



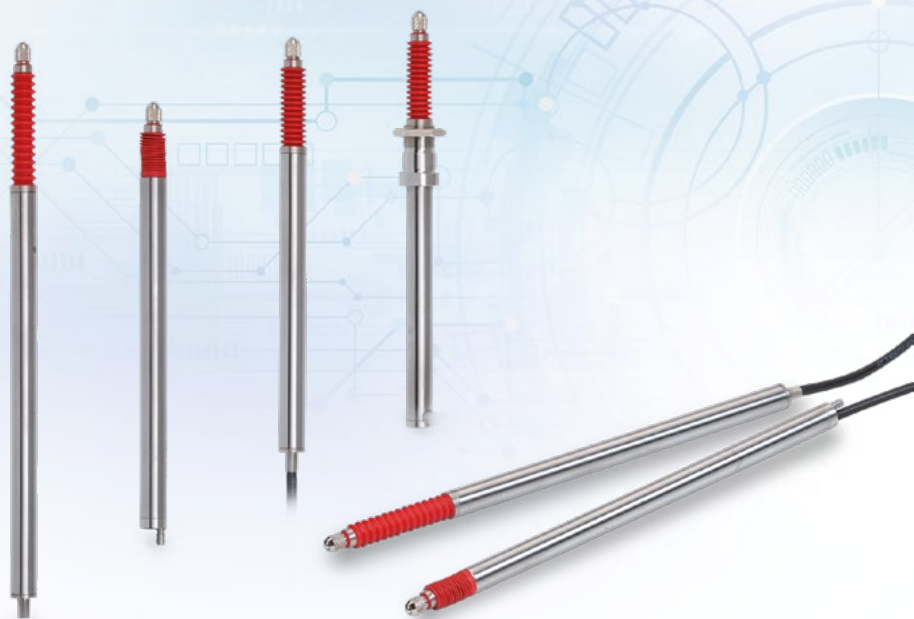
Plus de précision.

induSENSOR // Capteurs de déplacement inductifs linéaires



Palpeurs avec contrôleur externe pour les applications de série indu**SENSOR** DTA (LVDT)

-  Procédé de mesure LVDT établi
-  Plages de mesure $\pm 1 \dots \pm 10$ mm
-  Peu coûteux notamment pour les grandes quantités
-  Diamètre de capteur de $\varnothing 8$ mm seulement
-  Modèles avec avance pneumatique



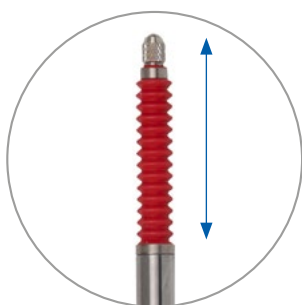
Les palpeurs de mesure LVDT DTA-xG8 sont principalement utilisés pour mesurer et contrôler précisément la géométrie des pièces d'usinage (p. ex. longueur, largeur, diamètre, épaisseur, profondeur, hauteur). Différentes plages de mesure allant de ± 1 mm à ± 10 mm sont disponibles. Les palpeurs conviennent particulièrement aux applications impliquant des nombres de pièces élevés.

Les palpeurs sont équipés d'un départ de câble axial et dotés soit d'un coulisseau à guidage à palier lisse et d'un ressort de rappel, soit d'une avance pneumatique. Selon l'objet à mesurer, différentes pointes de palpeur sont disponibles.

Les palpeurs DTA sont compatibles avec tous les contrôleurs MSC. Selon le contrôleur, des mesures à un, deux et plusieurs canaux peuvent être mises en place. En plus de la sortie analogique établie, des bus de terrain modernes sont disponibles pour l'intégration.



Les contrôleurs MSC ouvrent de nouveaux champs d'application grâce à des interfaces modernes et à une capacité multicanaux



Coulisseau avec ressort de rappel

Désignation de l'article

DT	A	-5	-G8	-3	-CA	-V
						Type de palpeur : V : Avance pneumatique
						Raccord (axial) : CA câble intégré (3 m)
						Linéarité : 3 ($\pm 0,3$ %)
						Fonction : palpeur de mesure
						Plage de mesure en mm
						Alimentation CA
						Principe : transformateur différentiel (LVDT)



