SP-TTL

Captador de velocidad magnético con salida acondicionada

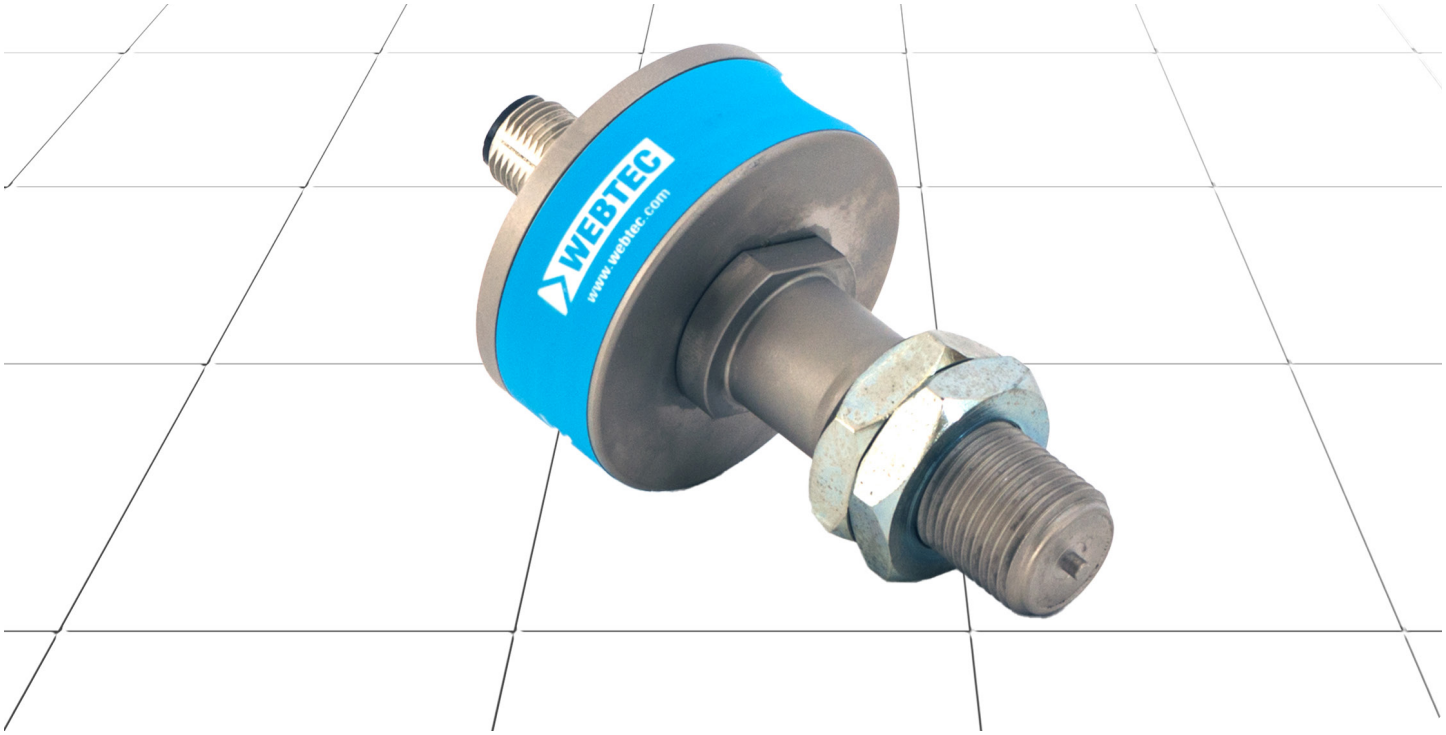
El sensor de velocidad SP-TTL detecta el paso de objetos ferrosos, tal como un diente de engranaje para permitir calcular el régimen de giro de un eje.

El aparato acondiciona la señal para brindar una salida de onda cuadrada de 0-5 voltios. Esto permite conectarlo directamente a un indicador o al Webtec C2000. Lo encierra un cuerpo resistente y viene con contratuercas para facilitar el montaje y el ajuste.

Make it BLUE®

Características

- Amplio intervalo 1-2000 hercios
- Cuerpo de acero y aluminio
- Salida de onda cuadrada de 0-5 voltios
- Se proporcionan dos contratuercas
- Conexión M12 de 5 terminales



Código de pedido de ventas

Póngase en contacto con nuestro equipo técnico de ventas para tratar cualquier requisito especial.

