

کوپلر انتقال

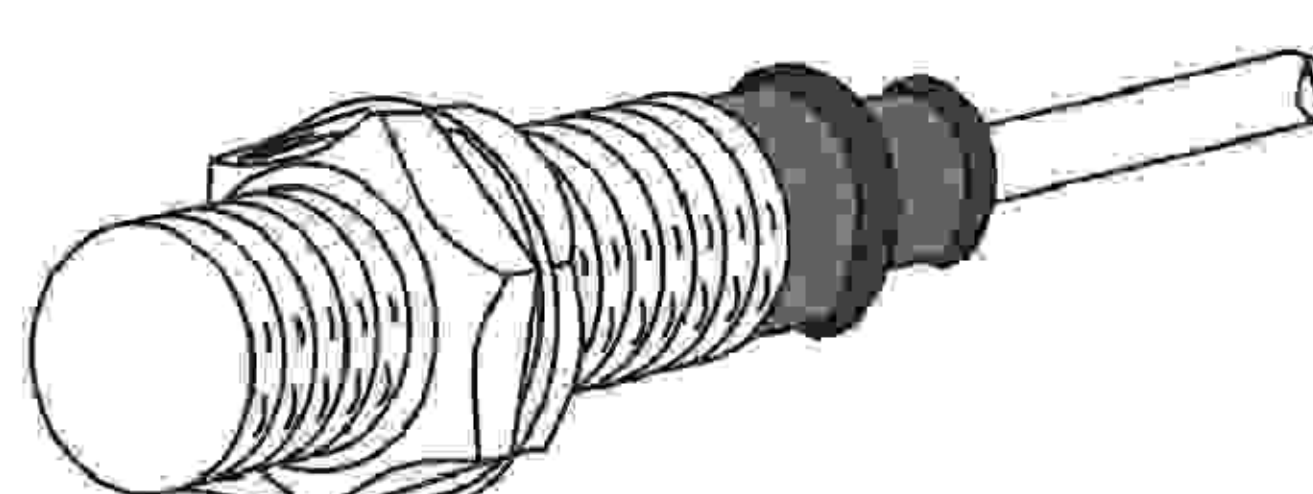
ویژگی ها:

- * نوع تغذیه حلقوی
- * سیگنال توسط کوپلینگ مغناطیسی کوپل منتقل می شود.
- * مقاومت محیطی عالی
- * روغن و گرد و غبار روی قسمت انتقال دهنده باعث مشکل نخواهد شد
- * کاربردها
- * سوراخکاری، ماشین های میزی، بازوی روبات، نوار نقاله و انواع محورهای گردان



لطفا پیش از استفاده دفترچه راهنمای فارسی را به منظور ایمنی مطالعه کنید.

انواع:

مدل	شکل ظاهری
PET18-5	
M18	

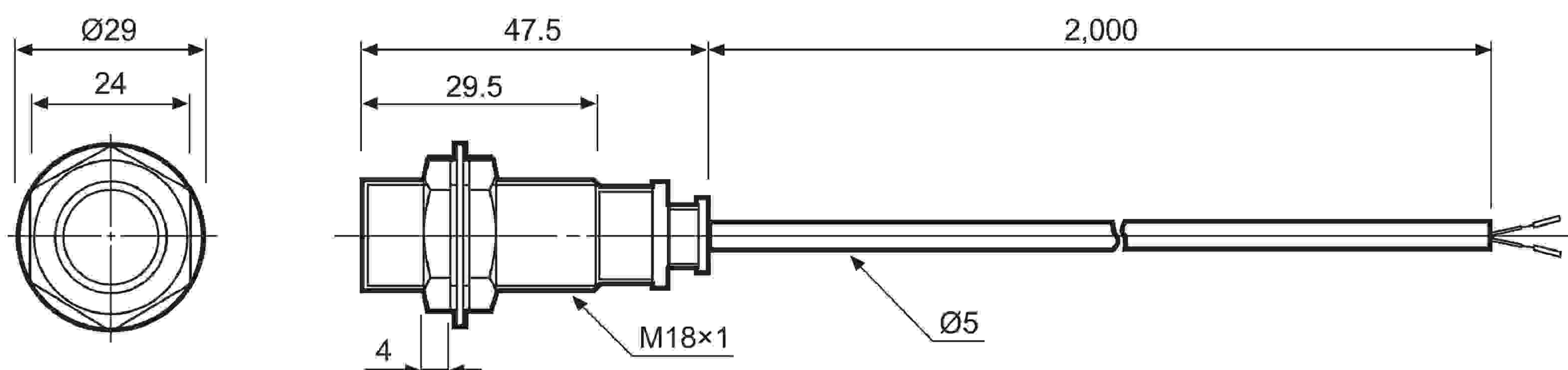
مشخصات:

