

非接触 回転トルクセンサー トルクレンジ:0-0.1 Nm から 0-20 KNm

DR-2112 型

アナログ出力トルクセンサー

◎ 出力 : ±5 V

◎ サンプルレート:10 K サンプル

DR-2412 型

RS485インターフェース付トルクセンサー

◎ RS485インターフェース

◎ 自動認識:測定範囲、シリアル番号、校正日

◎ サンプルレート:5 K サンプル



- ・ 歪ゲージ式
- ・ 精度:±0.1 % FS
- ・ スリップリングを使用しない
デジタル信号伝達

両方のタイプ共シャフトからケースへの接触のない(スリップリングを使用しない)デジタル信号伝送機能があり、このことにより伝達機能の不備がなく、点検保守の必要がありません。

DR-2112 商品番号	DR-2412 商品番号	定格 トルク [Nm]	最大スピード [min ⁻¹]	ばね定数 [Nm/ rad]	慣性モーメント J [kg・m ²]		最大 スラスト 荷重 [N]
					ドライブ側	試験側	
102570	104139	0.1	15000	1.8・10 ¹	1.9・10 ⁻⁶	2.8・10 ⁻⁷	15
101930	104140	0.2	15000	1.8・10 ¹	1.9・10 ⁻⁶	2.8・10 ⁻⁷	20
101709	104141	0.5	15000	1.2・10 ²	1.9・10 ⁻⁶	2.8・10 ⁻⁷	30
101597	104142	1	15000	1.2・10 ²	1.9・10 ⁻⁶	2.8・10 ⁻⁷	40
102348	104143	2	15000	3.6・10 ²	1.9・10 ⁻⁶	2.9・10 ⁻⁷	50
101840	104144	5	15000	6.4・10 ²	1.9・10 ⁻⁶	3.0・10 ⁻⁷	50
102761	104145	10	15000	9.3・10 ²	2.1・10 ⁻⁶	3.8・10 ⁻⁷	50
101922	104146	15	15000	9.3・10 ²	2.1・10 ⁻⁶	3.8・10 ⁻⁷	100
102263	104147	20	15000	4.5・10 ³	1.2・10 ⁻⁵	9.9・10 ⁻⁶	300
102111	104148	30	15000	4.5・10 ³	1.2・10 ⁻⁵	9.9・10 ⁻⁶	1000
102451	104149	50	15000	8.5・10 ³	1.3・10 ⁻⁵	1.2・10 ⁻⁵	1600
101979	104150	100	12000	8.5・10 ³	1.3・10 ⁻⁵	1.2・10 ⁻⁵	2600
102177	104151	200	10000	6.7・10 ⁴	1.0・10 ⁻⁴	9.0・10 ⁻⁵	3200
102316	104152	500	10000	7.8・10 ⁴	1.0・10 ⁻⁴	9.2・10 ⁻⁵	7500
103652	104153	1000	7000	3.1・10 ⁵	1.6・10 ⁻³	1.1・10 ⁻³	10000
103349	104154	2000	5500	7.2・10 ⁵	5.3・10 ⁻³	4.3・10 ⁻³	18000
103797	104155	5000	5500	8.0・10 ⁵	5.4・10 ⁻³	4.3・10 ⁻³	32000
105483	105871	10000	5000	3.1・10 ⁶	4.0・10 ⁻²	3.7・10 ⁻²	125000
105484	105872	20000	5000	3.7・10 ⁶	4.0・10 ⁻²	3.8・10 ⁻²	200000

