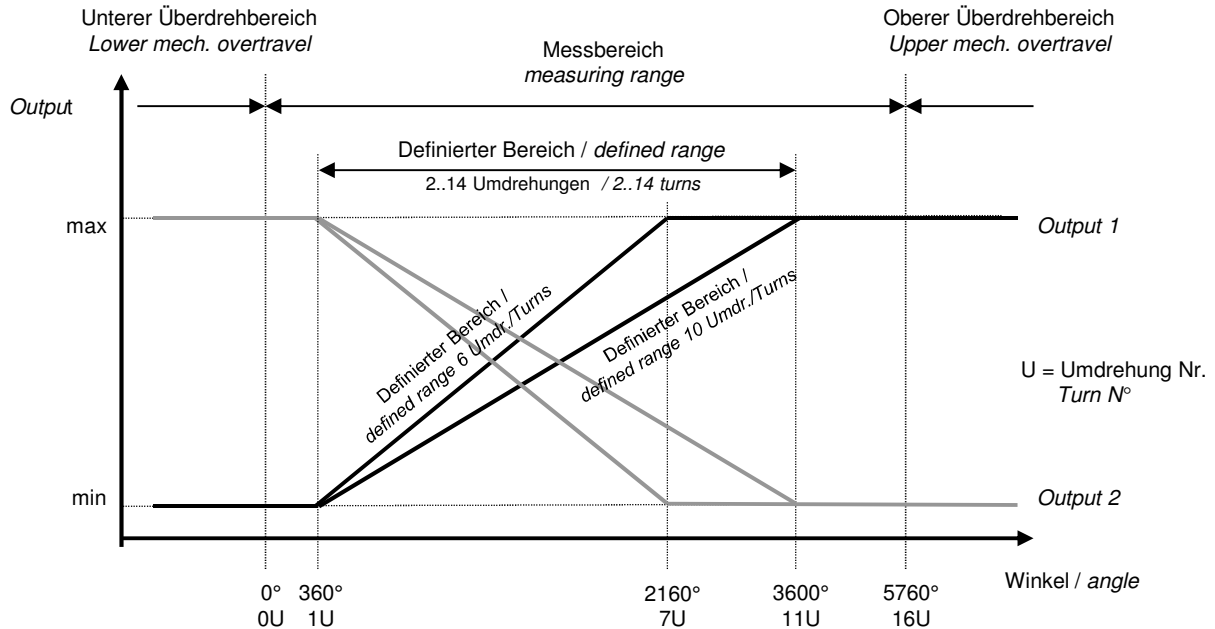


1 Ausgangssignal wenn definierter Bereich zwischen 2 und 14 Umdrehungen Output Signal when defined range is between 2 and 14 turns



1.1 Verhalten bei Überdrehung

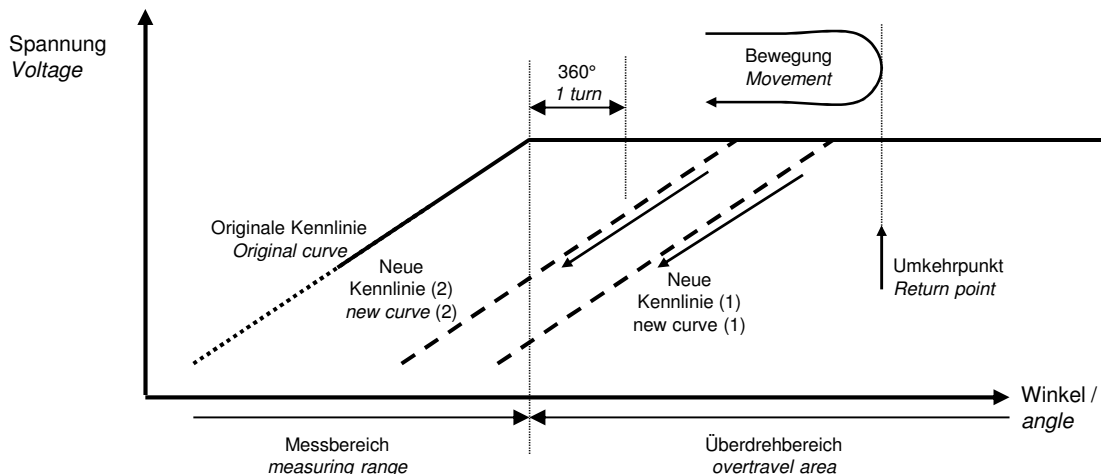
Intern misst der Sensor 16 Umdrehungen, auch wenn die Kennlinie auf einen definierten Bereich von z.B. 10 Umdrehungen eingestellt wurde. Der Sensor weist eine sogenannte „magnetische Rutschkupplung“ auf, diese funktioniert wie folgt:
Sobald der Sensor einen der beiden Überdrehbereiche erreicht, springt dessen Ausgangskurve auf eine neue Kennlinie, welche genau 360° (1 Umdrehung) verschoben ist zur vorherigen Kurve (s. untenstehende Grafik). Dies gilt für beide Überdrehrichtungen. Dies gilt auch, wenn der Sensor nicht bestromt wird.
Beim Zurückdrehen bleibt der Sensor auf der zum Zeitpunkt des Umkehrens gültigen Kurve (Neue Kennlinie (1)), allerdings kann der Sensor noch um maximal eine Kurve weiterspringen (Neue Kennlinie (2)).

