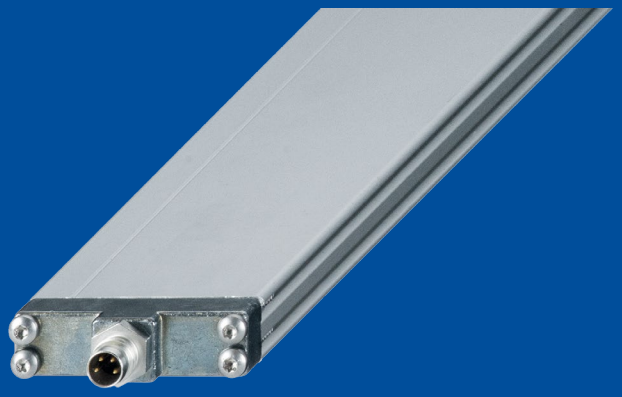
posichron®
Sensori di posizione magnetostrittivi

PCFP24

Sensore di spostamento con profilo piatto per spazi ristretti



- **Grado di protezione fino a IP67/IP69**
- **Custodia in profilo piatto, alta solo 12 mm**
- **Senza usura, senza manutenzione**
- **Alta resistenza agli urti fino a 50 g (100 urti)**
- **Distanza di guida fino a 19 mm (in base a magnete e profilo)**

Modelli

Uscita analogica, 1 canale

Uscita analogica, 2 canali

Uscita seriale sincrona (SSI)

Uscita digitale CANopen

V / mA



PCFP24 - Sensore di posizione magnetostrittivo con profilo piatto

Versione con uscita analogica, 1 canale

Dati tecnici

			Tipologia ordine, 1 canale
Campo di misura	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta	1	**100 ... 5750**
Tipi di uscita	0 ... 10 V U1 con alarm_HOLD 0,5 ... 10 V U2 con alarm_LOW; U2 con alarm_HOLD 0,5 ... 4,5 V U8 con alarm_LOW; U8 con alarm_HOLD 4 ... 20 mA (3 fili) I1 con alarm_LOW; I1 con alarm_HOLD	2	**U1** **U1/H** **U2** **U2/U; U2/H** **U8** **U8/U; U8/H** **I1** **I1/U; I1/H**
Funzione e proprietà dell'uscita	Magnete di posizione 1, crescente Magnete di posizione 1, discendente Valore iniziale, direzione e valore finale configurabile da utente	3	**P1A** **P1D** **PMU**
Risoluzione	16 bit f.s., min. 10 µm		
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura		
Linearità	Campo di misura >500 mm: ±0,10 % f.s. ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: ±0,5 mm ±0,2 mm	4	**L10** **L02** **L10** **L02MM**
Ripetibilità	±3 µm		
Materiale custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A		
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69, solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69)		
Montaggio	Morsetti di fissaggio PCFP24-BFS1		
Connessione elettrica	Connettore M8, 4 pin Cavo lunghezza standard 2 m Altre lunghezze su richiesta	5	**M8** **KAB2M**
Temperatura	-40 … +85°C		
Urti	DIN EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti		
Vibrazioni	DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli		
EMC	DIN EN 61326-1:2013		

Codice ordine

PCFP24 – 1 – 2 – 3 – 4 – 5

Esempio ordine: PCFP24 – 1000 – I1 – P1A – L10 – M8

V / mA



PCFP24 - Sensore di posizione magnetostrittivo con profilo piatto
Versione con uscita analogica, 2 canali

Dati tecnici

			Tipologia ordine, 2 canali
Campo di misura	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta	**1**	**100 ... 5750**
Tipi di uscita	0 ... 10 V U1 con alarm_HOLD 0,5 ... 10 V U2 con alarm_LOW; U2 con alarm_HOLD 0,5 ... 4,5 V U8 con alarm_LOW; U8 con alarm_HOLD 4 ... 20 mA (3 fili) I1 con alarm_LOW; I1 con alarm_HOLD	**2**	**U1** **U1/H** **U2** **U2/U; U2/H** **U8** **U8/U; U8/H** **I1** **I1/U; I1/H**
Funzione e proprietà dell'uscita 1	Magnete di posizione 1, crescente Magnete di posizione 1, discendente Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti) Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti)	**3**	**P1A** **P1D** **DA** **DD**
Funzione e proprietà dell'uscita 2	Magnete di posizione 2, crescente (2 magneti) Magnete di posizione 2, discendente (2 magneti) Differenza del magnete 1/2, crescente (2 magneti) Differenza del magnete 1/2, discendente (2 magneti) Velocità **con** rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete) Velocità **senza** rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete)	**4**	**P2A** **P2D** **DA** **DD** **VZx.x** [1] **VAx.x** [2]
Risoluzione	16 bit f.s., min. 10 µm		
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura		
Linearità	Campo di misura >500 mm: ±0,10 % f.s. ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: ±0,5 mm ±0,2 mm	**5**	**L10** **L02** **L10** **L02MM**
Ripetibilità	±3 µm		
Materiale custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A		
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69, solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69)		
Montaggio	Morsetti di fissaggio PCFP24-BFS1		
Connessione elettrica	Cavo lunghezza standard 2 m; altre lunghezze su richiesta	**6**	**KAB2M**
Temperatura	-40 … +85°C		
Urti	DIN EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti		
Vibrazioni	DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli		
EMC	DIN EN 61326-1:2013		