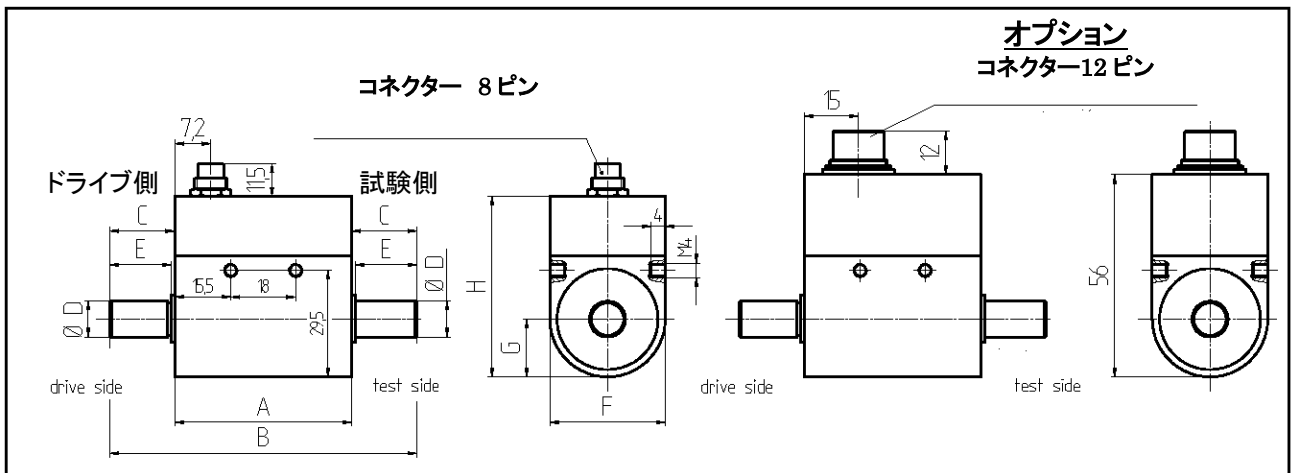
仕 様	アナログ出力タイプ		RS485 インターフェース
型 名	DR-2112		DR-2412
精 度 非再現性(DIN 1319)	±0.1 %FS (FS:フルスケール)		
供給電圧	±0.02 %		
供給電流	12 ~ 28 VDC		
出力信号	0~±5 V	±25,000 デジット	
最大出力電流	5 mA		
校正制御	L<2.0 V; H>3.5 V	ソフトウェアによる	
サンプルレート	10 K サンプル	5 K サンプル	
基準温度	+23 °C		
定格温度範囲	+5 ~ +45 °C		
許容温度範囲	0 ~ +60 °C		
感度温度係数	±0.01 %FS/K		
零点温度係数	±0.02 %FS/K		
許容トルク (静的)	150 %FS		
限界トルク (静的)	200 %FS		
最大トルク (静的)	>300 %FS		
バンド幅 (DIN50100)	70 %p-p		
保護レベル(DIN EN 50100)	IP 50		
コネクタ	8 ピン / 12 ピン		
オプション			
101560	角度コントロール(速度測定).1000 Nm まで 360 パルス/回転, 2トラック, 90° シフト	CH A  CH B 	CW ターン
104097	≥2000 Nm 60 パルス/回転 1×TTL-1トラック		
103562	出力信号		0 ~ ±10 V
測定ケーブル	コネクタ付き長さ 3 m		
接 続			
8 ピン	DR-2112		
ピン 1	電源(+)	12 ~ 28 V	
ピン 2	電源(接地)	0 V	
ピン 3	信号(+)	±5 V	
ピン 4	信号(接地)	0V	
ピン 5	校正制御	L<2.0 V; H>3.5 V	
ピン 6	角度 A(オプション)	TTL	
ピン 7	角度 B(オプション)	TTL	
ピン 8	未使用	-	
12 ピン	DR-2112	DR-2412	
ピン A	未使用 -	未使用	-
ピン B	角度 B (オプション) TTL	角度 B(オプション)	TTL
ピン C	信号(+)	±5 V	未使用 -
ピン D	信号(接地)	0 V	未使用 -
ピン E	電源(接地)	0 V	電源(接地) 0 V
ピン F	電源(+)	12 ~ 28 V	電源(+)
ピン G	角度 A(オプション)	TTL	角度 A(オプション) TTL
ピン H	未使用 -	未使用	-
ピン J	未使用 -	RS 485	RS 485(B)
ピン K	校正制御	L<2.0 V; H>3.5 V	未使用 -
ピン L	未使用 -	RS 485	RS 485(A)
ピン M	外装	外装	

