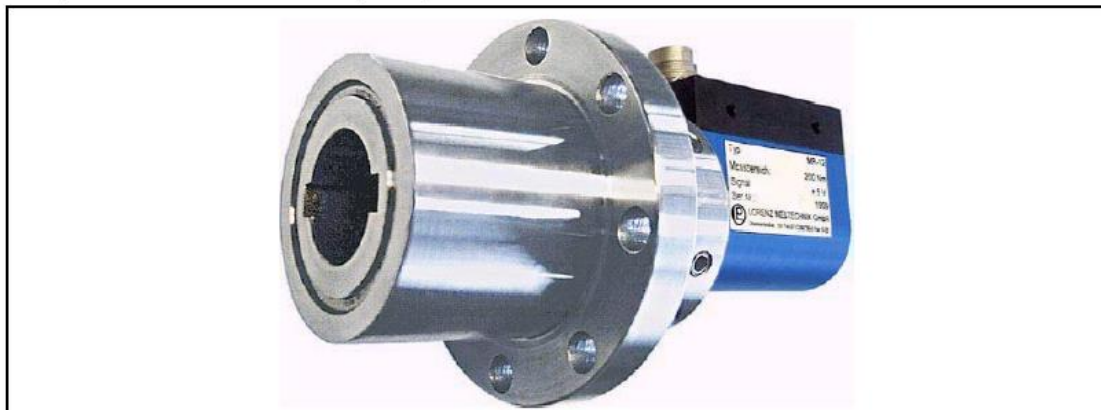




Drehmomentsensor für Riemenscheiben

Typ MR-12

Torque transducer for belt pulley



Artikel-Nr. (MR-12)	Messbereich nominal torque [Nm]	Drehzahl max. speed [min ⁻¹]		Federkonstante springrate [Nm/rad]	Massen- trägheits- moment of inertia J in [kg cm ²]		zul. Radialkraft max. radial load FR in [N]
		Standard standard	Sonder special		Antriebsseite drive side	Messseite ¹⁾ test side	
100716	20	6 000	12 000	0,015x10 ⁶	1,5694	16,8477	11 000
100717	50	6 000	12 000	0,033x10 ⁶	1,5717	16,8500	11 000
100718	100	6 000	12 000	0,076x10 ⁶	1,5769	16,8553	11 000
100719	200	6 000	12 000	0,180x10 ⁶	1,5899	16,8682	11 000
100720	500	5 000	10 000	0,749x10 ⁶	24,2946	448,0389	37 000
100721	1000	5 000	10 000	1,581x10 ⁶	24,4488	448,1931	37 000
100722	2000	3 000	5 000	1,843x10 ⁶	160,706	1201,349	48 000
100723	5000	3 000	5 000	4,452x10 ⁶	161,284	1201,927	48 000

TECHNISCHE DATEN - specifications

TYP - type		MR-12
Genauigkeitsklasse - accuracy class	% v.E	0,1
Reproduzierbarkeit n. DIN 1319 - nonrepeatability	%	±0,02
Versorgung - supply voltage	VDC	12 ... 28
Stromaufnahme - supply current	mA	<60
Ausgangssignal - output signal	V	±0 ... 5
Belastbarkeit - output current max	mA	5 kurzschlussfest - short circuit resist.
Eingang Kontr. aufschaltung - calibration control	V	L <2,0; H >3,5
Messrate - sample rate	kSample	10
Nenntemp.bereich - nominal temp. range	°C	+5 ... +45
Gebrauchstemp.bereich - service temp. range	°C	0 ... +60
Temp. koeff. des Kennwertes - temp. coeff. of sensitivity	% v.E./K	+0,01
Temp. koeff. des Nullsignals - temp. coeff. of zero	% v.E./K	±0,02
Gebrauchsmoment (statisch) - service torque	% v.E.	150
Grenzmoment (statisch) - limit torque	% v.E.	200
Bruchmoment (statisch) - ultimate torque	% v.E.	>300
Schwingbreite - bandwidth (DIN 50100)	%	70 (Spitze - Spitze) - (top - top)
Schutzart - level of protection (DIN 40 050)		IP 50
Anschlußstecker - connector		12-polig- 12-pin

