

HS125 предназначен для работы в качестве датчика положения кривошипа штангового глубинного насоса (ШГН) и измерения скорости мотора станка-качалки.

HS125 предназначен для работы с контроллером ШГН, позволяя корректировать начальную точку динамограмм и отслеживать состояние оборудования станка-качалки, что позволяет предотвращать аварийные ситуации.

HS125 поставляются в комплекте, состоящим из:

- Датчика Холла для установки на мотор (с кабелем)
- Датчика Холла для установки на кривошип (с кабелем)
- Ферритового магнита на стальном хомуте
- Неодимового магнита
- Двух алюминиевых трубок
- Маленького стального держателя
- Большого стального держателя
- Стального Т-образного держателя



Рис.1 Комплект HS125

Особенности:

- Широкий диапазон рабочих температур
- Простота установки
- Стойкость к внешним воздействиям
- Герметичное исполнение



* Расстояние зависит от типа магнита. Мин. магнитное поле 10 мТ

Технические характеристики

Рабочая температура	-40°C to +50°C
Влажность	0-100%
Защита от внешних воздействий	IP67
Рабочее напряжение	4-28В
Ток потребления	< 5 мА
Плотность магнитного поля включенного состояния	10-20 мТ
Вес	1,7 кг

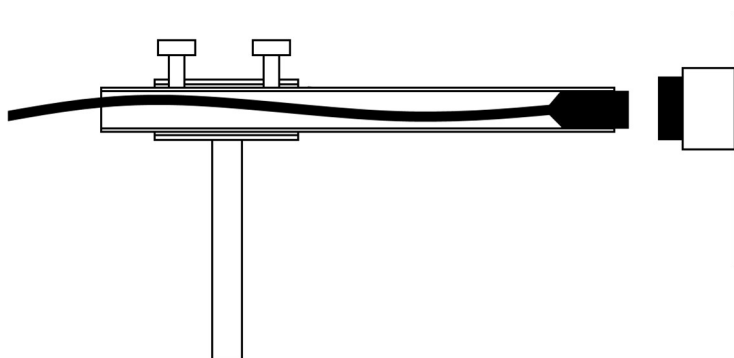


Рис.3 Сборка HS125

Датчик положения кривошипа предназначен для монтажа на редукторе ШГН. Напротив датчика на кривошипе устанавливается (приклеивается) магнит. Длина держателя должна быть отрегулирована так, чтобы в точке наибольшего сближения датчика с магнитом, расстояние между ними было не более 8 мм.

Сигнальный кабель должен быть проложен в металлической трубке держателя и зафиксирован чтобы избежать наматывания кабеля на движущиеся части и подключен к клеммной колодке контроллера.

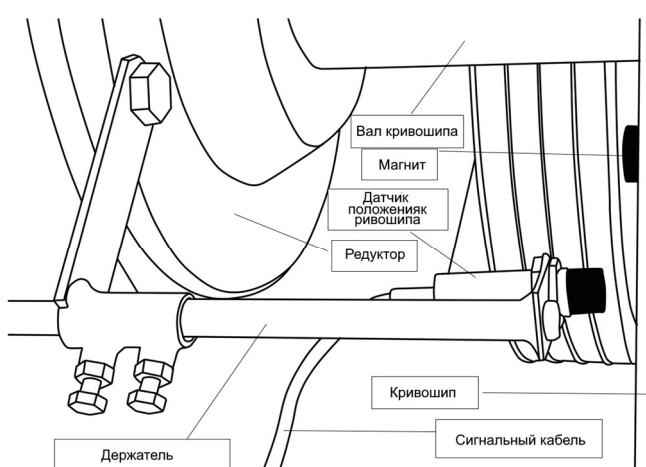


Рис.4 Установка на кривошип

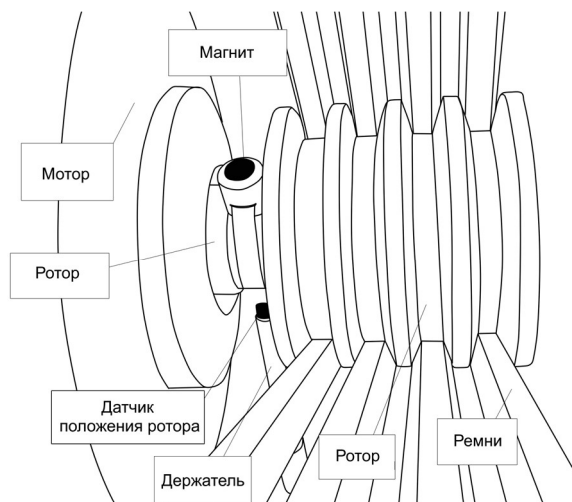


Рис.5 Установка на ротор

Датчик положения ротора предназначен для монтажа на корпус мотора. Напротив датчика на ротор мотора крепится магнит на металлической стяжке. Длина держателя должна быть отрегулирована так, чтобы в точке наибольшего сближения датчика с магнитом, расстояние между ними было не более 8 мм.

Сигнальный кабель должен быть зафиксирован чтобы избежать наматывания кабеля на движущиеся части и подключен к клеммной колодке контроллера.