Bei normalem Betrieb sollte der Sensor nicht über seinen Messbereich hinaus überdreht werden, um eine Verschiebung der Kennlinie unter allen Umständen zu vermeiden.

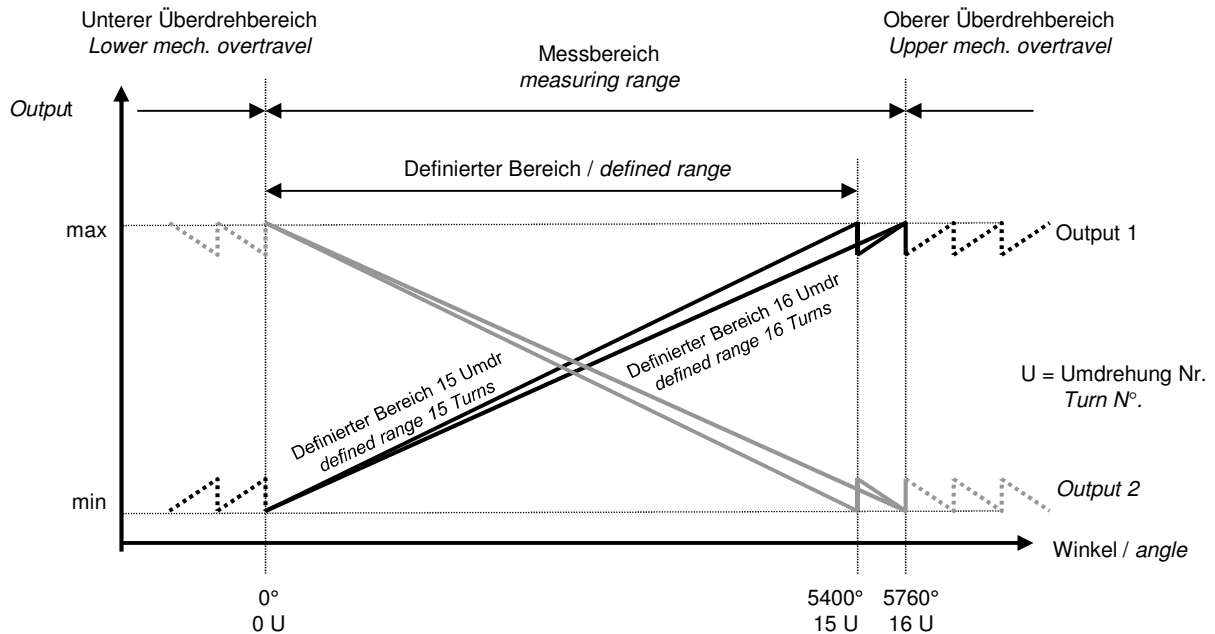
1.1 Behaviour when overturned

Internally the sensor detects 16 turns even when the defined range was set up to e.g. 10 Turns. The sensor has an so-called „magnetic friction clutch“ that works as described:
When overturned (see picture below), the sensor will rest on a new curve that is always 360° (1 turn) offset from the previous one in the overtraveled direction. This is valid in both directions. This is valid also when the Sensor is not powered.
After rotating back the sensor the outputs rests on the actual curve at this time, but it can also switch over to one more curve away from the return point (new curve (1) to new curve (2)).

In normal operation, the sensor should not be overturned exceeding his measuring range to avoid a shifting of the output curve under any circumstance.



2 Sonderfall: Ausgangssignal wenn definierter Bereich 15 oder 16 Umdrehungen Special: Output Signal when defined range is 15 or 16 turns



2.1 Verhalten bei Überdrehung

Intern misst der Sensor 16 Umdrehungen, auch wenn die Kennlinie auf z.B. 15 Umdrehungen eingestellt wurde. Der Sensor weist eine sogenannte „magnetische Rutschkupplung“ auf, diese funktioniert wie folgt: Sobald der Sensor einen der beiden Überdrehbereiche erreicht, springt dessen Ausgangskurve auf eine neue Kennlinie, welche genau 360° (1 Umdrehung) verschoben ist zur vorherigen Kurve (s. untenstehende Grafik). Dies gilt für beide Überdrehrichtungen. Dies gilt auch, wenn der Sensor nicht bestromt wird. Beim Zurückdrehen bleibt der Sensor auf der zum Zeitpunkt des Umkehrens gültigen Kurve (Neue Kennlinie (1)), allerdings kann der Sensor noch um maximal eine Kurve weiterspringen (Neue Kennlinie (2)).

Bei normalem Betrieb sollte der Sensor nicht über seinen Messbereich hinaus überdreht werden, um eine Verschiebung der Kennlinie unter allen Umständen zu vermeiden.

2.1 Behaviour when overturned

Internally the sensor detects 16 turns even when the output slope was set up to e.g. 15 Turns. The sensor has an so-called „magnetic friction clutch“ that works as described: When overturned (see picture above), the sensor will rest on a new curve that is always 360° (1 turn) offset from the previous one in the overtraveled direction. This is valid in both directions. This is valid also when the sensor is not powered. After rotating back the sensor the outputs rests on the actual curve at this time, but it can also switch over to one more curve away from the return point (new curve (1) to new curve (2)).

In normal operation, the sensor should not be overturned exceeding his measuring range to avoid a shifting of the output curve under any circumstance.