مدل		PET18-5			
فاصله انتقال		5mm			
فاصله انتقال تنظیمی		1 to 4.5mm			
پاسخ زمانی		Max. 1ms			
مقاومت عایقی		حداقل ۵۰ مگا اهم (تحت 500VDC با مگر)			
تحمل دی الکتریک		1500V 50/60Hz به مدت ۱ دقیقه			
لرزش		۱ میلیمر دامنه با فرکانس ۱۰ تا ۵۵ هرتز در راستای محور X,Y,Z به مدت ۲ ساعت			
شوگ		۵۰۰ متر بر مجذورثانیه (تقریبا 50G) در راستای محور X,Y,Z تا ۳ مرتبه			
محیط	دمای محیط	۲۵- تا ۷۰ درجه سانتی گراد، انبار: ۳۰- تا ۸۰ درجه سانتی گراد			
	رطوبت محیط	۳۵ تا ۹۵٪ ، انبار: ۳۵ تا ۹۵٪ رطوبت نسبی			
درجه حفاظتی		IP67			
کابل		قطر ۵ میلیمتر، ۲ سیم، ۲ متر (سیمAWG22، قطر رشته: ۰.۰۸ میلیمتر، تعداد رشته: ۶۰، قطر عایق خارجی: ۱.۲۵ میلیمتر)			
مواد سازنده		بدنه و مهره: برنج با پوشش نیکل، واشر: استیل با روکش نیکل، قسمت تشخیص دهنده: PBT کابل معمولی(مشکی): PVC			
وزن (*۱)		تقریبا ۱۳۳ گرم (تقریبا ۱۲۱ گرم)			
قابلیت استفاده در سنسورهای مجاورتی		PR18-5DN	PRCM18-5DN	PRL18-5DN	PRT18-5DO
		PR18-5DP	PRCM18-5DP	PRL18-5DP	PRT18-5DC
		PR18-5DN2	PRCM18-5DN2	PRL18-5DN2	PRCMT18-5DO
		PR18-5DP2	PRCM18-5DP2	PRL18-5DP2	PRCMT18-5DC
		PRW18-5DN	PRWL18-5DN	PRCML18-5DN	
		PRW18-5DP	PRWL18-5DP	PRCML18-5DP	
		PRW18-5DN2	PRWL18-5DN2	PRCML18-5DN2	
		PRW18-5DP2	PRWL18-5DP2	PRCML18-5DP2	

- * وزن شامل بسته بندی نیز می شود. وزن داخل پرانتز فقط وزن دستگاه است.
- * مقاومت محیطی در شرایط عاری از چگالش و یخ زدگی اندازه گیری شده است.

