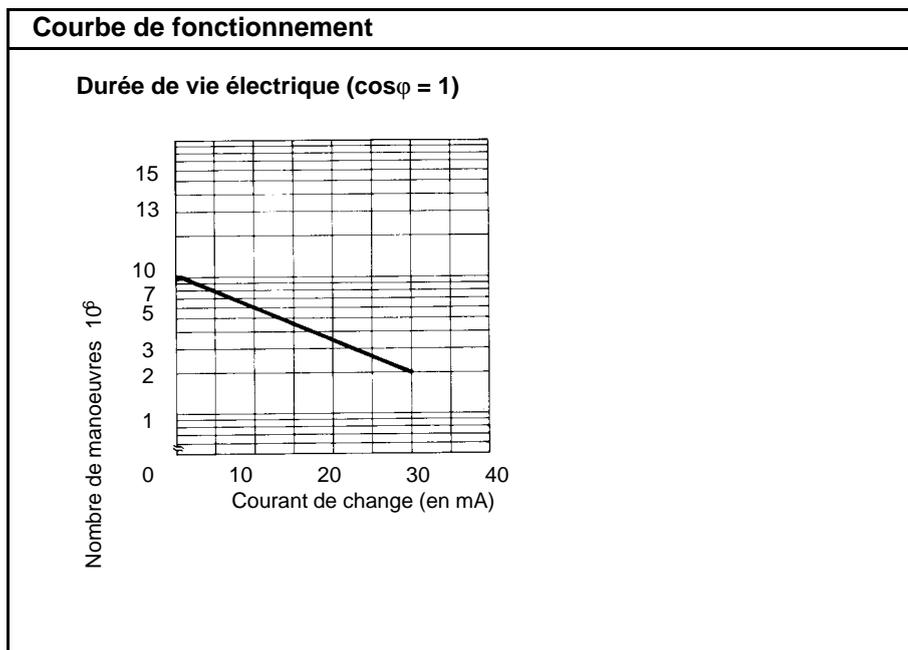


- Trois types d'actionneurs, à principe de perception différent (dont l'un est conçu pour la détection multi-directionnelle), sont disponibles pour toutes sortes d'applications.
- Construction robuste et compacte (∅ extérieur: 10mm).
- Boîtier hermétique, étanche à l'eau ou à l'huile, imperméable aux poussières ou aux substances pulvérulentes, en conformité à la norme IP67G.
- Montage aisé sur panneau, également possible en série.
- Caractéristiques des contacts pour perceptions instantanées, pouvant directement être retransmises à un micro-ordinateur ou à un automate programmable.

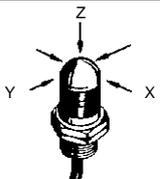
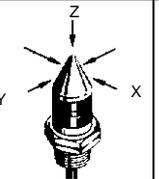
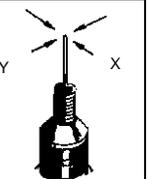


Modèles disponibles	
Type d'actionneur	
Plongeur hémisphérique	D5B-1013▲
Pointeur conique	D5B-1023▲
Aiguille à oscillations	D5B-1513▲
Note: La câble a une longueur standard de 3 m. Les modèles d'une longueur de 1 m ou 5m sont disponibles sur demande	
▲ Produit classifié standard	

Caractéristiques techniques		
Pouvoir de coupure	24V c.c. 30mA (charge ohmique)	Configuration des contacts (Contact normalement fermé)



■ Caractéristiques de fonctionnement

Caractéristiques de fonctionnement					ATTENTION: Ne pas soumettre les actionneurs à des forces excessives. La charge maximale applicable à un actionneur est de l'ordre de 1,5kg, mais pour garantir un service prolongé et répété, il est recommandé de ne pas charger à plus de 200 g.
Caractéristiques de fonctionnement	Direction de fonctionnement	D5B-1013	D5B-1023	D5B-1513	
					
FF (max.)	X, Y	150g	70g	30g	
	Z	180g	180g	---	
FR (min.)	X, Y	20g	10g	---	
	Z	40g	40g	---	
PC (min.)	X, Y	1,0mm	3,0mm	25mm	
	Z	0,4mm	0,4mm	---	

