

Измерение расстояний, детектирование присутствия / отсутствия объекта.

1. тип	2. габариты корпусов	3. рабочие дистанции, mm	4. наилучшее разрешение, mm	5. обнаруживаемые объекты	6. конструктивные особенности, исполнения	7. материалы корпусов	8. время отклика (быстродействие), ms
LSU 8 LSU 18 RKU 8 RKU 418 HRTU 8 HRTU 418 VRTU 430	прямоугольные : 38x48x15 mm 33x50x15 mm	дальномеры : 50 ... 300 60 ... 300 150 ... 1 000 200 ... 1 300	0,45 1,0 2,0 5,0 9,0	прозрачные и непрозрачные материалы	настройка релейных выходов	металл с различ. покрытиями нержавеющая сталь	4
					настройка через компьютер		5
					жидкости, в том числе прозрачные		разнесённая конструкция : излучатель и приёмник в разных корпусах
	нечувствителен к заднему фону	50					
	сыпучие материалы	нечувствителен к переднему фону		80			
		настройка рабочего диапазона		100			
		надёжная работа в сырости и тумане		110			
		вход синхронизации		120			
	совмещён. конструкция : излучатель и приёмник в одном корпусе	встроенные индикаторы		125			
		раздельная настройка начала и конца рабочей дистанции		200			
исполнения для взрывоопасных зон			400				
цилиндрические : M18 L=50 M18 L=90 M30 L=131 Ø47,5 L=150 Ø65 L=153 цилиндрические с боковой чувствит. поверхностью : M18 L=68		дальномеры : 400 ... 3 000 600 ... 6 000	датчики приближения : 0 ... 200 30 ... 200 0 ... 400 50 ... 400 0 ... 500 0 ... 650 0 ... 700 100...700 0 ... 800				

9. допустимые температуры датчиков	10. степень защиты корпусов	11. частота излучателя, kHz	12. угол распространения УЗ сигнала	13. напряжение питания; электрические выходы; электрич. подключение
0 ... +70 °C - 25 ... +70 °C	IP 65 IP 67 IP 69 K	80 120 200 300 400	6° 12° по диаграмме направленности	20 ... 30 VDC
				один выход PNP один выход NPN два комплемент.выхода аналоговый 4-20 mA аналоговый 0-10 V
				кабель разъём M12



Примечание : произвольная комбинация параметров датчиков настоящей таблицы не всегда может соответствовать реально производимому прибору.