

$\textbf{Temposonics}^{\circledR}$

Magnetostriktive lineare Positionssensoren

ZUBEHÖR Industriesensoren



Inhaltsverzeichnis

Anleitung zur Montage und Installation von Stabsensoren in Zylindern (EH, GB, GH, GT, RD4, RF, RH)	∠
Montageanleitung für Profilsensoren (GP, RP)	5
Montageanleitung für Profilsensoren (EL, EP, ER)	6
Magnetauswahl – Stabsensoren	8
Magnetauswahl – Profilsensoren	
Magnetauswahl – Stab- und Profilsensoren	ç
Magnetauswahl – Füllstand	
Kabelkonfigurator	11
Kabelsteckverbinder M8	
Kabelsteckverbinder M12 Typ A	
Kabelsteckverbinder M12 Typ B	13
Kabelsteckverbinder M12 Typ D	13
Zubehör für Kabelsteckverbinder M12	
Kabelsteckverbinder M16	14
Kabel	15
Buskabel mit Steckverbindern	16
Stromkabel-Steckverbinder	16
Kabelsets und Adapterkabel	
Anschluss-Zubehör	18
Optionale Installations-Hardware	19
Programmier-Werkzeug	2

Anleitung zur Montage und Installation von Stabsensoren in Zylindern (EH, GB, GH, GT, RD4, RF, RH)

Der Stabsensor ist für die Positionsmessung des Kolbenhubs im Hydraulikzylinder geeignet. Der Sensor verfügt über ein Gewinde für die Befestigung innerhalb des entsprechend präparierten Zylinders. Zur Abdichtung dient ein O-Ring. Der druckfeste Sensorstab taucht dazu in die aufgebohrte Kolbenstange ein.

Der Positionsmagnet des Sensors wird auf dem Kolbenboden oder in einer flachen Vertiefung im Kolbenboden installiert. Um ein korrektes Sensorausgangssignal zu gewährleisten, ist zwischen Positionsmagnet und Eisenmetallteilen ein Mindestabstand einzuhalten. Der Mindestabstand zwischen der Magnetvorderseite und dem Verschlussdeckel des Zylinders beträgt 15 mm. Der Mindestabstand zwischen Magnetunterseite und Kolbenboden beträgt 5 mm. Um eine gute Leistung zu erzielen, empfehlen wir jedoch, einen Abstand von mindestens 8 mm einzuhalten.

© Für die Auswahl des geeigneten Magneten bitte den Abschnitt "Magnetauswahl" ab Seite 7 beachten.

Zylinder-Verschlussdeckel

Ringmagnet
Kolbenboden

Abstandhalter aus eisenfreiem Material

Min. 5 mm
8 mm empfohlen

Abb. 1: RH Stabmontage

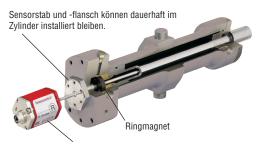
Der Magnet wird in der Regel mit Befestigungselementen aus Nichteisenmetall (vom Kunden beizustellen) arretiert. Die Schrauben müssen aus nichtmagnetischem Edelstahl oder Messing bestehen. Bei Verwendung eines eisenhaltigen Sicherungsrings oder Halterings zum Arretieren des Magnets in der Vertiefung, ist zwischen Sicherungsring bzw. Haltering und Magnetvorderseite ein Abstandhalter aus eisenfreiem Material vorzusehen.

Die Messwerte für Hydraulikdruck- und Kolbengeschwindigkeit werden durch die Größe der Bohrung durch Kolbenboden und -stange bestimmt. Beim Modell EH mit einem Stabdurchmesser von 7 mm beträgt die empfohlene Mindestgröße dieser Bohrung 10 mm.

EH, GB, GH, GT, RD4, RH: Bei einem Stabdurchmesser von 10 mm, sollte die Bohrung einen Durchmesser von mindestens 13 mm aufweisen. Bei einigen Anwendungen mit langen Sensorstäben kann es vorteilhaft sein, durch Montieren einer (vom Kunden beizustellenden) Führungsbuchse (z. B. aus Fluorelastomer, Messing oder Bronze) dem Verschleiß von Magnet und Sensorstab vorzubeugen.

Übersicht empfohlener Bohrungsdurchmesser (Minimum)				
10 mm	EH (Ø 7 mm)			
13 mm	EH (Ø 10 mm), RH, GH, RD4, GB, GT			
18 mm	RF, RHJ, GBJ			

Bei direkten Hubmessungen in Flüssigzylindern ist der für Hochdruck geeignete Edelstahlstab des Sensors in einer Vertiefung in der Kolbenstangenbaugruppe zu installieren (siehe Abbildung 1). Diese Montagemethode gewährleistet Stabilität und einen störungsfreien Betrieb. Das Sensormodul kann ausgebaut werden, während Flansch und Stab im Zylinder verbleiben. Auf diese Weise lässt sich das Sensormodul schnell und einfach ohne Hydraulikdruckverlust austauschen.



Das aus Elektronikgehäuse und Messelement bestehende Sensormodul kann durch Entfernen von zwei 2,5 mm Innensechskantschrauben mit M4 Gewinde leicht ausgewechselt werden.