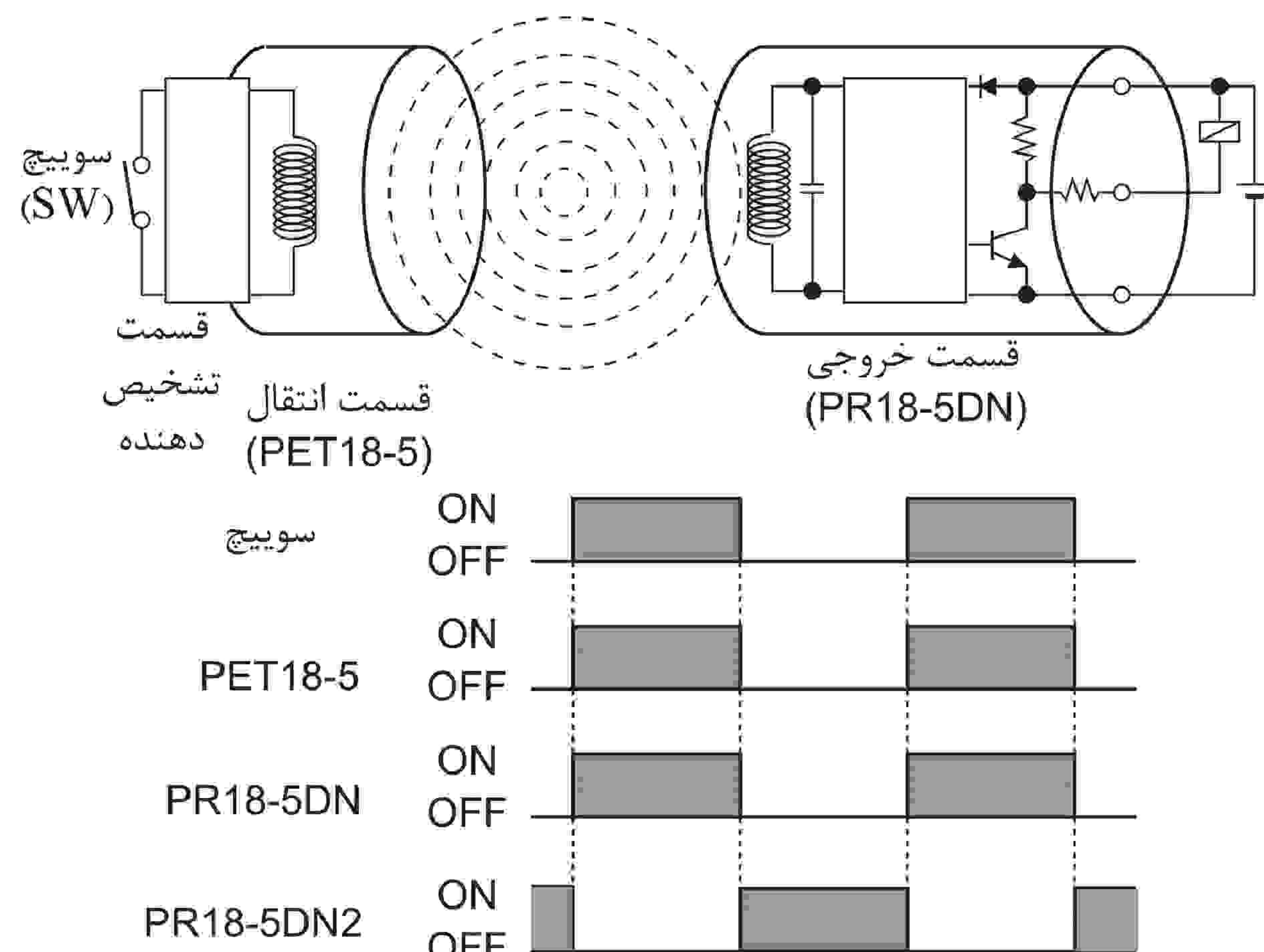
ابعاد:

(واحد: میلیمتر)

