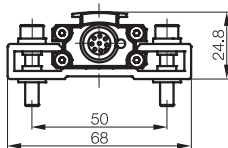


## BTL6-A/C/E/G500-M \_\_\_\_\_ -PF-S115

Betriebsanleitung



**[www.balluff.com](http://www.balluff.com)**

<b>1</b>	<b>Benutzerhinweise</b>	<b>5</b>
1.1	Gültigkeit	5
1.2	Verwendete Symbole und Konventionen	5
1.3	Lieferumfang	5
1.4	Zulassungen und Kennzeichnungen	5
<b>2</b>	<b>Sicherheit</b>	<b>6</b>
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung	6
2.2	Allgemeines zur Sicherheit des Wegmesssystems	6
2.3	Bedeutung der Warnhinweise	6
2.4	Entsorgung	6
<b>3</b>	<b>Aufbau und Funktion</b>	<b>7</b>
3.1	Aufbau	7
3.2	Funktion	7
3.3	LED Anzeige	7
<b>4</b>	<b>Einbau und Anschluss</b>	<b>8</b>
4.1	Wegaufnehmer einbauen	8
4.2	Geführte Positionsgeber	8
4.3	Freie Positionsgeber	9
4.4	Elektrischer Anschluss	10
4.5	Schirmung und Kabelverlegung	10
<b>5</b>	<b>Inbetriebnahme</b>	<b>11</b>
5.1	System in Betrieb nehmen	11
5.2	Hinweise zum Betrieb	11
<b>6</b>	<b>Einstellverfahren</b>	<b>12</b>
6.1	Programmireingänge	12
6.2	Hinweise zum Einstellvorgang	12
6.3	Übersicht der Einstellverfahren	13
6.3.1	Teach-in	13
6.3.2	Invertieren	13
6.3.3	Reset	13
<b>7</b>	<b>Teach-in</b>	<b>14</b>
<b>8</b>	<b>Invertieren</b>	<b>15</b>
<b>9</b>	<b>Rücksetzen aller Werte (Reset)</b>	<b>16</b>
<b>10</b>	<b>Technische Daten</b>	<b>17</b>
10.1	Genauigkeit	17
10.2	Umgebungsbedingungen	17
10.3	Spannungsversorgung (extern)	17
10.4	Ausgang	17
10.5	Eingang	17
10.6	Maße, Gewichte	17

<b>11</b>	<b>Zubehör</b>	<b>18</b>
11.1	Positionsgeber	18
11.2	Gelenkstange BTL2-GS10- _ _ _ _ -A	19
11.3	Steckverbinder	19
11.4	Einstellbox	19
<b>12</b>	<b>Typenschlüssel</b>	<b>20</b>
<b>13</b>	<b>Anhang</b>	<b>21</b>
13.1	Umrechnung Längeneinheiten	21
13.2	Typenschild	21



# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Micropulse Wegaufnehmer im Profilgehäuse flach

### 1

#### Benutzerhinweise

##### 1.1 Gültigkeit

Diese Anleitung beschreibt Aufbau, Funktion und Einstellmöglichkeiten des Micropulse Wegaufnehmers BTL6 mit analoger Schnittstelle. Sie gilt für die Typen

**BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115** (siehe Typenschlüssel auf Seite 20).

Die Anleitung richtet sich an qualifizierte Fachkräfte. Lesen Sie diese Anleitung, bevor Sie den Wegaufnehmer installieren und betreiben.

##### 1.2 Verwendete Symbole und Konventionen

Einzelne **Handlungsanweisungen** werden durch ein vorangestelltes Dreieck angezeigt.

► Handlungsanweisung 1

**Handlungsabfolgen** werden nummeriert dargestellt:

1. Handlungsanweisung 1
2. Handlungsanweisung 2



##### Hinweis, Tipp

Dieses Symbol kennzeichnet allgemeine Hinweise.



Diese Symbole kennzeichnen die Programmiergänge.



Symbole dieser Art kennzeichnen die LED-Anzeige.