Abb. 2: Installation des Flüssigkeitszylinders bei den Modellen RH, RF, GH (nur möglich bei Sensoren ohne optionale Stoß- und Schwingungsdämpfung)

1. Nicht-magnetisches Material

SW 46
Anzugsmoment:
<50 Nm

> 15
min. 5
min. 5
min. 5
min. 4

Anzugsmoment:
Anzugs

Abb. 3: Minimum Montageabstand

Montageanleitung für Profilsensoren (GP, RP)

Bei den Profilsensoren Temposonics® RP und GP sind zwei grundlegende Montagemethoden möglich: über seitliche Rillen mit Montageklammern (Artikelnr.: 400 802) oder eine Bodenrille zur Aufnahme einer speziellen Mutter für T-Nuten (Artikelnr.: 401 602). Montageklammern und T-Nut-Muttern können zur optimalen Befestigung des Sensors bei jeder speziellen Anwendung am Sensorprofil angeordnet werden.

Für die Auswahl des geeigneten Magneten bitte den Abschnitt "Magnetauswahl" ab Seite 7 beachten.

HINWEIS

- Zum Lieferumfang der Sensormodelle Temposonics® RP und GP gehören zwei Montageklammern (Artikelnr.: 400 802) für Sensormesslängen bis 1250 mm.
- Bei Messlängen über 1250 mm wird darüber hinaus pro zusätzlicher 500 mm Messlänge jeweils eine weitere Montageklammer mitgeliefert.
- 3. Wir empfehlen zur Befestigung der Montageklammern mit (vom Kunden beizustellenden) M5 Schrauben ein maximales Anzugsmoment von 5 Nm.
- 4. Für die T-Nut-Mutter (Artikelnr.: 401 602) sind ein Gewindebolzen und eine M5 Mutter (vom Kunden beizustellen) erforderlich.

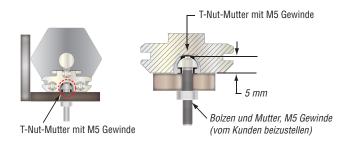


Abb. 4: T-Nut-Mutter (M5 Gewinde), Mutter für die Montage der Sensormodelle RP und GP

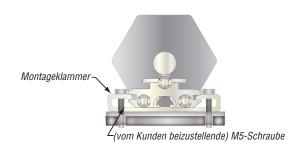


Abb. 5: Montageklammer und Schrauben

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung
Montageklammer 400 802	4 Löcher 5,3 28 9 250 68 Breite Montageklammer: 14,6	Standard (304 Edelstahl) Klammer für RP und GP Sensoren
T-Nut-Mutter 401 602	T-Nut-Mutter mit M5 Gewinde Bolzen und Mutter, M5 Gewinde (vom Kunden beizustellen)	Mutter (M5 Gewinde) für RP und GP Sensoren

Montageanleitung für Profilsensoren (EL, EP, ER)

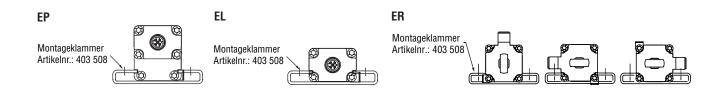
Die Montage der Sensormodelle Temposonics® EP und EL an der Maschine erfolgt mittels zweier beweglicher Montageklammern. Die Montageklammern werden in die seitlichen Rillen eingeschoben und zur optimalen Befestigung des Sensors je nach Anwendung in gleichen Abständen am Sensorprofil angeordnet.

Das Sensorgehäuse des Modells ER der E-Serie ist auf drei Seiten mit Rillen für die Montageklammern zur flexiblen Ausrichtung des Sensor-Steckverbinders und des Anschlusskabels versehen. Der Stab wird am beweglichen Maschinenteil befestigt. Optional erhältliche Gelenkköpfe vereinfachen die Sensorinstallation und erleichtern die Messung von Gelenkbewegungen. Der ER-Sensor kann – beispielsweise bei Schwingtüren – mit Doppelgelenkköpfen zwischen zwei voneinander unabhängig beweglichen Punkten montiert werden. Bitte beim Sensormodell ER beachten:

Bei Messlängen ab 750 mm darf die Hubstange nur bis zu 90 % des maximalen Messhubs herausgezogen werden.

HINWEIS

- Zum Lieferumfang der Sensormodelle Temposonics® EL und EP gehören zwei Montageklammern (Artikelnr.: 403 508) für Sensormesslängen bis 1250 mm.
- 2. Bei Messlängen über 1250 mm wird pro zusätzlicher 500 mm Messlänge jeweils eine weitere Montageklammer mitgeliefert.
- Wir empfehlen zur Befestigung der Montageklammern mit (vom Kunden beizustellenden) M5 Schrauben ein maximales Anzugsmoment von 5 Nm.
- 4. ER: Die Montageklammern sind separat zu bestellen. Für Messlängen bis 750 mm sind zwei Montageklammern (Artikelnr.: 403 508) erforderlich. Größere Messlängen erfordern mindestens eine weitere Montageklammer.



