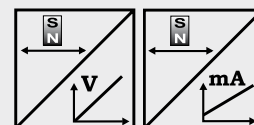
Fonction Filtre pour l'interface SSI

A l'aide de la fonction « Filtre » Fn, le capteur transmet à partir de n valeurs mesurées une valeur moyenne mobile. Le temps de réponse du capteur est ainsi directement dépendant du nombre de valeurs mesurées prises en compte par le filtre. Les paramètres possibles sont 1, 2, 4 et 8.



POSICHRON® – Capteur de position

- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Hauteur de la tête 16 mm max. câble inclus
- Sorties analogiques



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Tension
Résolution		Voir spécifications des étages de sortie
Fréquence d'échantillonnage		Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
Linéarité		L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
Répétabilité		±3 µm
Matériaux		Tige: acier inox 1.4404; Tête: AlMgSi
Montage		Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce / Bride de 48 mm
Résistance à la pression		400 bar, valeurs plus élevées sur demande
Indice de protection		IP67/69K
Résistance aux chocs		EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
Résistance aux vibrations		EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
Connectique		Câble de 3 m
CEM, température		Voir spécifications des étages de sortie

Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

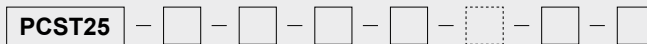
PCSTMAG ...

Exemple de commande: Voir page 61

Référence commande PCST25

1 ou 2 voies,
configurable

Modèle



Montage

- M18 = Filetage M18 x 1,5
- Z3/4 = Filetage 3/4 "-16UNF
- SV = Bride de 48 mm diamètre

Etendue de mesure (en mm)

100 ... 5750 par pas de 10 mm

Etage de sortie

- U2 = Sortie 0,5 ... 10 V
- I1 = Sortie 4 ... 20 mA (3 fils)

Fonction et caractéristique de la voie 1

- P1A = Aimant de position 1, croissant
- P1D = Aimant de position 1, décroissant
- PMU = Valeur de début, direction et fin paramétrables (voie 2 non cumulable)
- DA = Différence aimant 1/2, croissant (2 aimants nécessaires)
- DD = Différence aimant 1/2, décroissant (2 aimants nécessaires)

Fonction et caractéristique de la voie 2 (en option)

- P2A = Aimant de position 2, croissant
 - P2D = Aimant de position 2, décroissant
 - DA = Différence aimant 1/2, croissant
 - DD = Différence aimant 1/2, décroissant
- } 2 aimants nécessaires

VZx.x = Vitesse avec connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VZx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VZ1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	0 V	5 V	10 V
Sortie I1:	4 mA	12 mA	20 mA

VAx.x = Vitesse sans connaissance de la direction (possible avec un seul aimant)

VAx.x = Vitesse par pas de 0,1 m/s

Exemple: VA1.5	vers position de début		vers position de fin
	-1,5 m/s	0	+1,5 m/s
Sortie U1:	10 V	0,5 V	10 V
Sortie I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Linéarité

L02 / L10 (voir définitions ci-dessus dans »Caractéristiques techniques«)

Connectique

KAB3M = Sortie câble de 3 m (standard), autres longueurs sur demande

D'autres configurations sont disponibles sur demande.

1. Exemple de commande: PCST25 - M18 - 1000 - U2 - P1D - L10 - KAB3M

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 1 sortie tension 0,5 ... 10 V (U2)

Voie 1: aimant de position 1, signal décroissant (P1D)

Voie 2: non utilisé

2. Exemple de commande: PCST25 - M18 - 1000 - I1 - P1A - P2D - L10 - KAB3M

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties courant 4 ... 20 mA (I1)

Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: aimant de position 2, signal décroissant (P2D)

3. Exemple de commande: PCST25 - M18 - 1000 - U2 - P1A - VZ1.0 - L10 - KAB3M

Version tige inox, étendue de mesure 1000 mm, 2 sorties tension 0,5 ... 10 V (U2)

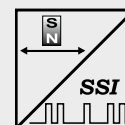
Voie 1: aimant de position 1, signal croissant (P1A)

Voie 2: vitesse aimant 1, -1 m/s ... 1 m/s correspond à 0,5 ... 10 V (VZ1.0)



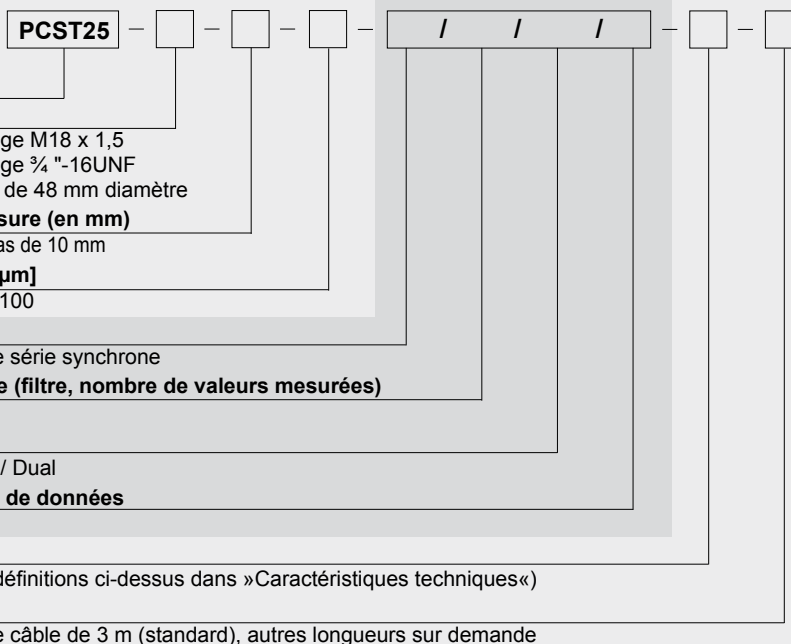
POSICHRON® – Capteur de position

- Indice de protection IP67/69K
- Etendue de mesure 0 ... 100 à 0 ... 5750 mm
- Mesure de position absolue
- Sans usure et sans maintenance
- Pour vérin hydraulique ou mesure de niveau
- Hauteur de la tête 16 mm max. câble inclus
- Sortie série synchrone (SSI)



Caractéristiques techniques	Etage de sortie	Série synchrone (SSI)
	Résolution	50, 100 µm
	Fréquence d'échantillonnage	Jusqu'à 1 kHz, dépendant de l'E.M.
	Linéarité	L02: ±0,1 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,02 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm L10: ±0,5 mm pour une E.M. ≤500 mm ±0,10 % de l'E.M. pour une E.M. >500 mm
	Répétabilité	±3 µm
	Matériaux	Tige: acier inox 1.4404; Tête: AlMgSi
	Montage	Filetage M18x1,5 / Filetage ¾ pouce / Bride de 48 mm
	Résistance à la pression	400 bar, valeurs plus élevées sur demande
	Indice de protection	IP67/69K
	Résistance aux chocs	EN 60068-2-27:1993, 50 g/11 ms, 100 chocs
	Résistance aux vibrations	EN 60068-2-6:1995, 20 g/10 Hz-2 kHz, 10 cycles
	Connectique	Câble de 3 m
	CEM, température	Voir spécifications des étages de sortie

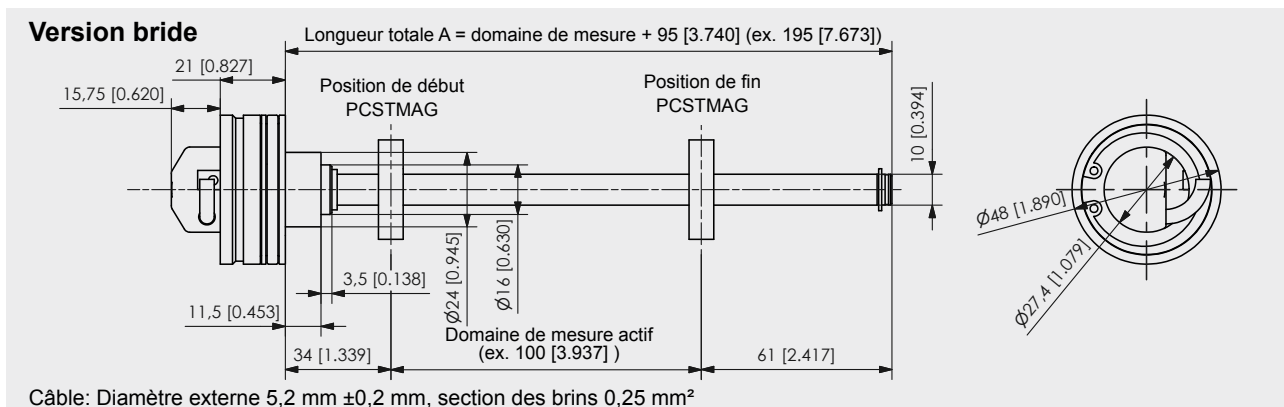
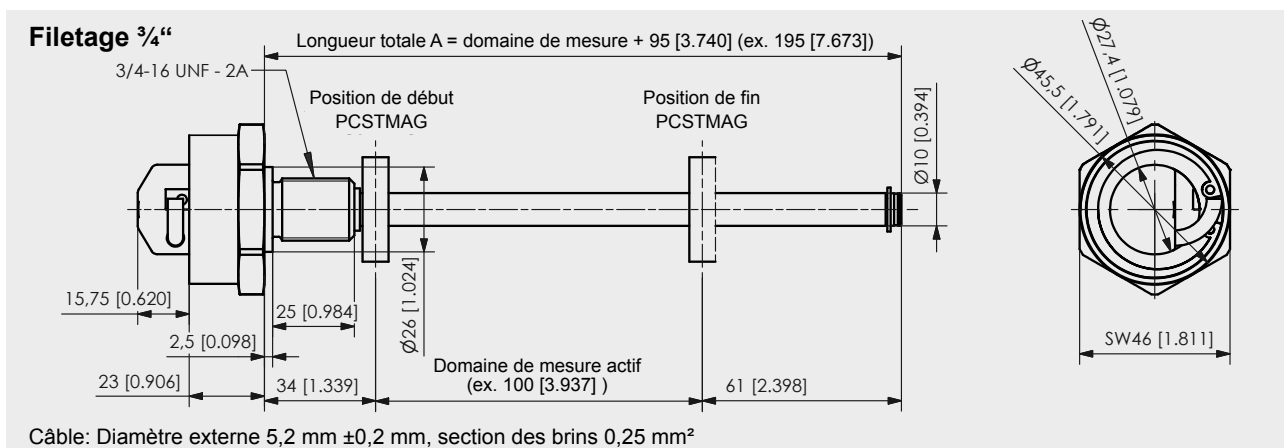
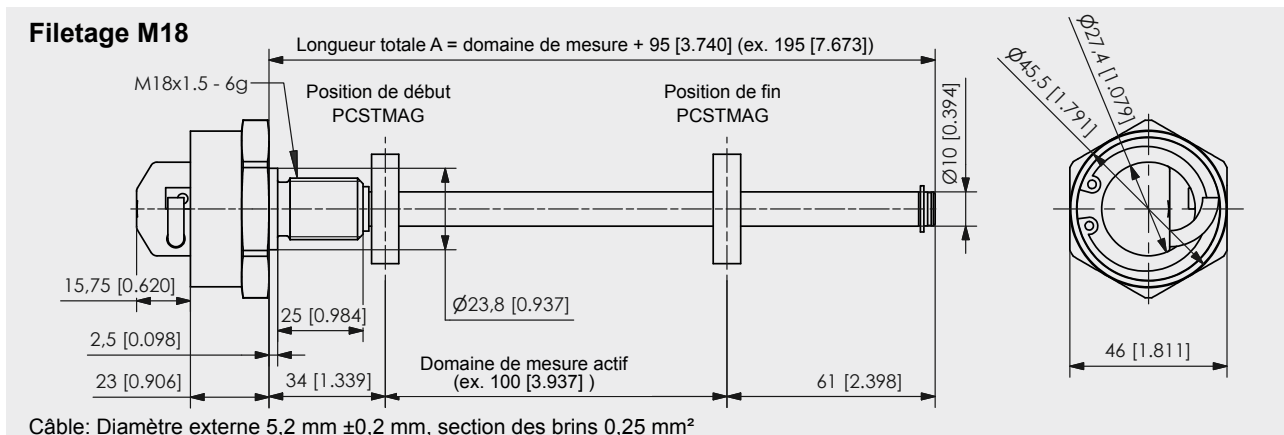
Référence commande PCST25



