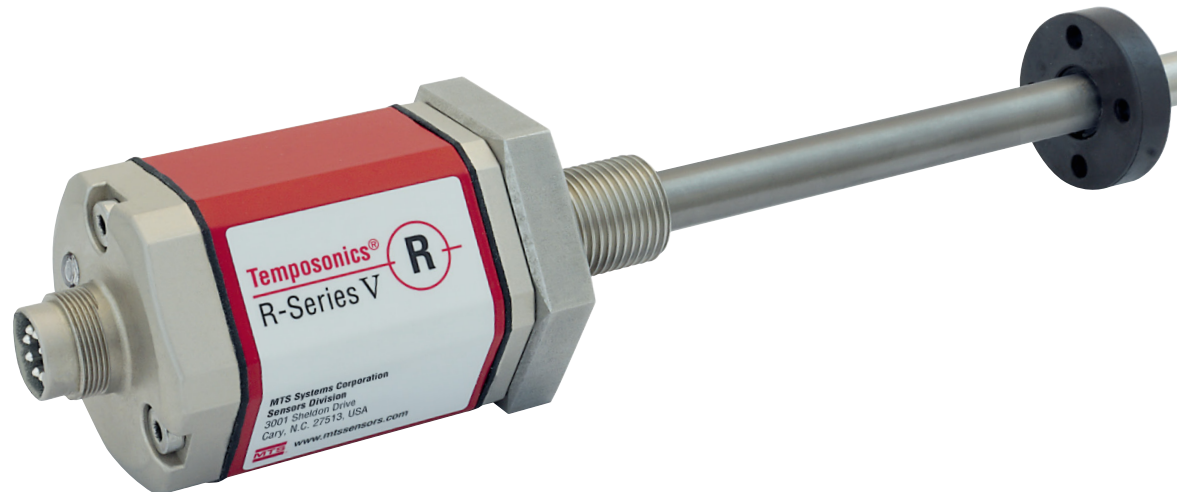


# Temposonics®

Magnetostriktive lineare Positionssensoren

## R-Serie V RH5 Analog Datenblatt

- Direkter Analog-Ausgang, Position + Geschwindigkeit
- Positionsmessung mit bis zu 2 Magneten
- Einstell- und Diagnosefunktion mit Hilfe des neuen TempoLink Sensorassistenten



**V**  
THE NEW GENERATION

## MESSVERFAHREN

Die absoluten, linearen Positionssensoren von MTS Sensors basieren auf der proprietären, magnetostriktiven Temposonics® Technologie und erfassen Positionen zuverlässig und präzise. Jeder der robusten Positionssensoren besteht aus einem ferromagnetischen Wellenleiter, einem Positionsmagneten, einem Torsions-Impuls-wandler und Sensorelektronik zur Signalaufbereitung. Der Magnet, der am bewegten Maschinenteil befestigt ist, erzeugt an seiner jeweiligen Position ein Magnetfeld auf dem Wellenleiter. Zur Positionsbestimmung wird ein kurzer Stromimpuls in den Wellenleiter geleitet, welcher ein radiales Magnetfeld erzeugt. Die kurzzeitige Interaktion beider Magnetfelder löst einen Torsionsimpuls aus, der den Wellenleiter entlang läuft. Wenn die Ultraschallwelle das Ende des Wellenleiters erreicht, wird sie in ein elektrisches Signal umgewandelt. Die Geschwindigkeit, in der sich die Welle ausbreitet, ist bekannt. Daher lässt sich anhand der Zeit, die zwischen dem Auslösen des Stromimpulses und dem Empfang des Rücksignals vergeht, eine exakte, lineare Positionsmessung bestimmen. So entsteht ein zuverlässiges Positionsmesssystem mit hoher Genauigkeit und Wiederholbarkeit.