Codice ordine

PCFP24 – **1** – **2** – **3** – **4** – **5** – **6**

Esempio ordine: PCFP24 – 1000 – I1 – P1A – VZ1.0 – L10 – KAB2M

1) VZx.x = Velocita con rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete), in passi di 0,1 m/s

Esempio: VZ1.5	verso la posizione iniziale		verso la posizione finale
	-1,5 m/s	0	1,5 m/s
Uscita U2:	0,5 V	5,25 V	10 V
Uscita I1:	4 mA	12 mA	20 mA

2) VAx.x = Velocita senza rilevamento della direzione (possibile solo con 1 magnete), in passi di 0,1 m/s

Esempio: VA1.5	verso la posizione iniziale		verso la posizione finale
	-1,5 m/s	0	1,5 m/s
Uscita U2:	10 V	0,5 V	10 V
Uscita I1:	20 mA	4 mA	20 mA

Accessori:
Connettore (consultare pagina 21)
Magneti di posizione (consultare pagina 10)
Morsetti di fissaggio (consultare pagina 8)

SSI



PCFP24 - Sensore di posizione magnetostrittivo con profilo piatto

Versione con uscita seriale sincrona (SSI)

Dati tecnici

			Tipologia ordine
Campo di misura	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta	1	**100 ... 5750**
Risoluzione	5 / 10 / 20 / 50 / 100 µm	2	**5 / 10 / 20 / 50 / 100**
Tipi di uscita	Uscita seriale sincrona (SSI)	3	**SSI**
Codice	Gray Dual	4	**G** **D**
Quantità dei bit di dati	24 bit 25 bit	5	**24** **25**
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura		
Linearità	Campo di misura >500 mm: ±0,10 % f.s. ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: ±0,5 mm ±0,2 mm	6	**L10** **L02** **L10** **L02MM**
Ripetibilità	±3 µm		
Materiale custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A		
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69, solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69)		
Montaggio	Morsetti di fissaggio PCFP24-BFS1		
Connessione elettrica	Cavo lunghezza standard 2 m; altre lunghezze su richiesta	7	**KAB2M**
Temperatura	-40 … +85°C		
Urti	DIN EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti		
Vibrazioni	DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli		
EMC	DIN EN 61326-1:2013		

Codice ordine

PCFP24 – 1 – 2 – 3 / 4 / 5 – 6 – 7

Esempio ordine: PCFP24 – 1000 – 5 – SSI / G / 24 – L10 – KAB2M

Accessori:

Magneti di posizione (consultare pagina 10)
Eccentrici di fissaggio (consultare pagina 8)



PCFP24 - Sensore di posizione magnetostrittivo con profilo piatto

Versione con uscita digitale CANopen

Dati tecnici

			Tipologia ordine
Campo di misura	100 ... 5750 (in passi di 10 mm) Altre lunghezze su richiesta	1	**100 ... 5750**
Tipi di uscita	CANopen-Bus CANopen-Bus con resistenza di terminazione integrata CAN SAE J1939 CAN SAE J1939-Bus con resistenza di terminazione integrata	2	**CANOP** **CANOP/R** **CANJ1939** **CANJ1939/R**
Risoluzione	50 µm		
Frequenza di impulsi	Fino a 1 kHz, dipende dal campo di misura		
Linearità	Campo di misura >500 mm: ±0,10 % f.s. ±0,02 % f.s. Campo di misura ≤500 mm: ±0,5 mm ±0,2 mm	3	**L10** **L02** **L10** **L02MM**
Ripetibilità	±3 µm		
Materiale custodia	AlMgSi1 / Zn / V4A		
Grado di protezione	IP67 (opzionale IP67/IP69, solo con connettore di accoppiamento IP67/IP69)		
Montaggio	Morsetti di fissaggio PCFP24-BFS1		
Connessione elettrica	Cavo 0,3 m con connettore M12, 5 pin	4	**KAB0,3M-M12/CAN**
Temperatura	-40 … +85°C		
Urti	DIN EN 60068-2-27:2010, 50 g/11 ms, 100 urti		
Vibrazioni	DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cicli		
EMC	DIN EN 61326-1:2013		

Codice ordine

PCFP24 – 1 – 2 – 3 – 4

Esempio ordine: PCFP24 – 1000 – CANOP – L10 – KAB0,3M-M12/CAN

Accessori:

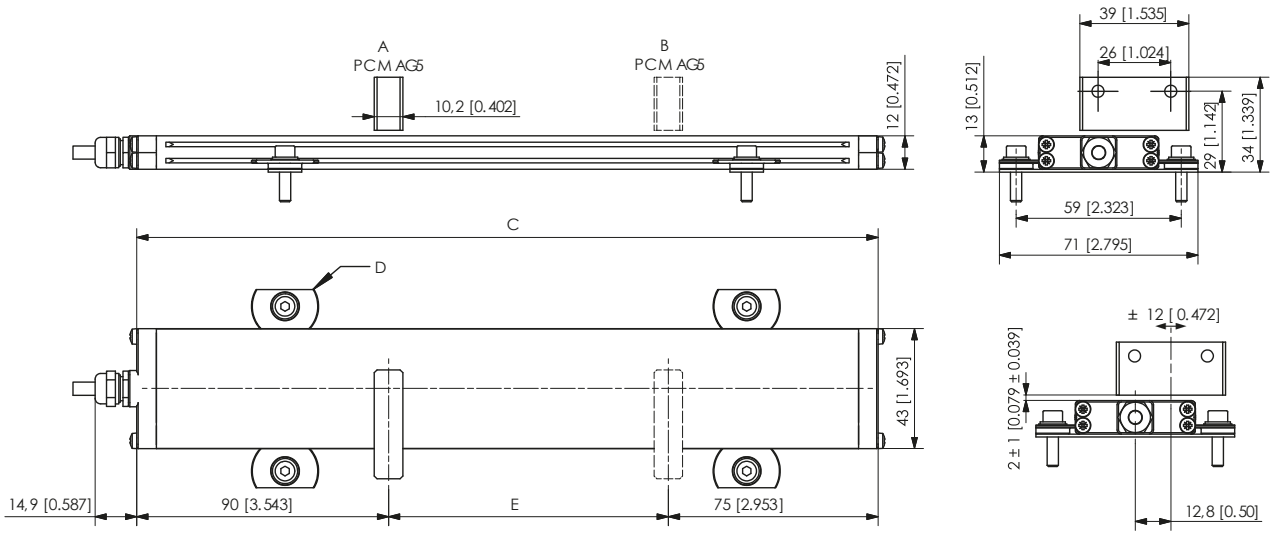
Connettore (consultare pagina 22)

Magneti di posizione (consultare pagina 10)

Morsetti di fissaggio (consultare pagina 8)

Dimensioni

Uscita cavo elettrico



A: Posizione iniziale

B: Posizione finale

C: Lunghezza totale = area di misura + 165 [6.496]
(p.es. 265 [10.433])

D: Morsetti di fissaggio PCFP24-BFS1

E: Area di misura (p.es. 100 [3.937])

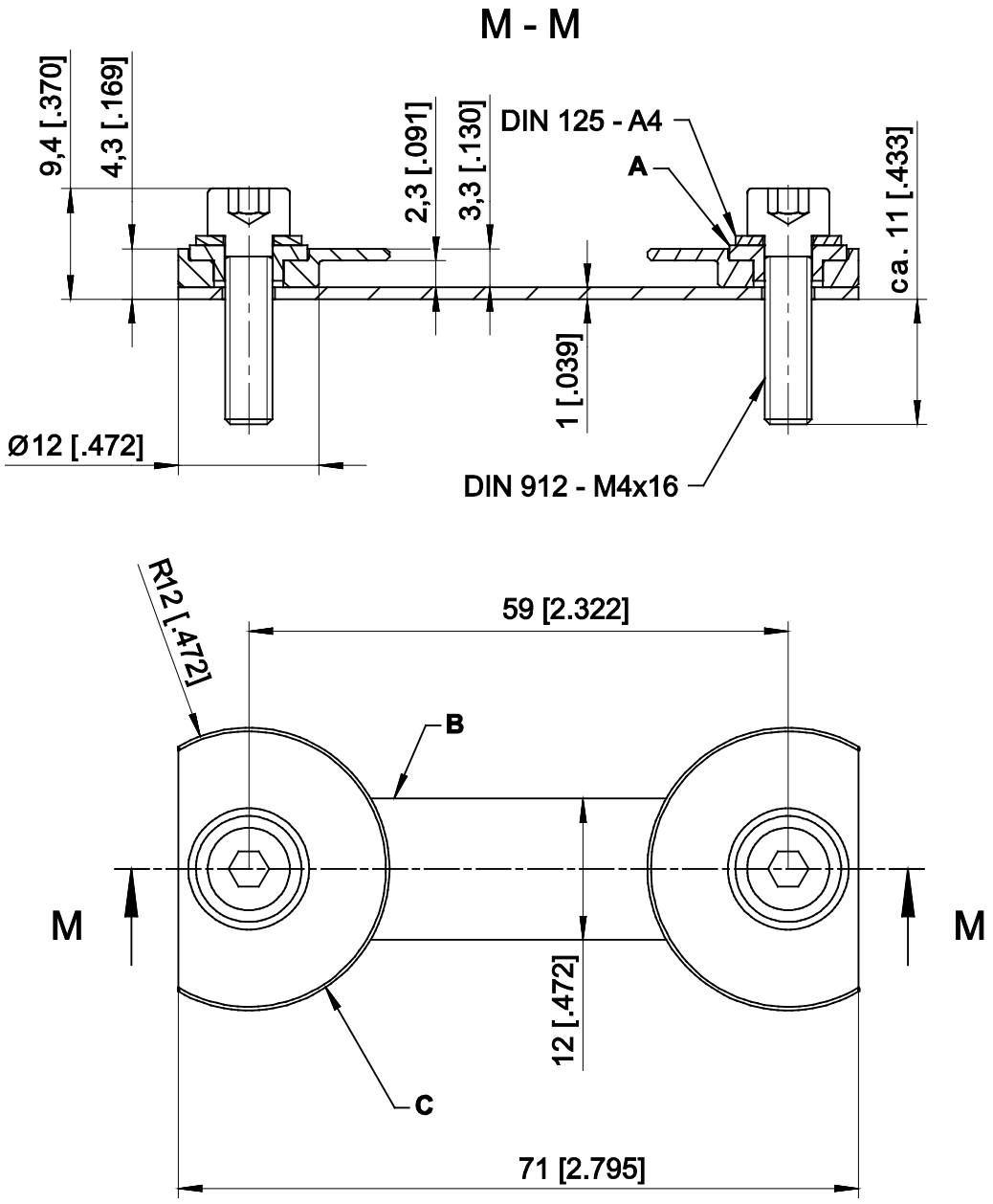
Cavo elettrico: diametro esterno 5,2 mm ±0,2 mm
Sezione trasversale 0,14 mm^2

Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo. Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

Accessori di montaggio

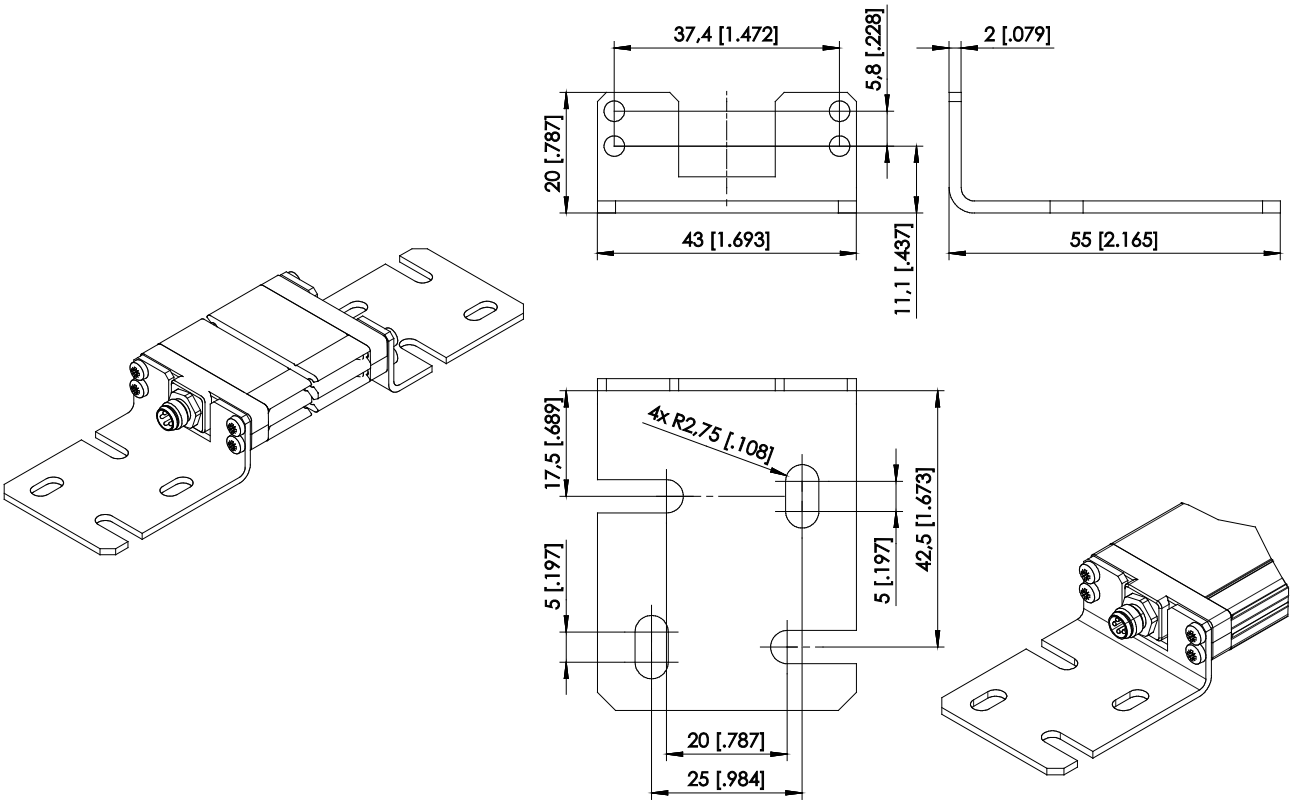
Morsetti di fissaggio PCFP24-BFS1



A: Elemento isolante
B: Nastro isolante
C: Elemento di fissaggio

Dimensioni in mm [pollici]
Dimensioni solo a titolo informativo.
Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

Opzione BFW
Morsetti di fissaggio per PCFP24



Nota: l'opzione BFW puó essere ordinata solo con il sensore e non è disponibile come singolo articolo!
Solo per campi di misura fino a 1000 mm. Non da combinare con PCFP24-BFS1.