Référence commande de l'aimant de position (voir page 65)

PCSTMAG ...

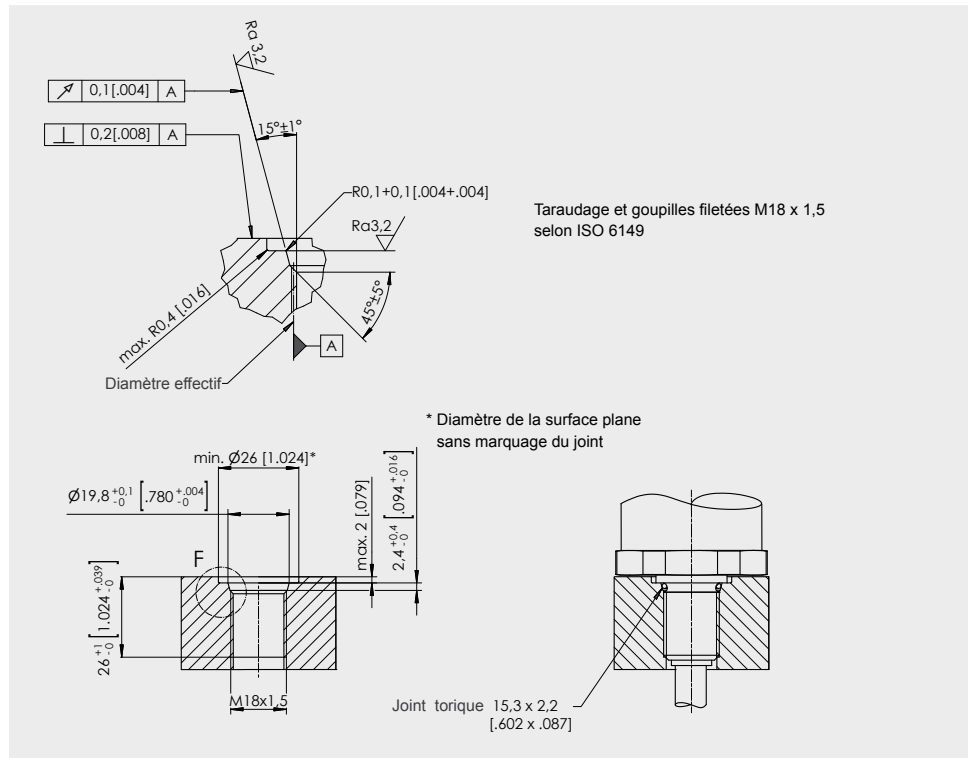
Exemple de commande: PCST25 - M18 - 1500 - 50 - SSI/F8/G/24 - L02 - KAB3M



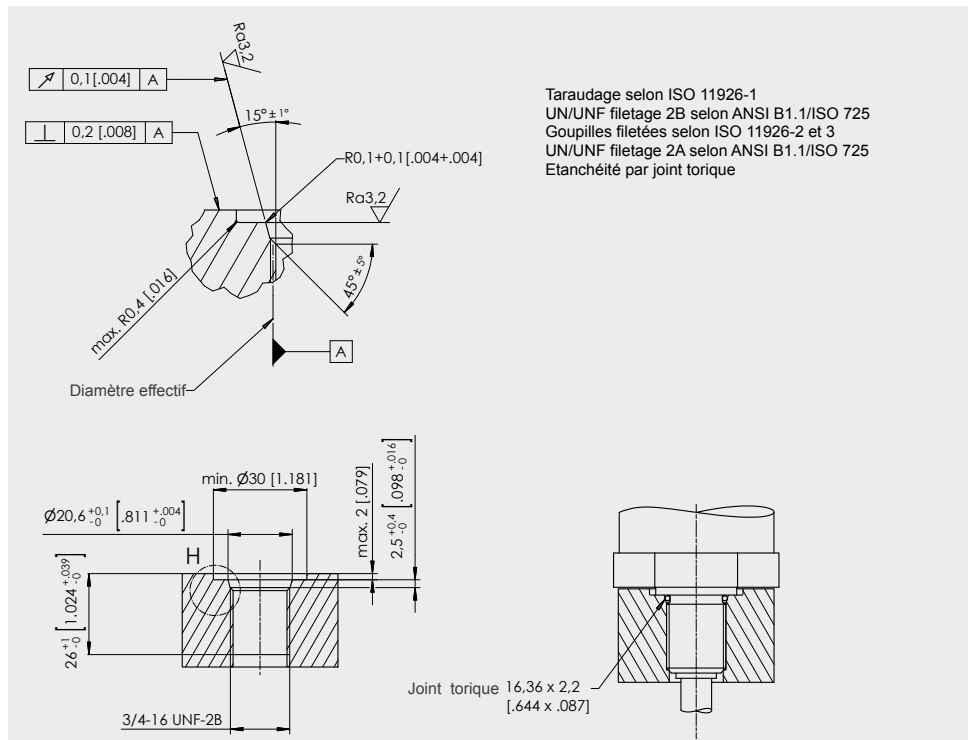
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

**Taraudage
M18**



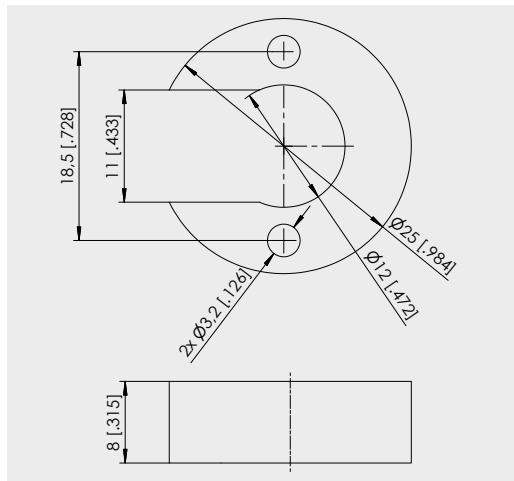
**Taraudage
3/4 pouce**



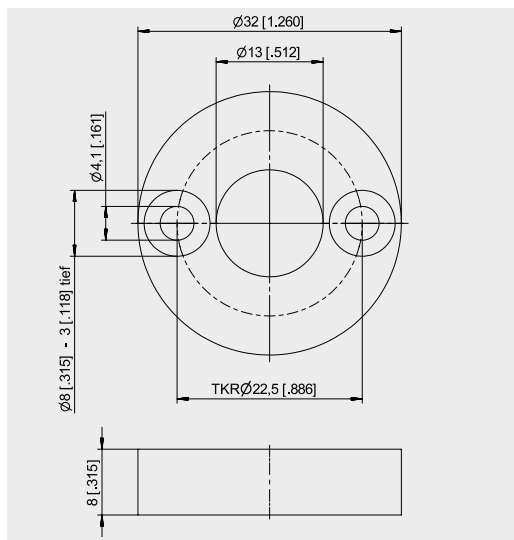
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

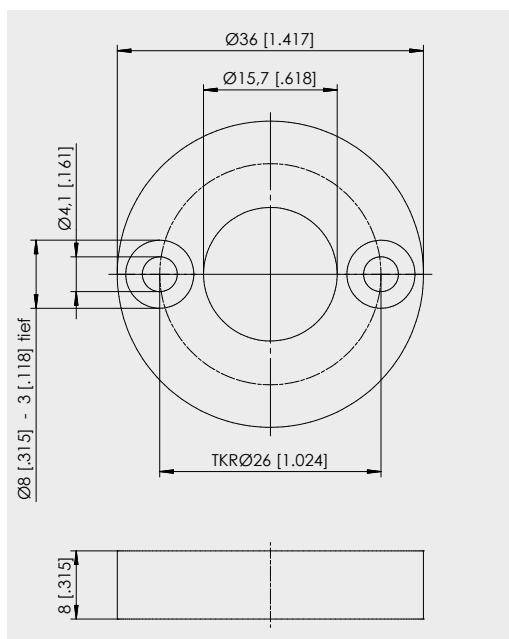
PCSTMAG1



PCSTMAG2
 (standard)



