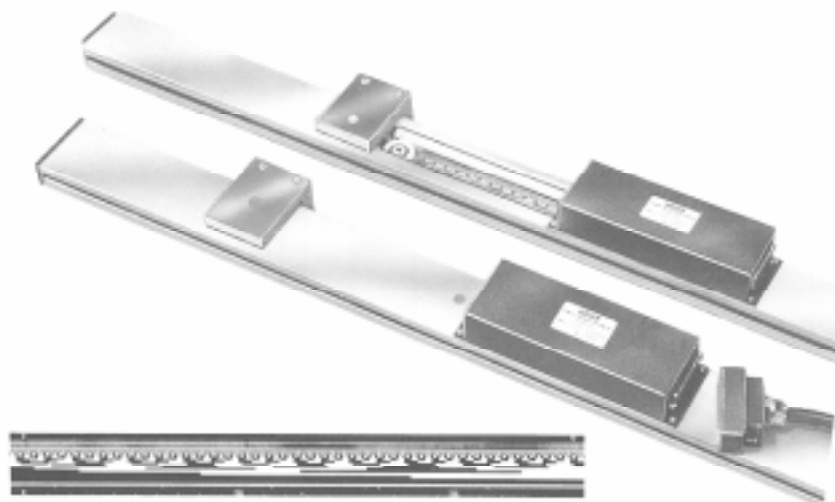


- | | |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> ■ Code de transmission Gray, Binaire ou BCD ■ Plage de mesure 100 à 1500 mm ■ Résolution 0,1 mm | <ul style="list-style-type: none"> ■ Sortie parallèle ■ Entraînement magnétique ■ Degré de protection IP 65 |
|---|--|



Descriptif

Le capteur linéaire se compose d'un boîtier métallique rectangulaire dans lequel se trouve une règle en matière plastique spéciale permettant une lecture optique du déplacement. Le déplacement de cette règle se fait par un entraînement magnétique extérieur, et passe devant une tête de lecture. Cette tête de lecture est fixée sur le boîtier du capteur et comporte la lecture optique pour le code gray gravé sur la règle, ainsi que l'électronique de traitement en technologie CMOS.

Caractéristiques électriques

- | | |
|----------------------------------|---|
| ■ Plages de mesure | 100 mm à 1500 mm
par pas de 100 mm |
| ■ Résolution | 0,1 mm |
| ■ Vitesse de lecture | 2 m/s max. |
| ■ Hystérésis | 0,1 mm |
| ■ Linéarité | ≤ 0,05 % |
| ■ Tension d'alimentation U_B | + 10 V à + 24 VDC |
| ■ Consommation I_B | env. 400 mA |
| ■ Codes | Gray, Binaire ou BCD |
| ■ Sorties | A = Collecteur ouvert
B = Collecteur ouvert compatible TTL (Low-level)
C = Emetteur ouvert Darlington |
| ■ Evolution du code | croissant ou décroissant (voir page 2) |
| ■ Enable (voir Timing diagramme) | sorties inactives de 12 V à 24 V, actives si inf. à 6V ou ouvert (Signal E1). |
| ■ Latch (voir Timing diagramme) | Sorties mémorisées de 12 V à 24 V, non mémorisées si inf. à 6 V ou ouvert (Signal E1). |

Le raccordement électrique se fait par un connecteur 25 broches sur la tête de lecture.

La conception de ce capteur permet une utilisation dans des environnements industriels rudes, notamment très poussiéreux. L'utilisation du code Gray, ainsi que que l'auto contrôle par un bit de parité contribue à la bonne transmission des informations.

- | | |
|--------------------------------|--|
| ■ Alarme parité | En cas d'erreur de lecture la sortie A ou B passe en Log 1, la sortie C en Log 0. |
| ■ Point zéro pour ajustage | en position zéro, signal supplémentaire de 0,1 mm. (Signal en fonction de la sortie) |
| ■ Signal pour le sens (Option) | Log 1 = déplacement vers la tête de lecture.
Log 0 = sens inverse (ou l'inverse sur demande). |

Timing diagramme

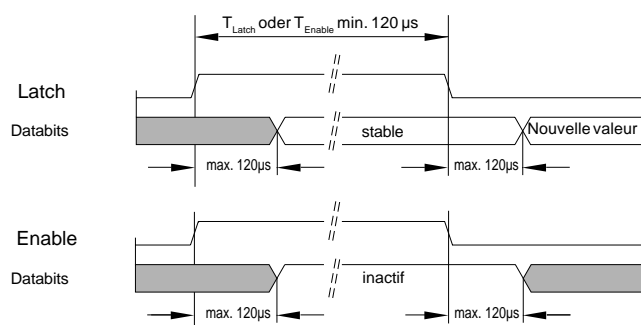
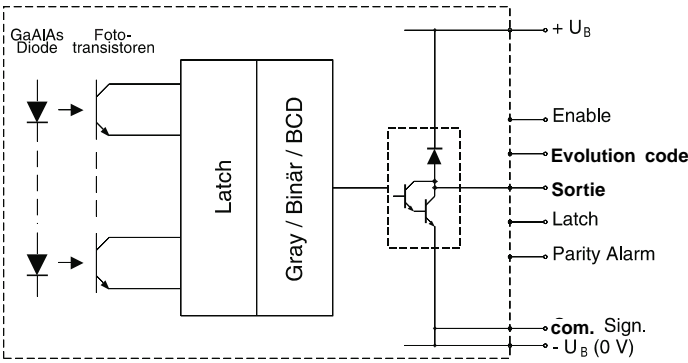
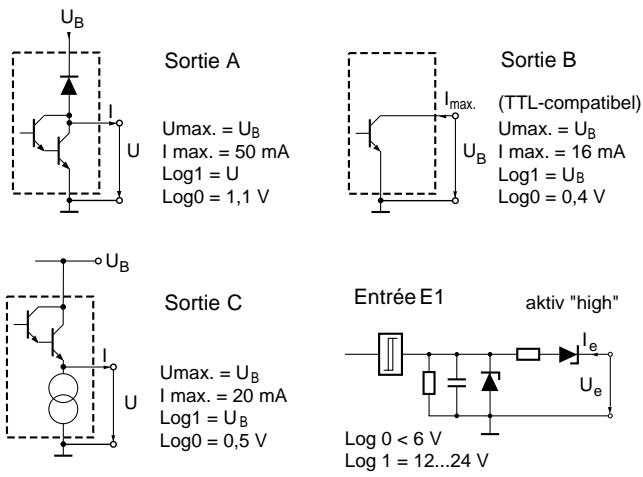