Model		DTA-1G8	DTA-3G8	DTA-5G8	DTA-10G8	DTA-1G8-V	DTA-3G8-V	DTA-5G8-V	DTA-10G8-V
Plage de mesure		± 1 mm	± 3 mm	± 5 mm	± 10 mm	± 1 mm	± 3 mm	± 5 mm	± 10 mm
Linéarité ^[1]	≤ ± 0,3 % d.p.m.	≤ ± 6 μm	≤ ± 18 μm	≤ ± 30 μm	≤ ± 60 μm	≤ ± 6 μm	≤ ± 18 μm	≤ ± 30 μm	≤ ± 60 μm
	≤ ± 0,05 % d.p.m. ^[2]	≤ ± 1 μm	≤ ± 3 μm	≤ ± 5 μm	≤ ± 10 μm	≤ ± 1 μm	≤ ± 3 μm	≤ ± 5 μm	≤ ± 10 μm
Répétabilité ^[3]		≤ 0,15 μm	≤ 0,45 μm	≤ 0,75 μm	≤ 1,5 μm	≤ 0,15 μm	≤ 0,45 μm	≤ 0,75 μm	≤ 1,5 μm
Résistance thermique		≤ 250 ppm d.p.m. / K							
Sensibilité		133 mV / mm/V	85 mV / mm/V	53 mV / mm/V	44 mV / mm/V	133 mV / mm/V	85 mV / mm/V	53 mV / mm/V	44 mV / mm/V
Fréquence d'excitation		5 kHz	5 kHz	5 kHz	2 kHz	5 kHz	5 kHz	5 kHz	2 kHz
Tension d'excitation		550 mV							
Raccordement		Câble intégré de 3 m avec extrémités ouvertes ; départ de câble axial ; compatible avec la chaîne porte-câbles ; diamètre de câble 3,1 mm ; rayons de courbure min. : pose fixe 25 mm, déplacée 38 mm, chaîne porte-câbles 47 mm							
Plage de températures	Stockage	-40 ... +80 °C							
	En service	-20...+80 °C (sans soufflet) ; 0 ... +80 °C (avec soufflet)							
Résistance à la pression		Pression atmosphérique							
Choc (DIN EN 60068-2-27)		40 g / 6 ms sur 3 axes, respectivement 1000 chocs							
Vibration (DIN EN 60068-2-6)		± 1,5 mm / 10 ... 58 Hz sur 2 axes, respectivement 10 cycles ± 20 g / 58 ... 500 Hz sur 2 axes, respectivement 10 cycles							
Indice de protection (DIN EN 60529)		IP65 (avec soufflet) ; IP54 (sans soufflet)							
Matériau		Acier inoxydable (boîtier) ; FPM (soufflet) ; PUR (gaine de câble) ; PVC/PP (torons de câble)							
Poids		env. 70 g	env. 70 g	env. 75 g	env. 85 g	env. 70 g	env. 70 g	env. 80 g	env. 85 g
Forces du ressort typ. ^[4]	DPM	1,3 N	0,8 N	1,0 N	0,7 N	en fonction de la pression d'air			
	CPM	1,55 N	1,5 N	1,9 N	1,9 N				
	FPM	2,0 N	2,5 N	3,0 N	3,5 N				
Compatibilité		MSC7401, MSC7802, MSC7602							
Longue durée de vie typique		5 millions de cycles							

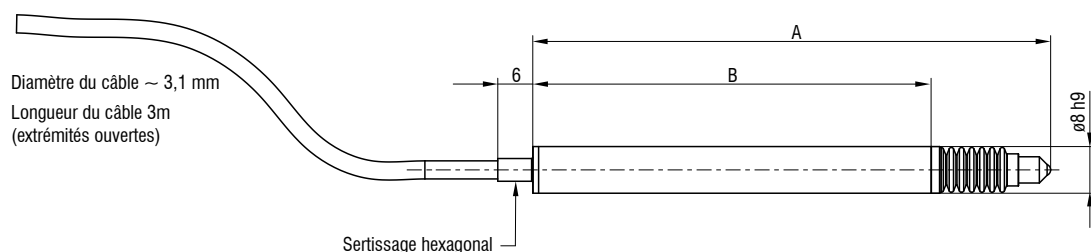
^[1] Linéarité indépendante

^[2] Valable uniquement avec un contrôleur linéarisé (service d'usine en option dans le système global), tenir compte de l'environnement de montage

^[3] 200 répétitions ; chaque répétition fait la moyenne de 100 valeurs

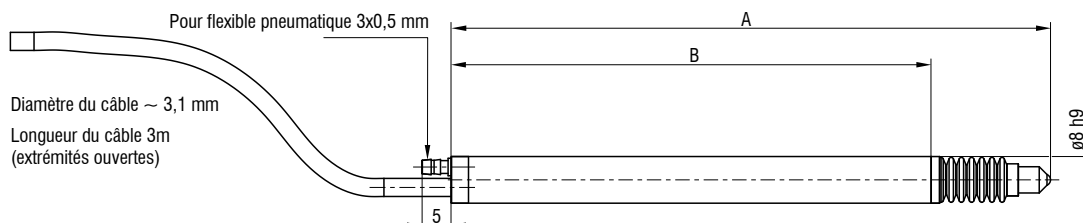
^[4] Les forces du ressort changent lorsque le soufflet est retiré

DTA-xG8-3-CA



Modèle	A (position zéro)	B
DTA-1G8-3-CA	82,8 mm	64,3 mm
DTA-3G8-3-CA	88,2 mm	68,3 mm
DTA-5G8-3-CA	118,0 mm	89,5 mm
DTA-10G8-3-CA	155,0 mm	121,7 mm

DTA-xG8-3-CA-V



Modèle	A (position zéro)	B
DTA-1G8-3-CA-V	94,8 mm	76,3 mm
DTA-3G8-3-CA-V	102,8 mm	82,3 mm
DTA-5G8-3-CA-V	134,0 mm	105,3 mm
DTA-10G8-3-CA-V	171,0 mm	137,3 mm