ID	Technische Zeichnung	Beschreibung
Montageklammer 403 508	4 Löcher 5,4 31 9 2 50 68 Breite der Montageklammer: 14,6	Sensormontage für EL, EP und ER Sensoren
Gelenkkopf 254 210	36,5 M6 × 1 6,8	Optional mit Außengewinde M6 bei Sensormodell ER

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Baufor	men		
Ringmagnet 0D25,4 400 533	Ø 25,4 Ø 13,5	Material: PA-Ferrit Gewicht: ca. 10 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: max. 40 N/mm²	RD4 RH	GB GH GT	EE EH	Stab
Standard Ringmagnet 201 542-2	Ø 32,8 Ø 23,8 Ø 13,5	Material: PA-Ferrit-GF20 Gewicht: ca. 14 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: max. 40 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm	RD4 RH	GB GH GT	EE EH	Stab
Magnet-Abstandhalter 400 633	Ø 31,8 Ø 23,8 Ø14,3 Ø14,3	Material: nicht-eisenhaltig Gewicht: ca. 5 g Flächenpressung: 20 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm	RD4 RH	GB GH GT Zu nutzen r Artikelnr	EE EH nit Ringma	,
Ringmagnet 0D17,4 401 032	Ø 17,4 Ø 13,5	Material: PA-Neobind Gewicht: ca. 5 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: max. 20 N/mm²	RD4 RH	GH GT	EE EH	Stab
Großer Ringmagnet 400 424	Ø 28 Ø 19,3	Material: PA-Ferrit-GF20, Verbund Gewicht: ca. 6 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: 20 N/mm ²	RD4 RF RH	GH	EE EH	Stab
Ringmagnet 402 316	Ø 30,5 Ø 19,8	Material: PA-Ferrit beschichtet Gewicht: ca. 13 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: 20 N/mm ²	RD4 RF RH	GH GT	EE EH	Stab
Großer Ringmagnet 401 468	Ø 38	Material: PA-Ferrit Gewicht: ca. 17 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: 20 N/mm ²		ngsrichtlini vendungssp		Stab m zuständigen rhältlich
Ringmagnet 0D60 MT0162	Ø 60 Ø 48 Ø 30	Material: Al CuMgPb, Magnete vergossen; Gewicht: ca. 90 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Flächenpressung: 20 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm	RD4 RF RH			Stab



Magnetauswahl – Stabsensoren

Magnete sind separat zu bestellen

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauforr	nen		
U-Magnet 0D63,5 201 553	Ø 63,5 Ø 42 Ø 19 97° 9,5	Material: PA-66-GF30, Magnete vergossen; Gewicht: ca. 26 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Flächenpressung: 20 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm	RD4 RF RH	GH GT	EE EH	Stab
Großer Ringmagnet 201 554	Ø 63,3 Ø 41,3 Ø 19	Material: PA-66-GF30, Magnetstifte vergossen; Gewicht: ca. 35 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Flächenpressung: 20 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm	RD4 RF RH	GH GT	EE EH	Stab
Systemmagnet 253 928	Ø 22 Ø 13,15	Material: Verbund-POM Gewicht: 14 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Flächenpressung: 20 N/mm²	RD4 RH	GH GT	EE EH	Stab
Multipol-Magnet 254 012	Ø 20 Ø 13,5	Material: Verbund-Neobond Gewicht: 8,5 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Flächenpressung: 20 N/mm²	RD4 RH	GH GT	EE EH	Stab

Magnetauswahl – Profilsensoren

Magnete sind separat zu bestellen

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauforr	nen		
Magnetschlitten S 252 182	43 20 20 M5	Material: GFK, Magnet Hartferrit Gewicht: ca. 35 g Betriebstemperatur: -40+75 °C	RP	GP	EL EP	Profil
Magnetschlitten N, mit längerem Kugellagerarm 252 183	43 24 20 89 M5	Material: GFK, Magnet Hartferrit Gewicht: ca. 35 g Betriebstemperatur: -40+75 °C	RP	GP	EL EP	Profil
Magnetschlitten V 252 184	57 49 49 M5	Material: GFK, Magnet Harferrit Gewicht: ca. 35 g Betriebstemperatur: -40+75 °C	RP	GP	EL EP	Profil



Empfohlenes Zubehör ist wie folgt gekennzeichnet:



Alle Maße in mm

HINWEISE

Magnetauswahl - Profilsensoren

Magnete sind separat zu bestellen

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauforr	men		
Magnetschlitten G 253 421	42 15,2 20 & & M5	Material: GFK, Magnet Hartferrit Gewicht: ca. 25 g Betriebstemperatur: -40+75 °C	RP	GP	EL EP	Profil
Magnetschlitten P 253 673	45 14 22 M5 M5	Material: GFK, Magnet Hartferrit Gewicht: ca. 38 g Betriebstemperatur: -40+75 °C	RP	GP	EL EP	Profil