Schéma de principe



Signaux de sortie et d'entrée

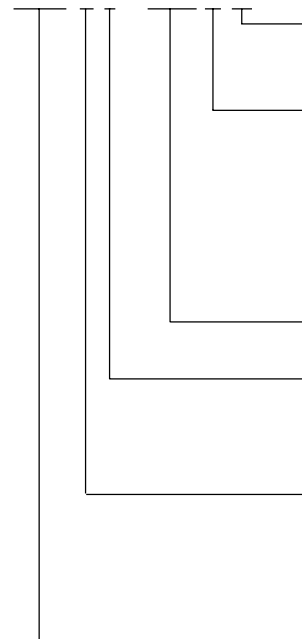


Environnement

- Température de travail 0 °C à + 60 °C
- Température de stockage - 20 °C à + 80 °C
- Coefficient de dilatation 1,8 x 10⁻⁵ /K
- Degré de protection (DIN 40 050) IP 65
- Poids env. 1000 g + 250 g par 100 mm

Numéro d'article

LC57 B 1 - 1000 A 01



Variantes électriques et mécaniques

Signal de sortie

- A = Collecteur ouvert Darlington
- B = Collecteur ouvert Compatible TTL
- C = Emetteur ouvert

Dimensions en mm

Evolution du code

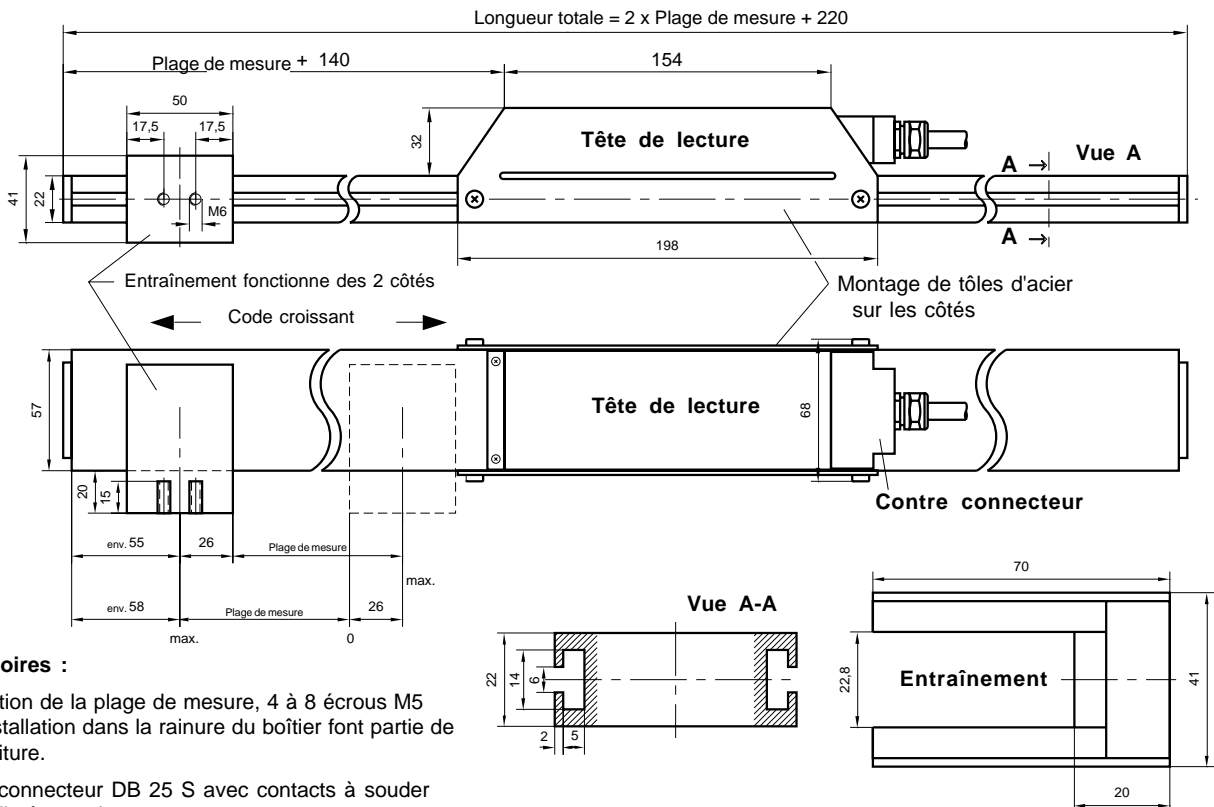
- 1 = croissant vers la tête de lecture
- 2 = décroissant vers la tête de lecture

Code de transmission

- G = Gray
- R = Binaire
- B = BCD

Modèle LC57

Dimensions en mm



Accessoires :

En fonction de la plage de mesure, 4 à 8 écrous M5 pour installation dans la rainure du boîtier font partie de la fourniture.

Contre connecteur DB 25 S avec contacts à souder (IP 65) livré avec le capteur.