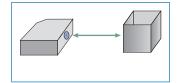
# Avec certitude, la mesure est la meilleure des solutions!

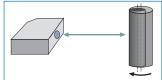
Un choix adéquat des détecteurs appropriés devient de plus en plus important pour la mesure de distance ou le positionnement sans contact. Les exigences croissantes pour l'obtention du meilleur rendement des machines avec un budget restreint, requièrent une grande expérience pour trouver la meilleure solution. Ceci spécialement lors du choix du procédé de mesure. Pour répondre à ce défi, nous vous offrons notre assistance en vous proposant notre vaste palette de détecteurs pour la mesure d'intervalles, de distances et de positions. Afin d'obtenir un résultat optimal, on dispose de trois procédés physiques de mesure, à savoir: inductif, optoélectronique et par ultrasons.

## Applications typiques des détecteurs de mesure

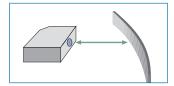
### Distance / Position / Décalage



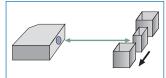




Fléchissement / Déformation



Comparaison des dimensions / Tolérance des cotes



## Définitions techniques importantes pour la mesure

### Résolution



La résolution correspond à la plus petite modification de distance engendrant un changement détectable du signal de fectuées durant une période

# Reproductibilité



La reproductibilité correspond à la différence des résultats des différentes mesures successives efde 8 heures à une température de +23 °C ± 5°C.

#### Linéarité



La linéarité est la différence par rapport à une fonction valeur maximum de la pla- maximum ge de mesure.

### Temps de réponse



linéaire proportionnelle pour que le signal de sortie (lignes droites). Elle s'ex- du détecteur passe de 10 à prime en pourcentage de la 90% du niveau du signal

Mode	Inductif							
Construction/ Série	ø 6,5 mm	M 8	M 12	M 18	M 30	12 x 12	18 x 10	20 x 12
Distance de mesure *1)	02	02	04	25	510	04	04	25
Plages de mesure	1	1	4	3	2	Δ	4	2

\*1) (mm)

Résolution

Reproductibilité

Linéarité (Full scale)

Temps de réponse

Analogique 4 - 20 mA Analogique 0 - 10 V

Sortie alarme PNP Sortie digitale RS 485

Sortie PNP

Teach- in 2) Protocole de mesure

sur demande



± 5%

0,70 ms 1) 0,50 ms 1)



IPRM 12

IWRM 12

0,1 μm

1 µm

± 0.4%

Linéarisé

sortie de

commutation

Avec



IWRM 18

+ 2%

0,8 ms 1)

IWRM 30

+ 2%



IWFM 12

± 0.4%

0,7 ms 11

Linéarisé

+ 0.4%

Linéarisé

sortie de

commutation

Avec





10 µm

± 2%

2,4 ms 1)

1 - 9 V



Opto-électronique

Série 20 Série 20 Série 21

30...1000 30...1000 200...1000





20...150



**Ultrasons** 

Série 20 Série 30 ø 30 mm ø 50 mm



UNAM 50

300 µm

± 1000 um

± 0.5%

160 ms

30...700 100...700 400...2500

OADM 12	OADM 20	OADM 20 Teach-in	OADM 21	UNDK 20	UNDK 30	UNAM 30	
2 μm	10 μm	4 μm	30 μm	300 µm	300 μm	300 µm	
± 2 μm	± 10 μm	± 4 μm	± 30 μm	± 500 μm	± 500 μm	± 500 μm	
± 0,06%	± 0,06%	± 0,09%	± 0,25%	± 0,5%	± 0,5%	± 0,5%	
0,9 ms	10 ms	0,9 ms	10 ms	30 ms	50 ms	80 ms	

-		-	-				
				-			
-	-	•	-				
LASER	LASER	LASER	LASER	Angle d'ouverture du faisceau:	Angle d'ouverture du faisceau:	Angle d'ouverture du faisceau:	Angle d'ouverture du faisceau:
	Egalement livrable avec ligne laser	Fonction de retenue	Fonction de retenue	6°	8°	10°	8°
	119110 18301	Entrée de synchronisation	Entrée de synchronisation				
		Egalement livrable avec	Egalement livrable avec				

<sup>1)</sup> Pour les détecteurs inductifs (sans μ-processeur), le temps de réponse diminue proportionnellement à la plage de mesure utilisée.

<sup>2)</sup> Procédé Teach-in standardisé pour la plage de mesure, pour inverser la ligne de fonctionnement. respectivement pour fixer le niveau de commutation de la sortie.