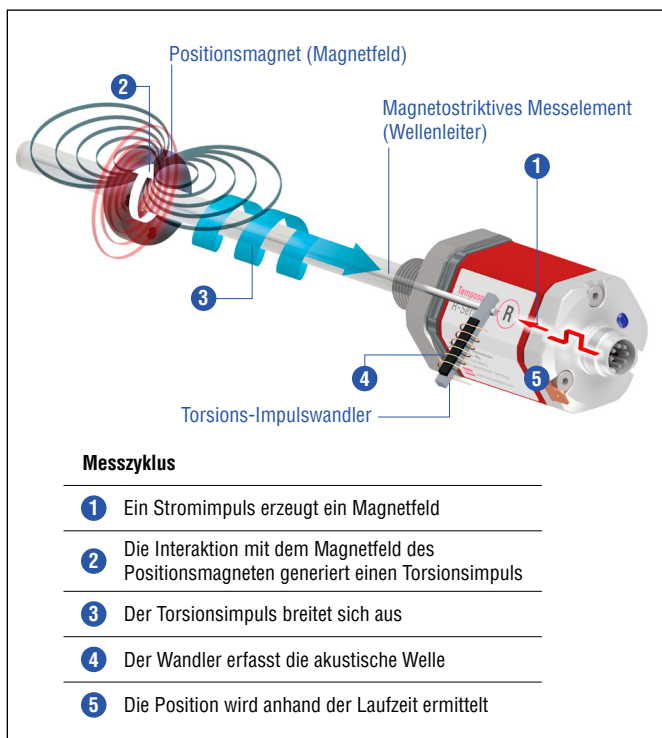


Abb. 1: Laufzeit-basiertes magnetostriktives Positionsmessprinzip

## R-SERIE V Analog

Die Temposonics® R-Serie V erfüllt mit ihrer hohen Leistungsfähigkeit die vielfältigen Anforderungen Ihrer Anwendung. Die R-Serie V eignet sich zum dauerhaften Einsatz in einer rauen Umgebung aufgrund ihrer starken Schock- und Vibrationsfestigkeit. Der Sensor mit analogem Ausgang (Spannung/Strom) kann mit einem oder zwei Positionsmagneten betrieben werden und ist mit einem oder zwei Ausgängen erhältlich.

Wird der Sensor mit einem Ausgang für einen Positionsmagneten konfiguriert, wird der gemessene Positionswert als Spannungs- oder Stromsignal ausgegeben. Wird die R-Serie V Analog mit zwei Ausgängen bestellt, kann über den zweiten Ausgang die Position des zweiten Magneten, die umgekehrte Position des ersten Magneten, die Geschwindigkeit des ersten Magneten oder die Temperatur im Sensorelektronikgehäuse ausgegeben werden. Weitere Konfigurationen können Sie über den TempoLink Sensorassistenten einstellen.

Mit vielen herausragenden Eigenschaften eignen sich die Sensoren der R-Serie V für ein breites Anwendungsspektrum im industriellen Umfeld.

## TempoLink SENSORASSISTENT


Der TempoLink Sensorassistent ist ein Zubehör für die Sensoren der R-Serie V, der zur Einrichtung und Diagnose der Sensoren dient. Über diesen Sensorassistenten können bei der R-Serie V Analog auf einfache Weise Parameter wie die Ausgabewerte und Positionen der Setzpunkte angepasst werden. Zur Diagnose und Analyse von Betriebsdaten speichern die R-Serie V Sensoren kontinuierlich Werte wie den gesamt zurückgelegten Weg, die interne Sensortemperatur und die Güte des Positionssignals. Diese zusätzlichen Informationen können über den TempoLink Sensorassistenten ausgelesen werden, während der Sensor in der Anwendung läuft.

Der TempoLink Sensorassistent wird über die Spannungsversorgung mit dem Sensor verbunden. Über diese Verbindung wird auch die bidirektionale Kommunikation durchgeführt. Die Bedienung erfolgt über eine grafische Benutzeroberfläche, die auf Ihrem Smartphone, Tablet, Laptop oder PC dargestellt werden kann. Verbinden Sie Ihr WLAN-fähiges Gerät mit dem WLAN-Zugangspunkt des TempoLink Sensorassistenten und rufen Sie die Webseiten-URL der Benutzeroberfläche auf.