Dimensioni in mm [pollici]
Dimensioni solo a titolo indicativo.
Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

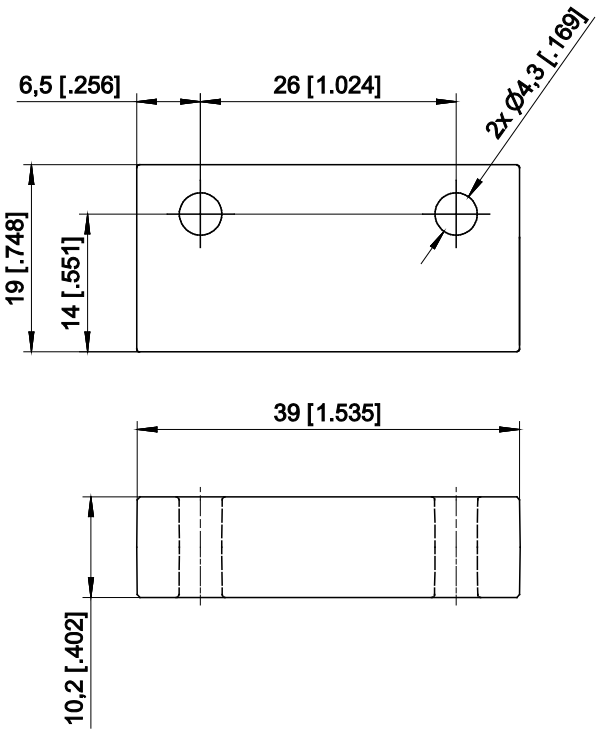
Codice ordine

PCFP24 – 1000 – U1 – P1A – L02 – M8 – BFW

Magneti

PCMAG5

Magnete standard



Dimensioni in mm [pollici]

Dimensioni solo a titolo informativo.

Per le dimensioni del piano d'ingombro si prega di contattare il produttore.

Specifiche sui tipi di uscita

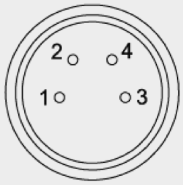
Uscite analogiche

U1 Uscita tensione 0 ... 10 V 	Tensione di alimentazione	18 … 36 V DC
	Consumo	23 mA tipico a 24 V DC 46 mA tipico a 12 V DC 80 mA max
	Tensione di uscita	0 ... 10 V DC
	Corrente di uscita	2 mA max.
	Resistenza di carico	>5kΩ
	Risoluzione	16 Bit f.s., min. 10 µm
	Stabilità (temperatura)	±50 x 10^{-6} / °C f.s.
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
	Rumore di uscita	0,5 mV_{eff}
	Temperatura di lavoro	-40 … +85°C
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

U2 Uscita tensione 0,5 ... 10 V 	Tensione di alimentazione	18 … 36 V DC
	Consumo	23 mA tipico a 24 V DC 46 mA tipico a 12 V DC 80 mA max
	Tensione di uscita	0,5 ... 10 V DC
	Corrente di uscita	2 mA max.
	Resistenza di carico	>5kΩ
	Risoluzione	16 Bit f.s., min. 10 µm
	Stabilità (temperatura)	±50 x 10^{-6} / °C f.s.
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
	Rumore di uscita	0,5 mV_{eff}
	Temperatura di lavoro	-40 … +85°C
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

U8 Uscita tensione 0,5 ... 4,5 V 	Tensione di alimentazione	10 … 36 V DC
	Consumo	23 mA tipico a 24 V DC 46 mA tipico a 12 V DC 80 mA max
	Tensione di uscita	0,5 ... 4,5 V DC
	Corrente di uscita	2 mA max.
	Resistenza di carico	>5kΩ
	Risoluzione	16 Bit f.s., min. 10 µm
	Stabilità (temperatura)	±50 x 10^{-6} / °C f.s.
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
	Rumore di uscita	0,5 mV_{eff}
	Temperatura di lavoro	-40 … +85°C
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

I1 Uscita corrente 4 … 20 mA, 3 fili 	Tensione di alimentazione	18 … 36 V DC (10 … 36 V für R_L ≤250Ω)
	Consumo	36 mA tipico a 24 V DC 66 mA tipico a 12 V DC 100 mA max
	Carico	350 Ω max.
	Corrente di uscita	4 … 20 mA (max. 30 mA segnale di errore)
	Risoluzione	16 Bit f.s., min. 10 µm
	Stabilità (temperatura)	±50 x 10^{-6} / °C f.s.
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
	Rumore di uscita	0,5 mV_{eff}
	Temperatura di lavoro	-40 … +85°C
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