Dimensions en mm (non à l'échelle)

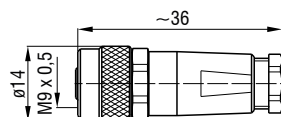
Possibilités de montage et accessoires

induSENSOR DTA (LVDT)

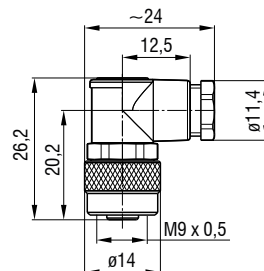
Câbles de capteur

- C701-3 Câble de capteur, 3 m, avec douille de câble et extrémités dénudées galvanisées
 C701-6 Câble de capteur, 6 m, avec douille de câble et extrémités dénudées galvanisées
 C701/90-3 Câble de capteur, 3 m, avec douille de câble angulaire 90° et extrémités dénudées galvanisées
 IF7001 Convertisseur USB/RS485 à canal unique pour MSC7xxx
 PC5/5-IWT Câble d'alimentation et de sortie, 5 m, M12x1, 5 pôles

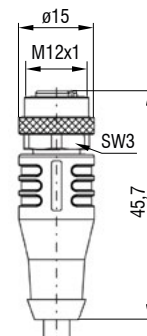
Prise de câble C701



Douille coudée C701/90



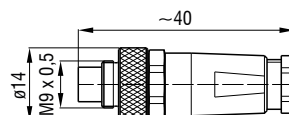
Douille PC5/5



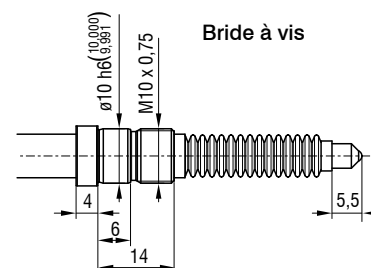
Service :

- 2981016 Montage de connecteur M9 et réduction de câble XXXX mm - DTA-x
 2980017 Montage de connecteur M9 - DTA-x
 2981024 Montage de la bride à vis - DTA-xG8

Montage du connecteur M9
(voir page 34/35)



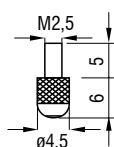
Bride à vis



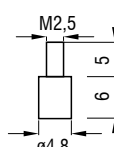
Pointes de palpeur

- Pointe du palpeur type 2 / Métal dur
 Pointe du palpeur type 2 / Plastique
 Pointe du palpeur type 2 / Rubis
 Pointe du palpeur type 2 / Acier
 Pointe du palpeur type 10 / Acier
 Pointe du palpeur type 11 / Acier
 Pointe du palpeur type 13 / Acier

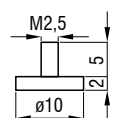
Pointe standard : modèle 2



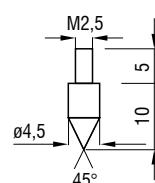
Option : modèle 10



Option : modèle 11

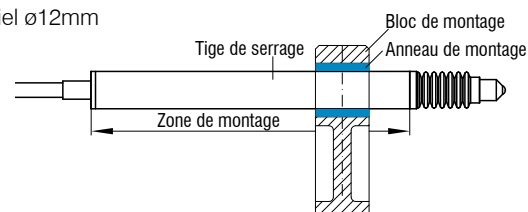


Option : modèle 13

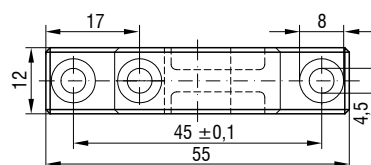
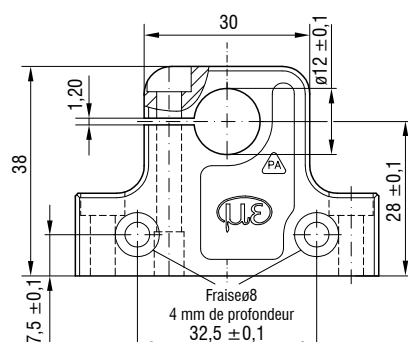


Montage du capteur

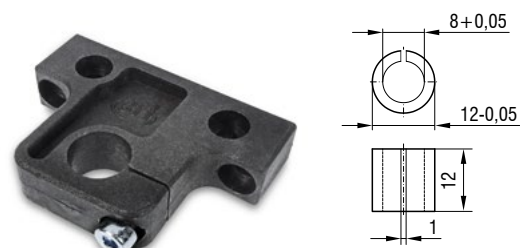
- 0487087 MBS12/8 Bloc de montage Montage du capteur pour serrage circonférentiel $\varnothing 12$ mm
 0487049 MBS12/8 Bague adaptatrice pour réduire à $\varnothing 8$ mm
 2966054 Bride de serrage pour DTA-xG8 Pour le serrage dans un perçage défini



Bloc de montage MBS12/8



Bague adaptatrice



Applications indu**SENSOR** DTA (LVDT)