Artikel Nr. Option - options

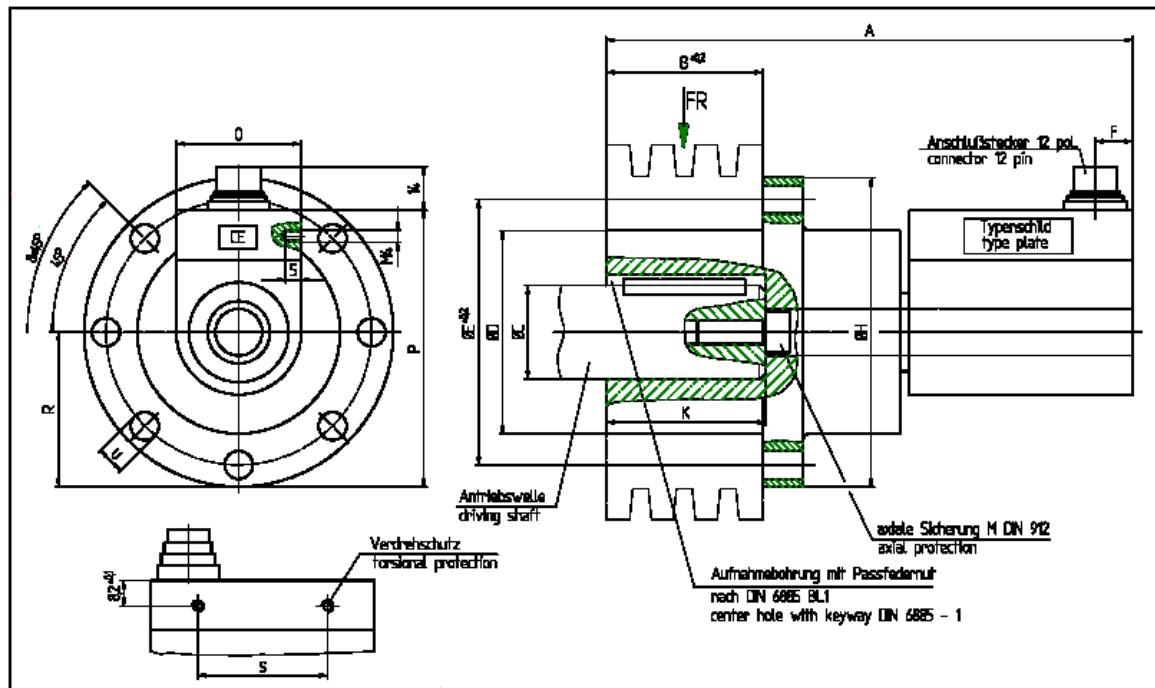
101560	Winkel - Drehzahlmessung - <i>angle - speedcontrol</i> 360 Impulse 2xTTL 90° versetzt - 360 imp., 2 tracks, 90°-shifted		
100938	Versorgung - <i>voltage</i>	VDC	24 ± 10%
103562	Ausgangssignal - <i>output signal</i>	V	± 0 ... 10

¹⁾ bei Ø C max - at Ø C max



Mechanische Abmessungen – dimensions

Typ MR-12



Messbereich Nominal torque [Nm]	A	B	C	H7 min	max	Dg6	E	F	H	K	M	O	P	R	S	U
20	168,5	50	15	30	65	85	12	99	51	M8	40	88.5	49.5	41.5	Ø9	
50																
100																
200																
500	227.5	60	40	55	140	158	15	176	80	M12	58	135	88	29.5	Ø11	
1000	227.5	60	50	55	140	158	15	176	80	M12	58	135	88	29.5	Ø11	
2000	287.5	110	60	85	170	195	15	220	130	M16	58	157	110	29.5	Ø13	
5000																

Anschlussbelegung - connection

12-polig – 12-pin	
Pin A	NC
Pin B	Option Winkel B – angle B
Pin C	Sign. (+) - signal (+)
Pin D	Sign (GND) - signal (GND)
Pin E	Vers (GND) - excitation (GND)
Pin F	Vers (+) - excitation (+)
Pin G	Option Winkel A – angle A
Pin H	NC
Pin J	NC
Pin K	Kontrolle - cal. control
Pin L	NC
Pin M	Gehäuse - housing

Draufsicht, Steckverbinder am Aufnehmer
Top View, sensor connector