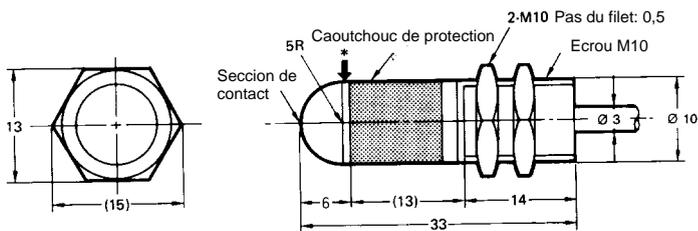
REMARQUE: Les caractéristiques de fonctionnement données par le tableau ci-dessus se rapportent à des forces appliquées sur les points indiqués par les flèches descendantes sur le tableau "Dimensions".

Caractéristiques générales		
Vitesse de fonctionnement	de 1 à 500mm/s	
Fréquence de fonctionnement	Mécanique: 120 manoeuvres/minute Electrique: 120 manoeuvres/minute	
Résistance d'isolement	1 au moins 100 MΩ sous. 250 Vc.c.	
Résistance de contact*	100mΩ à l'actionneur*	
Rigidité diélectrique	1000 Vc.a., 50/60 Hz durant 1 minute (entre conducteurs et masse)	
Résistance aux vibrations	De 10 à 55Hz/1,5mm en double amplitude**	
Résistance aux chocs	Sans dommage: 1000 m/s ² min. (env 100G) Niveau d'endommagement: 150m/s ² (env. 100G)	
Durée de vie	Mécanique: au moins 10.000.000 manoeuvres Electrique: voir "Courbe de fonctionnement"	
Classe de protection	NEMA	Types 3, 4 et 13
	IEC	IEC IP67G
	JIS	Etanche, protégé contre les effets de l'immersion
Température ambiante	de 0 à 70°C	
Humidité ambiante	95% RH max.	
Peso	Commutateur: 20g env. Câble: 10g/m env.	

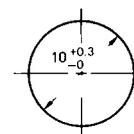
REMARQUE: * La résistance entre les bornes augmente de 600mΩ par 1 mètre d'extension du câble.
** Ces indications ne sont valables que pour le plongeur hémisphérique.

Dimensions (mm)

D5B-1013

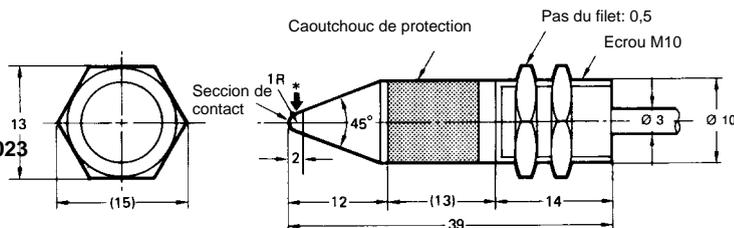


Découpes



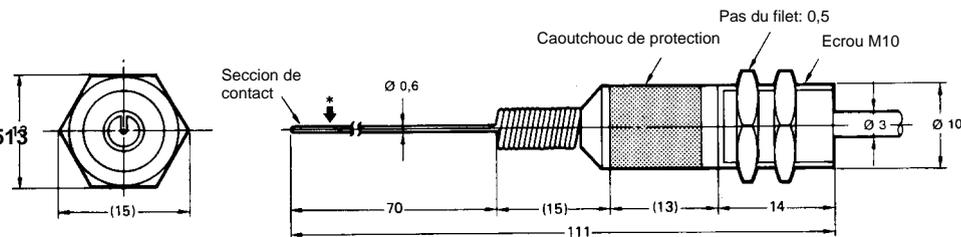
*Caractéristiques de fonctionnement (X, Y) en position de mesure

D5B-1023



*Caractéristiques de fonctionnement (X, Y) en position de mesure

D5B-1513



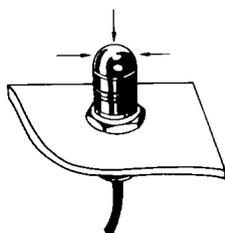
*Caractéristiques de fonctionnement (X, Y) en position de mesure

REMARQUE: Le dernier chiffre de la référence de chaque modèle indique la longueur du câble; voir tableau „Modèles disponibles”.