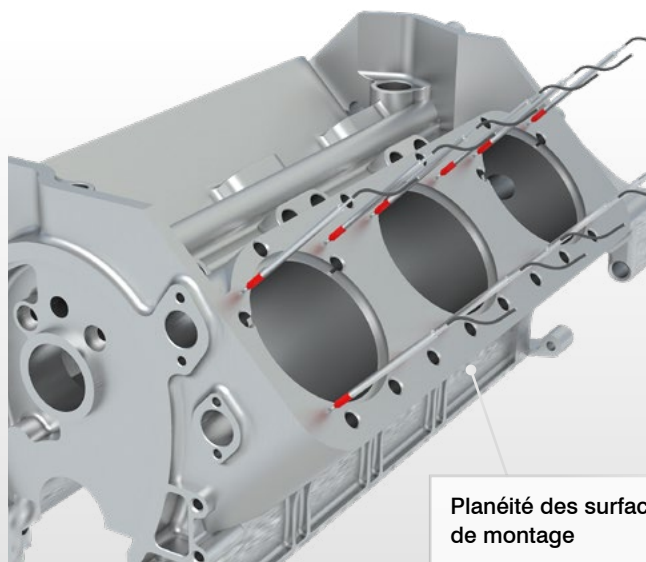
Les palpeurs de Micro-Epsilon offrent des possibilités d'utilisation variées. Grâce aux différentes plages de mesure et configurations, les palpeurs sont adaptés à de nombreuses tâches de mesure et de test. En combinaison avec des contrôleurs multicanaux, les palpeurs

DTA sont souvent utilisés pour des tâches de mesure et d'inspection dimensionnelles, par exemple pour le contrôle qualité automatisé, la recherche et développement ainsi que la surveillance de la production.

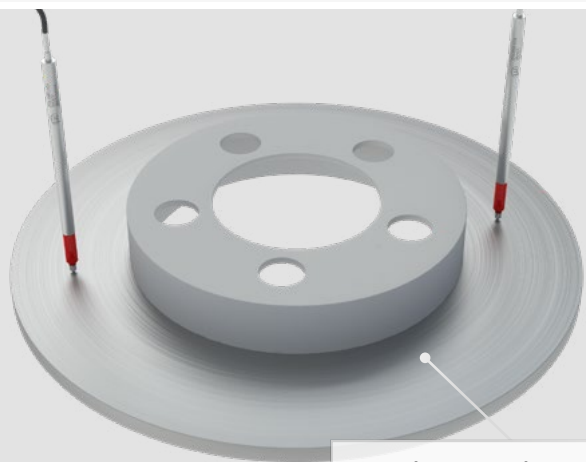
Inspection du fléchissement
des plaques métalliques



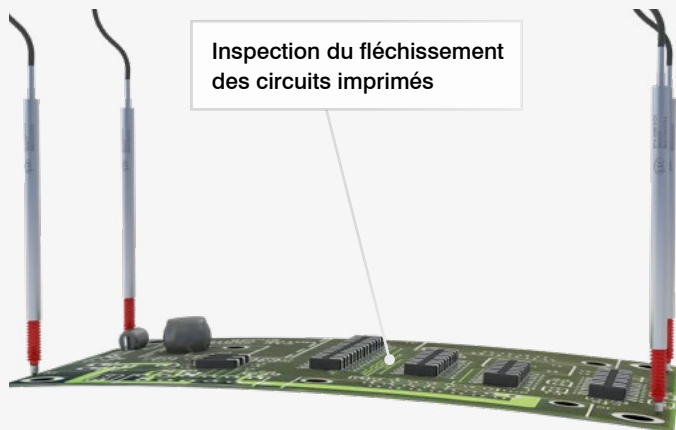
Planéité des surfaces
de montage



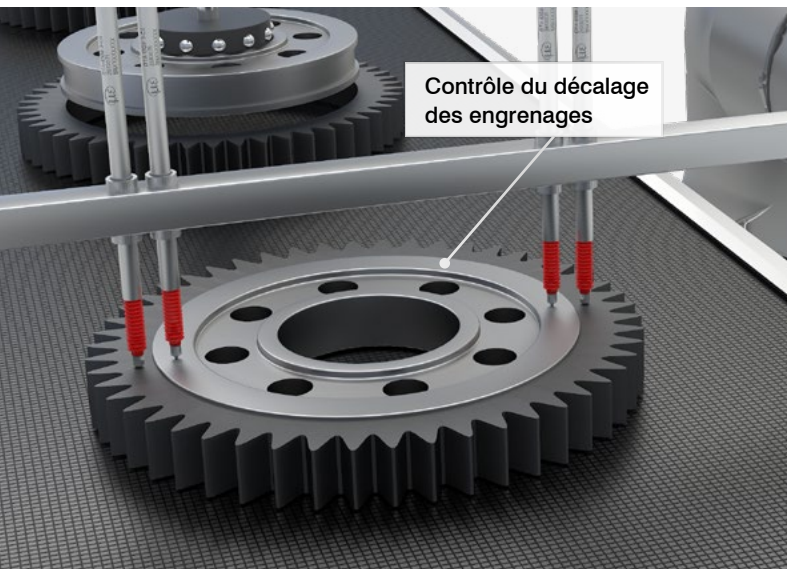
Contrôle de la déformation
des disques de frein