Abb. 2: R-Serie V Sensor mit TempoLink Sensorassistent

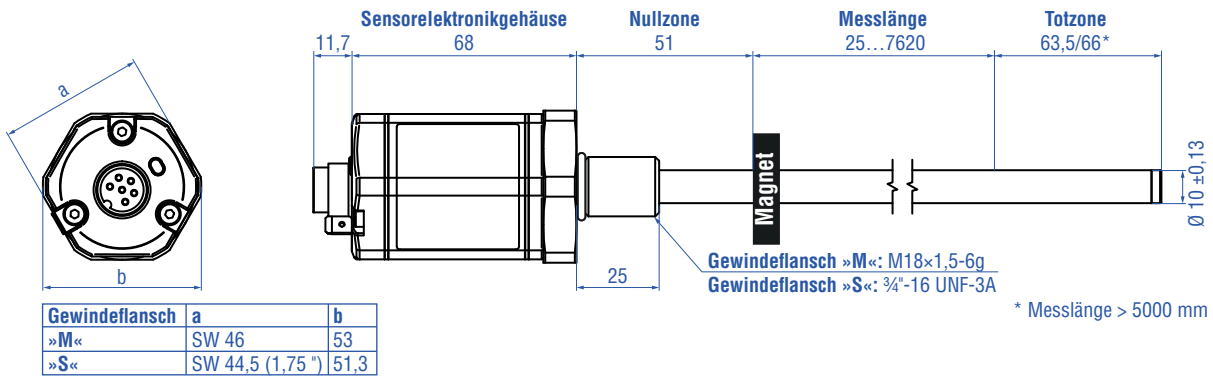
## TECHNISCHE DATEN

Ausgang											
Analog	Spannung: 0...10 /10...0/-10...+10/+10...-10 VDC (Eingangswiderstand Steuerung: >5 kΩ) Strom: 4(0)...20/20...4(0) mA (min/max. Bürde: 0/500 Ω)										
Messgröße	Position, Geschwindigkeit / Positionsmessung mit 2 Magneten Position + Geschwindigkeit (ohne Messrichtung) oder Geschwindigkeit (mit Messrichtung) für einen Positionsmagneten Position für einen Positionsmagneten + Temperatur im Sensorelektronikgehäuse										
Messwerte											
Positionsmessung											
Null/Endpunkt einstellen	100 % des Messbereichs										
Auflösung	16 Bit (interne Auflösung 0,1 µm)										
Linearitätsabweichung <sup>1</sup>	< ±0,01 % F.S. (Minimum ±50 µm)										
Messwiederholgenauigkeit	< ±0,001 % F.S. (Minimum ±1 µm)										
Hysterese	< 4 µm										
Messzyklus	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Messlänge</th> <th>≤ 1200 mm</th> <th>≤ 2400 mm</th> <th>≤ 4800 mm</th> <th>≤ 7620 mm</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Messzyklus</td> <td>0,5 ms</td> <td>1,0 ms</td> <td>2,0 ms</td> <td>5,0 ms</td> </tr> </tbody> </table>	Messlänge	≤ 1200 mm	≤ 2400 mm	≤ 4800 mm	≤ 7620 mm	Messzyklus	0,5 ms	1,0 ms	2,0 ms	5,0 ms
Messlänge	≤ 1200 mm	≤ 2400 mm	≤ 4800 mm	≤ 7620 mm							
Messzyklus	0,5 ms	1,0 ms	2,0 ms	5,0 ms							
Geschwindigkeitsmessung											
Bereich	0,01...10 m/s										
Abweichung	≤ 0,05 %										
Auflösung	16 Bit (Minimum 0,01 mm/s)										
Betriebsbedingungen											
Betriebstemperatur	-40...+85 °C										
Feuchte	90 % relative Feuchte, keine Betauung										
Temperaturkoeffizient	< 30 ppm/K										
Schutzart	IP67 (Stecker fachgerecht montiert)/IP68 bei Kabelausgang										
Schockprüfung	150 g/11 ms, IEC-Standard 60068-2-27										
Vibrationsprüfung	30 g/10...2000 Hz, IEC-Standard 60068-2-6 (ausgenommen Resonanzstellen)/ RH5-J: 15 g/10...2000 Hz, IEC-Standard 60068-2-6 (ausgenommen Resonanzstellen)										
EMV-Prüfung	Elektromagnetische Störaussendung gemäß EN 61000-6-3 Elektromagnetische Störfestigkeit gemäß EN 61000-6-2 Der Sensor entspricht den EG-Richtlinien und ist  gekennzeichnet.										
Betriebsdruck	350 bar/700 bar Spitze (bei 10 × 1 min) für Sensorstab/RH5-J: 800 bar										
Magnetverfahrgeschwindigkeit	Beliebig										
Design / Material											
Sensorelektronikgehäuse	Aluminium (lackiert), Zink-Druckguss										
Sensorflansch	Edelstahl 1.4305 (AISI 303)										
Sensorstab	Edelstahl 1.4306 (AISI 304L)/RH5-J: Edelstahl 1.4301 (AISI 304)										
Messlänge	25...7620 mm/RH5-J: 25...5900 mm										
Mechanische Montage											
Einbaulage	Beliebig										
Montagehinweis	Beachten Sie hierzu die technischen Zeichnungen auf <a href="#">Seite 4</a>										
Elektrischer Anschluss											
Anschlussart	1 × M16 Gerätestecker (6 pol.) oder Kabelausgang										
Betriebsspannung	+12...30 VDC ±20 % (9,6...36 VDC)										
Leistungsaufnahme	< 3,25 W										
Spannungsfestigkeit	500 VDC (0 V gegen Gehäuse)										
Verpolungsschutz	Bis -36 VDC										
Überspannungsschutz	Bis 36 VDC										