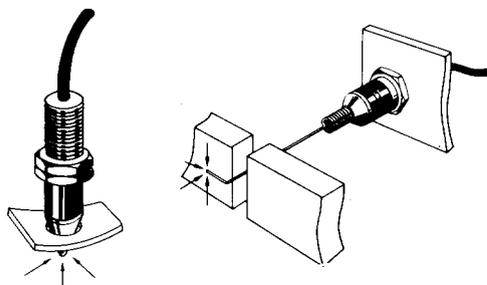
Dirctions de détection

Le commutateur du type D5B est conçu de manière à ce que son contacteur interne puisse être fermé ou ouvert instantanément en fonction de l'impact détecté au sommet de la touche détectrice.

Détection multi-directionnelle

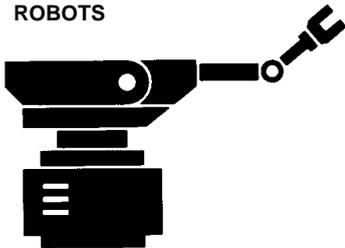


Détection étroitement localisée



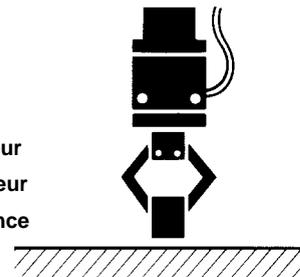
Applications

• ROBOTS

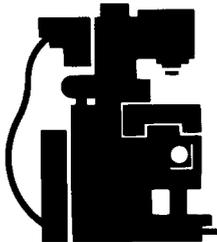


- (1) Pour le contrôle du déplacement de la main d'un robot
- (2) Pour déterminer différents états d'un objet manipulé, au moyen de plusieurs commutateurs

- Détection d'objets en largeur
- Détection d'objets en hauteur
- Perception absence/présence d'objets

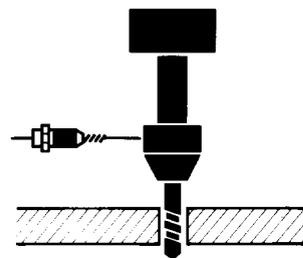


• MACHINES-OUTILS

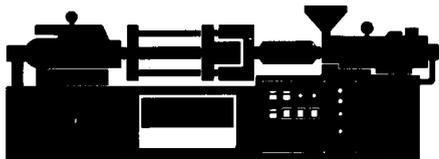


- (1) Pour percevoir la présence ou l'absence d'une pièce et en déterminer sa position
- (2) Pour la détection et le positionnement d'outils
- (3) Pour la détection de l'ouverture/fermeture de capots ou portes

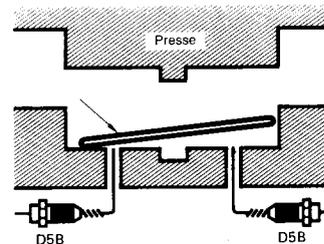
- Positionnement d'outils
- Positionnement de pièces



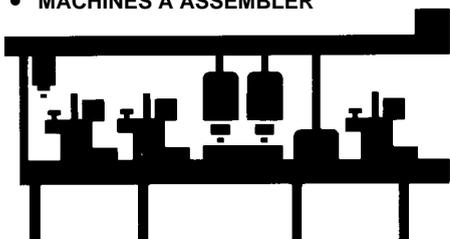
• PRESSES A MOULER



- (1) Pour confirmer la présence/absence du matériau à mouler
- (2) Pour la détection de l'ouverture/fermeture de capots, portes, grillages de protection, etc.
- (3) Pour le contrôle de la quantité du matériau introduit
- (4) Pour confirmer la présence/l'absence du matériau à passer



• MACHINES A ASSEMBLER



- (1) Pour confirmer la présence/l'absence ainsi que le positionnement de pièces à assembler
- (2) Pour le contrôle de la quantité des matériaux introduits

