GEFRAN

ONPP-A (pour cylindres pneumatiques)

TRANSDUCTEUR MAGNETOSTRICTIF DE POSITION RECTILIGNE SANS CONTACT, AVEC TECHNOLOGIE GEFRAN ONDA (SORTIE ANALOGIQUE)



Principales caractéristiques

- Courses comprises entre 50 et 900 mm
- Détection de l'orientation de l'aimant à l'intérieur du cylindre
- · Sortie analogique directe pour déplacement
- Température de fonctionnement : 0...+50°C
- Degré de protection IP65
- Plage d'alimentation 24Vcc ±20%

Transducteur de position linéaire faisant appel à l'innovante solution magnétostrictive GEFRAN ONDA, gage d'une plus grande longévité.

L'absence de contact électrique sur le curseur supprime les problèmes d'usure, en garantissant une durée de vie pratiquement illimitée.

La nouvelle solution technologique ONDA (brevetée par Gefran) permet d'obtenir une structure modulaire, compacte et facile à installer.

CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

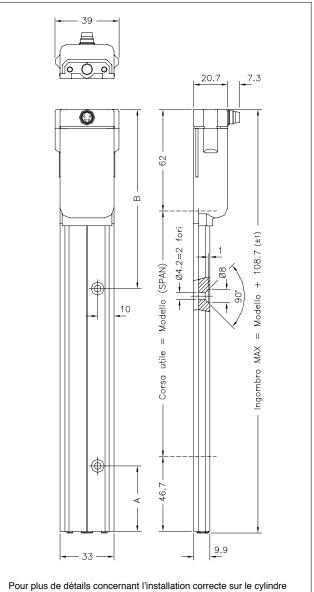
Course	da 50 à 900 mm							
Grandeur mesurée	Déplacement							
Temps d'échantillonnage de								
lecture de la position (typique)	voir tableau							
Shock test DIN IEC68T2-27	100g - 11ms - choc simple							
Vibrations DIN IEC68T2-6	12g / 102000Hz							
Vitesse de déplacement	≤10 m/s							
Accélération maximum	≤ 100 m/s² déplacement							
	INFINIE (uniquement limitée par le							
Résolution	bruit du signal électrique de sortie)							
Type de curseur (*)	Compatibilité avec les							
	aimants à l'intérieur du							
	cylindre, testée avec des							
	alésages de 32, 40 et 50 mm							
Température de fonctionnement	0+50°C							
Température de stockage	-40+100°C							
Coefficient de température	≤ 0.01% f.s. / °C							
	(min. 0,015mm/°C)							
Protection ambiante	IP65							
(*) L'intensité de champ généré doit être	supérieure à 45 Gauss.							

La qualification préliminaire aimant est recommandée

CARACTERISTIQUES ELECTRIQUES

Signal de sortie	0,59,5 V								
Alimentation nominale	24 Vdc ±20%								
Ondulation max alimentation	1Vpp								
Consommation courant de sortie	35mA								
Charge sur la sortie	≥10KΩ								
Valeur maximum sortie	12V								
Valeur sortire d'alarme	10.5 V								
Isolation électrique	50 V								
Protection contre	Oui								
l'inversion de polarité									
Protection contre la surtension	Oui								
Protection contre l'alimentation	Oui								
sur la sortie	- 								