Magnetauswahl – Stab- und Profilsensoren

Magnete sind separat zu bestellen

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauforn	nen		
U-Magnet 0D33 251 416-2	Ø 32,8 Ø 4,3 Ø 23,8 Ø 13,5	Material: PA-Ferrit-GF20 Gewicht: ca. 11 g Betriebstemperatur: -40+100 °C Flächenpressung: max. 40 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm	RD4 RF RH RP	GB GH GP GT	EE EH EP	Profil Stab
Stabmagnet 251 298-2	28 19 00 4 7,4	Material: Edelstahl-Platte Mit aufgeklebten Platten auf beiden Magnetseiten. Magnetinstallation auf (vom Kunden beizustellender) Montageplatte oder ebener Fläche am beweglichen Maschinenteil. Gewicht: ca. 22 g	RF RH RP	GH GP	EH EL EP	Profil Stab
	8 ± 2 Abstand Sensorelement	Flächenpressung: 20 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm		agnet kann t eistungscha beeinf		
Blockmagnet L 403 448	Ø 4,3 33 19,5 19,5 14 14 8 ± 2 Abstand Sensorelement	Material: Hartferrit Gewicht: ca. 20 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 1 Nm		GP GH agnet kann t eistungscha beeinf		
U-Magnet 252 185	0 4,5 55 55 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6	Material: AIMg4.5Mn, schwarz eloxiert; Magnete vergossen Gewicht: ca. 125 g Betriebstemperatur: -40+75 °C Flächenpressung: 20 N/mm² Anzugsmoment für M4 Schrauben: max. 4 Nm		GH GP agnet kann beistungschal		



Empfohlenes Zubehör ist wie folgt gekennzeichnet:



Alle Maße in mm

HINWEISE

Magnetauswahl – Füllstand

Magnete sind separat zu bestellen

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauforr	n		
Stoppkragen 560 777	4	Material: 304 SST Endanschlag für Schwimmer (Artikelnr.: 251 447) Gewicht: ca. 30 g	RD4 RH	GH GT	EE EH Ø 10	Stab
Schwimmer 251 447	Ø 14 - Ø 51	Material: Edelstahl Gewicht: ca. 42 ± 3 g Dichte: 720 kg/m³ Druck: max. 60 bar		ndungen m	EE EH rd nur für Stal it Hydraulikflü er benötigt.	
Schwimmer 41 mm 200 938-2	Ø 41 Ø 18	Material: 1.4404 Edelstahl Gewicht: 20 ± 2 g Dichte: 740 kg/m³ Druck: max. ≤ 8 bar		ndungen m	EE EH d nur für Stal it Hydraulikflü er benötigt.	

Kabelkonfigurator

d Kabellänge

Schrittlänge gesamtlängenabhängig, Maßeinheit cm



- Der komplette Bestellschlüssel besteht aus folgenden Teilen (20 Zeichen):
 - a) Unternehmen
 - b) Ausgang
 - c) Stecker/Buchse
 - d) Kabellänge
 - e) Kabeltyp

c Stecker/Buchse									
Ausgang	Тур	Stil	Bestellnummer						
	M8								
Z D53,D54,D56	4 pol. Buchse	gerade	3	7	0	5	0	4	
	M12								
P D53	3 pol. Stecker	gerade	5	6	0	8	8	4	
P D53	3 pol. Buchse	gerade	5	6	0	8	8	5	
E D56,D58	4 pol. Stecker	gerade	3	7	0	5	2	3	
A D34 C D34,D54	5 pol. Buchse	gerade	3	7	0	6	7	7	
A D34 C D34,D54	5 pol. Buchse	gewinkelt	3	7	0	6	7	8	
P D53	5 pol. Buchse	gewinkelt	3	7	0	5	1	4	
P D53	5 pol. Stecker	gewinkelt	3	7	0	5	1	5	
R D84 S D84	8 pol. Buchse	gewinkelt	3	7	0	6	9	4	
R D84 S D84	8 pol. Buchse	gewinkelt	3	7	0	6	9	9	
	M16								
P D63	6 pol. Stecker	gewinkelt	3	7	0	6	2	1	
P D63	6 pol. Stecker	gerade	3	7	0	4	2	7	
A D60 R D60 C D60,D62 P D63	6 pol. Buchse	gerade	3	7	0	4	2	3	
A D60 R D60 C D60,D62 P D63	6 pol. Buchse	gewinkelt	3	7	0	4	6	0	
S D70	7 pol. Buchse	gerade	3	7	0	6	2	4	
S D70	7 pol. Buchse	gewinkelt	5	6	0	7	7	9	

e Kabeltyp								
Ausgang	Mantel	Stil	Bes	tellnu	ımme	r		
A R S	PVC	grau	5	3	0	0	3	2
A R C S	PUR	orange	5	3	0	0	5	2
A R S	PUR	grau	5	3	0	1	1	6
A R C S	Teflon®	schwarz	5	3	0	1	1	2
P D53	PUR	violett	5	3	0	1	0	9
P D63	PVC	petrol/violett	5	3	0	0	4	0
C S	PUR	orange	5	3	0	0	2	9
3	PUR	grün	5	3	0	1	2	5
2		Stromkabel	5	3	0	1	0	8

Kabelsteckverbinder M8

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
4 pol. Kabeldose, gerade 370 504	~ 43	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten 0,25 mm² Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabel-Ø: 3,55 mm	RD4 RF RH RP	D53 D54 D56