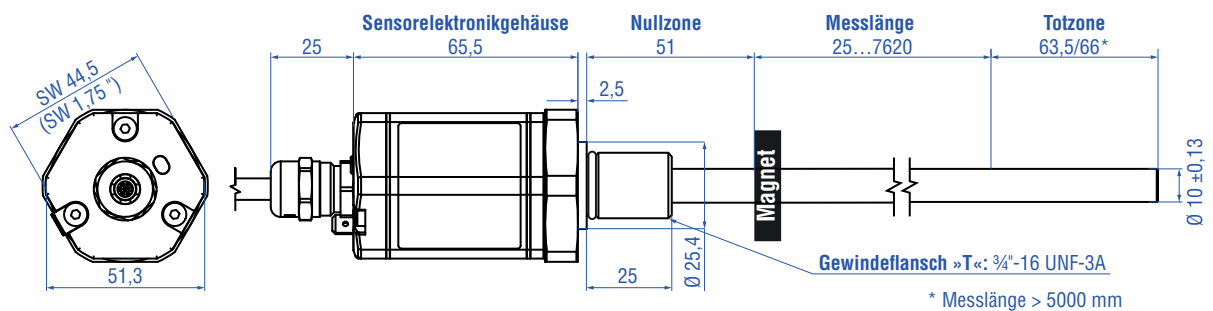
1/ Mit Positionsmagnet # 251 416-2

## TECHNISCHE ZEICHNUNG

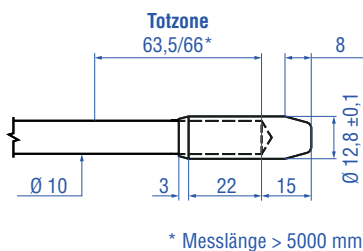
### RH5-M/S-A/V – RH5 mit Gewindeflansch M18×1,5-6g oder ¾"-16 UNF-3A, Beispiel: Anschlussart D60 (Steckerausgang)



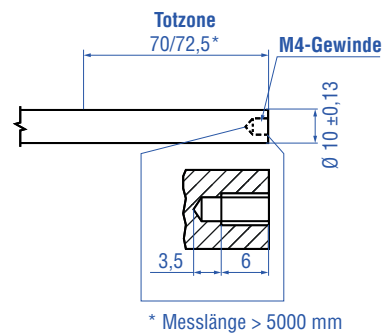
### RH5-T-A/V – RH5 mit Gewindeflansch ¾"-16 UNF-3A mit Dichtleiste, Beispiel: Anschlussart HXX/RXX/TXX (Kabelausgang)



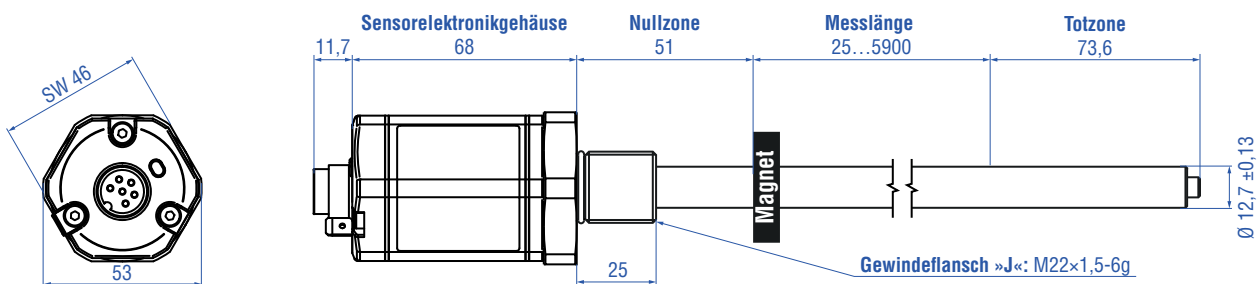
### Mechanische Option »B«: Gleitbuchse am Stabende für Gewindeflansch M18×1,5-6g oder ¾"-16 UNF-3A



### Mechanische Option »M«: M4-Gewinde am Stabende für Gewindeflansch M18×1,5-6g oder ¾"-16 UNF-3A



### RH5-J-A/V – RH5 mit Gewindeflansch M22×1,5-6g und $\varnothing 12,7$ mm Stab, Beispiel: Anschlussart D60 (Steckerausgang)



Alle Maße in mm

Abb. 3: Temposonics® RH5 mit Ringmagnet

## ANSCHLUSSBELEGUNG


D60				
Signal + Spannungsversorgung				
M16 Gerätestecker	Ausgang	Pin	Funktion	
 <p>Sicht auf Sensor</p>	1	1	Position (Magnet 1)	
		2	Signal Ground	
	2*	Position (Magnet 2) oder umgekehrte Position (Magnet 1) oder		3
		Geschwindigkeit ohne/mit Messrichtung (Magnet 1) oder Temperatur im Sensorelektronikgehäuse		
		4		Signal Ground
		5		+12...30 VDC (±20 %)
6		DC Ground (0 V)		
* bestellabhängig				