Cablaggio segnale Connettore M8, 4 poli	Segnale	Connettore PIN
 Vista sul connettore del sensore	Alimentazione +	1
	Alimentazione GND	2
	Segnale +	3
	PMU (opzionale)	4

Cablaggio segnale Connettore M12, 8 poli	Segnali di uscita	Connettore PIN	Colore cavo
 Vista sul connettore del sensore	Alimentazione +	1	bianco
	Alimentazione GND	2	marrone
	Segnale 1 +	3	verde
	Segnale GND	4	giallo
	Segnale 2 + (opzionale*)	5	grigio
	SPAN/ZERO (solo PMU, opzionale)	6	rosa
	-	7	non connetto
	-	8	non connetto

* Quando si utilizza due magneti, per un riconoscimento univoco di ciascuni dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm.

Diagnostica errore per uscite analogiche

Comportamento del segnale di uscita analogica in caso di anomalia

Nei casi in cui il sensore rileva un'anomalia (per esempio magnete non presente), il segnale analogico presenta i seguenti stati a seconda delle opzioni:

Alarm_HIGH

La tensione di uscita rispett. la corrente di uscita si mette ad un livello alto (Overrange).

Alarm_LOW

La tensione di uscita rispett. la corrente di uscita si mette ad un livello basso (Underrange).

Alarm_HOLD

L'ultimo valore misurato è mantenuto.

	Alarm_HIGH (Standard)	**Alarm_LOW** (.../U)	**Alarm_HOLD** (.../H)
U1	U_{out} ≥ 10,5 V	—	L'ultimo valore misurato è mantenuto (Codice ordine **U1/H**)
U2	U_{out} ≥ 10,5 V	U_{out} < 0,25 V (Codice ordine **U2/U**)	L'ultimo valore misurato è mantenuto (Codice ordine **U2/H**)
U8	U_{out} ≥ 10 V	U_{out} < 0,25 V (Codice ordine **U8/U**)	L'ultimo valore misurato è mantenuto (Codice ordine **U8/H**)
I1	I_{out} ≥ 21 mA	1,5 ... 2 mA (Codice ordine **I1/U**)	L'ultimo valore misurato è mantenuto Codice ordine **I1/H**)

Segnale di errore dell'uscita SSI

Il sensore non rileva alcun magnete, quindi la posizione assume il valore massimo (0xFFFFFF) per 24 bit e (0x1FFFFFF) per 25 bit.

Opzione PMU per le uscite analogiche U2, U8 e I1

Regolazione del valore iniziale e finale da utente

L'opzione PMU consente la programmazione del valore iniziale e finale della caratteristica di uscita mediante il segnale di programmazione SPAN / ZERO disponibile sul connettore. Collegare il segnale SPAN / ZERO al GND tramite un tasto. Determinare la posizione iniziale desiderata. Tenendo premuto il tasto tra 2 e 4 secondi si imposta la posizione attuale come valore iniziale. Determinare quindi la posizione finale desiderata. Tenendo premuto il tasto per più di 5 secondi si imposta la posizione attuale come valore finale. I valori sono a questo punto memorizzati e saranno disponibili anche dopo lo spegnimento del sensore. Per ripristinare i dati di fabbrica del sensore è necessario premere il tasto quando il sensore è acceso.

Uscite digitali

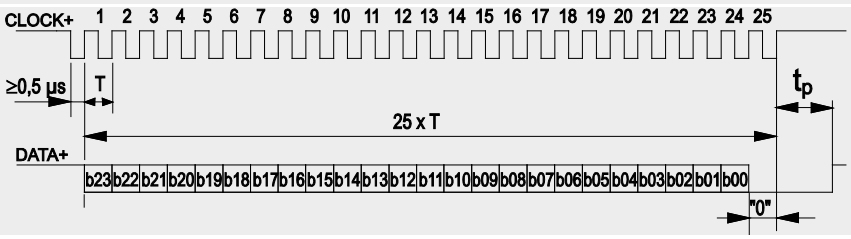
SSI Seriale-sincrona SSI	Interfaccia	EIA RS-422
	Tensione di alimentazione	8 … 36 V DC, ondulazione residua 10 mV
	Consumo	22 mA tipico a 24 V DC 46 mA tipico a 12 V DC 150 mA max
	Frequenza di clock	100 kHz ... 500 kHz
	Codice	Codice gray, codice dual
	Risoluzione	≥5 µm
	Tempo di pausa	>25 µs min.
	Stabilità (Temperatura)	±50 x 10^{-6} / °C f.s.
	Temperatura di lavoro	-40 … 85°C
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità e cortocircuiti
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