DIMENSIONS MECANIQUES

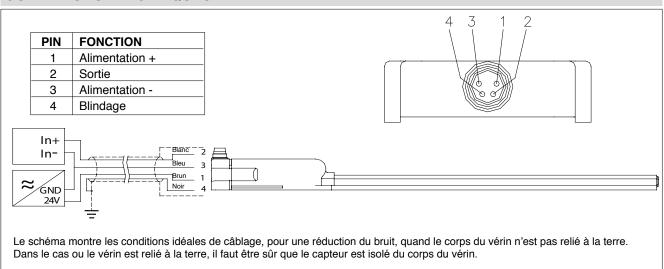


pneumatique, se reporter au chapitre MONTAGE DU CYLINDRE

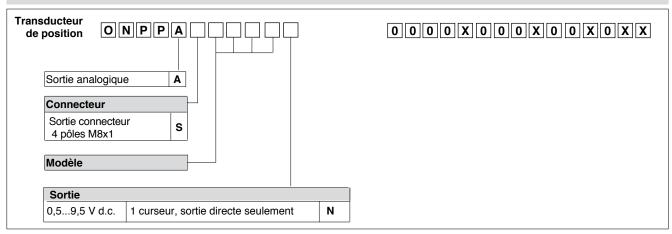
CARACTERISTIQUES ELECTRIQUES / MECANIQUES

Modèle		50 75 100 130 150 175 200 225 250 30				300	350	360	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
Temps échan- tillonnage	ms		1 1.5																
Course élec- trique (E.S.)	mm		Modèle																
Linéarité indépendante			≤ ± 0,2% FS (min ± 1 mm)																
Encombrement max	mm		Modèle + 108,7 (±1)																
Fixing hole position (B)	mm	84	84.5 109.5																
Fixing hole position (A)	mm	3	35 40																
Répétitivité	mm		≤ 0,05 (max)																
Hystérésis	mm		≤ 0,2 (max)																

CONNEXIONS ELECTRIQUES

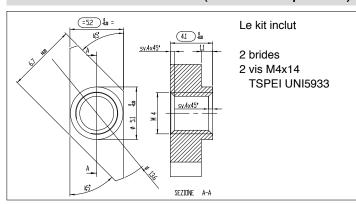


SIGLE DE COMMANDE



KIT DE MONTAGE PKIT083 (commander séparément)

CABLES (commander séparément)



Câble avec connecteur axial M8 à 4 broches,

2 mètres, PUR, blindé

Câble avec connecteur axial M8 à 4 broches,

5 mètres, PUR, blindé

Câble avec connecteur 90° M8 à 4 broches,

2 mètres, PUR, blindé

Câble avec connecteur 90° M8 à 4 broches,

5 mètres, PUR, blindé

PCAV333

Câble avec connecteur 90° M8 à 4 broches,

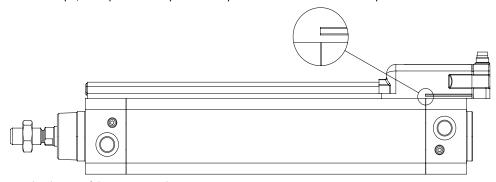
5 mètres, PUR, blindé

PCAV334

MONTAGE DU CYLINDRE

Pour une installation rapide, il est possible de faire référence au repère présent sur la tête du capteur, en l'alignant sur l'extrémité du corps de cylindre.

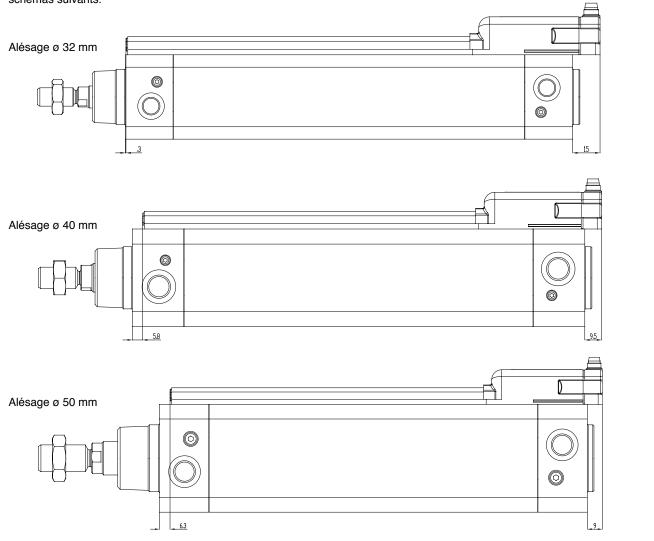
Il s'agit là d'un alignement approximatif, qui garantit la lecture de la course totale du cylindre, indépendamment de l'orientation de l'aimant interne. En même temps, il est possible de perdre une partie utile de la course du capteur.



Pour une installation optimale, procéder comme suit.

- 1) installer le capteur sur le cylindre (hors tension) en l'alignant sur le corps de cylindre, comme indiqué plus haut, mais sans le fixer en place
- 2) mettre le capteur sous tension et attendre au moins 1 seconde pour permettre la reconnaissance de l'orientation de l'aimant interne
- 3) placer le piston dans la position zéro et régler la position du capteur de manière à obtenir une sortie de 0,5 Vcc
- 4) fixer le capteur en serrant les vis

En fonction de l'alésage du cylindre, la projection minimum admise du capteur par rapport au cylindre est indiquée dans les schémas suivants.



GEFRAN spa se réserve le droit d'apporter, à tout moment et sans prévis, toute modification esthétique ou fonctionnelle jugée utile ou nécessaire.



GEFRAN spa

DTS_ONPP_09-2012_FRA