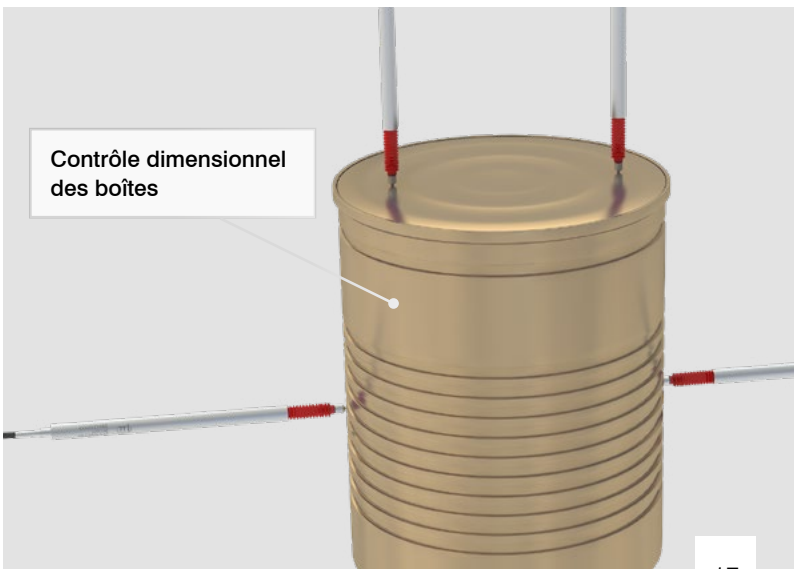
Inspection du fléchissement
des circuits imprimés



Contrôle du décalage
des engrenages



Contrôle dimensionnel
des boîtes



Accessoires et possibilités de connexion indu**SENSOR** MSC

Accessoires MSC7401 / MSC7602 / MSC7802

Câbles de raccordement

PC7400-6/4	Câble de sortie et d'alimentation, 6 m de longueur
PC5/5-IWT	Câble de sortie et d'alimentation, 5 m (seulement MSC7401 / MSC7802)
IF7001	Convertisseur USB/RS485 à canal unique pour MSC7xxx
MSC7602 Kit de connexion	