Descrizione

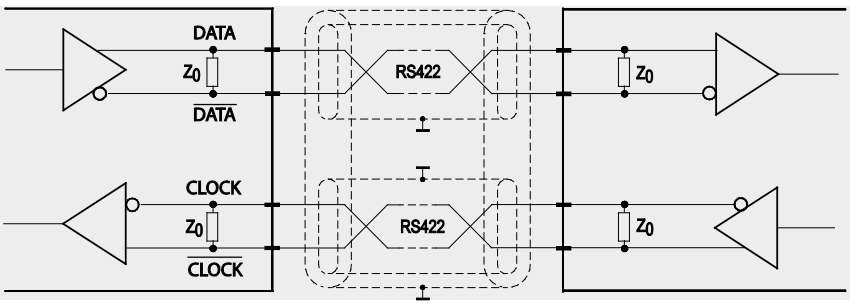
La trasmissione dei dati avviene per mezzo dei segnali di CLOCK e DATA. L'unità di elaborazione (PLC, Microcomputer) invia sequenze di impulsi di clock determinando così la velocità di trasmissione dei dati. Con il primo fronte discendente della sequenza di impulsi del segnale la posizione del sensore è registrata e memorizzata. Il seguente fronte crescente della sequenza di impulsi del segnale controlla la trasmissione bit a bit dell'uscita dei dati (word). Dopo un tempo di ritardo è trasmessa l'informazione della prossima nuova posizione.

Diagramma impulsi

(Treni di 26 impulsi)

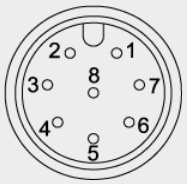


Circuito di ricezione



Velocità di trasmissione	Lunghezza del cavo	Baud	Nota:
	50 m	100-400 kHz	All'aumentare della lunghezza del cavo diminuisce la massima velocità di trasmissione.
	100 m	100-300 kHz	Segnali di uscita CLOCK/$\overline{\text{CLOCK}}$ e DATA/$\overline{\text{DATA}}$ devono essere attorcigliati, accoppiati e schermati insieme.

Cablaggio segnale
Connettore M12, 8 poli



Vista sul connettore del sensore

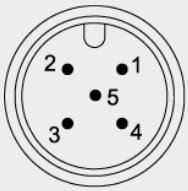
Segnale	Connettore PIN	Colore cavo
Alimentazione +	1	bianco
Alimentazione GND	2	marrone
CLOCK	3	verde
$\overline{\text{CLOCK}}$	4	giallo
DATA	5	grigio
$\overline{\text{DATA}}$	6	rosa
-	7	blu
-	8	rosso

Descrizione

Interfaccia CANopen con dati di processo per la posizione e la funzione commutatore, programmabili sono il preset, risoluzione, filtraggio e punti di commutazione.

CANOP **CANOP/R** CANopen CAN	Specificazione CAN	ISO 11898, Basic e Full CAN 2.0 B
	Profilo di comunicazione	CANopen CiA 301 V 4.02, Slave
	Profilo encoder	Encoder CiA 406 V 3.2
	Error Control	Node Guarding, Heartbeat, Emergency Message
	Indirizzo del nodo ID	Regolabile via LSS o via object dictionary
	PDO	4 TxPDO, 0 RxPDO, no linking, static mapping
	Modi dei PDO	Event-/Time triggered, Remote-request, Sync cyclic/acyclic
	SDO	1 Server, 0 Client
	CAM	8 camme
	Certificato	Sì
	Velocità di trasmissione	50 kBaud fino a 1 MBaud, regolabile via LSS o via object dictionary
	Connessione Bus	Connettore M12, 5 pin
	Resistenza di terminazione bus integrata (opzionale)	120 Ω
	Bus, isolato galvanicamente	No

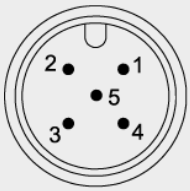
Dati tecnici	Tensione di alimentazione	18 ... 36 V DC 11 … 36 V DC per campi di misura <1m
	Consumo	20 mA tipico a 24 V DC 40 mA tipico a 12 V DC 80 mA max
	Numero dei magneti di posizione	1 ... 4
	Risoluzione	50 µm
	Frequenza di campionamento	1 kHz (asincrona)
	Stabilità (Temperatura)	±50 x 10^{-6}/°C f.s. (tipico)
	Ripetibilità	1 LSB
	Temperatura di esercizio	Consultare i dati tecnici relativi allo modello
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità ed i cortocircuiti
	Rigidità dielettrica	1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.)
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

Cablaggio segnale Connettore M12, 5 poli	Segnale	Connettore PIN
 Vista sul connettore del sensore	Schermatura	1
	Alimentazione +	2
	GND	3
	CAN-H	4
	CAN-L	5

Quando si utilizza più di un magnete, per il riconoscimento univoco di ciascuno dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm.

