



Caractéristiques d'application

- La connexion latérale permet de réaliser une structure à tige traversante et double guidage, gage d'une plus grande robustesse de l'ensemble du transducteur.
- Le ressort de rappel permet le retour automatique de la tige en position zéro, ce qui rend le capteur compatible avec les applications de type palpeur.
- L'embout avec roulement à billes est indiqué pour les applications dans lesquelles l'objet à détecter peut être soumis à des déplacements tangentiels par rapport à l'axe du transducteur (la rotation de l'arbre est bloquée) en rotation.
- Idéal pour le contrôle de planéité ou d'épaisseur sur des panneaux de divers matériaux ; également utilisable avec des soupapes ou des pièces mécaniques ne permettant pas de fixer la tige à l'objet en mouvement. La recopie de profil est une des applications de ce type de capteur.

CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Course électrique utile (C.E.U.)	10/25/50
Résolution	infinie
Linéarité indépendante (dans la C.E.U.)	voir tableau au verso
Vitesse de déplacement	≤ 10 m/s
Force de déplacement	≤ 4N
Durée utile	>25x10 ⁶ m parcourus, ou 100x10 ⁶ manœuvres, suivant la valeur la plus restrictive (dans la C.E.U)
Vibration	5...2000Hz, Amax =0,75 mm amax. = 20 g
Tenue aux chocs	50 g, 11ms.
Tolérance sur la résistance	± 20%
Courant conseillé dans le curseur	< 0,1 µA
Courant maximale dans le curseur	10mA
Tension max. applicable	voir tableau
Isolement électrique	>100MΩ à 500V=, 1bar, 2s
Rigidité diélectrique	< 100 µA à 500V~, 50Hz, 2s, 1bar
Dissipation maximale à 40°C (0W à 120°C)	voir tableau
Coeff. thermique effectif sur la tension de sortie	< 1,5ppm/°C
Température de travail	-30...+100°C
Température de stockage	-50...+120°C
Matériau du boîtier du capteur	Aluminium anodisé Nylon 66 G 25
Matériau de la tige de commande	Acier inoxydable AISI 303
Fixation	Etriers mobiles avec entr'axe longitudinal variable

Important: Toutes les spécifications concernant la valeur de la linéarité la durée de vie, la répétabilité et le coefficient thermique sont valables pour l'utilisation du capteur avec un contact maximum du curseur $I_c \leq 0,1 \mu A$.

DIMENSIONS