Kabelsteckverbinder M12 Typ A

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen		Anschluss
5 pol. Kabeldose, gerade 370 677	02 0 53	Gehäuse: GD-Zn, Ni / IP67 Anschlussart: Schraubanschluss; max. 0,75 mm² Kontakteinsatz: CuZn Kabel-Ø: 48 mm	RD4 RF RH RP	EE EH EL EP ER	D34 D54 D58
5 pol. Kabeldose, gewinkelt 370 678	~ 57	Gehäuse: GD-Zn, Ni / IP67 Anschlussart: Schraubanschluss; max. 0,75 mm² Kontakteinsatz: CuZn Kabel-Ø: 58 mm	RD4 RF RH RP	EE EH EL EP ER	D34 D54
5 pol. Stecker, gerade 561 665	020	Gehäuse: GD-Zn, Ni / IP67 Anschlussart: Schraubanschluss; max. 0,75 mm² Kontakteinsatz: CuZn Kabel-Ø: 48 mm		EH EL EP	D34
8 pol. Kabeldose, gerade 370 694	060 ~ 60 ~ 60	Gehäuse: GD-ZnAL / IP67 Anschlussart: Schraubanschluss; 0,75 mm² Kontakteinsatz: CuZn Kabel-Ø: 49 mm		EH EL EP ER	D84
8 pol. Kabeldose, gewinkelt 370 699	~ 57	Gehäuse: GD-ZnAL / IP67 Anschlussart: Schraubanschluss; max. 0,5 mm² Kontakteinsatz: CuZn Kabel-Ø: 68 mm		EH EL EP ER	D84

Kabelsteckverbinder M12 Typ B

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
5 pol. Kabeldose, gewinkelt 370 514	~ 56 & 56 & 70 & 19,6	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Schraubanschluss; 0,75 mm² Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) (D53) Anschlussarten Kabel-Ø: 68 mm	RD4 RF RH RP	D53
5 pol. Stecker, gewinkelt 370 515	~ 56 Ø 19,6	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Schraubanschluss; 0,75 mm² Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) (D53) Anschlussarten Kabel-Ø: 68 mm	RD4 RF RH RP	D53
5 pol. Stecker, gerade 560 884	~ 52 SW 17 SW 13	Anzahl Kontakte: 3 Pins Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Schneidklemmtechnik Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) (D53) Anschlussarten Ader: 0,34 mm² (AWG22)	RD4 RF RH RP Kabel 530 109 e	D53
5 pol. Kabeldose, gerade 560 885	~ 49 SW 17 SW 13	Kabel-Ø: 78,8 mm Anzahl Kontakte: 3 Pins Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Schneidklemmtechnik Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) (D53) Anschlussarten Ader: 0,34 mm² (AWG22) Kabel-Ø: 78,8 mm	RD4 RF RH RP Kabel 530 109 e	D53

Kabelsteckverbinder M12 Typ D

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
4 pol. Stecker, gerade 370 523	~ 52	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Schneidklemmtechnik Ader: AWG24- AWG22 Kabel-Ø: 5,57,2 mm	RD4 RF RH RP	D56 D58
	SW 17 SW 13		Kabel 53	30 125 empfohlen

Zubehör für Kabelsteckverbinder M12

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
Endkappe 370 537	M12× 16 16	Zum Verschließen von Gerätebuchsen	RD4 RF RH RP	D53 D56 D58

Kabelsteckverbinder M16

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
6 pol. Kabeldose, gerade 370 423	~ 60,5	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabelklemme: PG9 Kabel-Ø: 68 mm	RD4 GB RF GH RH GP RP GT	D60 D62 D63
6 pol. Stecker, gerade 370 427	58	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabelklemme: PG9 Kabel-Ø: 68 mm	RD4 RF RH RP	D63
6 pol. Kabeldose, gewinkelt 370 460	~ 54	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabel-Ø: 68 mm	RD4 GB RF GH RH GP RP GT	D60 D62 D63
6 pol. Stecker, gewinkelt 370 621	~ 54 ~ 54 Ø 20,5	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabel-Ø: 68 mm	RD4 RF RH RP	D63
7 pol. Kabeldose, gerade 370 624	54	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabelklemme: PG9 Kabel-Ø: 68 mm	RD4 GB RF RH RP	D70
7 pol. Kabeldose, gewinkelt 560 779	~ 54 — — — — — — — — — — — — — — — — — — —	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Kabel-Ø: 68 mm	RD4 GB RF RH RP	D70
Metallschutzkappe für M16 Stecker 403 290	M16 × 0,75	Material: vernickeltes Messing	RD4 GB RF GH RH GP RP	D60 D62 D63 D70