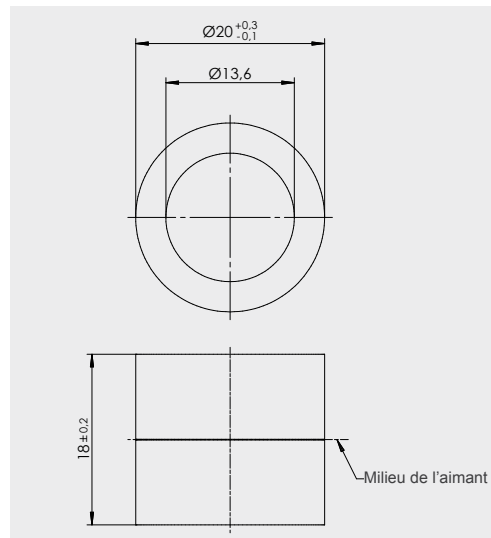
PCSTMAG5



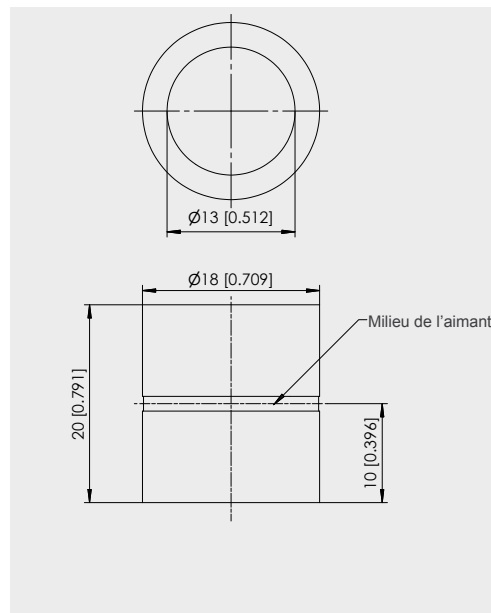
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

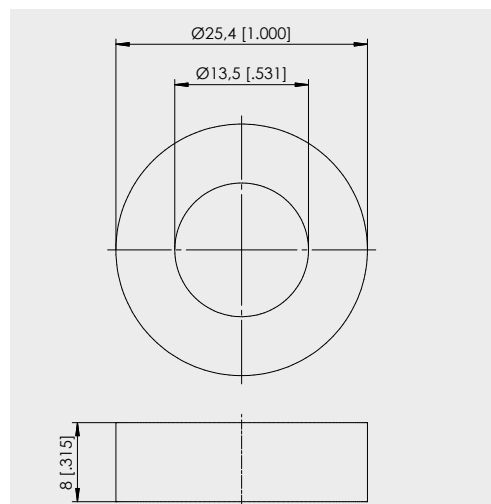
PCSTMAG2-MH1



PCSTMAG2-MH2



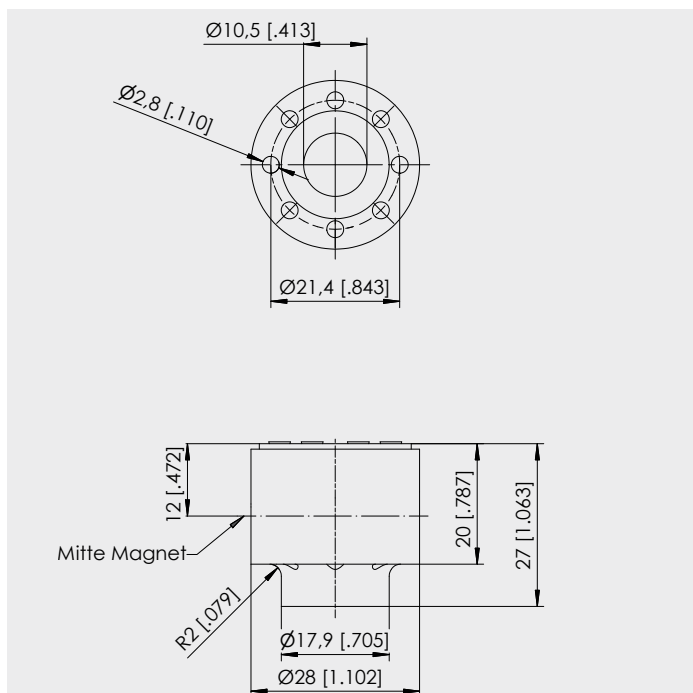
PCSTMAG2-MH3



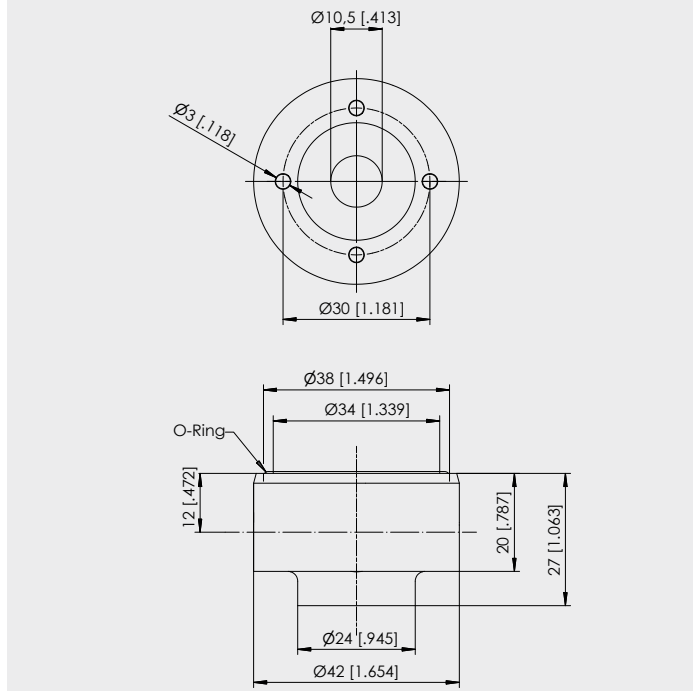
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.
 Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

PCSTMAG2-G1



PCSTMAG2-G2



PCSTMAG2 - G1 / G2

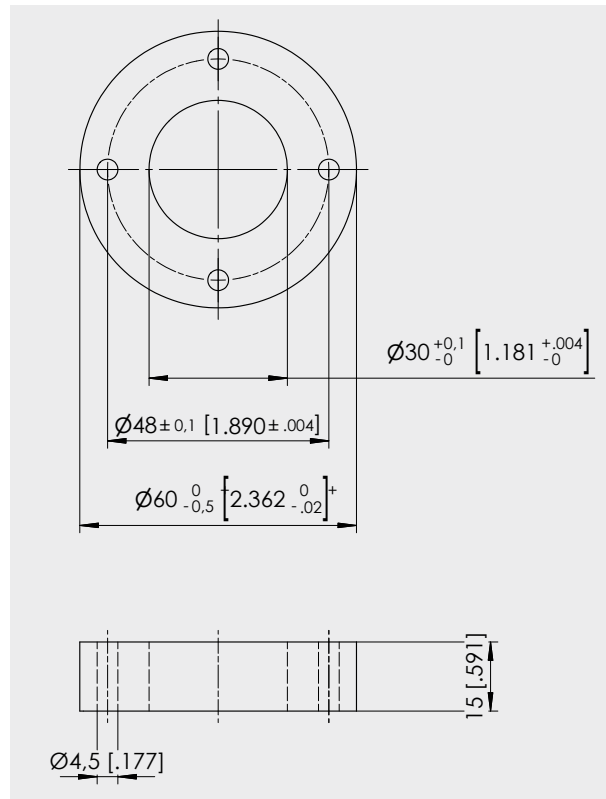
Aimant coulissant composé d'un matériau autolubrifiant et résistant à l'abrasion. Cet aimant est à utiliser lorsque le capteur est monté horizontalement et qu'aucun support mécanique de la tige n'est possible pour des courses >1000 mm.

Côtes en mm [pouces]

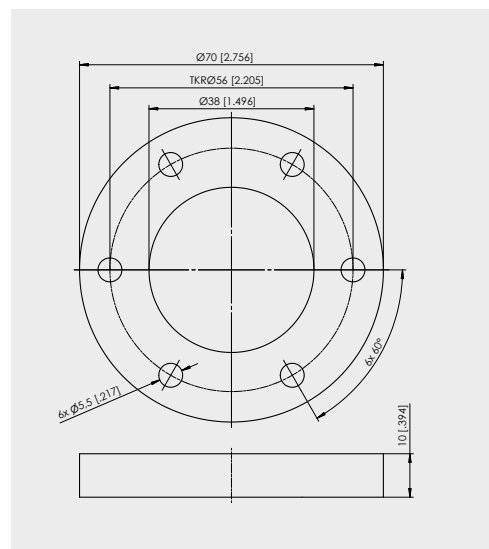
Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

PCSTMAG7



PCSTMAG4



Côtes en mm [pouces]

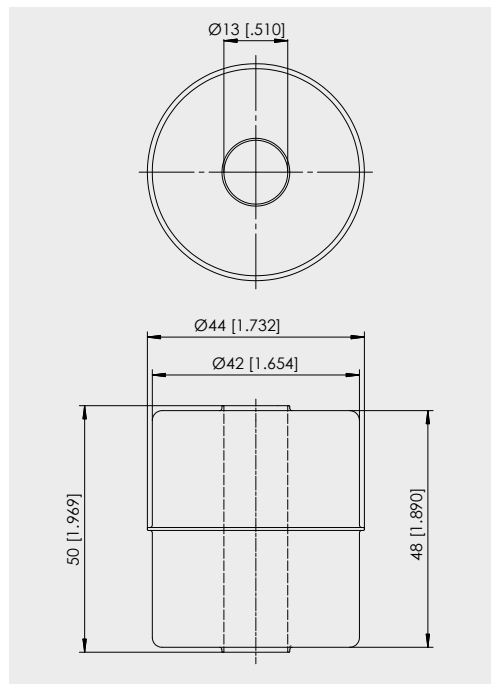
Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

PCSTMAG3

(Flotteur, pression permanente jusqu'à 9 bar, pour liquides avec une densité $\geq 0,75 \text{ g/cm}^3$)

Matériaux: 1.4404

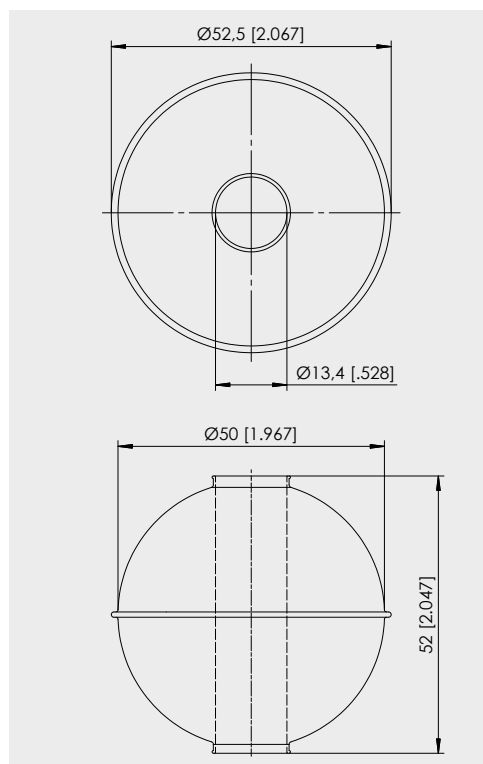


Remarque: La forme des flotteurs induit une réduction du domaine de mesure actif de 25 mm à chaque extrémité!