Abb. 4: Anschlussbelegung D60

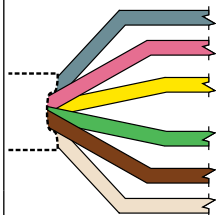
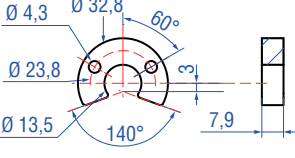
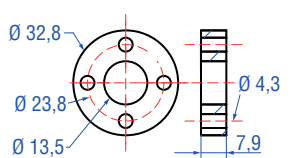
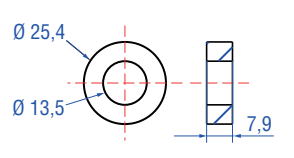
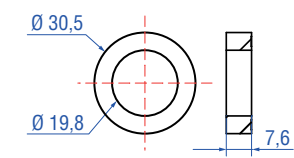
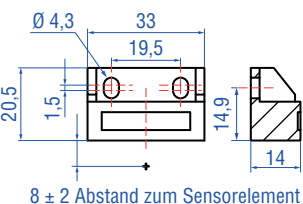
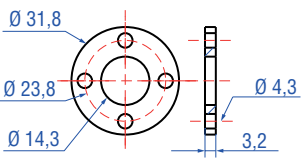
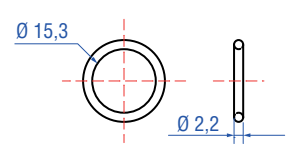
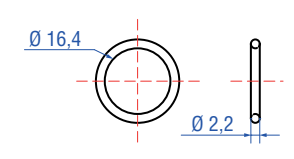
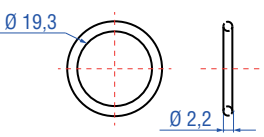
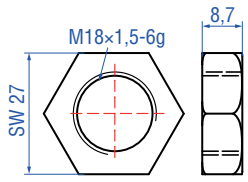
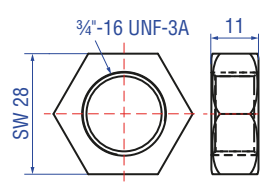
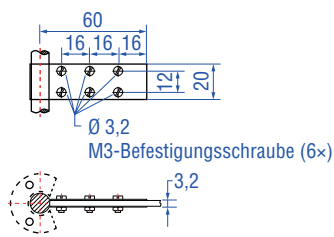

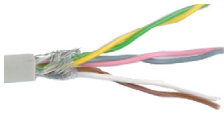
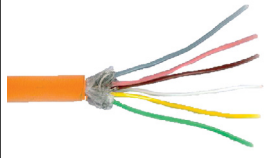
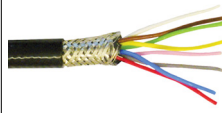
HXX / RXX / TXX				
Signal + Spannungsversorgung				
Kabel	Ausgang	Farbe	Funktion	
	1	GY	Position (Magnet 1)	
		PK	Signal Ground	
	2*	Position (Magnet 2) oder umgekehrte Position (Magnet 1) oder		3
		Geschwindigkeit ohne/mit Messrichtung (Magnet 1) oder Temperatur im Sensorelektronikgehäuse		
		GN		Signal Ground
		BN		+12...30 VDC (±20 %)
WH		DC Ground (0 V)		
* bestellabhängig				
Bei Kabeltyp TXX werden die zusätzlichen roten & blauen Drähte nicht verwendet.				

Abb. 5: Anschlussbelegung für Kabelausgang

**GÄNGIGES ZUBEHÖR** – Weiteres Zubehör siehe [Broschüre](#)  [551444](#)

Positionsmagnete			
			
<p><b>U-Magnet OD33</b> Artikelnr. 251 416-2</p> <p>Material: PA-Ferrit-GF20 Gewicht: Ca. 11 g Flächenpressung: Max. 40 N/mm<sup>2</sup> Anzugsmoment für M4-Schrauben: 1 Nm Betriebstemperatur: -40...+105 °C</p>	<p><b>Ringmagnet OD33</b> Artikelnr. 201 542-2</p> <p>Material: PA-Ferrit-GF20 Gewicht: Ca. 14 g Flächenpressung: Max. 40 N/mm<sup>2</sup> Anzugsmoment für M4-Schrauben: 1 Nm Betriebstemperatur: -40...+105 °C</p>	<p><b>Ringmagnet OD25,4</b> Artikelnr. 400 533</p> <p>Material: PA-Ferrit Gewicht: Ca. 10 g Flächenpressung: Max. 40 N/mm<sup>2</sup> Betriebstemperatur: -40...+105 °C</p>	<p><b>Ringmagnet</b> Artikelnr. 402 316</p> <p>Material: PA-Ferrit beschichtet Gewicht: Ca. 13 g Flächenpressung: 20 N/mm<sup>2</sup> Betriebstemperatur: -40...+100 °C</p>
Positionsmagnet	Magnetabstandhalter	O-Ringe	
 <p>8 ± 2 Abstand zum Sensorelement</p>			
<p><b>Blockmagnet L</b> Artikelnr. 403 448</p> <p>Material: Kunststoffträger mit Hartferrit Magnet Gewicht: Ca. 20 g Anzugsmoment für M4-Schrauben: 1 Nm Betriebstemperatur: -40...+75 °C Dieser Magnet kann bei einigen Anwendungen die Leistungscharakteristik des Sensors beeinflussen.</p>	<p><b>Magnetabstandhalter</b> Artikelnr. 400 633</p> <p>Material: Aluminium Gewicht: Ca. 5 g Flächenpressung: Max. 20 N/mm<sup>2</sup> Anzugsmoment für M4-Schrauben: 1 Nm</p>	<p><b>O-Ring für Gewindeflansch</b> M18x1,5-6g Artikelnr. 401 133</p> <p>Material: Fluoroelastomer Durometer: 75 ± 5 Shore A Betriebstemperatur: -40...+204 °C</p>	<p><b>O-Ring für Gewindeflansch</b> ¾"-16 UNF-3A Artikelnr. 560 315</p> <p>Material: Fluoroelastomer Durometer: 75 ± 5 Shore A Betriebstemperatur: -40...+204 °C</p>
O-Ring	Montagezubehör		
			