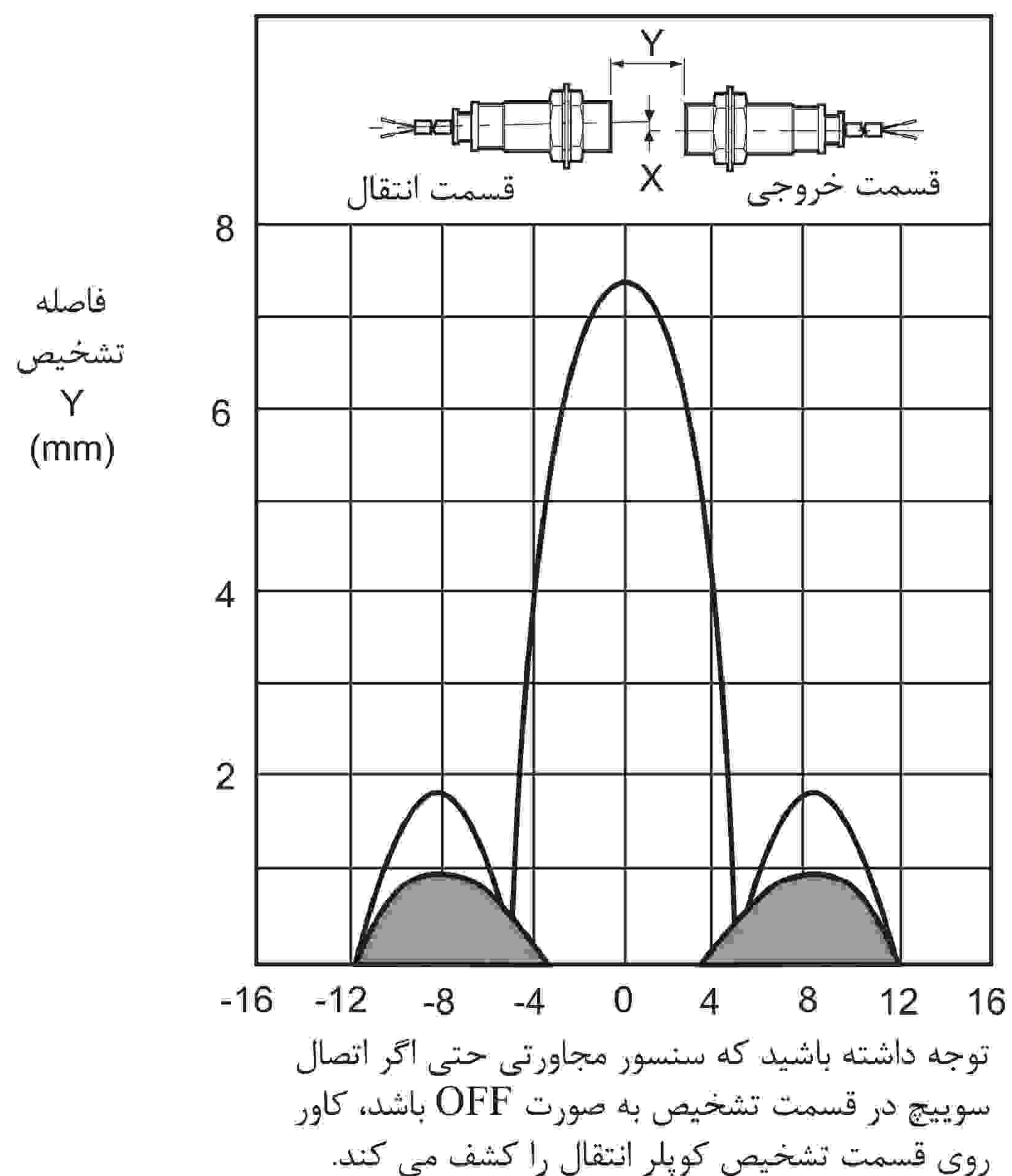


مکانیزم عملکرد:

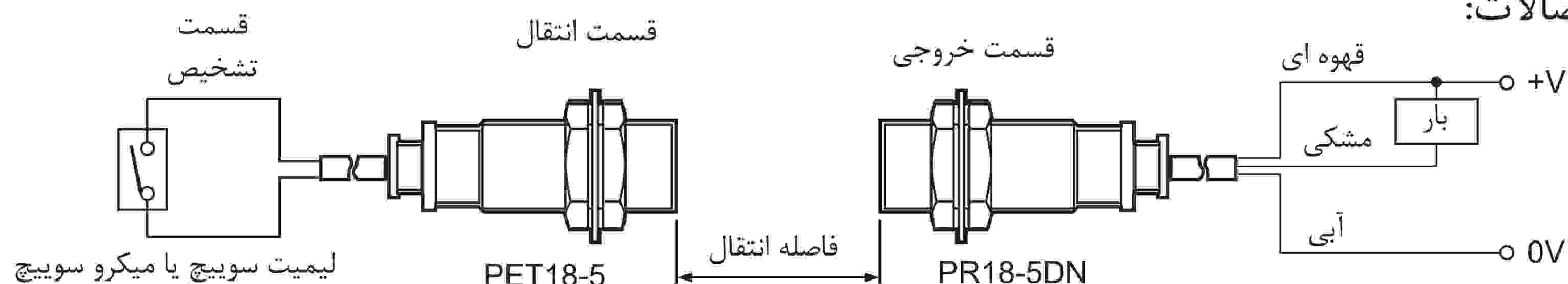
سیگنال ON/OFF را توسط کوپلینگ مغناطیسی کوپل انتقال می دهد. کوپل قسمت انتقال و سنسور مجاورتی به صورت الکترونیکی کوپل شده اند، جریان القایی که در حلقه بسته قسمت انتقال تولید شده است از میدان مغناطیسی ناشی از کوپل سنسور مجاورتی در صورتی که سوییچ قسمت تشخیص دهنده وصل باشد، تاثیر می پذیرد.



اطلاعات ویژه:

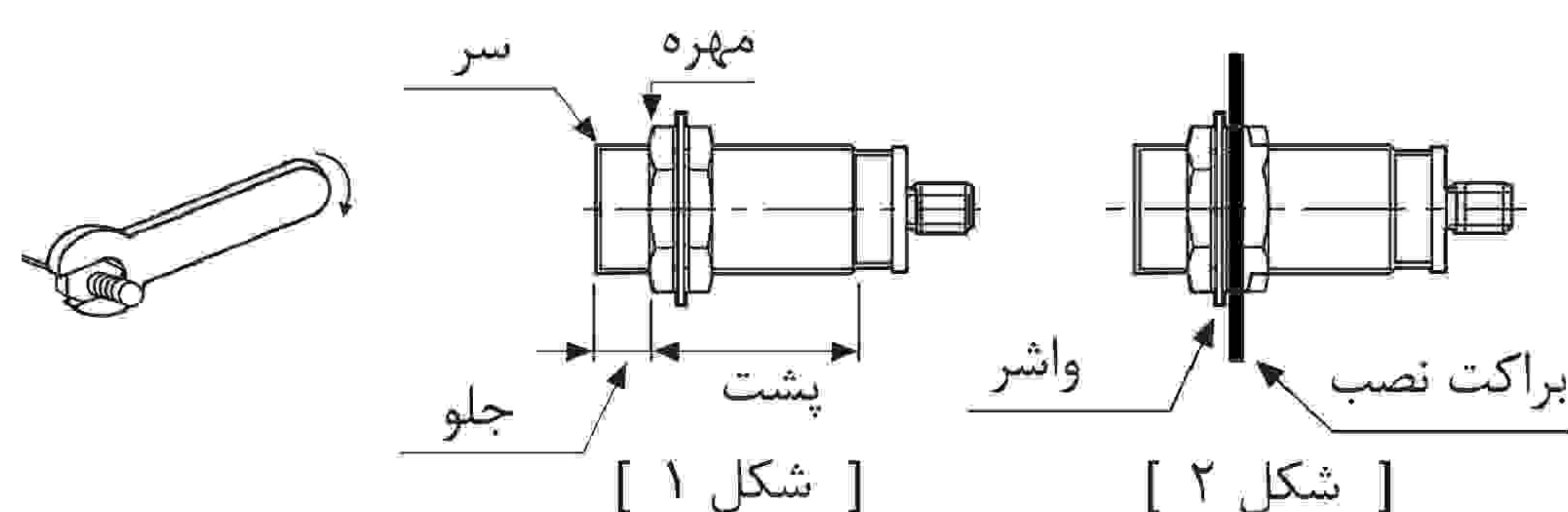


اتصالات:



استفاده صحیح:

- این وسیله نباید در فضای باز یا در شرایط زیر رنج دمایی مشخص شده استفاده شود.
- فشار کششی بیش از حد به بند وارد نکنید. (قطر ۵ میلیمتر: حداکثر ۵۰ نیوتن)
- از یک کانال برای عبور دادن بند و سیم تغذیه استفاده نکنید.
- برای بستن مهره از وارد کردن فشار زیاد خودداری کنید. موقع محکم کردن از واشر استفاده کنید.

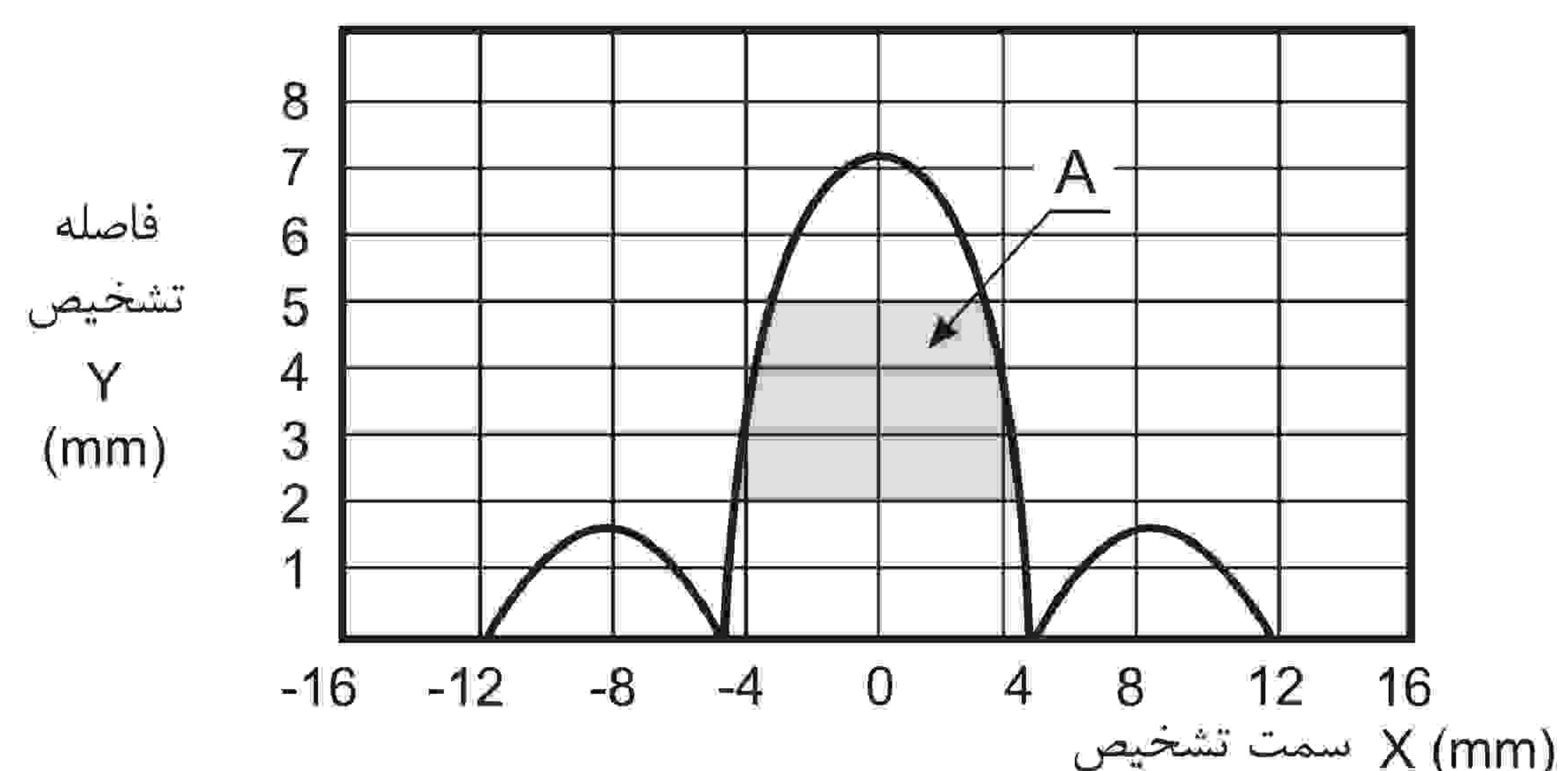


مدل	تحمّل	جلو	
		اندازه	گشتاور
PET18-5	توکار	—	150kgf·cm (14.7N·m)
	روکار	—	

[جدول ۱]

- نکته ۱: گشتاور مجاز برای سفت کردن یک مهره ممکن است با توجه به فاصله از سر، متفاوت باشد. به منظور اطلاع از گشتاور مجاز و رنج مربوط به قسمت جلو و پشت به جدول ۱ و شکل ۱ مراجعه کنید. قسمت پشت شامل یک مهره روی قسمت سر (مانند شکل ۱) می شود. زمانی که مهره جلو در قسمت جلو واقع شده است، گشتاور مخصوص قسمت جلو را اعمال کنید.
- نکته ۲: در صورت استفاده از واشر مقدار گشتاور مجاز مطابق شکل ۲ مشخص می شود.

- برای جلوگیری از نویز سیم بندی را کوتاه در نظر بگیرید.
- از کابل مشخص شده در قسمت مشخصات استفاده کنید. در صورت استفاده از کابل دیگر ضد آب بودن قطعه از بین می رود.
- کابل ۰.۳ میلیمتر مربع یا بزرگتر می تواند تا ۵ متر اضافه شود.