PCSTMAG6

(Flotteur, pression permanente jusqu'à 30 bar, pour liquides avec une densité $\geq 0,7 \text{ g/cm}^3$)

Matériaux: 1.4571



Remarque: La forme des flotteurs induit une réduction du domaine de mesure actif de 25 mm à chaque extrémité!

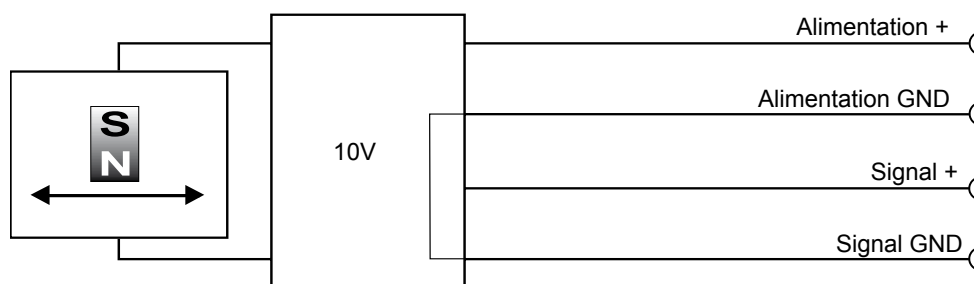
Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

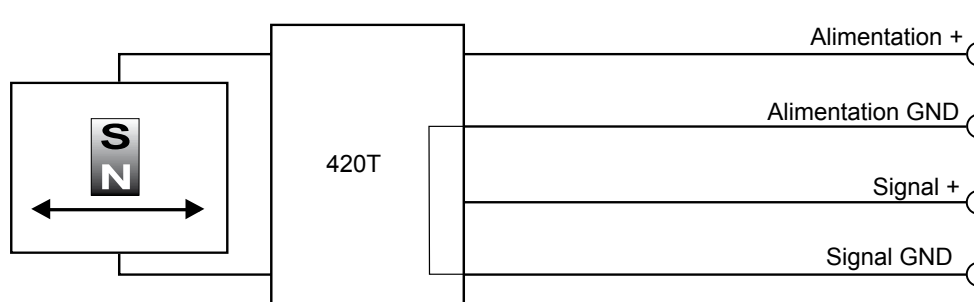
Sortie analogique 10V Sortie tension 	Tension d'alimentation	18 ... 27 V DC (18 ... 36 V DC en option)
	Consommation	50 mA typ., 80 mA max.
	Signal de sortie	0 ... 10 V DC
	Courant de sortie	2 mA max.
	Résistance de charge	> 5 kΩ
	Résolution	Quasi infinie
	Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
	Protection électrique	Inversions de polarité, courts-circuits
	Bruit du signal de sortie	0,5 mV _{eff}
	Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
CEM	Selon EN 61326:2004	

Signal de sortie



Sortie analogique 420T Sortie courant (3 fils) 	Tension d'alimentation	18 ... 27 V DC (18 ... 36 V DC en option)
	Consommation	70 mA typ., 80 mA max.
	Résistance de charge	350 Ω max.
	Signal de sortie	4 ... 20 mA, 30 mA max. (signal d'erreur)
	Résolution	Quasi infinie
	Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
	Protection électrique	Inversions de polarité, courts-circuits
	Bruit du signal de sortie	0,5 mV _{eff}
	Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
	CEM	Selon EN 61326:2004

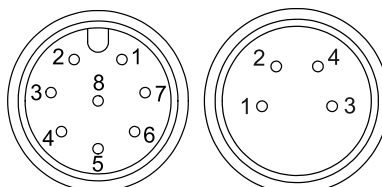
Signal de sortie



Branchement	Signaux de sortie 10V, 420T	Broches du connecteur	Couleur * (non valable pour PCST27, PCR32!)
	Alimentation +	1	blanc
	Alimentation GND	2	brun
	Signal +	3	vert
	Signal GND	4	jaune

Connectique
Connecteur femelle

Vue sur l'embase du capteur



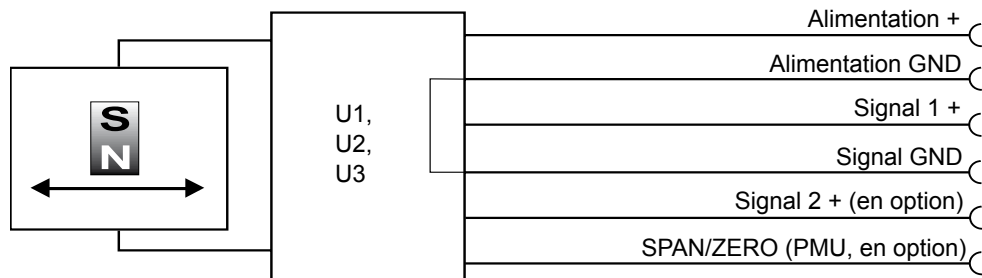
CONN-M12-8M

CONN-M8-4M

*** Tenir compte des divergences de couleur présentes dans les connecteurs pré-confectionnés!**

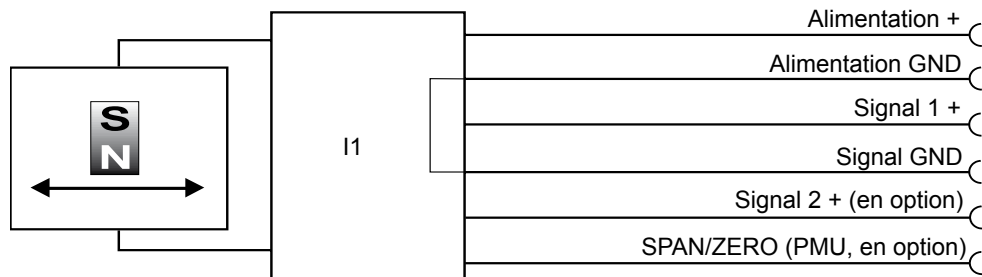
Sortie analogique U1, U2, U3 Sortie tension 	Tension d'alimentation	18 ... 27 V DC
	Consommation	35 mA typ., 80 mA max.
	Signal de sortie	U1: 0... 10 V; U2: 0,5 ... 10 V; U3: 0 ... 5 V
	Courant de sortie	2 mA max.
	Résistance de charge	> 5 kΩ
	Résolution	16 bit
	Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
	Protection électrique	Inversions de polarité, courts-circuits
	Bruit du signal de sortie	0,5 mV _{eff}
	Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
CEM	Selon EN 61326:2004	

Signal de sortie



Sortie analogique I1 Sortie courant 	Tension d'alimentation	18 ... 27 V DC
	Consommation	60 mA typ., 80 mA max.
	Résistance de charge	350 Ω max.
	Signal de sortie	4 ... 20 mA, max. 30 mA (signal d'erreur)
	Résolution	16 bit
	Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
	Protection électrique	Inversions de polarité, courts-circuits
	Bruit du signal de sortie	0,5 mV _{eff}
	Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
	CEM	Selon EN 61326:2004

Signal de sortie



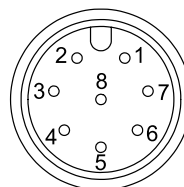
Branchement	Signaux de sortie U1, U2, U3, I1	Broches du connecteur	Couleur (non valable pour PCST27, PCRP32!)
	Alimentation +	1	blanc
	Alimentation GND	2	brun
	Signal 1 +	3	vert
	Signal GND	4	jaune
	Signal 2 + (en option)	5	gris
	SPAN/ZERO (PMU*, en option)	6	rose

Connectique

Connecteur femelle

* Description page 59

Vue sur l'embase du capteur



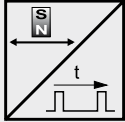
CONN-M12-8M

POSICHRON®

Spécifications de la sortie à impulsions STSP

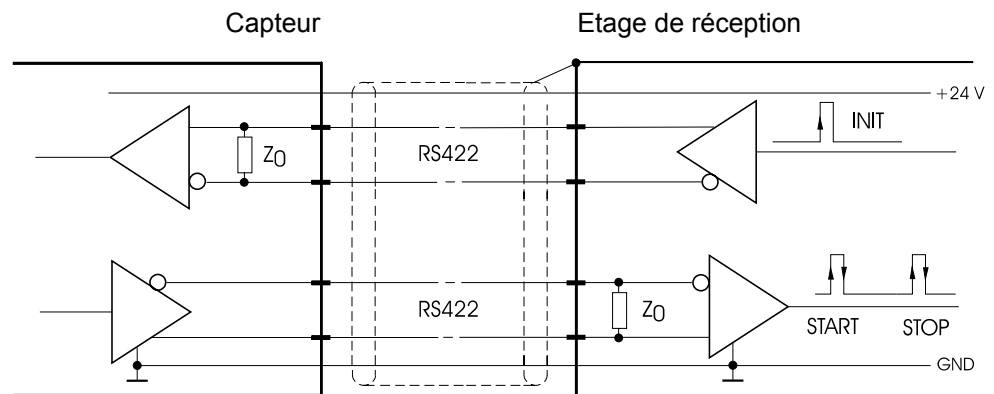


Sortie à impulsions STSP

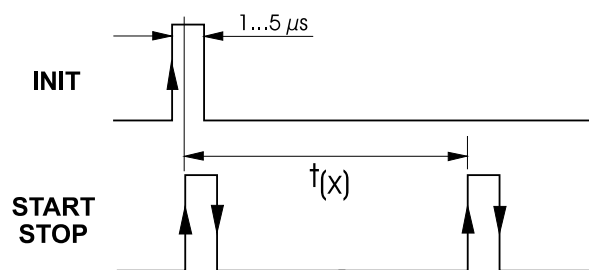


Tension d'alimentation	18 ... 27 V DC, ondulation résiduelle 10 mV _{cc}
Consommation	60 mA typ., 150 mA max.
Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
Vitesse des ondes v _s	2600 ... 2900 m/s
Niveaux INIT et START/STOP	RS422
Protection électrique	Inversions de polarité, courts-circuits
Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
CEM	Selon EN 61326:2004

Etage de réception préconisé



L'électronique externe génère un signal sur la liaison INIT. Le capteur de position délivre un signal START et un signal STOP.



Pour calculer la valeur de position, il faut multiplier l'intervalle de temps $t_{(x)}$ par le facteur de conversion v_s indiqué sur la fiche signalétique du capteur.