MSC7602 Kit de connexion

Service

Raccordement, réglage et calibrage, y compris le certificat d'essai du fabricant

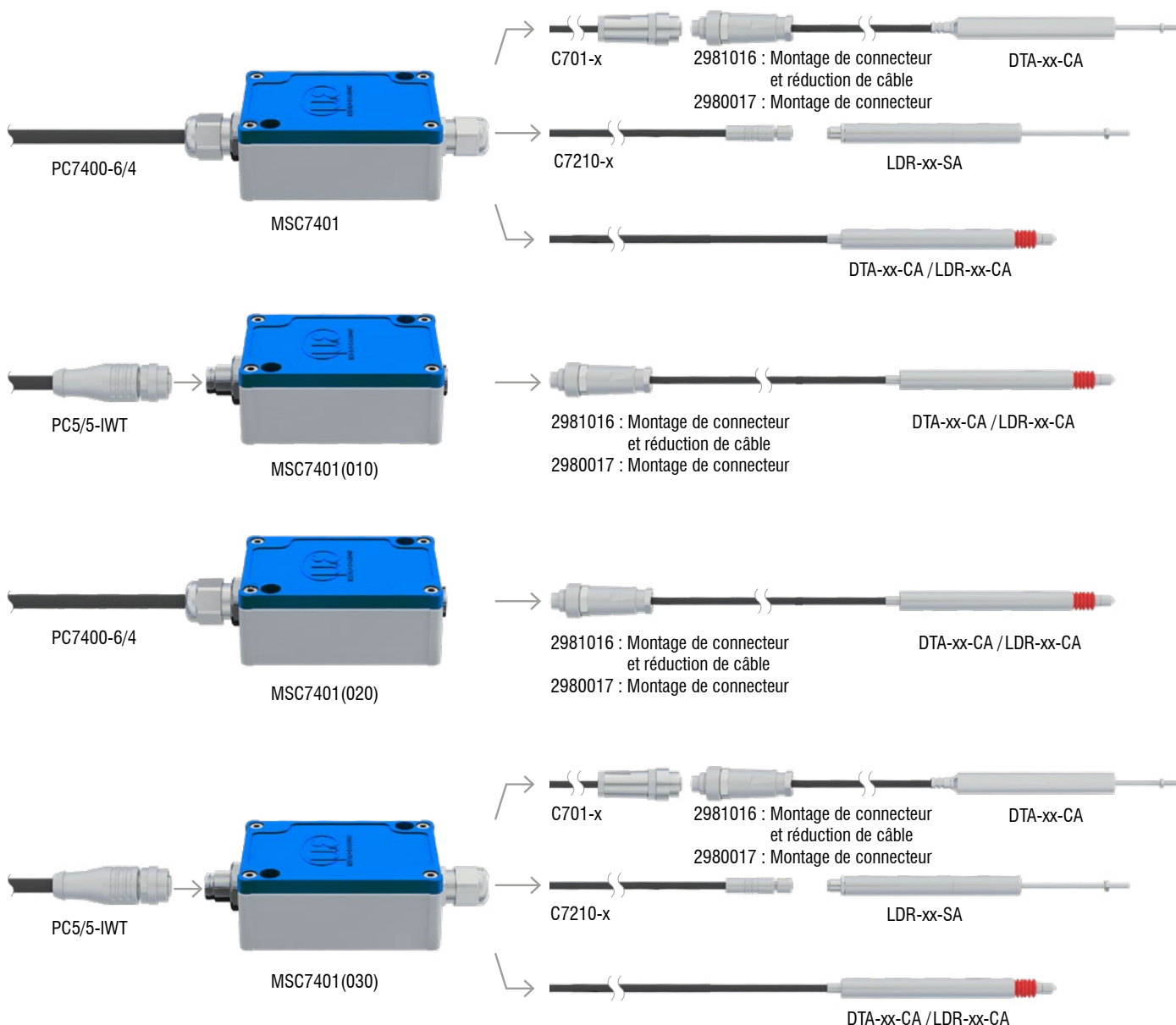
Modules interfaces

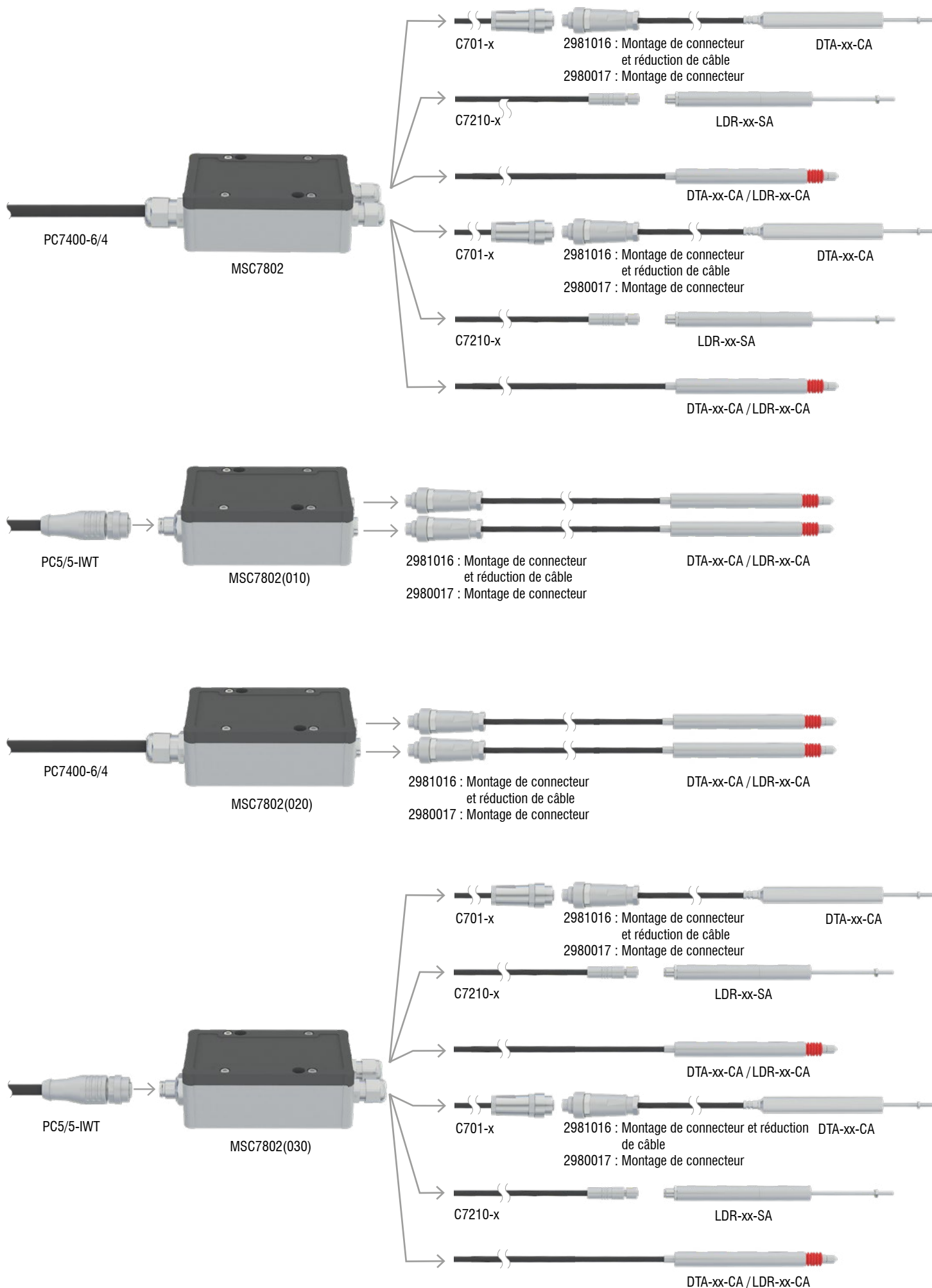
IF2035-EIP	Module d'interface pour rail DIN pour Ethernet/IP (multicanal)
IF2035-PROFINET	Module d'interface sur profilé chapeau pour PROFINET (multicanal)
IF2035-EtherCAT	Module d'interface pour rail DIN pour EtherCAT (multicanal)
IF1032/ETH	Module interface pour Ethernet/EtherCAT (canal unique) (seulement MSC7401/MSC7802)