Kabel

ID	Beschreibung	Eigenschaften	Ausgänge
Kabel 530 032	Abmessungen: 3 × 2 × 0,14 mm² Kabel-Ø: 6 mm Material: PVC-Ummantelung; grau Betriebstemperatur: -10+80 °C Paarweise verdrillt, geschirmt	Standard	Analog Start/Stopp SSI
Kabel 530 052	Abmessungen: 3 × 2 × 0,25 mm² Kabel-Ø: 6,4 mm Material: PUR-Ummantelung; orange Betriebstemperatur: -30+80 °C Paarweise verdrillt, geschirmt	Halogenfrei Ölbeständig Schleppkettenfähig	Analog Start/Stopp CAN SSI
Kabel 530 116	Abmessungen: 4 × 2 × 0,25 mm² Kabel-Ø: 8 mm Material: PUR-Ummantelung; grau Betriebstemperatur: -30+90 °C Paarweise verdrillt, geschirmt	Längswasserdicht Halogenfrei Flexibel	Analog Start/Stopp SSI
Kabel 530 112	Abmessungen: 4 × 2 × 0,25 mm² Kabel-Ø: 7,6 mm Material: Teflon®-Ummantelung; schwarz Betriebstemperatur: -100+180 °C Paarweise verdrillt, geschirmt	Großer Temperaturbereich Chemische Beständigkeit	Analog Start/Stopp CAN SSI
Kabel 530 029	Abmessungen: 7 × 0,14 mm ² Kabel-Ø: 6,5 mm Material: TMPU-Ummantelung; orange Betriebstemperatur: -20+70 °C	Zusätzlicher EMV-Schutz	CAN SSI
Kabel 530 040	Abmessungen: 1 × 2 × 0,65 mm² 3 × 1 × 0,75 mm² Kabel-Ø: 8 mm Material: PVC-Ummantelung; petrol Betriebstemperatur: -30+80 °C	Hybridkabel: Profibus mit Stromver- sorgung	Profibus
Kabel 530 109	Abmessungen: 1 × 2 × 0,64 mm² (AWG24) Kabel-Ø: 8 mm Material: PUR-Ummantelung; violett Betriebstemperatur: -30+70 °C	Hochflexibel	Profibus
Kabel 530 125	Abmessungen: 2 × 2 × 0,75 mm² (AWG22/7) Kabel-Ø: 6,5 mm; 4 Adern + Abschirmung Material: PUR-Ummantelung; grün Betriebstemperatur: -40+70 °C Paarweise verdrillt, geschirmt	Hochflexibel	EtherCAT Ethernet/IP Profinet
Kabel 530 108	Abmessungen: 3 × 0,34 mm ² Kabel-Ø: 4,9 mm; 3 Adern + Abschirmung Material: PVC-Ummantelung; grau Betriebstemperatur: -30+80° C	Flexibel	Stromversorgung

Buskabel mit Steckverbindern

ID	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
Industrielles Ethernet Kabel	Steckertyp: zwei Stecker, 4 Kontakte (M12)	RD4	D56
(Cat 5e Es) d-kodiert	Kabelummantelung: PUR Kabelummantelung; grün	RF	D58
530 064	Betriebstemperatur: -40+70 °C	RH	
	Kabellänge: 5 m	RP	
Industrielles Ethernet Kabel	Steckertyp: RJ45 Stecker, 4 pol. (M12)	RD4	D56
(Cat 5e Es) d-kodiert	Kabelummantelung: PUR Kabelummantelung; grün	RF	D58
530 065	Betriebstemperatur: -40+70 °C	RH	
	Kabellänge: 5 m Kabel mit RJ45-Stecker zum komfortablen Anschluss des Sensors an einen PC für Setup und Programmierung, nicht zu empfehlen für die Installation in Werkhallen.	RP	

Stromkabel Steckverbinder

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Bauformen	Anschluss
Stromkabel, 4 Kontakte (M8), offene Enden 5 m: 530 066 10 m: 530 096 15 m: 530 093	Ø 10 — 7 32,5	Leiterquerschnitt: 4 × 0,25 mm² geschirmt Kabelummantelung: PUR; grau Max. Kabel-Ø: 8 mm	RD4 RF RH RP	D53 D54 D56

Kabelsets und Adapterkabel

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Baufor	men	Anschluss
M12 Kabeldose, 5 pol. gerade 370 673	Ø 15 M12 × 1 Ø 12,2 Ø 11,6	Schutzart: IP67 Kabel: geschirmt, offene Enden Kabellänge: 5 m	RD4 RF RH RP	EE EH EL EP ER	D34 D58
M12 Kabeldose, 5 pol. gewinkelt 370 675	Ø 15 26,5 M12 × 1 12 31,5 Ø 8,8 Ø 11,6	Schutzart: IP67 Kabel: geschirmt, offene Enden Kabellänge: 5 m		EE EH EL EP ER	D34
M12 Kabeldose, 8 pol. gerade 370 674	Ø 15 M12 × 1 Ø 12,2 Ø 11,6	Kabeldose 8 Pin (M12) pas- send zum Gerätestecker D84 Schutzart: IP67 Kabel: geschirmt, offene Enden Kabellänge: 5 m		EH EL EP ER	D84
M12 Kabeldose, 8 pol. gewinkelt 370 676	Ø 15 26,5 M12 × 1 12 31,5 Ø 8,8 Ø 11,6	Schutzart: IP67 Kabel: geschirmt, offene Enden Kabellänge: 5 m		EH EL EP ER	D84
5 pol. Kabeldose zu 6 pol. D60 Stecker 254 206	300	E-Serie Umrüstung mit 6 pol. D60 Stecker. Ausgang: Spannung Kabellänge: 300 mm		EP ER	D34
5 pol. Kabeldose zu 6 pol. D60 Stecker 254 270	300	E-Serie Umrüstung mit 6 pol. D60 Stecker. Ausgang: Strom Kabellänge: 300 mm		EP ER	D34
8 pol. Kabeldose zu 6 pol. D60 Stecker 254 207	300	E-Serie Umrüstung mit 6 pol. D60 Stecker. Ausgang: Start/Stopp Kabellänge: 300 mm		EP ER	D84