Valeur de position:

$$x = t_{(x)} \cdot v_s$$

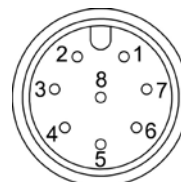
Lors de l'utilisation de plusieurs aimants de position, chaque aimant délivre son propre signal STOP. Afin de permettre une reconnaissance sans ambiguïté de chacun des aimants, une distance minimale de 70 mm doit être respectée entre deux aimants successifs.

Branchement	Signaux de sortie	Broches du connecteur	Couleur (non valable pour PCST27, PCR32!)
	Alimentation +	1	blanc
	Alimentation GND	2	brun
	INIT	3	vert
	INIT	4	jaune
	STSP	5	gris
	STSP	6	rose

Connectique

Connecteur femelle

Vue sur l'embase du capteur

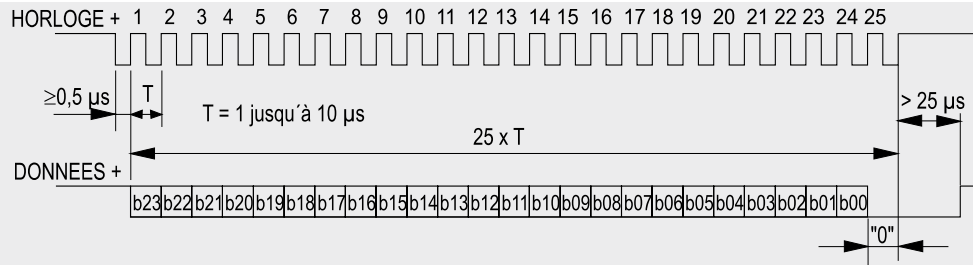


CONN-M12-8M

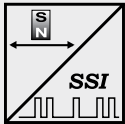
Description

La transmission des DONNEES est effectuée à l'aide d'un signal HORLOGE. L'électronique de réception (Automate Programmable, Calculateur) fournit les impulsions d'horloge et le capteur retourne les données. Avec le front descendant du premier signal d'horloge, la valeur du capteur est mise en mémoire. Avec le front montant du signal d'horloge suivant, le bit de données de poids fort est transféré vers le récepteur. Après un temps de pause, un nouveau mot peut être transmis.

Diagramme des impulsions (train de 26 impulsions)

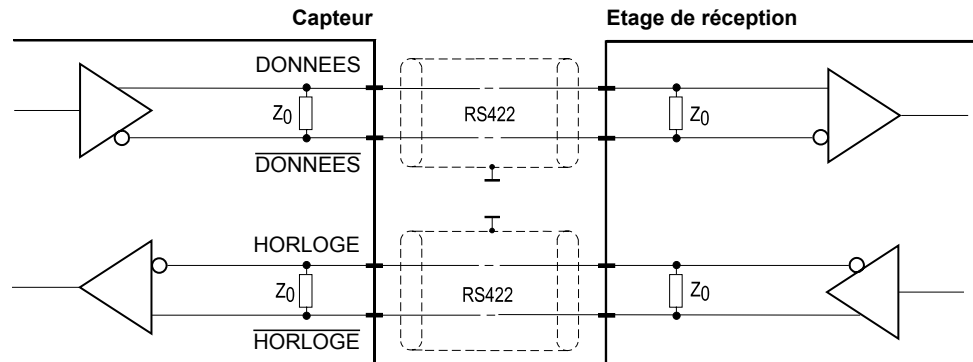


Interface SSI série synchrone



Interface	RS422
Tension d'alimentation	18 ... 27 V DC, ondulation résiduelle 10 mV _{cc}
Consommation	80 mA typ., 150 mA max.
Fréquence d'horloge	100 kHz ... 1 MHz
Code	Gray, dual
Résolution	≥5 µm
Pause entre 2 trains d'impulsions	>25 µs
Filtre	Valeur moyenne, voir page 59
Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
CEM	Selon EN 61326:2004

Etage de réception préconisé



Longueur du câble	Fréquence d'horloge
50 m	100-1000 kHz
100 m	100-300 kHz

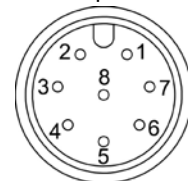
Remarque:

La fréquence de transmission dépend directement de la longueur du câble. Les câbles associés à HORLOGE/HORLOGE et DONNEES/DONNEES doivent être torsadés par paire et blindés en commun.

Branchement

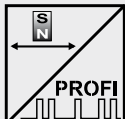
Signaux de sortie	Broches du connecteur	Couleur (non valable pour PCST27, PCR32!)
Alimentation +	1	blanc
Alimentation GND	2	brun
HORLOGE	3	vert
HORLOGE	4	jaune
DONNEES	5	gris
DONNEES	6	rose

Vue sur l'embase du capteur



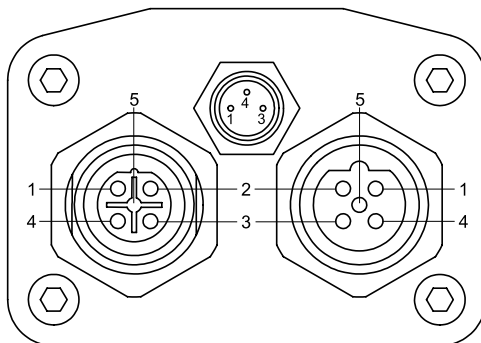
CONN-M12-8M

Interface Profibus-DP



Profil de l'instrumentation	Suivant „Protocole PROFIBUS pour codeurs“, classe 2
Transmission	12 Mbaud max.
Base de données (GSD)	ASMQ0715.GSD
Fonctions-DP	SYNC, FREEZE
Diagnostic-DP	Erreur du marqueur de position
Adresse-esclave	1 ... 125, paramétrable
Adresse esclave par défaut	125
Sens de mesure	Paramétrable en commun
Preset	Paramétrable en commun ou individuellement
Résolution	Par pas de 5 ... 1000 µm, paramétrable
Nombre de tête aimantée	1 ... 4
Tension d'alimentation	22 ... 27 V DC, ondulation résiduelle 10 mV _{CC}
Consommation	100 mA typique
Temps du cycle de mesure	0,75 ms à 3,5 ms, dépendant de l'E.M., du nombre de tête aimantée et des caractéristiques utilisées
Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
Stabilité en température	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.

Connectique



Vue des embases du capteur

Branchement	Broches du connecteur	Bus (5 pin) / Couleur		Alimentation (3 pin) / Couleur	
		Pin	Couleur	Pin	Couleur
	1	VP +5 V sortie		+24 V	brun
	2	A	vert		
	3	Donnée GND		0 V (GND)	bleu
	4	B	rouge	Blindage	noir
	5	Blindage			

POSICHRON®

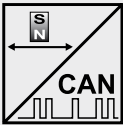
Spécifications de la sortie CANopen

PROVISOIRE

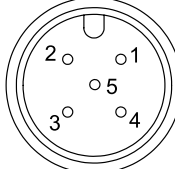


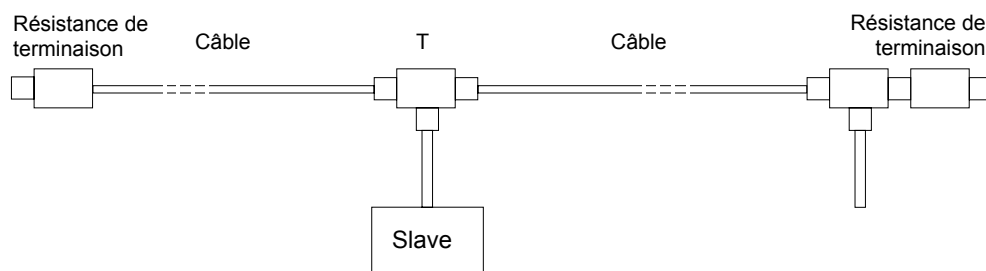
Description

Interface CANopen avec process des données pour position et fonction commutateur à cames avec Preset, résolution, filtrage et points de commutation à cames programmables.

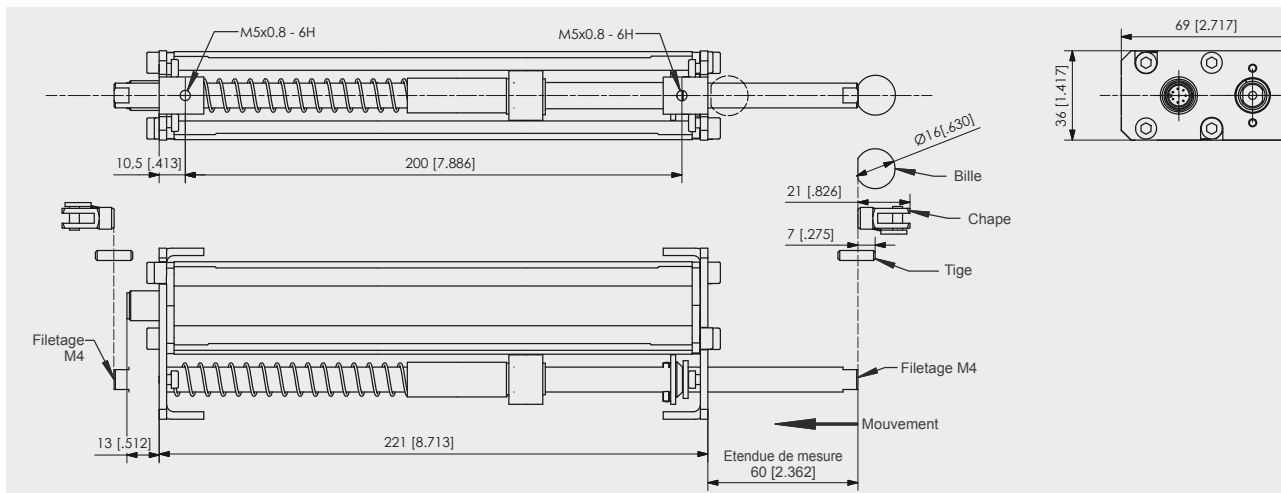
Interface CANopen 	Profil de communication	CANopen CiA 301 V 4.02, Slave
	Profil de l'instrumentation	Encoder CiA 406 V 3.2
	Error Control	Node Guarding, Heartbeat, Emergency Message
	Adresse de noeud	Paramétrable par LSS
	PDO	3 TxPDO, 0 RxPDO, no linking, static mapping
	PDO Modes	Event-/Time triggered, Remote-request, Sync cyclic/acyclic
	SDO	1 server, 0 client
	CAM	2 cames
	Certifié	Oui
	Ratio de transmission	50 kBaud à 1 MBaud, paramétrable par LSS
	Noeud	127 max.
	Connectique	Connecteur M12, 5 pôles
	Résistance de terminaison intégrée	Non
	Bus isolé galvaniquement	Non

Caractéristiques techniques	Tension d'alimentation	8 ... 36 V DC
	Consommation	100 mA max.
	Résolution	50 µm
	Fréquence d'échantillonnage	1 kHz (asynchrone)
	Stabilité	±50 x 10 ⁻⁶ / °C de l'E.M.
	Répétabilité en température	1 LSB
	Température de fonctionnement	-40 ... +85 °C
	Protection électrique	Inversions de polarité, courts-circuits
	Rigidité diélectrique	1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.)
	Environnement - CEM Automation	EN 61326:2004

Branchement / connectique	Signaux de sortie	Broches du connecteur	Vue sur l'embase du capteur 
	Blindage	1	
	Alimentation +	2	
	GND	3	
	CAN-H	4	
	CAN-L	5	



PCQT24 - 60
(Palpeur avec E.M.
de 60 mm)



Côtes en mm [pouces]

Côtes données à titre indicatif.