Bloc d'alimentation

PS2401/100-240/24V/1A	Bloc d'alimentation universel à extrémités ouvertes
-----------------------	---

Possibilités de connexion MSC7401



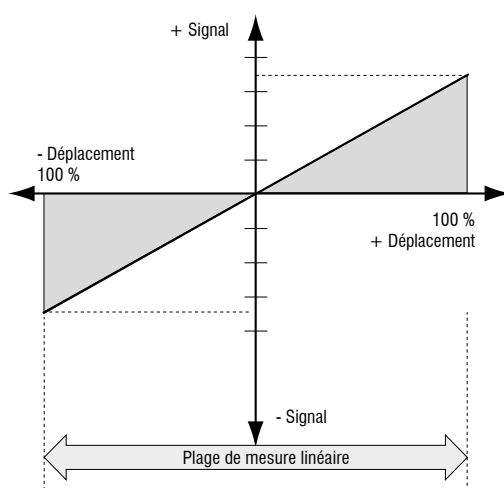


Palpeurs et capteurs de déplacement LVDT (série DTA)

Les capteurs de déplacement et palpeurs de mesure LVDT (transformateur différentiel variable linéaire) se composent d'une bobine primaire et de deux bobines secondaires agencées symétriquement par rapport à l'enroulement du circuit primaire. Un noyau magnétique doux en forme de barre situé dans le transformateur différentiel et formant une unité avec le coulisseau ou le palpeur sert d'objet de mesure. Une électronique d'oscillateur alimente la bobine primaire en courant alternatif de fréquence constante. L'excitation s'effectue par le biais d'une tension alternative d'une amplitude de quelques volts et d'une fréquence comprise entre 1 et 10 kHz.

Indépendamment de la position du noyau, des tensions alternatives sont induites dans les deux enroulements secondaires. Lorsque le noyau se trouve en position zéro, le couplage de la bobine primaire sur les deux bobines secondaires est identique. Un décalage du noyau à l'intérieur du champ magnétique de la bobine engendre une tension plus élevée dans l'une des bobines secondaires et une tension plus faible dans l'autre. La différence des deux tensions secondaires est proportionnelle au déplacement du noyau. De par la structure différentielle du capteur, la série LVDT se caractérise par une très grande stabilité du signal de sortie.

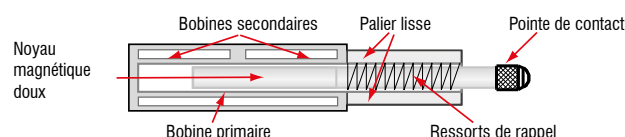
Signal capteur LVDT



Principe palpeur de mesure



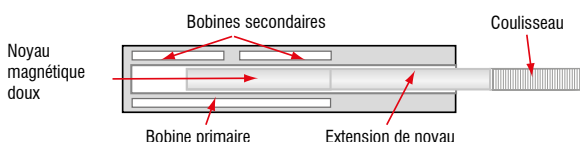
Pointe de contact



Principe capteur de déplacement



Coulisseau

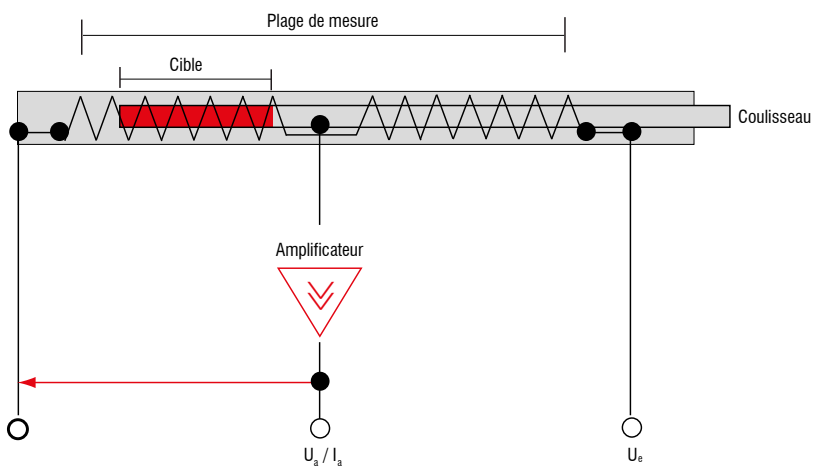


Capteurs de déplacement LDR

Les capteurs inductifs de la série LDR sont conçus sous forme de systèmes demi-pont à prise médiane. À l'intérieur de la bobine du capteur composée de chambres d'enroulement à configuration symétrique, un coulisseau est déplacé sans être retenu. Le coulisseau est relié à l'objet à mesurer déplacé à l'aide d'un filet.

Le mouvement du coulisseau à l'intérieur de la bobine génère un signal électrique proportionnel au chemin parcouru. La configuration spécifique du capteur permet une forme réduite et compacte de faible diamètre. Seuls trois raccords sont nécessaires à la connexion au capteur.

