

非接触式位移传感器 | 悬浮式无磨损磁致伸缩传感器

产品名称	非接触式位移传感器 悬浮式无磨损磁致伸缩传感器
公司名称	上海星宇高科应用技术研究
价格	面议
规格参数	品牌:Evernew 型号:TA
公司地址	丰谷路225弄18号
联系电话	021-54258816 13002172727

产品详情

上海星宇高科应用技术研究，为您提供专业的位移测量控制系统，各种工程解决方案，详细信息请咨询或浏览公司网站。

ta悬浮式磁致伸缩位移传感器，使用悬浮式滑块磁铁，传感器与被测物体间隔3~5mm，完全非接触，永无磨损。

质量保证，凡本公司所生产的“evernew”系列产品

自购买之日起十五日内，只要是因产品原因不能使用，

或达不到双方约定的标准，本公司无条件全额退款。

磁致伸缩线性位移传感器主要由测杆、电子仓和套在测杆上的非接触的磁环组成。测杆内装有磁致伸缩线(波导丝)，测杆由不导磁的不锈钢管制成，可靠地保护了波导丝。工作时，由电子仓内电子电路产生一起始脉冲，此起始脉冲在波导丝中传输时，同时产生了一沿波导丝方向前进的旋转磁场，当这个磁场与磁环的永久磁场相遇时，产生磁致伸缩效应，使波导丝发生扭动，这一扭动被安装在电子仓内的拾能机构所感知并转换成相应的电流脉冲，通过电子电路计算出两个脉冲之间的时间差，即可精确测出被测的位移。

>特点

非接触式测量

高精度、高稳定性、高可靠性

性能价格比高

使用寿命长

多种输出方式可供选择

具有输入电源反向极性保护功能

防雷击、防射频干扰

结构精巧、环境适应性强

不需定期标定和维护

隔离防爆型(可选)

安装方便

>应用领域

伺服液压油缸活塞位置反馈或预置

伺服汽缸活塞位置反馈或预置

研磨机械位置反馈或预置

铸锻机床位移控制

注塑机模板定位与监测

木材加工定位控制

其它机械定位和位移检测

汽轮机气阻阀门开度的检测与控制

水轮机导叶开度的检测与控制

>产品选型步骤

磁致伸缩线性位移传感器---产品类型---连接螺纹---标定单位---输出形式 / 供电电压---引线方式

---量程范围---安装附件---工作温度---磁环类型

>结构特性

测杆材料：0cr18ni9(304) 316l不锈钢(特殊定制)

电子仓外壳材料：1cr18ni9ti

连接形式：螺纹连接：m18x1.5 m20x 1.5 3/4-16unf(英制)

引线方式：1、pvc屏蔽电缆线直接出线(默认长度：2.8m，也可根据用户要求提供)

2、航空插头(不适用于隔爆型产品) 3、接线端子

防爆标志：隔爆型：exd bt5

外壳防护等级：ip65

测杆承受的压力： 34mpa

1. 每台磁致伸缩传感器必须单独提供一个符合产品要求的供电电源；
2. 传感器的屏蔽电缆线必须避开大功率电源，射频信号源和其它有噪声的传输线等；
3. 电缆的屏蔽线必须完好无断线，并接到后续设备的地端；
4. 端子接线图中的4脚具体留那一根线由用户在订货时注明；
5. 本产品为三线制，电源地(黑)与输出地(蓝)在电路内部已短接。

注：1、标准方式指信号输出零点位置在电子仓一方，满度输出位置在测杆末端一方，这时方向开关线可悬空(请做绝缘处理)；

2、如需信号输出零点位置在测杆末端一方，定货时请特别注明，并在接线时将方向开关线(橙)与电源地(黑)连接即可。

主要技术参数：

产品名称

磁致伸缩位移传感器

测量范围	50mm ~ 20000mm (在此区域之间任意选择)
测点个数	多位置测量：最多可达20个位置测量
输出信号	模拟量，ssi,rs485，rs422，start/stop脉冲,pwm等
分辨率	16位d/a或满量程的0.0015
温度范围	-40 ~ +300
电气防护	ip67、最高可达ip69k (须定制)
耐压能力	35mpa(连续)
螺纹接口	m18 × 1.5 (可特殊定制)
出线方式	航空插头或直出电缆
工作电流	80ma (随量程大小而变化)
输入电压	9vdc ~ 30vdc
极性保护	最大-30vdc
超压保护	最大36vdc
产品特点	

坚固可靠工业用位移传感器

线性测量，绝对值输出

非接触测量，没有磨损

超高的精度

线性精度可达 $\pm 0.02\%$

分辨率0.05mm ~ 0.002mm

测量起始位置，全量程可调

支持多磁环位置同时输出

支持速度输出

上海星宇高科应用技术研究 磁致伸缩传感器evernew系列

本产品的加工定制是是，品牌是Evernew，型号是TA，种类是位移，材料是金属，材料物理性质是磁性材料，材料晶体结构是非晶，制作工艺是集成，输出信号是数字型，防护等级是IP65，线性度是0.01（% F.S.），迟滞是0.001（%F.S.），重复性是0.001（%F.S.），分辨率是0.01mm