

Wskaźniki położenia

Z napędem bezpośrednim, 3-cyfrowy licznik, obudowa z technopolimeru

PODSTAWA I OBUDOWA

Wysokoudarowy technopolimer na bazie poliamidu (PA). Podstawa czarna.

Obudowa w następujących kolorach:

- **C2:** pomarańczowy RAL 2004, wykończony na potysk.
- **C3:** szary RAL 7035, wykończony na potysk.
- **C1:** szaro-czarny RAL 7021, wykończony na potysk.

Obudowa przyspawana ultradźwiękowo do podstawy, w celu ochrony przed zanieczyszczeniami i wnikaniem kurzu.

SZYBA

Przezroczysty technopolimer na bazie poliamidu (PA-T), wtopiony w obudowę, uszczelniony. Odporny na rozpuszczalniki, oleje, smary i inne czynniki chemiczne (unikaj kontaktu z alkoholem w przypadku czyszczenia).

WYŚWIETLACZ

Odczyt pokazuje bezwzględną wartość położenia, tzn.: odległość elementu regulowanego od punktu bazowego (0).

Trzycyfrowy licznik. Pole czerwone wskazuje wartości dziesiętne.

Wyświetlacz może być umieszczony w różnych pozycjach (patrz "Możliwe kombinacje doboru").

- **AN:** odczyt pochylony górny.
- **AR:** odczyt pochylony dolny.
- **FN:** odczyt przedni górny.
- **FR:** odczyt przedni dolny.

USZCZELKA WEWNĘTRZNA

Guma NBR "O-ring" w miejscu styku obudowy i metalowej tulei.

TYLNA USZCZELKA

Poliuretan (wyposażenie standardowe).

WYKONANIA STANDARDOWE

Tuleja z otworem $\varnothing 10$ mm w tolerancji H7. W komplecie z wkrętem zabezpieczającym z gniazdem sześciokątnym i wklęsłym czotem do ustalania na wałku zgodnie z UNI 5929-85.

- **DD50:** tuleja ze stali oksydowanej na czarno.
- **DD50-SST:** tuleja ze stali nierdzewnej AISI 303.

KIERUNEK OBROTU

- **D:** przyrost wartości przy obrocie tulei zgodnie z ruchem wskazówek zegara
- **S:** przyrost wartości przy obrocie tulei przeciwnie do ruchu wskazówek zegara

WAGA [G]

22 gramy.

ERGONOMIA I WZORNICTWO

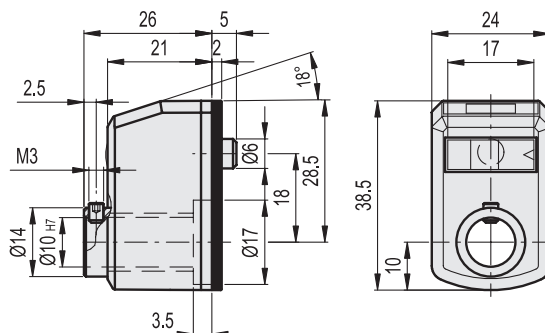
Szybka powiększająca (efekt soczewki) dla łatwiejszego odczytu, wtopiona w obudowę.

INSTRUKCJA MONTAŻU

1. W korpusie urządzenia, w odległości 18 mm od osi wrzeczona, nawiercić otwór $\varnothing 6$ mm na głębokość 10 mm.
2. Ustawić wrzeczono w pozycji zerowej.
3. Założyć wyzerowany wskaźnik na wałek i upewnić się czy kółko trafił w otwór. Uwaga! Zakładając wskaźnik należy trzymać za jego tulejkę!
4. Dokręcić wkręt zabezpieczający z gniazdem sześciokątnym i wklęsłym czotem do ustalania na wałku zgodnie z UNI 5929-85.

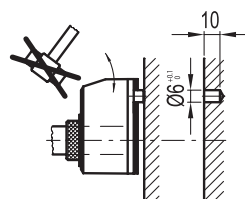
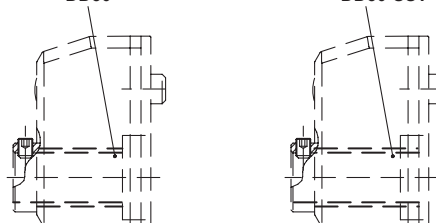


ELESA Original design



DD50

DD50-SST



WYKONANIA SPECJALNE NA ŻYCZENIE

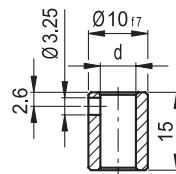
- Specjalny odczyt po jednym obrocie.
- Obudowy w różnych kolorach.
- Całkowicie szczelne, cyfrowe wskaźniki położenia o stopniu ochrony IP 67, patrz tabela EN 60529 (na stronie A23) uzyskane, dzięki mosiężnym podkładkom, z podwójnym pierścieniem, uszczelniającym, umieszczonym w tylnej wnęce.

