

dametric 

POT-50

VAL0103227 / SKC9069808



CAPTEUR DE POSITION (50 mm)

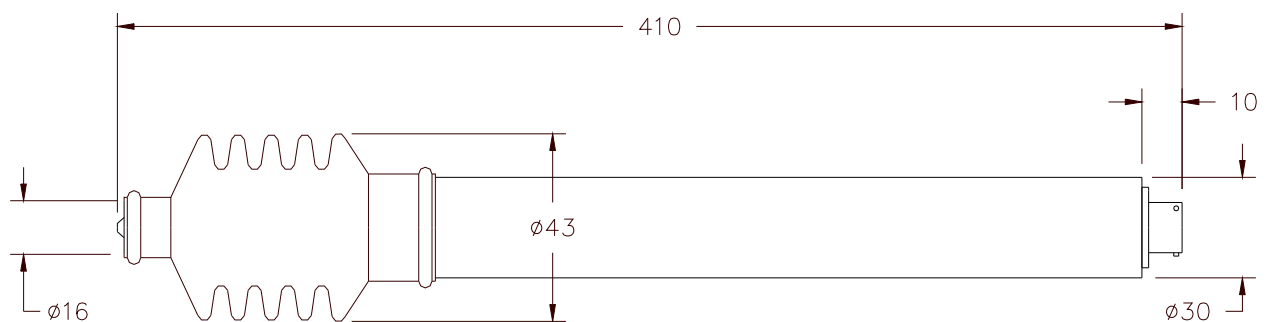
POUR LE SYSTÈME RMS
MANUEL DE L'UTILISATEUR

Valmet 

Sommaire

1	PLAN D'ENCOMBREMENT	2
2	DESCRIPTION DU FONCTIONNEMENT	2
3	SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES	2
4	CALIBRATION.....	2
5	PLAN DE RACCORDEMENT	3
6	SCHÉMA DE CONNEXION INTERNE	3
7	CONTACTEZ-NOUS	3

1 PLAN D'ENCOMBREMENT



2 DESCRIPTION DU FONCTIONNEMENT

Le capteur de position (POT-50) forme, conjointement avec le contrôleur de position (POM-RM1), une unité de mesure pour la position du rotor d'un raffineur. Le capteur se compose d'un corps et d'une tige couissant axialement. La tige est forcée à sa position externe extrême par un ressort. Le corps est fixé au bâti du raffineur, avec la pointe de la tige positionnée contre un point sur le rotor.

3 SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

No d'article :	POT-50 / VAL0103227 / SKC9069808
Longueur de mesure :	50,00 mm
Dimensions d'encombrement :	L=410 mm, P=30/43 mm
Connecteur :	Baïonette à 7 pôles, pour le câble K-POT25
Poids :	0,75 kg
Spring force :	0.7 – 2.0 kp

4 CALIBRATION

L'unité doit être calibrée ensemble avec le capteur. Pour les ajustages, se reporter au MANUEL DE CALIBRATION pour le système RMS, RMS-EX1, RMS-SD1, RMS-CD1 ou RMS-DD1.

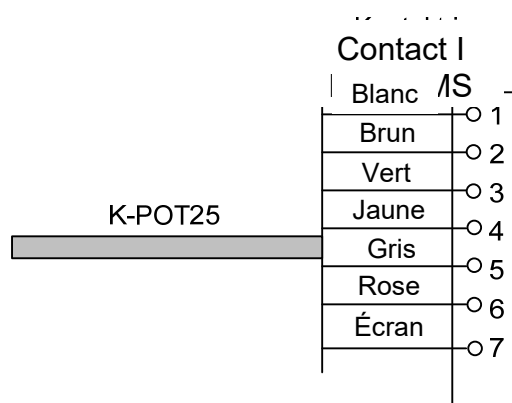
5 PLAN DE RACCORDEMENT

Le capteur est raccordé à la baie RMS par un câble K-POT25. Le raccordement est effectué selon l'illustration.

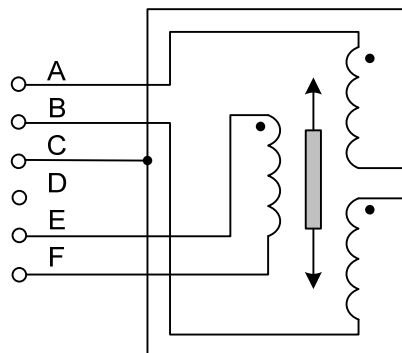
Remarque

Pour inverser la fonction (0 mm lorsque la pointe est sortie et 50 mm lorsqu'elle est rétractée), il convient d'intervertir les fils blanc et brun.

Le capteur doit ensuite être ré-étalonné.



6 SCHÉMA DE CONNEXION INTERNE



7 CONTACTEZ-NOUS

Développement, production et entretien:

Dametric AB

Jägerhorns väg 19, SE-141 75 Kungens Kurva, Suède

Téléphone: +46 (0)8-556 477 00 Télécopie: +46 (0)8-556 477 29

Courriel: service@dametric.se Site Web: www.dametric.se

dametric 

Valmet 