<p><b>O-Ring für Gewindeflansch</b> M22x1,5-6g Artikelnr. 561 337</p> <p>Material: FPM Durometer: 75 Shore A Betriebstemperatur: -20...+200 °C</p>	<p><b>Sechskantmutter M18x1,5-6g</b> Artikelnr. 500 018</p> <p>Material: Stahl, verzinkt</p>	<p><b>Sechskantmutter ¾"-16 UNF-3A</b> Artikelnr. 500 015</p> <p>Material: Verzinkt</p>	<p><b>Befestigungslasche</b> Artikelnr. 561 481</p> <p>Anwendung: Zur Befestigung von Sensorstäben (Ø 10 mm) bei Nutzung eines U-Magnets oder Blockmagnets Material: Messing, unmagnetisch</p>

Kabelsteckverbinder*		Programmier-Werkzeug	
			
<b>M16 Buchse (6 pol.), gerade</b> Artikelnr. 370 423	<b>M16 Buchse (6 pol.), gewinkelt</b> Artikelnr. 370 460	<b>TempoLink-Kit für die Temposonics® R-Serie V</b> Artikelnr. TL-1-0-AD60 (für D60) Artikelnr. TL-1-0-AS00 (für Kabelausgang)	<b>Analoges Hand-Programmiergerät</b> Artikelnr. 253 124
Material: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kabel Ø: 6...8 mm Betriebstemperatur: -40...+100 °C Schutzart: IP65/IP67 (fachgerecht montiert) Anzugsmoment: 0,6 Nm	Material: Zink vernickelt Anschlussart: Löten Kabel Ø: 6...8 mm Ader: 0,75 mm² (20 AWG) Betriebstemperatur: -40...+95 °C Schutzart: IP67 (fachgerecht montiert) Anzugsmoment: 0,6 Nm	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Drahtlose Verbindung mit einem WLAN-fähigen Gerät oder über USB mit dem Diagnose-Tool</li> <li>• Einfache Verbindung zum Sensor über 24 VDC Spannungsversorgung (zulässige Kabellänge: 30 m)</li> <li>• Benutzerfreundliche Oberfläche für Mobilgeräte und Desktop-Computer</li> <li>• Siehe Produktinformation „TempoLink Sensorassistent“ (Dokumentennummer: <a href="#">551976</a>) für weitere Informationen</li> </ul>	Zum Einstellen von Messlängen und Messrichtungen über ein einfach anzuwendendes Teach-In-Verfahren. Für Sensoren mit 1 Magnet.

Programmier-Werkzeug	Kabel		
			
<b>Analoges Einbau-Programmiergerät</b> Artikelnr. 253 408	<b>PVC-Kabel</b> Artikelnr. 530 032	<b>PUR-Kabel</b> Artikelnr. 530 052	<b>Teflon®-Kabel</b> Artikelnr. 530 112
Zum Befestigen auf DIN-Standardschienen (35 mm). Dieser Programmierer ist für die dauerhafte Schaltschrankmontage geeignet und verfügt über einen Programm- / Betriebsschalter. Für Sensoren mit 1 Magnet.	Material: PVC-Ummantelung; grau Eigenschaften: Paarweise verdreht, geschirmt, flexibel Kabel Ø: 6 mm Querschnitt: 3 × 2 × 0,14 mm² Biegeradius: 10 × D (feste Verlegung) Betriebstemperatur: -40...+105 °C	Material: PUR-Ummantelung; orange Eigenschaften: Paarweise verdreht, geschirmt, hochflexibel, halogenfrei, schleppkettenfähig, weitgehend ölbeständig & flammwidrig Kabel Ø: 6,4 mm Querschnitt: 3 × 2 × 0,25 mm² Biegeradius: 5 × D (feste Verlegung) Betriebstemperatur: -30...+80 °C	Material: Teflon®-Ummantelung; schwarz Eigenschaften: Paarweise verdreht, geschirmt, flexibel, hohe thermische Beständigkeit, weitgehend öl- & säurebeständig Kabel Ø: 7,6 mm Querschnitt: 4 × 2 × 0,25 mm² Biegeradius: 8 – 10 × D (feste Verlegung) Betriebstemperatur: -100...+180 °C