Anschluss-Zubehör

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Baufori	men	Anschluss
5 pol. Profibus T-Kabeldose, M12, b-kodiert 560 887	70 40 9 0 19	Gehäuse: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kontakteinsatz: Buchsen (Ag) Installation: im Feld installierbar, (D53) Anschlussarten	RD4 RF RH RP		D53
5 pol. Profibus Abschlussstecker, M12 b-kodiert 560 888	43	Kontakteinsatz: Buchsen (Ag)	RD4 RF RH RP		D53
6 pol. Profibus Abschlussstecker, M12 370 620	48	Gehäuse: Zink vernickelt Kontakteinsatz: Buchsen (Ag)	RD4 RF RH RP		D63
Profibus Filterbox 252 916	~130 ————————————————————————————————————	Anwendung: Die Box dient zum EMV-konformen Einspeisen der Versorgungsspan- nung in das Profibus-DP Hybrid- Kabel	RD4 RF RH RP		D63
5 pol. CANopen T-Verbinder, M12 370 691	56	Selbstsichernde Überwurfmutter 2 × Anschlussdose 1 × Anschlussstecker geschirmt	RD4 RF RH RP	EH EL EP	D34
5 pol. CANopen Abschlussstecker, M12 370 700	48,4	Gehäuse: PUR Kontakteinsatz: Au	RD4 RF RH RP	EH EL EP	D34

Optionale Installations-Hardware

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Baufo	rmen	
0-Ring 401 133	Ø 15,3 <u>Ø 2,2</u>	Material: Fluoroelastomer 75 ± 5 Durometer Anwendung: Flanschtyp M	RH	GH	EH
0-Ring 560 315	Ø 16,4 Ø 2,2	Material: Fluoroelastomer 75 ± 5 Durometer Anwendung: Flanschtypen T und S	RH	GH	EH
0-Ring 560 853	Ø 15	Material: Fluoroelastomer 75 ± 5 Durometer Anwendung: Gehäusemodell GB-F		GB	
0-Ring 560 705	Ø 21,9 Ø 2,6	Material: Nitrilkautschuk Anwendung: RD4-S Flansch	RD4		
Stützring 561 115	Ø 18	Material: PTFE + 60 % Bronze Anwendung: Gehäusemodell GB-F		GB	
Stützring 560 629	0 27	Material: Polymyte, 90 Durometer Anwendung: RD4-S Flansch	RD4		

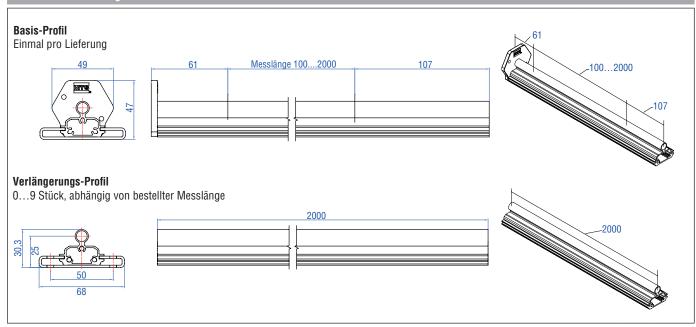
Optionale Installations-Hardware

ID	Technische Zeichnung	Beschreibung	Baufo	rmen	
Sechskantmutter M18 500 018	M18 × 1,5	Typ: M18 × 1,5 Gewinde Material: Stahl, 2 verzinkt Anwendung: Flanschtyp M	RH	GH	EH
Sechskantmutter 3/4" 500 015	3/4"-16 UNF 11	Typ: 3/4"-16 UNF Material: verzinkt mit Nyloneinsatz Anwendung: Flanschtypen T und S	RH	GH	EH
Befestigungslasche 561 481	M3 Befestigungsschraube (6×)	Material: Messing, nicht-magnetisch Anwendung: zur Sensorstab-Befestigung bei U-Magnet	RH	GH	EH

