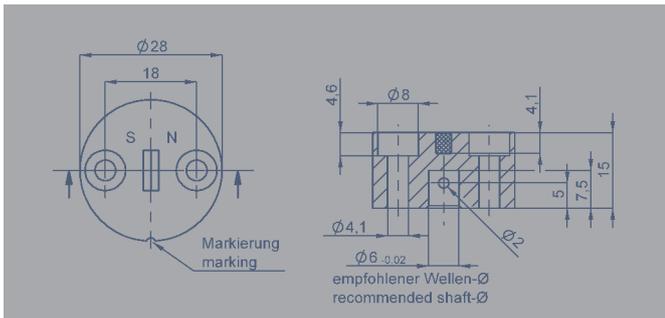


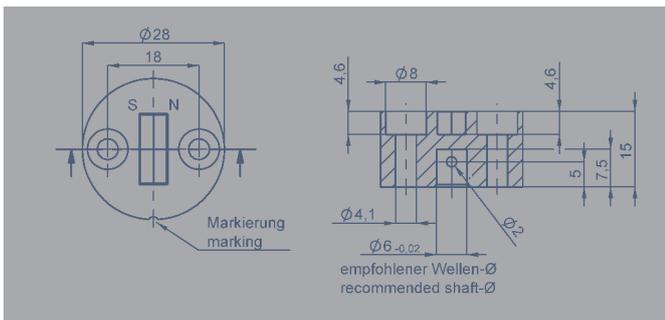
**Positionsgeber
für berührungslose
Winkelsensoren**



Z-RFC-P01

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit seitlichem Schwerspannstift

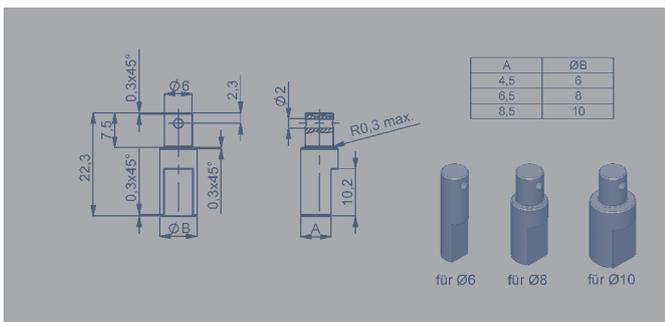
- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5$ mm
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005660
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056079



Z-RFC-P02

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit seitlichem Schwerspannstift

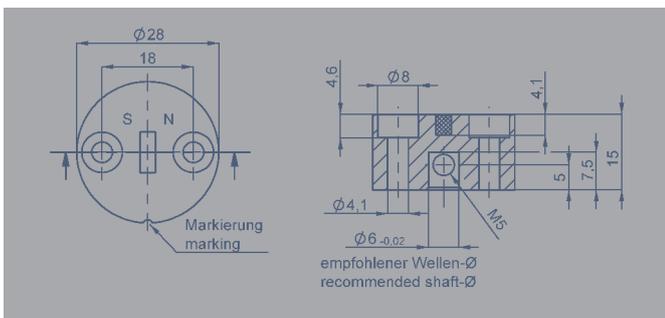
- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz ± 3 mm
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005661
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056080



Z-RFC-S01 / Z-RFC-S02 / Z-RFC-S03

Wellenadapter für Z-RFC-P01 und Z-RFC-P02. Fixierung am Positionsgeber mit Schwerspannstift

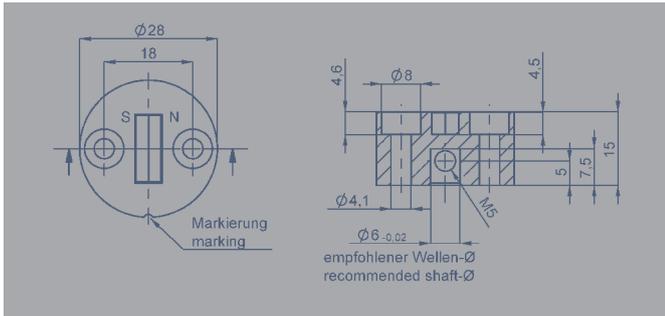
- Z-RFC-S01: $\varnothing 6$ mm, Art.Nr. 056206
- Z-RFC-S02: $\varnothing 8$ mm, Art.Nr. 056207
- Z-RFC-S03: $\varnothing 10$ mm, Art.Nr. 056208



Z-RFC-P07

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit Gewindestift M5

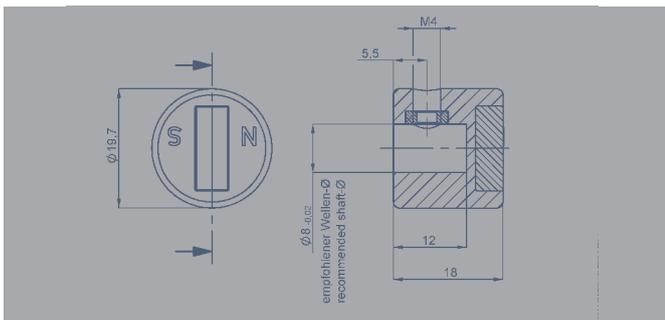
- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5$ mm
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 056069
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056083