\*/ Beachten Sie die Montagehinweise des Herstellers

Alle Maße in mm

## BESTELLSCHLÜSSEL

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	
R	H	5							M						1								
a			b	c	d				e	f			g	h	i	j	k	l					

optional

<b>a</b>	<b>Bauform</b>
R H 5	Stab

<b>b</b>	<b>Design</b>
B	Basissensor (nur für den Austausch)
J	Gewindeflansch M22×1,5-6g (Stab-Ø 12,7 mm), Messlänge: 25...5900 mm
M	Gewindeflansch M18×1,5-6g (Standard)
S	Gewindeflansch ¾"-16 UNF-3A (Standard)
T	Gewindeflansch ¾"-16 UNF-3A (mit Dichtleiste)

<b>c</b>	<b>Mechanische Optionen</b>
A	Standard
B	Gleitbuchse am Stabende (nur für Design »M«, »S« & »T«)
M	M4-Gewinde am Stabende (nur für Design »M«, »S« & »T«)
V	Fluorelastomerdichtung am Sensorelektronikgehäuse

<b>d</b>	<b>Messlänge</b>
X X X X M	0025...7620 mm
<b>Standard Messlänge (mm)</b>	<b>Bestellschritte</b>
25... 500 mm	5 mm
500... 750 mm	10 mm
750... 1000 mm	25 mm
1000... 2500 mm	50 mm
2500... 5000 mm	100 mm
5000... 7620 mm	250 mm

Neben den Standardmesslängen weitere Längen in 5 mm-Schritten erhältlich.

<b>e</b>	<b>Magnetanzahl</b>
0 X	01...02 Position(en) (1...2 Magnet(e))

<b>f</b>	<b>Anschlussart</b>
D 6 0	M16 Gerätestecker (6 pol.)
H X X	XX m PUR-Kabel (Artikelnr. 530 052) H01...H30 (1...30 m) Siehe „Gängiges Zubehör“ für Kabel-Spezifikationen
R X X	XX m PVC-Kabel (Artikelnr. 530 032) R01...R30 (1...30 m) Siehe „Gängiges Zubehör“ für Kabel-Spezifikationen
T X X	XX m Teflon®-Kabel (Artikelnr. 530 112) T01...T30 (1...30 m) Siehe „Gängiges Zubehör“ für Kabel-Spezifikationen

<b>g</b>	<b>System</b>
1	Standard

<b>h</b>	<b>Ausgang</b>
A	Strom
V	Spannung

<b>i</b>	<b>Funktion</b>
1	Position (1 oder 2 Magnete/Ausgang)
2	Position und Geschwindigkeit ohne Messrichtung (1 Magnet und 2 Ausgänge)
3	Position und Geschwindigkeit mit Messrichtung (1 Magnet und 2 Ausgänge)
4	Position und umgekehrte Position (1 Magnet und 2 Ausgänge)
5	Position und Temperatur im Sensorelektronikgehäuse (1 Magnet und 2 Ausgänge)
6	Differenzmessung (2 Magnete und 1 Ausgang)

<b>j</b>	<b>Optionen</b>
0	Standard

<b>k</b>	<b>Ausgangsbereich</b>
0	0...10 VDC oder 4...20 mA
1	10...0 VDC oder 20...4 mA
2	-10...+10 VDC oder 0...20 mA
3	+10...-10 VDC oder 20...0 mA

<b>l</b>	<b>Max. Geschwindigkeitswert</b>
(optional: Anwenden, wenn <b>i</b> „Funktion“ 2 oder 3 ist)	
	Geschwindigkeit ohne und mit Messrichtung in m/s für die Werte 0,01 bis 9,99 m/s (001...999)
Verwenden Sie die Codes (00E) für 0,025 m/s und (A00) für 10,0 m/s, um die Abwärtskompatibilität für das Vorgängermodell bereitzustellen.	

### HINWEIS

- Geben Sie die Magnetanzahl für Ihre Anwendung an und bestellen Sie die Magnete separat.
- Die Anzahl der Magnete ist von der Messlänge abhängig. Der minimale Abstand zwischen den Magneten (d.h. die Vorderseite eines Magneten zur Vorderseite des nächsten) beträgt 75 mm.
- Nutzen Sie für die Multipositionsmessung gleiche Magnete, z.B. 2 × U-Magnet (Artikelnr. 251 416-2).