CANJ1939 **CANJ1939/R** SAE J1939  	Spezificazione CAN	ISO 11898, Basic e Full CAN 2.0 B	
	Transceiver	24V-compatibile, non isolato	
	Profilo di comunicazione	SAE J1939	
	Baud Rate	250 kBit/s	
	Resistenza di terminazione bus integrata (opzionale)	120 Ω	
	Indirizzo	Default 247d, configurabile	
NAME Fields	Arbitrary address capable	1	Yes
	Industry group	0	Global
	Vehicle system	7Fh (127d)	Non specific
	Vehicle system instance	0	
	Function	FFh (255d)	Non specific
	Function instance	0	
	ECU instance	0	
	Manufacturer	145h (325d)	Manufacturer ID
	Identity number	0nnn	Serial number 21 bit
Parameter Group Numbers (PGN)	Configuration data	PGN EF00h	Proprietary-A (PDU1 peer-to-peer)
	Process data	PGN FFnnh	Proprietary-B (PDU2 broadcast); nn Group Extension (PS) configurable

Dati tecnici	Tensione di alimentazione	18 ... 36 V DC 11 … 36 V DC per campi di misura <1m
	Consumo	20 mA tipico a 24 V DC 40 mA tipico a 12 V DC 80 mA max
	Frequenza di campionamento	1 kHz (asincrona)
	Stabilità (Temperatura)	±50 x 10^{-6}/°C f.s. (tipico)
	Ripetibilità	1 LSB
	Temperatura di esercizio	Consultare i dati tecnici relativi allo specifico modello
	Protezione elettrica	Contro le inversioni di polarità ed i cortocircuiti
	Rigidità dielettrica	1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.)
	EMC	DIN EN 61326-1:2013

Cablaggio segnale Connettore M12, 5-polig	Segnale	Connessione PIN
 Vista sul connettore del sensore	Schermatura	1
	Alimentazione +	2
	GND	3
	CAN-H	4
	CAN-L	5

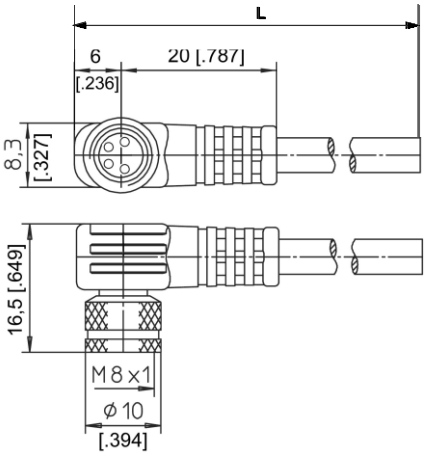
Quando si utilizza più di un magnete, per il riconoscimento univoco di ciascuno dei magneti, questi devono essere posti ad una distanza minima di 70 mm.

Connettori
Connettore M8, 4 pin
(a 90°)

Schermato, schrematura sul connettore

Il cavo schermato presenta un con-nettore accoppiato M8 a 4 pin disposto a 90°, mentre all'altra estremità ci sono gli 4 fili di tras-missione del segnale. Le lunghezze disponibili sono 2 m, 5 m e 10 m.

Sezione traversale: 0,14 mm²



Codice ordine:

	KAB - xM – M8/4F/W - LITZE
IP69:	**KAB - xM – M8/4F/W/69K - LITZE**

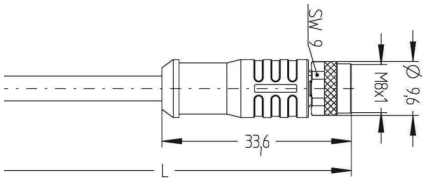
xM = Lunghezza in m

Connettore M8, 4 pin
(diritto)

Schermato, schrematura sul connettore

Il cavo schermato presenta un con-nettore accoppiato M8 a 4 pin diritto, mentre all'altra estremità ci sono gli 4 fili di trasmissione del segnale. Le lunghezze disponibili 2 m, 5 m e 10 m.

Sezione traversale: 0,14 mm²



Codice ordine:

	KAB - xM – M8/4F/G - LITZE
IP69:	**KAB - xM – M8/4F/G/69K - LITZE**

xM = Lunghezza in m

Cablaggio segnale M8, 4 pin	**Connettore PIN / Colore cavo**			
	1	2	3	4
	marrone	bianco	blu	nero

Applicabile per cinghie di trascinamento cavi

Velocità di movimento massima	3 m/s
Accelerazione massima	5 m/s²
Raggio di curvatura minimo	10 x diametro del cavo

Connettore Bus M12, 5 pin CAN bus

Il cavo schermato presenta un connettore accoppiato M12 maschio a 5 pin diritto, mentre all'altra estremità un connettore M12 femmina a 5 pin. Le lunghezze disponibili sono 0,3 m, 2 m, 5 m e 10 m.

Diametro del cavo: 6,7 ±0,2 mm

	Codice ordine
	KAB - xM - M12/5F/G - M12/5M/G - CAN
IP69:	**KAB - xM - M12/5F/G/69K - M12/5M/G/69K - CAN**

xM = Lunghezza in m

T di raccordo M12, 5 pin CAN Bus

Codice ordine

KAB - TCONN - M12/5M - 2M12/5F - CAN



Resistenza di terminazione M12, 5 pin CAN Bus

Codice ordine:

KAB - RTERM - M12/5M/G - CAN



Applicabile per cinghie di trascinamento cavi

Velocità di movimento massima	3 m/s
Accelerazione massima	5 m/s^2
Raggio di curvatura minimo	10 x diametro del cavo