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

PCQT24

Le PCQT24 a été conçu pour les environnements sévères, là où les palpeurs traditionnels ne peuvent être mis en œuvre en raison d'un haut niveau de saleté, de poussière ou d'humidité.

La mesure se fait par le biais du déplacement de la tige de mesure,

- soit en pressant sur une bille, une chape ou un filetage M4,
- soit en tirant de l'autre côté sur une chape ou un filetage M4.

La tige de mesure est entraînée par un roulement coulissant et revient à sa position d'origine à l'aide d'un ressort de rappel.

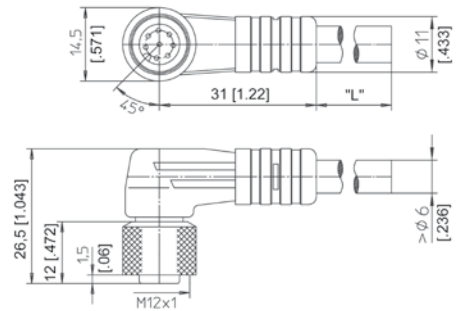


Connecteur pré-confectionné pour capteurs de position POSICHRON®
M12, 8 pôles

Le câble est ici confectionné avec un connecteur coudé 8 pôles. A l'autre extrémité se trouvent les fils de transmission du signal pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 2, 5 et 10 m. Section des brins: 0,14 mm².

Référence commande:

KAB - XM - M12/8F/W - LITZE
IP69K: KAB - XM - M12/8F/W/69K - LITZE
↑
Longueur en m

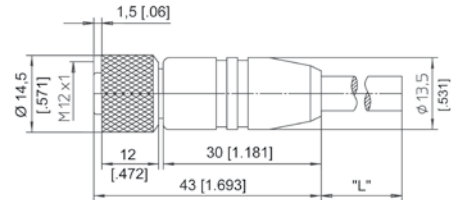


Connecteur pré-confectionné pour capteurs de position POSICHRON®
M12, 8 pôles

Le câble est ici confectionné avec un connecteur droit 8 pôles. A l'autre extrémité se trouvent les fils de transmission du signal pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 2, 5 et 10 m. Section des brins: 0,14 mm².

Référence commande:

KAB - XM - M12/8F/G - LITZE
IP69K: KAB - XM - M12/8F/G/69K - LITZE
↑
Longueur en m



Raccordement M12, 8 pôles	Broches du connecteur / Couleur des fils							
	1	2	3	4	5	6	7	8
	Blanc	Brun	Vert	Jaune	Gris	Rose	Bleu	Rouge

Connecteur pré-confectionné pour capteurs de position POSICHRON®

M8, 4 pôles

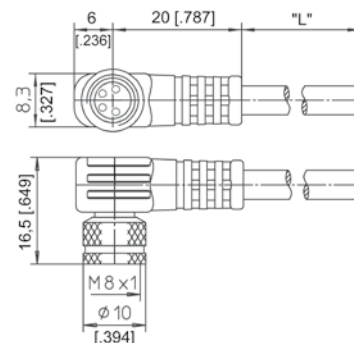
Le câble est ici confectionné avec un connecteur coudé 4 pôles. A l'autre extrémité se trouvent les fils de transmission du signal pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 2, 5 et 10 m. Section des brins: 0,14 mm².

Référence commande:

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

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

Longueur en m



Connecteur pré-confectionné pour capteurs de position POSICHRON®

M8, 4 pôles

Le câble est ici confectionné avec un connecteur droit 4 pôles. A l'autre extrémité se trouvent les fils de transmission du signal pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 2, 5 et 10 m. Section des brins: 0,14 mm².

Référence commande:

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

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

Longueur en m



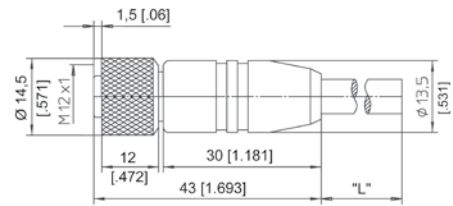
Raccordement M8, 4 pôles

Broches du connecteur / Couleur des fils

1	2	3	4
Brun	Blanc	Bleu	Noir

Connecteur pré-confectionné pour capteurs de position POSICHRON®
M12, 5 pôles
CAN-Bus

Le câble est ici confectionné avec un connecteur droit 5 pôles. A l'autre extrémité se trouve un autre connecteur droit 5 pôles (mâle) pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 0,3 m, 2 m, 5 m et 10 m.



Référence commande:

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

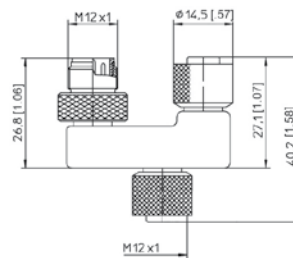
IP69K: KAB - XM - M12/5F/G/69K - M12/5M/G/69K

Longueur en m

T de raccordement
M12, 5 pôles
CAN-Bus

Référence commande:

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



Résistance de terminaison
M12, 5 pôles
CAN-Bus

Référence commande:

KAB - RTERM - M12/5M/G



Jeux de connecteurs pour capteurs de position POSICHRON® PROFIBUS

Les jeux de connecteurs se composent de la manière suivante:

Type KABS1: Bus-IN, Bus-OUT, et alimentation

Type KABS2: Bus-IN, résistance de terminaison et alimentation

Longueurs standard disponibles: 2, 5 et 10 m.

Référence commande:

KABS1-PCQA23-PROF-XM-LITZE

Longueur en m

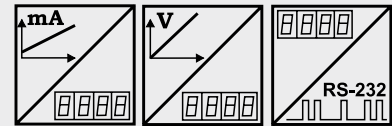
KABS2-PCQA23-PROF-XM-LITZE

Longueur en m

PRODIS® PD-ADC Afficheur digital pour capteurs analogiques



- Pour capteurs de position POSICHRON® avec interface analogique:
Tension 0 ... 10 V; 0,5 ... 10V; 0,5 ... 4,5 V
Courant 0/4 ... 20 mA
Diviseur de tension
- Intègre l'alimentation du capteur
- Affichage à LED 6 digits
- Interface RS-232
- Fonction comparateur en option
- Facile à programmer



Description

PRODIS-ADC a été conçu pour permettre l'affichage de mesures angulaires ou linéaires réalisées avec des capteurs de position analogiques. Un convertisseur analogique/digital haute résolution transforme les signaux des capteurs aussi bien pour des sorties tension 0...10V, courant 0/4...20mA que diviseur de tension. Un début/fin de course ou une unité de mesure adaptée comme le mm, l'inch ou le degré s'obtiennent très simplement à l'aide du menu de paramétrage de l'afficheur. D'autres fonctions telles la fonction Tare ou « blocage de programmation » sont activables par le biais des deux entrées de commande. Les capteurs sont directement alimentés par l'afficheur PRODIS. Les paramètres permettant l'exploitation du signal, un changement d'échelle ou encore la définition d'une fonction relais s'introduisent à l'aide des quatre touches en face avant. Quatre sorties comparateurs (NPN, collecteur ouvert) sont proposées en option. Deux d'entre elles correspondent à une sortie relais.

Caractéristiques techniques

Affichage	6 digits en LED 7 segments, hauteur 14 mm, point décimal programmable	
Fréquence d'échantillonnage	1 ... 25/s, programmable	
Précision de mesure	±0.05 % de l'E.M.	
Tension d'alimentation/consommation	24 V DC ±10%/150 mA, ondulation résiduelle 1% _{CC} ; 85-250 V AC, 50-60 Hz/180 mA max.	
Alimentation du capteur	24 V DC/300 mA; diviseur de tension 5 V/10 mA	
Entrée	Deux voies par entrée: Tension 10V; U1; U2; U3; 24V max Courant I1, charge 100 Ω, I _{max} <30 mA Choix d'une voie ou de la différence de deux voies par programmation	
Entrées de commande	2 entrées de commande 24 V, active low	
Sortie comparateur (option)	Relais NPN	250 V AC/5 A, 30 V DC/5 A 24 V max./50 mA vers GND
Connectique	Barrette enfichable 12 pôles, alimentation 3 pôles	
Stabilité en température	±20 x 10 ⁻⁶ / °C	
Température de fonctionnement	-10 ... +40 °C	
Température de stockage	-20 ... +85 °C	

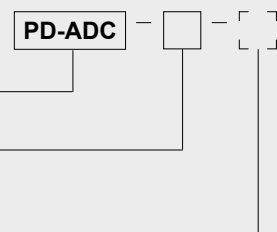
Référence commande PRODIS-ADC

Modèle

Tension d'alimentation
24VDC = 24 V DC
230VAC = 85...250 V AC

Options

REL2 = Fonction comparateur
DT = Version laboratoire



Exemple de commande: PD - ADC - 24VDC - REL2

PRODIS® PD-ADC Afficheur digital pour capteurs analogiques

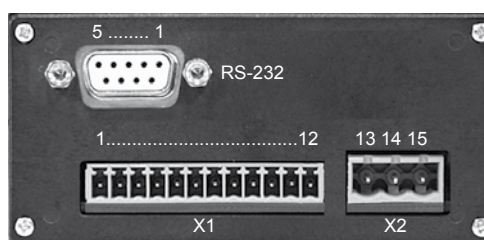


Caractéristiques (suite)	Indice de protection	Face avant IP60, arrière IP40
	Humidité	Max. 80 % H.R., sans condensation
	Sécurité de l'appareil	Directive 73/23/EWG: DIN EN61010:2002-03
	Compatibilité électromagnétique	Directive 89/336/EWG