Optionale Installations-Hardware

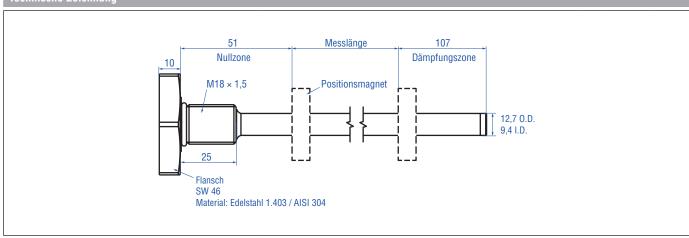


Technische Zeichnung





Technische Zeichnung



Programmier-Werkzeuge

ID	Beschreibung	Bauforn	nen
Analoger Handprogrammer – G-Serie 253 853	Programmierung für analoge G-Serie Sensoren		GP GH
Analoger Handprogrammer – R-Serie 253 124	Zum Einstellen von Messlänge und Messrichtung über ein einfach anzuwendendes Teach-In-Verfahren. Für den ersten Ausgang.	RD4 RF RH RP	
Analoger Einbau-Programmierer – R-Serie 253 408	Zum Befestigen auf DIN-Standardschienen 35 mm. Dieser Programmierer ist für die dauerhafte Schaltschrankmontage geeignet und verfügt über einen Programm-/ Betriebsschalter. Für den ersten Ausgang.	RD4 RF RH RP	
Programmier-Kit – G-/R-Serie R-Analog: 253 134-1 R-SSI: 253 135-1 G-Analog: 253 145-1 G-Digital: 253 146-1	Das Kit beinhaltet: Schnittstellenwandler, Stromversorgung, Setup-Software und Kabel, sowie Software zum Programmieren von Sensoren der Serien G und R	RD4 RF RH RP	GH GP GT
CANopen Addressiergerät Gerader Stecker: 252 382-D62 Gewinkelter Stecker: 252 382-D62A	CANopen Adressiergerät zum Einstellen der Knotenadresse an Temposonics® Sensoren mit CANopen Schnittstelle. Normalerweise wird die Knotenadresse dieser Sensoren über den CAN Bus mit Hilfe des LMT-Service eingestellt. Wenn Master-Systeme diesen Standarddienst nicht anbieten oder sie an der Kundenanlage nicht verfügbar sind, kann dieses Bedientool verwendet werden. Der Programmer wird mit 24 VDC betrieben, die an den Sensor angeschlossen werden.	RD4 RF RH RP	
Profibus Knotenadress-Programmer-Kit – R-Serie 280 640	Profibus Adressiergerät zum Einstellen der Slaveadresse an Temposonics® Positionssensoren mit Profibus-DP Schnittstelle. Normalerweise wird die Slave-Adresse dieser Sensoren über den Profibus mit Hilfe von SetSlave-Adress eingestellt. Wenn Master Systeme diesen Standarddienst nicht anbieten oder er an der Kundenanlage nicht verfügbar ist, kann dieses Bedientool verwendet werden. Die Versorgung von Programmer und Sensor erfolgt über das im Kit enthaltene Netzteil.	RD4 RF RH RP	

Programmier-Werkzeuge

ID	Beschreibung	Bauform	en
Profibus Master Simulator – R-Serie 401 727	Der Master Simulator wird zur Überprüfung der Sensorfunktionen und zum Ändern der Slaveadresse verwendet. Die Magnetposition und Diagnose-Daten werden ausgelesen.	RD4 RF RH RP	
	Adapterkabel bitte separat bestellen: D53: 252 383; D63: 401 726		
SSI Display 6 Stellen IX 345	Gehäuse: 96 × 48 × 141 mm Ausschnitt: 91 × 44 mm	RD4 RF RH RP	EH EL EP ER
Linearitätsdiagramm – R-Serie 625 096	DIN A4 Ausdruck mit Sensordaten und grafischen Linearitätsverlauf des Sensors. Der dargestellte Verlauf kann zur Auswahl eines besonders linearen Segments benutzt werden oder zur abschnittsweisen Linearitätskorrektur.	RD4 RH RP	



Dokumentennummer:

551444 Revision A (DE) 06/2014

FANDORTE

DEUTSCHLAND MTS Sensor Technologie GmbH & Co. KG Auf dem Schüffel 9

Auf dem Schüffel 9 58513 Lüdenscheid, Germany Tel. +49 2351 9587-0 Fax +49 2351 56491 info.de@mtssensors.com www.mtssensors.com

USA MTS Systems Corporation Sensors Division

3001 Sheldon Drive Cary, N.C. 27513, USA Tel. +1 919 677-0100 Fax +1 919 677-0200 info.us@mtssensors.com www.mtssensors.com

JAPAN MTS Sensors Technology Corp.

737 Aihara-machi, Machida-shi, Tokyo 194-0211, Japan Tel. +81 42 775-3838 Fax +81 42 775-5512 info.jp@mtssensors.com

FRANKREICH MTS Systems SAS

Zone EUROPARC Bâtiment EXA 16 16/18, rue Eugène Dupuis 94046 Creteil, France Tel. +33 1 58 4390-28 Fax +33 1 58 4390-03 info.fr@mtssensors.com www.mtssensors.com

ITALIEN MTS Systems Srl.Sensor Division

Via Diaz,4 25050 Provaglio d'Iseo (BS), Italy Tel. +39 030 988 3819 Fax +39 030 982 3359 info.it@mtssensors.com www.mtssensors.com

CHINA MTS Sensors

Room 504, Huajing Commercial Center, No. 188, North Qinzhou Road 200233 Shanghai, China Tel. +86 21 6485 5800 Fax +86 21 6495 6329 info.cn@mtssensors.com www.mtssensors.com

CHE HINWEI

MTS und Temposonics® sind eingetragene Warenzeichen der MTS Systems Corporation. Alle anderen Warenzeichen sind im Besitz des jeweiligen Eigentümers.

Gedruckt in Deutschland. Copyright © 2014 MTS Sensor Technologie GmbH & Co. KG. Alle Rechte und Medienrechte vorbehalten. Keine Vergabe von Lizenzen an geistigem Eigentum. Änderungen unterliegen keiner Hinweispflicht oder Ankündigung und ersetzen vollständig jegliche vorangegangenen Datenblätter.

Die Verfügbarkeit von Bauteilen auf dem Markt unterliegt starken Schwankungen und raschem technischen Fortschritt. Wir behalten uns deshalb vor, Bauteile unserer Produkte in Abhängigkeit von ihrer Marktverfügbarkeit zu ändern. Sollten Approbationsverfahren oder andere Umstände Ihrer Anwendung es ausschließen, dass Komponenten geändert werden, so bedarf die Belieferung mit unveränderten Bauteilen einer ausdrücklichen Vereinbarung.