WŁAŚCIWOŚCI I ZASTOSOWANIA

Wskaźniki położenia nakładane są przelotowo na wrzeciona sterujące w dowolnym położeniu i dają możliwość odczytu aktualnej pozycji elementów maszyn. Mogą być również stosowane na urządzeniach napędzanych mechanicznie (patrz "Możliwe kombinacje doboru").

AKCESORIA NA ŻYCZENIE (ZAMAWIANE OSOBNO)

- **RB50**: tuleja redukcyjna ze stali oksydowanej na czarno.
- **RB50-SST**: tuleja redukcyjna ze stali nierdzewnej AISI 304.



RB50

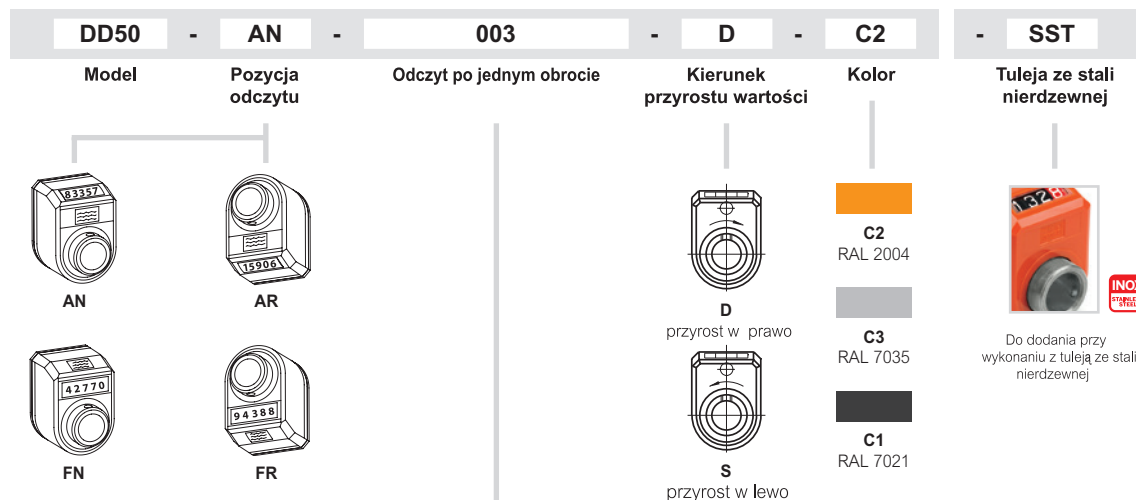
Kod	Oznaczenie	dH7
CE.80940	RB50-6	6
CE.80950	RB50-8	8

RB50-SST

STAINLESS STEEL

Kod	Oznaczenie	dH7
CE.90940	RB50-6-SST	6
CE.90950	RB50-8-SST	8

Przykładowe oznaczenie



0 0 3	0 0 3	0 0 3	Skok	Prędkość (obr/min)*
003	00.3	0.03	0.3	1500
010	01.0	0.10	1.0	1500
020	02.0	0.20	2.0	1250
030	03.0	0.30	3.0	830
040	04.0	0.40	4.0	625
050	05.0	0.50	5.0	500
100	10.0	1.00	10	250

* Maksymalna prędkość obrotowa wskaźnika (obr/min) odpowiada maksymalnej prędkości obrotowej prawego bębna, czyli 25000 jednostek na minutę.
 Próby prędkości obrotowej zostały przeprowadzone w naszym laboratorium dla normalnych warunków pracy. Luzy między zębami kół przekładni licznika zaprojektowane w celu zapobiegania uszkodzeniom spowodowanym nagłym przyspieszeniem lub zatrzymaniem, mogą skutkować niewielką niewspółosiowością cyfr licznika nie mającą jednak wpływu na prawidłowy odczyt położenia.