Paramètres programmables/étendue de valeur	Etendue de valeur offset, seuils	-999999 à +999999
	Diviseur, multiplicateur	0 à 999999
	Autres fonctions	Position du point décimal, luminosité
	Entrées de commande	Blocage clavier, maintien de la valeur affichée, activation de mesure relative

Branchement	Signaux	Connecteur X1 Pin No.	Connecteur X2 Pin No.
	Capteur +U _g 24 V		1
Capteur 0 V (GND)		2	
Entrée de commande 1: fonction tare		3	
Entrée de commande 2: fonction blocage de programmation		4	
Entrée tension 0 ... 10 V, voie 1		5	
Entrée tension 0 ... 10 V, voie 2		6	
Entrée courant 0/4 ... 20 mA, voie 1		7	
Entrée courant 0/4 ... 20 mA, voie 2		8	
Entrée diviseur de tension R1K, voie 1		9	
Entrée diviseur de tension R1K, voie 2		10	
Tension de référence 5 V pour div. de tension		11	
GND		12	
PD-ADC-24VDC			
Alimentation +24 V			13
Alimentation 0 V (GND)			14
PD-ADC-230VAC			
Alimentation			13, 15
Masse protectrice			14

Vue face arrière sans fonctions comparateurs

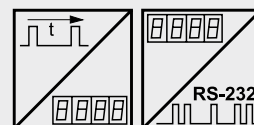


Interface RS-232	Niveau	RS-232: ±8 V, isolé galvaniquement	
	Format de données	1 start bit, 8 data bits, 1 stop bit, no parity	
	Ratio de transmission	9600 Baud	
	Signaux	Connecteur X3 Pin No.	Sub-D Pin No.
	TxD	17	2
RxD	16	3	
GND	18	5	

Pour vue face arrière avec fonctions comparateurs et dimensions vue pages 86 et 87.



- Pour capteurs de position POSICHRON® avec interface à impulsions
- Intègre l'alimentation du capteur
- Affichage à LED 6 digits
- Interface RS-232
- Fonction comparateur en option
- Facile à programmer



Description

PRODIS-TDC affiche les valeurs de mesure des capteurs de position magnétostrictifs en libre représentation d'échelle (inch, mm, ...). Une impulsion de demande est générée de manière cyclique. Le temps entre une impulsion Start et une impulsion Stop est saisi par un convertisseur digital-temps (TDC) haute résolution. Lors de la mise en œuvre des capteurs POSICHRON, les paramètres d'étalonnage sont directement transmis à l'afficheur au moment de la mise sous tension, ainsi un échange de capteur n'impose pas de reparamétrer le facteur d'étalonnage. D'autres fonctions telles une fonction tare ou "blocage de programmation" sont activables par deux entrées de commande. Quatre sorties comparateurs (NPN, collecteur ouvert) sont proposées optionnellement. Deux d'entre elles sont définies comme sortie relais.

Caractéristiques techniques

Affichage		6 digits en LED 7 segments, hauteur 14 mm, point décimal programmable
Fréquence d'échantillonnage		1 ... 5 ms, programmable
Tension d'alimentation/consommation		24 V DC ±10%/150 mA, ondulation résiduelle 1% _{CC} ; 85-250 V AC, 50-60 Hz/180 mA max.
Alimentation du capteur		24 V DC/300 mA
Sortie des impulsions de demande		INIT, ĪNIT (RS422)
Entrée des impulsions de réponse		STSP, STSP (RS422)
Entrées de commande		2 entrées de commande 24 V, active low
Sortie comparateur (option)	Relais NPN	250 V AC/5 A, 30 V DC/5 A 24 V max./50 mA vers GND
Connectique		Barrette enfichable 12 pôles, alimentation 3 pôles
Stabilité en température		±20 x 10 ⁻⁶ / °C
Température de fonctionnement		-10 ... +40 °C
Température de stockage		-20 ... +85 °C
Poids		24 V DC: 250 g env.; 230 V AC: 400 g env.
Indice de protection		Face avant IP60, arrière IP40
Humidité		80 % R.H. max., sans condensation
Sécurité de l'appareil		Directive 73/23/EWG: DIN EN61010:2002-03
Compatibilité électromagnétique		Directive 89/336/EWG

Référence commande PRODIS-TDC

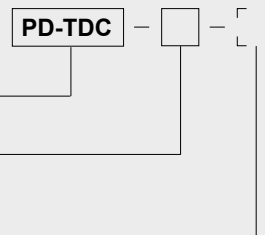
Modèle

Tension d'alimentation

24VDC = 24 V DC
230VAC = 85...250 V AC

Options

REL2 = Fonction comparateur
DT = Version laboratoire



Exemple de commande: PD - TDC - 24VDC - REL2

PRODIS® PD-TDC

Afficheur digital pour capteurs Time-of-flight



Paramètres programmables/étendue de valeur	Diviseur, multiplicateur, valeur offset, seuils	0 à 999999
	Autres paramètres ajustables	Vitesse d'ondes, fonction valeur moyenne, exploitation des fronts, mesure multi-position, exploitation de différence, position du point décimal, luminosité

Branchement	Signaux	Connecteur X1 Pin No.	Connecteur X2 Pin No.
	Capteur +U _g 24 V	1	
	Capteur 0 V (GND)	2	
	Entrée de commande 1, active low	3	
	Entrée de commande 2, active low	4	
	Non connecté	5 / 6	
	INIT sortie impulsions de demande	7	
	INIT sortie impulsions de demande	8	
	STSP entrée impulsions de réponse	9	
	STSP entrée impulsions de réponse	10	
	Non connecté	11	
	GND	12	
	PD-TDC-24VDC		
	Alimentation +24 V		13
	Alimentation 0 V (GND)		14
	PD-TDC-230VAC		
	Alimentation		13, 15
	Masse protectrice		14

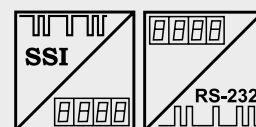


Interface RS-232	Niveau	RS-232: ±8 V, isolé galvaniquement	
	Format de données	1 start bit, 8 data bits, 1 stop bit, no parity	
	Ratio de transmission	4800 / 9600 / 19200 / 115200 Baud	
	Signaux	Connecteur X3, Pin No.	Sub-D, Pin No.
	TxD	17	2
RxD	16	3	
GND	18	5	

Pour vue face arrière avec fonctions comparateurs et dimensions voir pages 86 et 87.



- Pour capteurs de position POSICHRON® avec interface SSI
- Intègre l'alimentation du capteur
- Affichage à LED 6 digits
- Interface RS-232
- Fonction comparateur en option
- Facile à programmer



Description

PRODIS-SSI a été conçu pour permettre l'affichage de mesures angulaires ou linéaires réalisées avec des capteurs de position SSI. Les signaux horloges sont fournis par l'afficheur qui lit en retour une succession de bits de données. Un début/fin de course ou une unité de mesure adaptée comme le mm, l'inch ou le degré s'obtiennent très simplement à l'aide du menu de paramétrage de l'afficheur. D'autres fonctions telles la fonction Tare ou « blocage de programmation » sont activables par le biais des deux entrées de commande. Les capteurs sont directement alimentés par l'afficheur PRODIS. Les paramètres permettant l'exploitation du signal et un changement d'échelle s'introduisent à l'aide des quatre touches en face avant.

Caractéristiques techniques

Affichage	6 digits en LED 7 segments, hauteur 14 mm, point décimal programmable
Fréquence d'échantillonnage	100/s
Tension d'alimentation/consommation	24 V DC ±10%/150 mA, ondulation résiduelle 1% _{CC} ; 85-250 V AC, 50-60 Hz/180 mA max.
Alimentation du capteur	24 V DC/300 mA ou 5 V DC/800 mA
Entrée	DONNEES, <u>DONNEES</u> (RS422)
Sortie	HORLOGE, <u>HORLOGE</u> (RS422)
Entrée de commande	2 entrées de commande 24 V, activ low
Connectique	Barette enfichable 12 pôles, alimentation 3 pôles
Température de fonctionnement	-10 ... +40 °C
Température de stockage	-20 ... +85 °C
Poids	24 V DC: env. 250 g; 230 V AC: env. 400 g

Référence commande PRODIS-SSI

Modèle

Tension d'alimentation

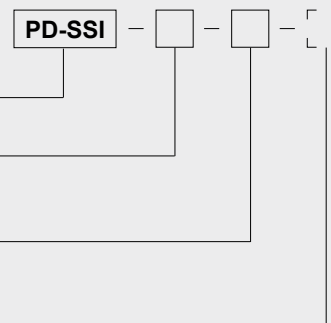
24VDC = 24 V DC
230VAC = 85...250 V AC

Alimentation du capteur

G24V = 24 V DC
G5V = 5 V DC

Option

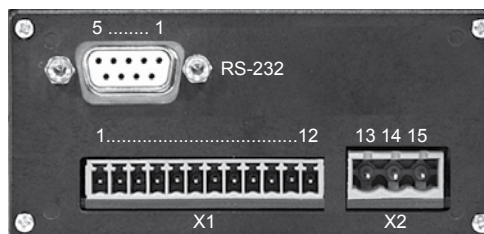
DT = Version laboratoire



Exemple de commande: PD - SSI - 230VAC - G24V

Caractéristiques (suite)	Indice de protection	Face avant IP60, face arrière IP40	
	Humidité	Max. 80 % H.R., sans condensation	
	Sécurité de l'appareil	Directive 73/23/EWG: DIN EN61010:2002-03	
	Compatibilité électromagnétique	Directive 89/336/EWG	
Paramètres programmables/étendue de valeur	Etendue de mesure offset	-999999 à +999999	
	Diviseur, multiplicateur	0 à 999999	
	Autres fonctions	Position du point décimal, luminosité	
	Fonctions SSI programmables	Code gray/dual, signe, fréquence de l'horloge, format des données	
	Entrée de commande	Blocage clavier, maintien de la valeur affichée, activation de la fonction tare	
Branchement	Signaux	Connecteur X1 Pin No.	Connecteur X2 Pin No.
	Capteur +U _s (24 V ou 5 V)	1	
	Capteur 0 V (GND)	2	
	Entrée de commande 1: fonction tare	3	
	Entrée de commande 2: fonction blocage de programmation	4	
	Non connecté	5 / 6	
	Sortie HORLOGE	7	
	Sortie $\overline{\text{HORLOGE}}$	8	
	Entrée DONNEES	9	
	Entrée $\overline{\text{DONNEES}}$	10	
	Non connecté	11	
	GND	12	
	PD-SSI-24VDC		
	Alimentation +24 V		13
	Alimentation 0 V (GND)		14
	PD-SSI-230VAC		
Alimentation		13, 15	
Masse protectrice		14	