##### 1.3 Lieferumfang

- Wegaufnehmer BTL6
- Befestigungsklammern mit Isolierhülsen und Schrauben
- Kurzanleitung



Die Positionsgeber sind in unterschiedlichen Bauformen lieferbar und deshalb gesondert zu bestellen.

##### 1.4 Zulassungen und Kennzeichnungen



UL-Zulassung  
File No.  
E227256

##### US-Patent 5 923 164

Das US-Patent wurde in Verbindung mit diesem Produkt erteilt.



Mit dem CE-Zeichen bestätigen wir, dass unsere Produkte den Anforderungen der EU-Richtlinie 2004/108/EG (EMV-Richtlinie) entsprechen.

Der Wegaufnehmer erfüllt die Anforderungen der folgenden Fachgrundnormen:

- EN 61000-6-1 (Störfestigkeit)
- EN 61000-6-2 (Störfestigkeit)
- EN 61000-6-3 (Emission)
- EN 61000-6-4 (Emission)

und folgender Produktnorm:

- EN 61326-2-3

Emissionsprüfungen:

- Funkstörstrahlung  
EN 55016-2-3 (Industrie- und Wohnbereich)

Störfestigkeitsprüfungen:

- Statische Elektrizität (ESD)  
EN 61000-4-2 Schärfegrad 3
- Elektromagnetische Felder (RFI)  
EN 61000-4-3 Schärfegrad 3
- Schnelle transiente Störimpulse (Burst)  
EN 61000-4-4 Schärfegrad 3
- Stoßspannungen (Surge)  
EN 61000-4-5 Schärfegrad 2
- Leitungsgeführte Störgrößen, induziert durch hochfrequente Felder  
EN 61000-4-6 Schärfegrad 3
- Magnetfelder  
EN 61000-4-8 Schärfegrad 4



Nähere Informationen zu Richtlinien, Zulassungen und Normen sind in der Konformitätserklärung aufgeführt.

## 2

### Sicherheit

#### 2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Micropulse Wegaufnehmer BTL6 bildet zusammen mit einer Maschinensteuerung (z. B. SPS) ein Wegmesssystem. Er wird zu seiner Verwendung in eine Maschine oder Anlage eingebaut. Die einwandfreie Funktion gemäß den Angaben in den technischen Daten wird nur mit original BALLUFF-Zubehör zugesichert, die Verwendung anderer Komponenten bewirkt Haftungsausschluss.

Das Öffnen des Wegaufnehmers oder eine nicht bestimmungsgemäße Verwendung sind nicht zulässig und führen zum Verlust von Gewährleistungs- und Haftungsansprüchen gegenüber dem Hersteller.

#### 2.2 Allgemeines zur Sicherheit des Wegmesssystems

Die **Installation** und die **Inbetriebnahme** darf nur durch geschulte Fachkräfte mit grundlegenden elektrischen Kenntnissen erfolgen.

Eine **geschulte Fachkraft** ist, wer aufgrund seiner fachlichen Ausbildung, seiner Kenntnisse und Erfahrungen sowie seiner Kenntnisse der einschlägigen Bestimmungen die ihm übertragenen Arbeiten beurteilen, mögliche Gefahren erkennen und geeignete Sicherheitsmaßnahmen treffen kann.

Der **Betreiber** hat die Verantwortung, dass die örtlich geltenden Sicherheitsvorschriften eingehalten werden. Insbesondere muss der Betreiber Maßnahmen treffen, dass bei einem Defekt des Wegmesssystems keine Gefahren für Personen und Sachen entstehen können. Bei Defekten und nicht behebbaren Störungen des Wegaufnehmers ist dieser außer Betrieb zu nehmen und gegen unbefugte Benutzung zu sichern.

#### 2.3 Bedeutung der Warnhinweise

Beachten Sie unbedingt die Warnhinweise in dieser Anleitung und die beschriebenen Maßnahmen zur Vermeidung von Gefahren.

