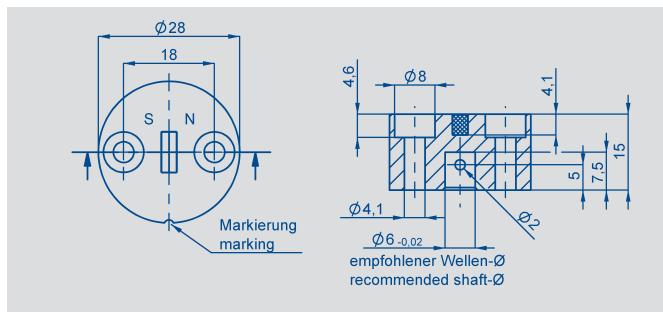


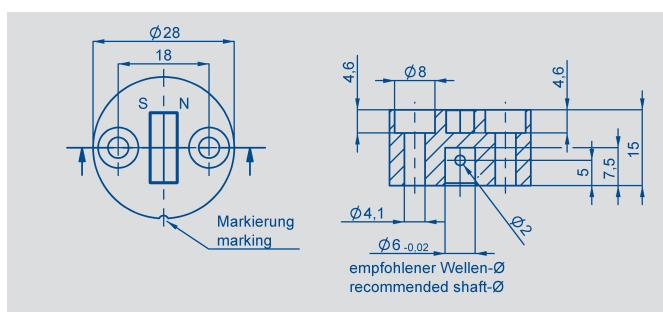
Positionsgeber für berührungslose Winkelsensoren



Z-RFC-P01

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit seitlichem Schwerspannstift

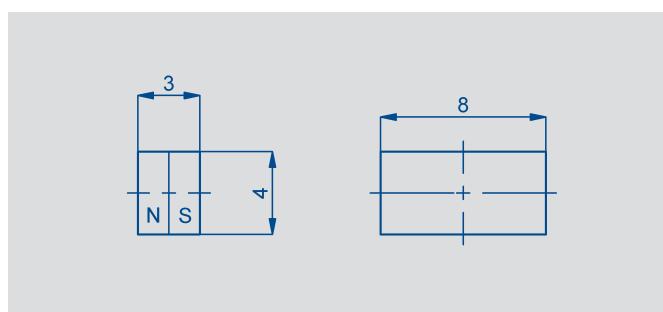
- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005660
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056079



Z-RFC-P02

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit seitlichem Schwerspannstift

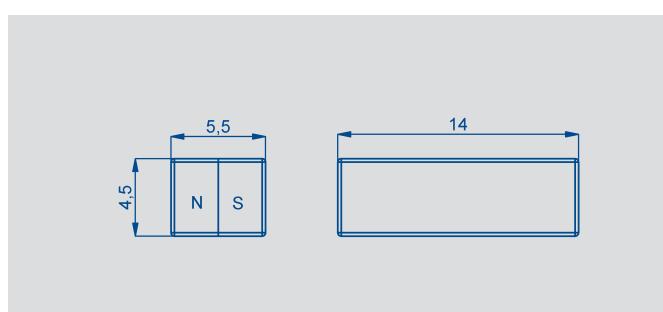
- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 3 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005661
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056080



Z-RFC-P03

Magnet zum direkten Einbau in/an Kunden-Welle

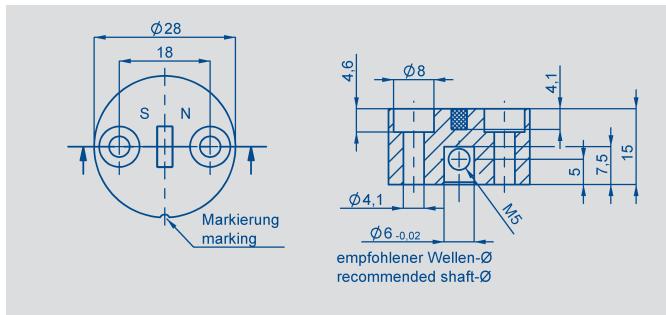
- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005658
- Verpackungseinheit 50 Stück Art.Nr. 056081



Z-RFC-P04

Magnet zum direkten Einbau in/an Kunden-Welle

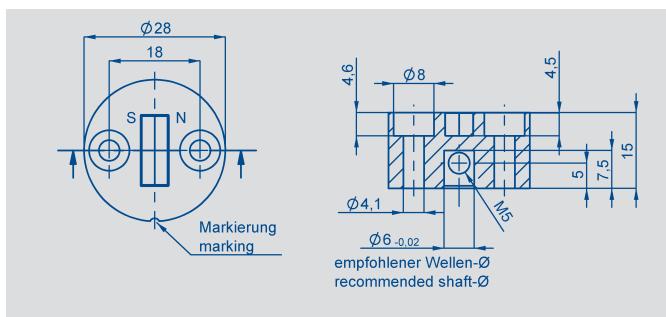
- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 3 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 005659
- Verpackungseinheit 50 Stück Art.Nr. 056082



Z-RFC-P07

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit Gewindestift M5

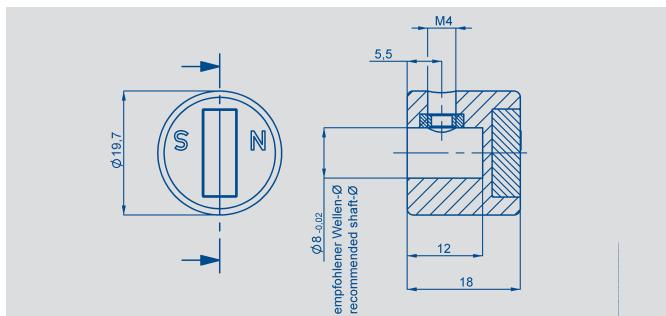
- Magnetkonstante $1,85^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 1,5 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 056069
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056083



Z-RFC-P08

Positionsgeber für frontale Fixierung mit 2 Schrauben oder mit Gewindestift M5

- Magnetkonstante $0,8^\circ/\text{mm}^2$
- Maximal zulässiger Radialversatz $\pm 3 \text{ mm}$
- 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 $\pm 3 \text{ mm}$
- Verpackungseinheit 1 Stück Art.Nr. 056074
- Verpackungseinheit 25 Stück Art.Nr. 056085

Seitlicher Magnetversatz (erzeugt zusätzliche Linearitätsänderung):

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

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

Arbeitsabstände (alle Angaben in mm)

Sensor Baureihen	Z-RFC-...	P01	P02	P03	P04	P07	P08	P23
RFC analog Serie 600 / 700	0...1,5	0...4	0...1,5	0...4	0...1,5	0...4	0...4	0...4
RFC digital SSI, Inkremental	0...1	0...1,5	0...1	0...1,5	0...1	0...1,5	0...1,5	0...1,5
RFA Serie 600	nicht empfohlen	nicht empfohlen	2 \pm 1	4,5 \pm 1,7	nicht empfohlen	nicht empfohlen	4,5 \pm 1,7	4,5 \pm 1,7
RFA Serie 700	nicht empfohlen	nicht empfohlen	1,6 \pm 1	4,1 \pm 1,7	nicht empfohlen	nicht empfohlen	4,1 \pm 1,7	4,1 \pm 1,7

Die Magnetkonstante hängt vom verwendeten Positionsgeber ab.

Beispiel Z-RFC-P02:

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

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

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