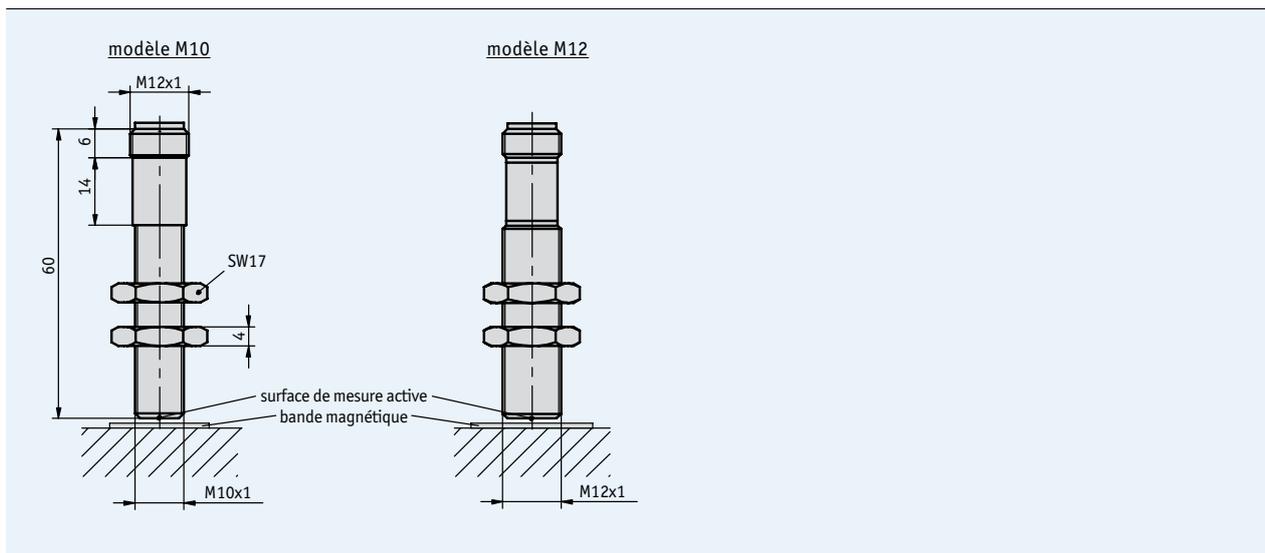


Profil

- Résolution jusqu'à 5 µm max.
- Reproductibilité ±0.005 mm
- Signal d'index périodique
- Boîtier en acier inox
- Alésage type M10 ou M12



5.2

Caractéristiques mécaniques

Caractéristiques	Données techniques	Complément
Règle	MB500	
Précision du système	±(0.025 + 0.01 x L) mm, L en m	
Reproductibilité	±0.005 mm max.	
Entrefeer capteur/bande	0.1 ... 2 mm	
Vitesse de déplacement	fonction de la résolution et de l'intervalle d'impulsions	voir tableau
Boîtier	acier inox	
Température de service	-20 ... +80 °C	
Température de stockage	-30 ... +85 °C	
Humidité de l'air	100 % hum. rel.	formation de rosée admise
Type de protection	IP67	
Mesure linéaire max.	infini	

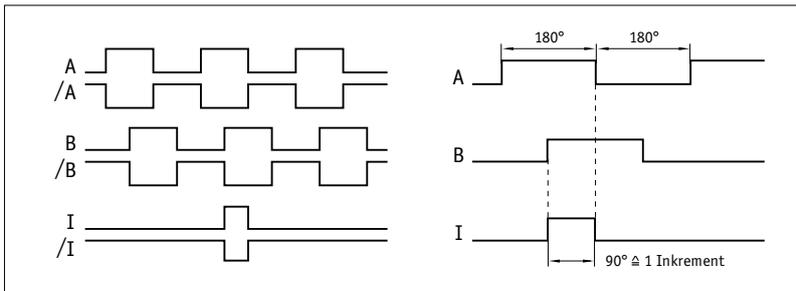
■ Vitesse de déplacement

Résolution (mm)	Vitesse de déplacement V _{max} (m/s)									
	0.005	20.00	10.00	5.00	3.25	1.54	0.75	0.375	0.195	0.13
0.010	20.00	20.00	10.00	6.50	3.00	1.50	0.75	0.395	0.26	
Pas d'impulsion (µs)	0.12	0.29	0.48	1.00	2.00	4.00	8.00	16.00	24.00	
Fréq. de compt. (kHz)	2083.40	862.10	520.84	250.00	125.00	62.50	31.25	15.625	10.42	