## LIEFERUMFANG



### RH5-B:

- Basissensor (ohne Flansch/ Druckrohr)
- 3 Innensechskantschrauben M4

### RH5-J/-M/-S/-T:

- Sensor
  - O-Ring
- Zubehör separat bestellen.

Betriebsanleitungen, Software & 3D Modelle finden Sie unter: [www.mtssensors.com](http://www.mtssensors.com)

## GLOSSAR

### A

#### Analog-Ausgang

Bei einem Sensor mit Analog-Ausgang wird der gemessene Wert als analoges Spannungs- oder Stromsignal ausgegeben.

#### Auflösung

Zur Positionsmessung misst der Sensor präzise die Zeit. Zur Ausgabe des analogen Werts wird der gemessene Zeitwert in ein analoges Spannungs- oder Stromsignal umgewandelt. Dabei wird ein hochleistungsfähiger Digital-Analog-Wandler (DA-Wandler) mit einer 16 Bit-Auflösung eingesetzt.

### D

#### Differenzmessung

Bei der Differenzmessung wird der Abstand zwischen den beiden Positionsmagneten als Wert ausgegeben.

### G

#### Geschwindigkeit ohne Messrichtung (engl. Speed)

Der Ausgabewert für die Geschwindigkeit ohne Messrichtung gibt an, wie schnell sich der Positionsmagnet bewegt, unabhängig von der Messrichtung. (→ Geschwindigkeit mit Messrichtung)

#### Geschwindigkeit mit Messrichtung (engl. Velocity)

Der Ausgabewert für die Geschwindigkeit mit Messrichtung gibt an, wie schnell sich der Positionsmagnet bewegt und in welche Richtung. (→ Geschwindigkeit ohne Messrichtung)

### M

#### Max. Geschwindigkeitswert ohne oder mit Messrichtung

Für die Geschwindigkeit, sowohl mit Messrichtung als auch ohne Messrichtung, wird der ermittelte Wert entsprechend des maximalen Geschwindigkeitswerts skaliert, der im Bestellschlüssel angegeben ist.

#### Messrichtung

Einstellung der Messrichtung für die Positions- bzw. die Geschwindigkeitsmessung:

- Vorwärts: Zunehmende Werte vom Sensorelektronikgehäuse zum Stab-/Profilende
- Rückwärts: Abnehmende Werte vom Sensorelektronikgehäuse zum Stab-/Profilende

#### Multi-Positionsmessung

Bei einem Messzyklus werden die Positionen aller Magnete auf dem Sensor gleichzeitig erfasst. Die Geschwindigkeit, sowohl mit Messrichtung als auch ohne Messrichtung, wird kontinuierlich auf der Grundlage dieser sich ändernden Positionswerte berechnet, wenn die Magnete bewegt werden.

### T

#### Temperatur im Sensorelektronikgehäuse

Die Temperatur im Sensorelektronikgehäuse wird als analoges Spannungs- oder Stromsignal ausgegeben. Für jeden Ausgangsbereich hat der 0 % Ausgabewert den werkseitigen Sollwert bei -40 °C und der 100 % Ausgabewert den werkseitigen Sollwert bei 100 °C.

**USA** 3001 Sheldon Drive  
**MTS Systems Corporation** Cary, N.C. 27513  
**Sensors Division** Telefon: +1 919 677-0100  
Amerika & APAC Region E-Mail: info.us@mtssensors.com

**DEUTSCHLAND** Auf dem Schüffel 9  
**MTS Sensor Technologie** 58513 Lüdenscheid  
**GmbH & Co. KG** Telefon: +49 2351 9587-0  
EMEA Region & Indien E-Mail: info.de@mtssensors.com

**ITALIEN** Telefon: +39 030 988 3819  
Zweigstelle E-Mail: info.it@mtssensors.com

**FRANKREICH** Telefon: +33 1 58 4390-28  
Zweigstelle E-Mail: info.fr@mtssensors.com

**UK** Telefon: +44 79 44 15 03 00  
Zweigstelle E-Mail: info.uk@mtssensors.com

**SKANDINAVIEN** Telefon: +46 70 29 91 281  
Zweigstelle E-Mail: info.sca@mtssensors.com

**CHINA** Telefon: +86 21 2415 1000 / 2415 1001  
Zweigstelle E-Mail: info.cn@mtssensors.com

**JAPAN** Telefon: +81 3 6416 1063  
Zweigstelle E-Mail: info.jp@mtssensors.com

**Dokumentennummer:**  
552061 Revision A (DE) 08/2020



[www.mtssensors.com](http://www.mtssensors.com)