ご注意:オプションをご注文の場合は、部品番号に下記の接尾語(製品ラベルには表示されません)を追加してください。

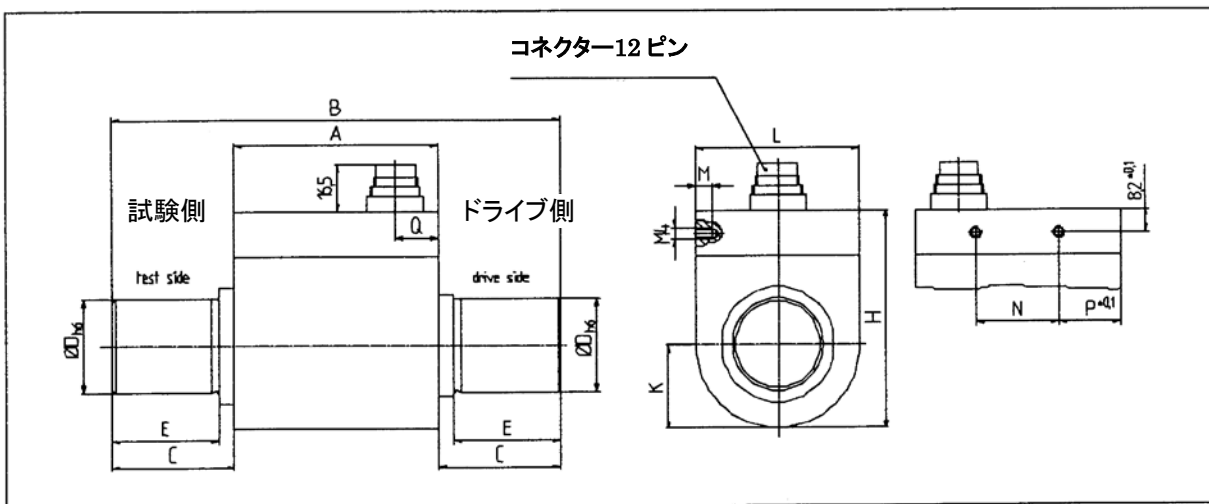
-KY: キー溝付

-AC: 角度コントロール(速度測定)