- زمانی که فرستنده و گیرنده به سنسور مجاورتی متصل شده یا به سیم ها نزدیک باشد، باعث اشکال می شود.
- کنتاکت سوییچ در قسمت تشخیص دهنده در زمانی که سوییچ OFF می باشد، نباید جریان نشتی داشته باشد.
- مقاومت کنتاکت کمتر از ۳۰۰ میا اهم است. مقاومت مدار باز بیش از ۱۰ مگا اهم می باشد تا مشخصات کنتاکت سوییچ را بر آورده کند.
- در صورتی که براده های فلز به قسمت تشخیص دهنده سنسور مجاورتی القایی بچسبد، موجب اشکال در عملکرد دستگاه می شود.
- قابلیت عبور سیگنال از پلاستیک یا آینه وجود دارد.
- فاصله تشخیص را داخل رنج قسمت A از نمودار رنج عملکرد، در صورت نصب روی قسمت های متحرک تنظیم کنید.



(A)	سنسورهای نوری
(B)	سنسورهای فیبر نوری
(C)	سنسورهای محیط/درب
(D)	سنسورهای مجاورتی
(E)	سنسورهای فشار
(F)	انکودرهای چرخشی
(G)	کانکتورها/ سوکت ها
(H)	کنترلرهای دما
(I)	SSR/ کنترل کننده های توان
(J)	شمارنده ها
(K)	تایمر ها
(L)	پنل های اندازه گیری
(M)	اندازه گیرهای دور/سرعت/پالس
(N)	نمایشگرها
(O)	کنترل کننده حسگر
(P)	منابع تغذیه سوییچینگ
(Q)	موتورهای پله ای درایور کنترلر
(R)	پنل های منطقی/ گرافیکی
(S)	تجهیزات شبکه فیلد
(T)	نرم افزار