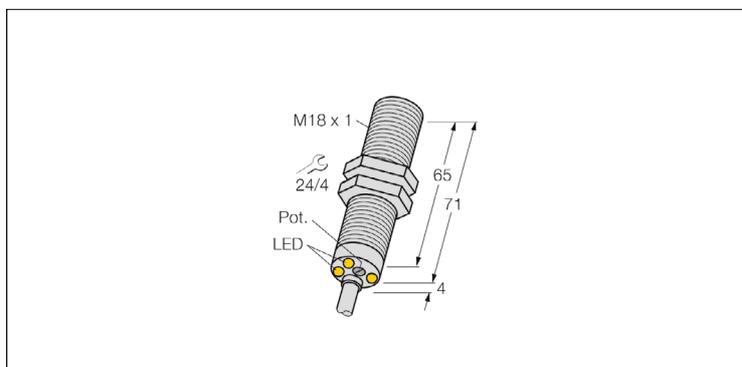


**Индуктивный датчик
контроля числа оборотов
DBi5U-M18E-AP4X3**

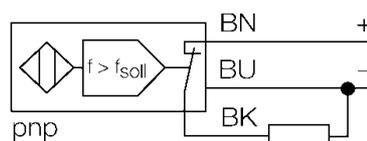


- Цилиндрический резьбовой корпус M18 x1, удлиненный
- Контролируемый диапазон от 3 до 3000 1/ мин
- Установка диапазона с помощью потенциометра
- Фиксированное время блокировки выхода на режим 5 с
- Стойкий к внешним магнитным полям
- 3-х проводной, питание 10...65 В =
- Выходной ключ rpr на замыкание
- Исполнение с кабелем

Тип	DBi5U-M18E-AP4X3
Идент. №	1582236
Диапазон числа оборотов	0,05...50 Гц, устанавливается потенциометром
Гистерезис (диапазона числа оборотов)	3...15%
Расстояние срабатывания	5 мм
Установка	Заподлицо
Гистерезис	3...15%
Повторяемость	≤ 2%
Температурный дрейф	≤ ± 10%
	≤ ± 15%, ≤ -25 °C ≥ 70 °C
Диапазон рабочих температур	-30 °C...85 °C
Напряжение питания	10...65 В =
Остаточные пульсации	≤ 10% от пика до пика
Потребляемый ток при срабатывании I _e	≤ 200 мА
Ток холостого хода I ₀	≤ 20 мА
Остаточный ток	≤ 0,1 мА
Измерительное напряжение проверки сопротивления изоляции	≤ 0,5 кВ
Вид выхода	3-х проводной, rpr, замыкание
Защита от короткого замыкания	есть, тактируемая
Падение напряжения при I _e	≤ 1,8 В
Защита от обрыва провода / защита от переплюсовки	есть / полная
Класс защиты	-

Корпус	Цилиндрический резьбовой корпус M18 x1
Длина	75 мм
Материал корпуса	Латунь хромированная
Материал активной поверхности	Пластмасса PBT
Момент затяжки гайки корпуса	25 Нм
Подключение	Кабель
Вид кабеля	∅ 5,2 мм, LifYY, PVC, 2 м
Сечение кабеля	3 x 0,34 мм ²
Стойкость к вибрациям	55Гц (1мм)
Стойкость к удару	30g (11 мс)
Вид защиты	IP67

Схема подключения



Принцип работы

Число оборотов определяется по периодическому срабатыванию индуктивного датчика. Срабатывание датчика обеспечивается установкой металлических флажков или зубьев на контролируемом вращающемся валу. В схеме сравнения частота последовательности импульсов сравнивается с опорной величиной. При понижении числа оборотов до значения, меньшего установленной опорной величины, выход датчика открывается (0). При превышении опорной величины выход датчика открывается (1). При подаче напряжения питания на датчик обеспечивается блокировка, и выход закрывается на время T_{бл} = 5 с (время выхода привода на режим номинальной скорости).

Диаграмма работы