-10V: 出力±10 Vdc

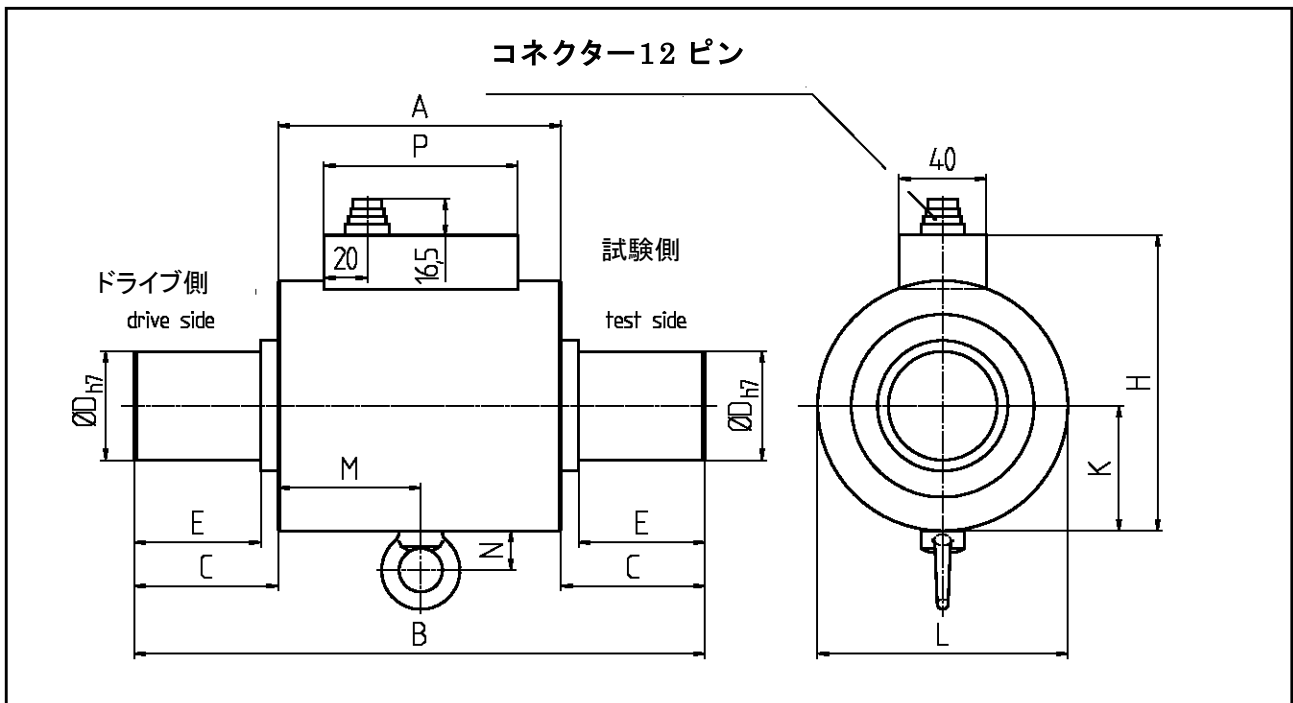


定格トルク [Nm]	寸法 [mm]							
	A	B	C	D	E	F	G	H
0.1;0.2	49	85	18	8 g6	17	32	16	50
0.5;1								
2;5								
10	49	85	18	10 g6	17	32	16	50
15								



定格トルク [Nm]	寸法 [mm]											
	A	B	C	D	E	H	K	L	M	N	P	Q
20	71.5	111.5	20	18 h6	18	59	20	40	5	41.5	15	12
30												
50	71.5	147.5	38	18 h6	36	59	20	40	5	41.5	15	12
100												
200	72.5	159.5	43.5	32 h6	38	76	29	58	6	29.5	22	15
500												

上記の寸法図面は第1角法で記述されています。左から見た側面が右側に記載されています。



定格トルク [Nm]	寸法 [mm]										
	A	B	C	D	E	H	K	L	M	N	P
1,000	130	262	66	50 h7	58	136	57.5	115	65.5	18	89
2,000	135	377	121	70 h7	110	161	69.5	139	67.5	18	89
5,000											
10,000	190	470	140	110 h7	120	233	105	210	95	18	89
20,000											

上記の寸法図面は第 1 角法で記述されています。左から見た側面が右側に記載されています。

オプション カップリング

DR-2112/2412 型回転トルクセンサーには、半径及び角度軸のシャフト、オフセット補償をするために 2 個のカップリングを必要とします。測定値に悪影響したり測定素子を破壊させたりさえる、センサーの測定素子に生ずる軸および半径横力をなくします。詳細については別途資料を御参照下さい

オプション キー溝

オプション 校正証明書 (DKD)

他のタイプのトルクセンサーや詳細資料については <http://www.pac-tech.com/LorenzTorque.htm> をご覧ください。

御注意: このカタログの仕様等の内容は御通知無く変更されます。2010.10.26. 080174zb_dr-2112.doc.

Lorenz 社 日本総代理店

株式会社 パシフィック テクノロジー

〒273-0005 千葉県船橋市本町6丁目18番5号 アサヒ船橋ビル 602

TEL : 047-426-1650 FAX : 047-426-1652

E-Mail : sales@pac-tech.com [URL] : <http://www.pac-tech.com/>