Caractéristiques électriques

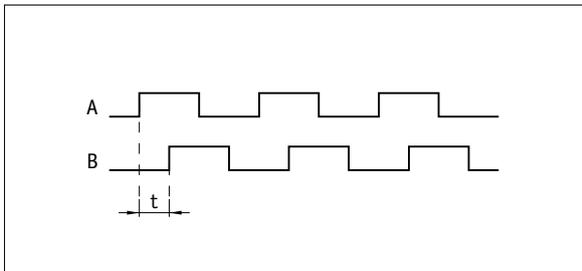
Caractéristiques	Données techniques	Complément
Tension de service	24 V DC 10 ... 30 V 5 V DC ±5 %	
Consommation de courant	<30 mA non chargé	
Circuit de sortie	PP LD (RS422) TTL	
Signaux de sortie	A, /A, B, /B, I, /I	
Résolution	0.005, 0.01 mm	
Classe CEM	EN50081-2, EN50082-2	
Appel temps réel	émission de signal proportionnelle à la vitesse	

Représentation des signaux



! L'état logique des signaux A et B n'est pas défini en rapport au signal index 1 ou signal de référence. Il peut être différent de représentation du signal.

Pas d'impulsion



Exemple : Pas d'impulsion t = 1 µs
(cad la technique en aval doit pouvoir traiter 250 kHz)

$$\text{Formule de fréq. de comptage} = \frac{1}{1 \mu\text{s} \times 4} = 25 \text{ kHz}$$

Affectation des connexions

non inversé

Signal	PIN
+UB	1
A	2
GND	3
B	4
I	5

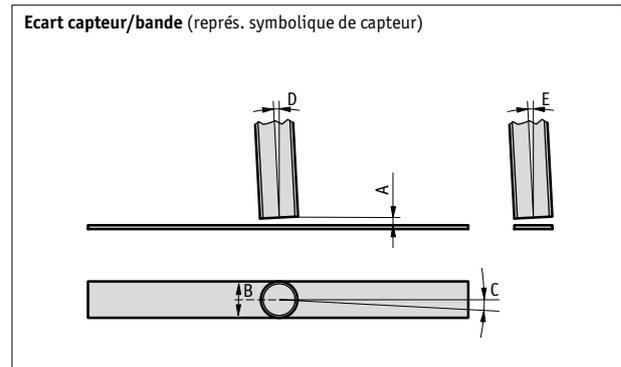
inversé

Signal	PIN
I	1
/I	2
B	3
/B	4
/A	5
A	6
GND	7
+UB	8

Conseil de montage

A, Entrefer capteur/bande	0.1 ... 2.0 mm
B, Décalage latéral	±2 mm max.
C, Erreur d'alignement	<±3°
D, Déclivité longitudinale	<±3°
E, Déclivité latérale	<±3°

Ecart capteur/bande (représ. symbolique de capteur)



Commande

Tableau de commande

Caractéristiques	Références	Spécification	Complément
Tension de service	4	24 V DC 10 ... 30 V	
	5	5 V DC ±5 %	
Modèle	M10		
	M12		
Circuit de sortie	PP	Push-Pull	
	LD	Line Driver	
	TTL		uniquement avec signal de sortie NI
Signaux de sortie	NI	non inversé	
	I	inversé	
Résolution	...	0.005, 0.010 µm	
Pas d'impulsion en µs	...	0.12, 0.29, 0.48, 1, 2, 4, 8, 16, 24	

Clé de commande

MSK5000R - - - - - **I** - -

A B C D E F

Livraison comprenant : MSK5000R, Informations pour l'utilisateur

Accessoires, voir :

Connecteur correspondant

page 176

Informations supplémentaires, voir :

Brève introduction, Détails techniques

page 14

Aperçu du produit

page 4