MODELO	SALIDA	RANGO DE FRECUENCIA
SP-TTL	Pulso	1-2000 hercios

Especificaciones funcionales

Rango de temperatura ambiente: -5-40 °C, 41-104 °F
Peso: 0,25 kg, 0,55 libras

Especificación eléctrica

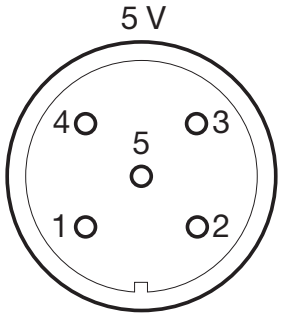
Tensión de alimentación (VS): 12-32 V CC
Salida de pulso: Onda cuadrada de 0 - 5 V, carga mínima de 600 ohmios
Tipo de conexión: M12x1 de 5 terminales

Material de construcción

Cuerpo principal: Acero 212A42 con niquelado químico
Tapa: Aluminio 2011 T3 con niquelado químico
Sección roscada: Acero 212A42 con niquelado químico

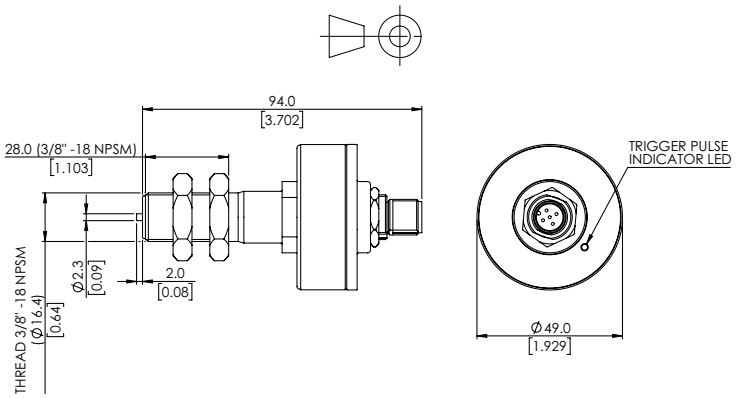
Detalles de la instalación

Dimensiones en milímetros [pulgadas]



Pines
1 = Entrada+
2 = Salida de pulso TTL
3 = Tierra
4 = Pulso O/C
5 = N/C

Nota: N/C: No conectar



Cable de conexión (5 m)	FT10228-05
Cable de prolongación (5 m)	FT10229-05
Conector (M12x1 de 5 terminales)	FT9880

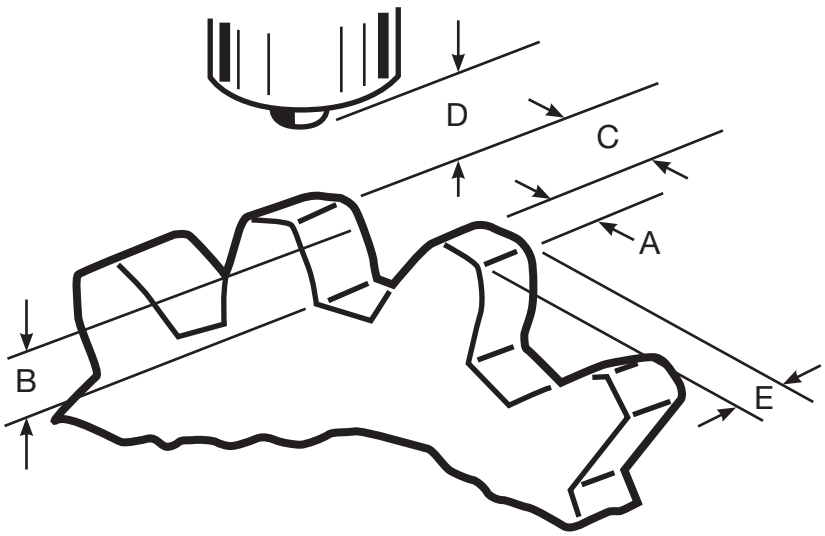
Guía de instalación

Al usar el sensor para detectar un diente de engranaje, hay una forma óptima que logra el máximo voltaje de salida del sensor previo al acondicionamiento. La relación es la siguiente:

A es igual o mayor que 2,3 mm
B es igual o mayor que C
C es igual o mayor que 7 mm
D es lo más cerca posible
E es igual o mayor que 2,3 mm

Sensores magnéticos

A = Dimensión de la parte superior del diente
B = Altura del diente
C = Espacio entre dientes
D = Holgura
E = Grosor del engranaje



La configuración de arriba no suele darse con un engranaje estándar, pero no es necesario contar con la salida máxima de la señal que pasa al acondicionador. Se pueden usar engranajes estándar convencionales si el ancho A del diente es igual o mayor que 2,3 mm y C es 3,5 mm.
Para facilitar la alineación, se recomienda que el engranaje sea de un grosor mínimo de 5 mm.

Al usar el sensor para detectar una cabeza de tornillo u otro objeto ferroso, para la "cabeza de detección" hay que tener en cuenta lo siguiente:

- Usar solamente material macizo; los tornillos de cabeza hueca rellenados pueden acabar por contarse dos veces.
- Si se usa siempre una cabeza de detección delgada, de entre 1,5 y 2 mm, se obtendrá el mayor intervalo de velocidad.
- La máxima velocidad de la cabeza de detección no debe superar 25 m/s.
- Asegurarse de que no haya otras aristas que las de la cabeza de detección en un radio de 10 mm del sensor.

Webtec se reserva el derecho de efectuar mejoras y modificaciones de las especificaciones sin previo aviso