Schéma fonctionnel série LDR

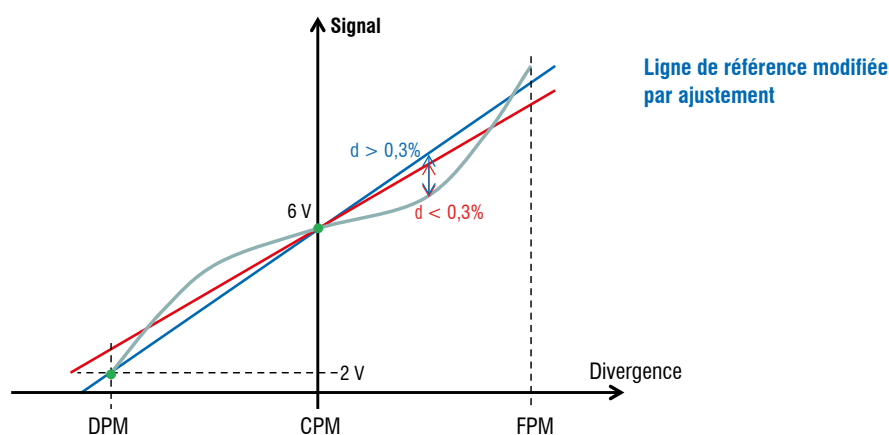
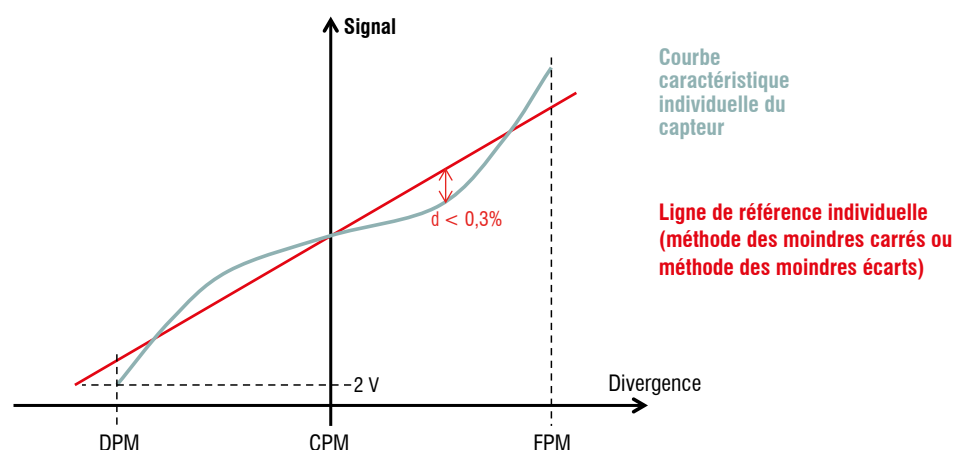


Linéarité indépendante et absolue avec les capteurs LVDT

Veuillez noter que pour les capteurs LVDT, il faut distinguer deux types de linéarité :

Avec la linéarité indépendante, une caractéristique de linéarité est déterminée pour le signal enregistré de chaque capteur. Il décrit l'écart du signal du capteur enregistré par rapport à la ligne de référence calculée individuellement (en rouge, voir figure). L'écart maximal (d) ne doit pas dépasser les valeurs indiquées dans la fiche technique.

Avec la linéarité absolue, une nouvelle ligne droite est tracée à travers deux points fixes au cours d'un ajustement. La pente de la ligne de référence peut changer en conséquence. Cela signifie que les valeurs enregistrées du signal du capteur peuvent s'écarter davantage de la nouvelle ligne droite (bleue) que de la linéarité indépendante (voir figure) et peuvent également dépasser les valeurs de la fiche technique.



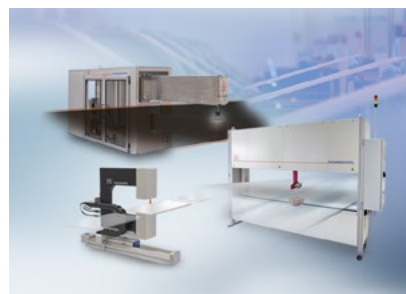
Capteurs et systèmes de mesure de Micro-Epsilon



Capteurs et systèmes pour le déplacement, la distance et la position



Capteurs et appareils de mesure de température sans contact



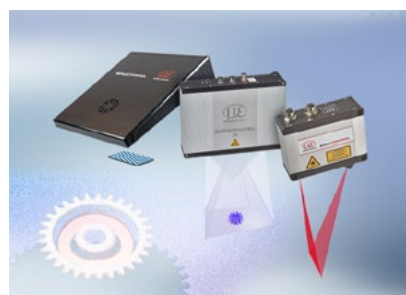
Systèmes de mesure et d'inspection pour les métaux, le plastique et le caoutchouc



Micromètres optiques, guides d'onde optique, amplificateurs de mesure



Capteurs pour la détection des couleurs, analyseurs DEL et spectrophotomètres



Mesure 3D pour l'inspection dimensionnelle et l'inspection de surface