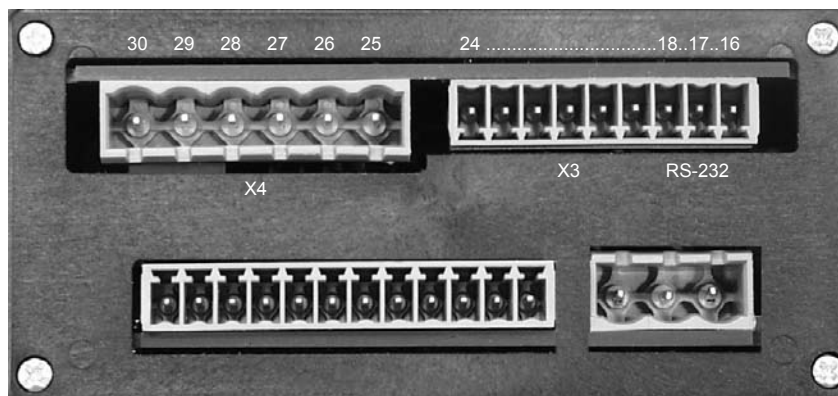
Vue face arrière sans fonctions comparateurs



Interface RS-232	Niveau	RS-232: ±8 V, isolé galvaniquement	
	Format des données	1 start bit, 8 data bits, 1 stop bit, no parity	
	Ratio de transmission	4800 / 9600 / 19200 / 115200 Baud	
	Signaux	Connecteur X3, Pin No.	Sub-D, Pin No.
	TxD	17	2
	RxD	16	3
GND	18	5	

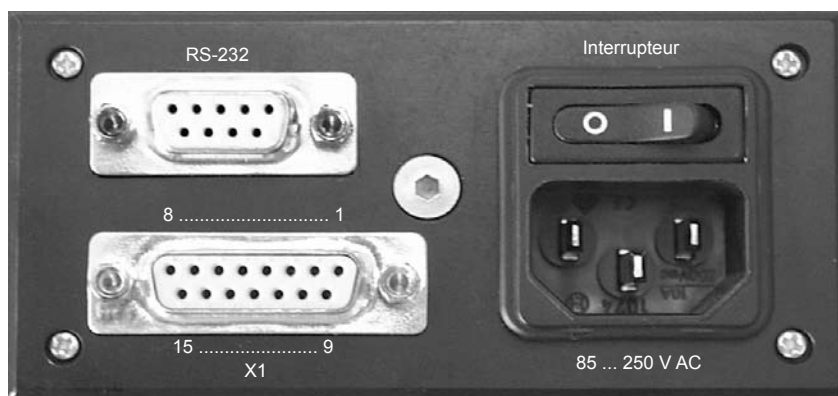
Les dimensions se trouvent en page 86 et 87.

Vue face arrière
avec fonctions
comparateurs



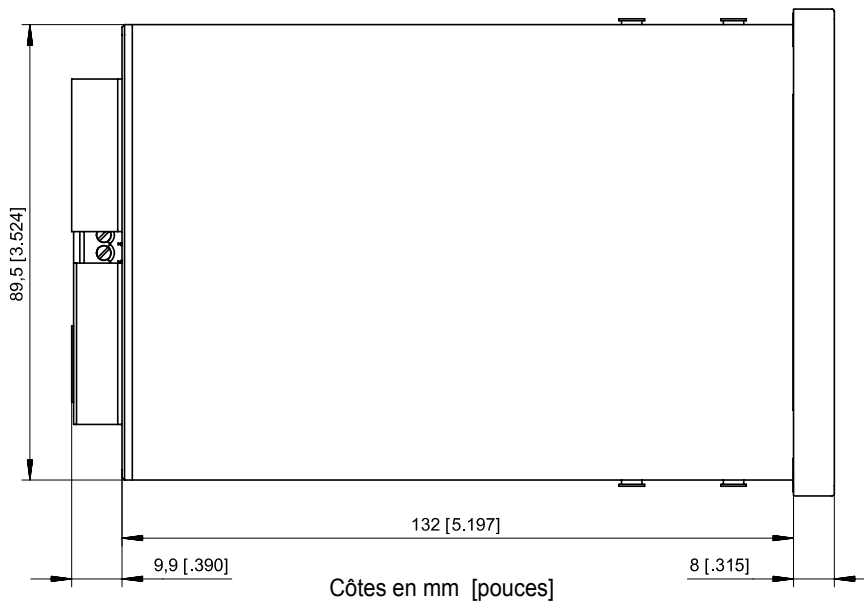
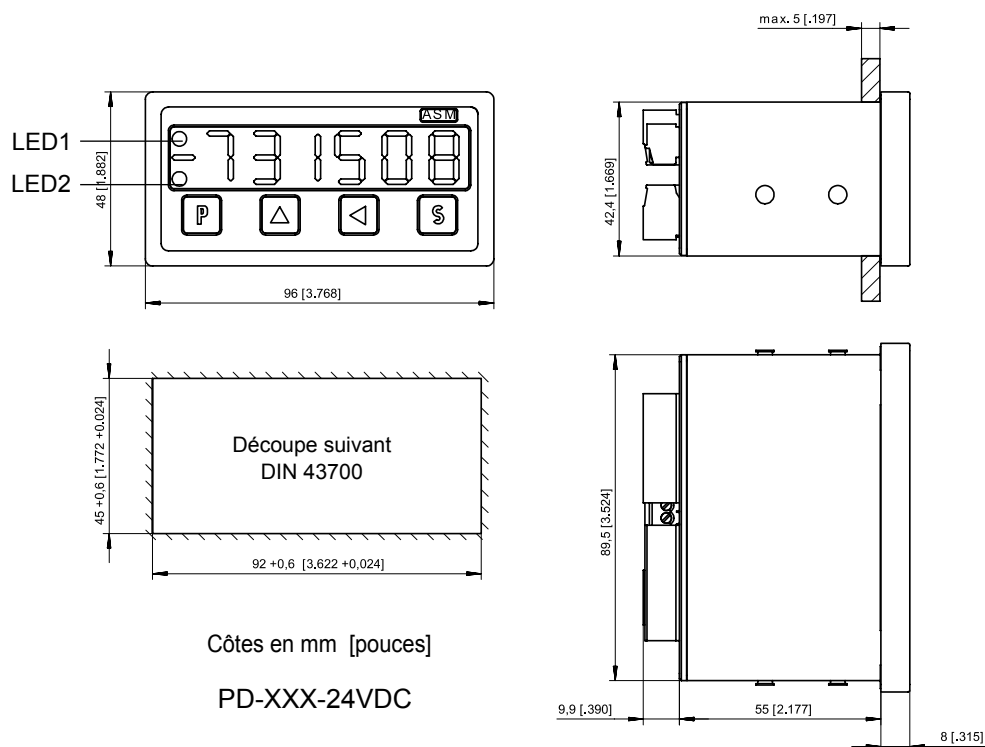
Fonction comparateur (option)	Comparateur	Sortie de comparateur				LED
		NPN Collecteur	Connecteur X3 Pin No.	Relais	Connecteur X4 Pin No.	
Comparateur 1	NPN1	20	Relais 1	25	LED1	
			NO			27
Comparateur 2	NPN2	21	Relais 2	28	LED2	
			NO			30
Comparateur 3	NPN3	22				
Comparateur 4	NPN4	23				
	NPN GND	24				
	NPN U _B (+24V)	19				

Version laboratoire
(option)



Pour le branchement du connecteur X1, voir le tableau correspondant en page 81 (PD-ADC), en page 83 (PD-TDC) ou en page 85 (PD-SSI).

Dimensions



PD-XXX-230VAC

Côtes données à titre indicatif.
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

Autres catalogues „Capteurs de position“ disponibles



Demande d'informations

Fax +33-(0)3-88 48 06 23

Société: _____

Interlocuteur: _____

Service: _____

Rue: _____

Lieu: _____

Tél. / Fax: _____

E-mail: _____

Website: _____

• Veuillez me retourner des informations plus détaillées concernant les produits suivants:

- WS® Capteurs de position à câble
- POSIMAG® Règles magnétiques
- POSIROT®/POSITILT® Capteurs angulaires et inclinomètres magnétiques

Indices de protection selon EN 60529



2 ^{ème} Chiffre = Indice de protection contre les liquides 1 ^{er} Chiffre = Indice de protection contre les corps solides								
Protection contre ...	Non protégé	Gouttes d'eau verticales et inclinées de 15° max.	Eau de pluie	Jet d'eau	Jet à la lance	Jet puissant à la lance	Immersion temporaire	Immersion prolongée
DIN EN 60529	IP .. 0	IP .. 1	IP .. 2	IP .. 3	IP .. 4	IP .. 5	IP .. 6	IP .. 8
IP 0 .. Non protégé	IP 00							
IP 1 .. Corps solides supérieurs à 50 mm	IP 10	IP 11	IP 12					
IP 2 .. Corps solides supérieurs à 12,5 mm	IP 20	IP 21	IP 22	IP 23				
IP 3 .. Corps solides supérieurs à 2,5 mm	IP 30	IP 31	IP 32	IP 33	IP 34			
IP 4 .. Corps solides supérieurs à 1 mm	IP 40	IP 41	IP 42	IP 43	IP 44			
IP 5 .. Poussière	IP 50		IP 52	IP 53	IP 54	IP 55	IP 56	
IP 6 .. Totalemnt protégé contre la poussière	IP 60				IP 64	IP 65	IP 66	IP 67
								IP 68

* La profondeur et le temps d'immersion sont à préciser!

IP69K - Eau sous haute pression / nettoyage par jets de vapeur

Remarque: IP67/IP69K n'inclut pas IP68



perfect in sensors.

ASM GmbH

Siège

Am Bleichbach 18 - 22
85452 Moosinning
Allemagne
Tél. +49-(0)8123-986-0
Fax +49-(0)8123-986-500
info@asm-sensor.de
www.asm-sensor.de

ASM GmbH

Agence France

1, rue du Neuland
F-67560 Rosheim
France
Tél. +33-(0)3-88 49 25 35
Fax +33-(0)3-88 48 06 23
france@asm-sensor.com
www.asm-sensor.com

ASM GmbH

Sales Office UK

Tanyard House, High Street
Measham, Derbs DE12 7HR
Royaume-Uni
Tél. +44-(0)845-1222-123
Fax +44-(0)845-1222-124
uk@asm-sensor.com
www.asm-sensor.com

ASM Sensors, Inc.

650 W. Grand Avenue, Suite 205
Elmhurst, IL 60126
USA
Tél. (630)-832 3202
Fax (630)-832 3204
info@asmsensors.com
www.asmsensors.com