Z-RFC-P08

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit Gewindestift M5

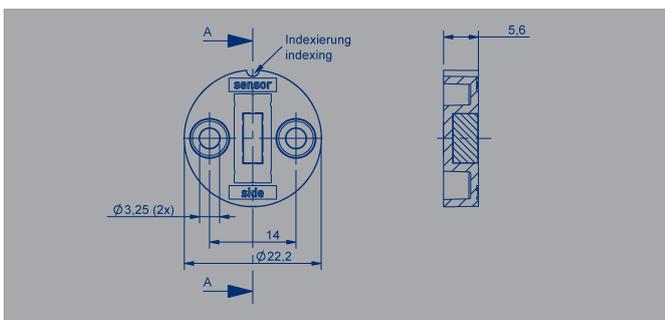
- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz ± 3 mm
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 056070
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056084



Z-RFC-P23

Positionsgeber für Fixierung mit Gewindestift M4

- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz ± 3 mm
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 056074
- Verpackungseinheit 100 Stück Art.Nr. 056085



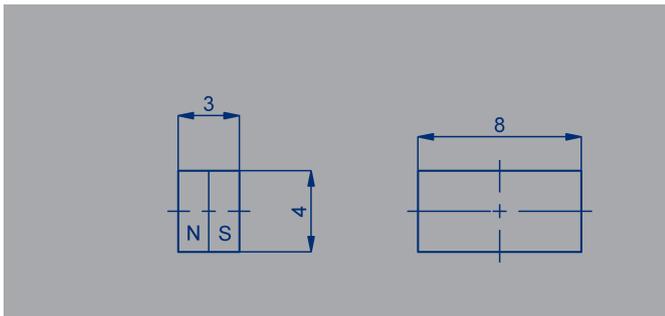
Z-RFC-P30

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben

- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5$ mm
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 056086
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056087

Arbeitsabstände (alle Angaben in mm)

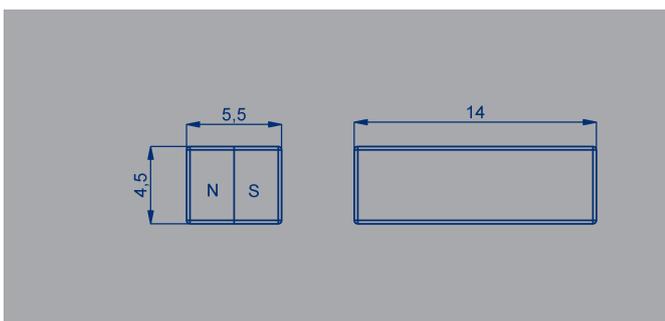
Sensor Baureihen	Z-RFC-...							
	P01	P02	P03	P04	P07	P08	P23	P30
RFC analog / digital SPI	0...1,5	0...4	0...1,5	0...4	0...1,5	0...4	0...4	-
RFC digital SSI, Inkremental	-	0...1,4	-	0...1,4	-	0...1,4	0...1,4	-
RFA einkanalig	-	-	2 ±1	4,5 ±1,7	-	-	4,5 ±1,7	-
RFA redundant	-	-	1,6 ±1	4,1 ±1,7	-	-	4,1 ±1,7	-
RFD einkanalig	-	-	2 ±1	4,5 ±1,7	-	-	4,5 ±1,7	1,95 ±0,75
RFD redundant	-	-	1,6 ±1	4,1 ±1,7	-	-	4,1 ±1,7	1,5 ±0,75



Z-RFC-P03

Magnet zum direkten Einbau in/an Kunden-Welle

- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005658
- Verpackungseinheit 50 Stück Art.Nr. 056081



Z-RFC-P04

Magnet zum direkten Einbau in/an Kunden-Welle

- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 3 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005659
- Verpackungseinheit 50 Stück Art.Nr. 056082

Seitlicher Magnetversatz (erzeugt zusätzliche Linearitätsänderung):

Der maximale Fehler, welcher durch radialen Versatz zwischen Sensor und Positionsgeber verursacht wird, kann näherungsweise wie folgt berechnet werden:

$$\text{Fehler } [^\circ] = \text{Magnetkonstante} \times (\text{Versatz } [\text{mm}])^2$$

Die Magnetkonstante hängt vom verwendeten Positionsgeber ab.

Beispiel Z-RFC-P02:

Magnetkonstante = $0,8^\circ/\text{mm}^2$;

Versatz = $0,5 \text{ mm}$

$$\text{Fehler } [^\circ] = 0,8^\circ/\text{mm}^2 \times (0,5 \text{ mm})^2 = 0,2^\circ$$

Montagehinweise Z-RFC-P03 / Z-RFC-P04

- Bitte ausreichend Abstand einhalten, wenn die Welle magnetisierbar ist
- Wenn der Magnet in der Welle montiert wird, darf diese nicht magnetisierbar sein
- Wird der Magnet axial auf einer magnetisierbaren Welle fixiert, verkleinern sich die Arbeitsabstände um ca. 20 %
- Grundsätzlich empfehlen wir eine Montage auf nicht magnetisierbaren Materialien, da sonst die angegebenen Arbeitsabstände variieren.

