

HF Capteur mécanique sur câble



Principe de fonctionnement

- La déviation du câble exercée par l'intermédiaire du capteur produit une force tangentielle
- proportionnelle à la force exercée sur le câble de traction.
- La déformation du corps du capteur provoque l'ouverture du micro rupteur intégré dans le capteur.

Spécifications techniques

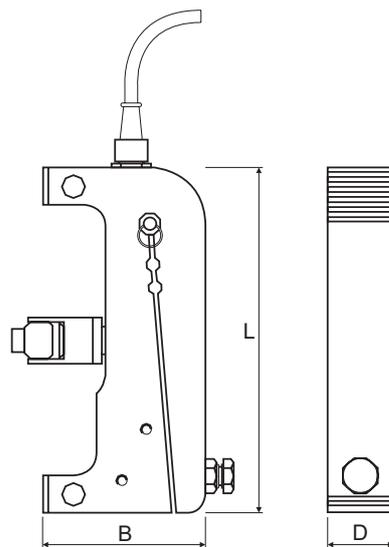
- Exécution de base : pour câbles de 4 à 35 mm
- Capteur de mesure : micro rupteur intégré
- Installation : directement sur le brin mort
- Matière du capteur : aluminium qualité 7075.
- Traitement surface : anodisation incolore
- Système de tarage : par vis micrométrique
- Tension de coupure : maxi 220 VAC
- Intensité de coupure : maxi 5 A
- Répétitivité : 1 %
- Degré de précision : de 2 à 5 % suivant le mouflage
- Temp. d'utilisation : de -30° à +80° C
- Degré de protection : IP 62
- Entretien : néant
- Raccordement : câble électrique 4 conducteurs
- Sortie électrique : fiche à visser
- Longueur du cordon : 2 m (option: 5 ou 10 mètres)

Domaine d'application

- Ce capteur a été spécialement conçu pour équiper les ponts roulants de petite et de moyenne capacité à un prix démocratique.

Option:

- IP 65 (version B)



Type	CMU (kg)	Diamètre câble (mm)	B (mm)	D (mm)	L (mm)	Poids (kg)	No.article
HF-0A	150 - 1600	4 - 10	59	28	120	0,4	4498000
HF-1A	250 - 3200	5 - 16	70	40	150	0.85	4498001
HF-2A	500 - 7000	17 - 25	98	50	200	2	4498002
HF-3A	1000 - 12000	24 - 35	138	60	280	5	4498003