Die verwendeten Warnhinweise enthalten verschiedene Signalwörter und sind nach folgendem Schema aufgebaut:

SIGNALWORT
<b>Art und Quelle der Gefahr</b> Folgen bei Nichtbeachtung der Gefahr ► Maßnahmen zur Gefahrenabwehr

Die Signalwörter bedeuten im Einzelnen:

<b>ACHTUNG</b> Kennzeichnet eine Gefahr, die zur <b>Beschädigung oder Zerstörung des Produkts</b> führen kann.
 <b>GEFAHR</b> Das allgemeine Warnsymbol in Verbindung mit dem Signalwort <b>GEFAHR</b> kennzeichnet eine Gefahr, die unmittelbar <b>zum Tod oder zu schweren Verletzungen</b> führt.

#### 2.4 Entsorgung

- Befolgen Sie die nationalen Vorschriften zur Entsorgung.

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Wegaufnehmer im Profilgehäuse flach



## Aufbau und Funktion

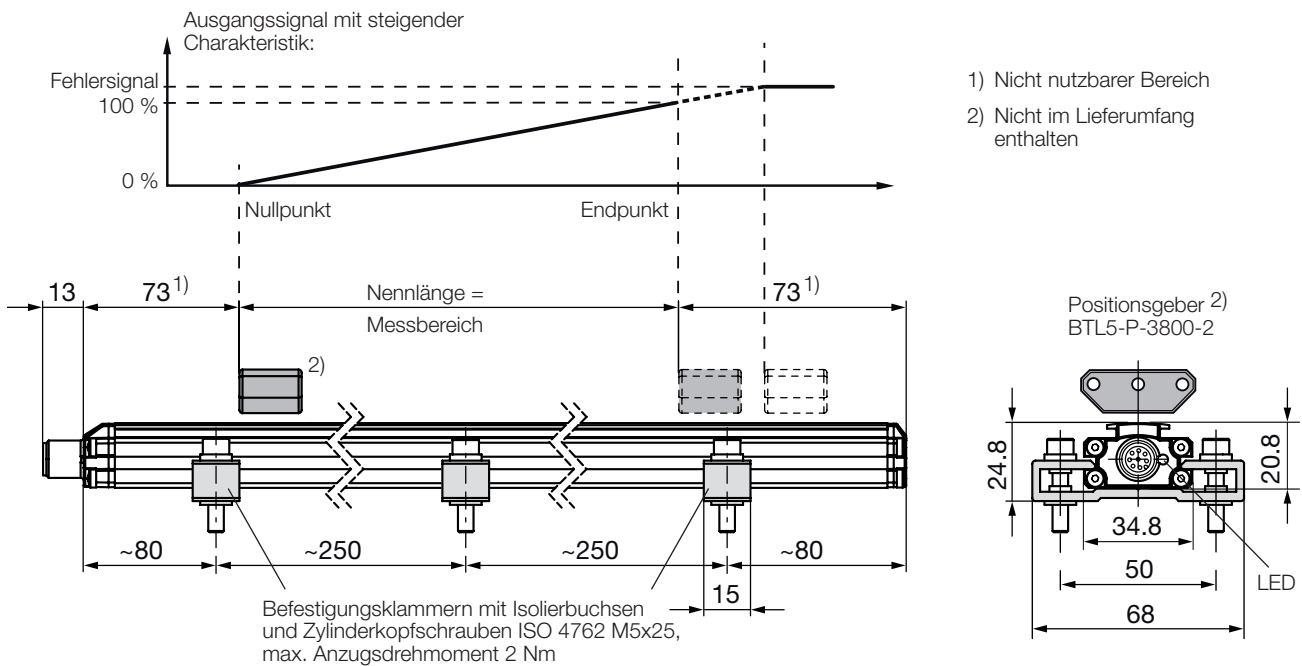


Bild 3-1: Wegaufnehmer BTL6..., Aufbau

### 3.1 Aufbau

**Elektrischer Anschluss:** Der elektrische Anschluss ist über eine Steckverbindung ausgeführt (siehe Typenschlüssel auf Seite 20).

**BTL-Gehäuse:** Aluminiumgehäuse, in dem sich der Wellenleiter und die Auswerteelektronik befinden.

**Positionsgeber:** Definiert die zu messende Position auf dem Wellenleiter. Positionsgeber sind in unterschiedlichen Bauformen lieferbar und gesondert zu bestellen (siehe Zubehör auf Seite 18).

**Nennlänge:** Um den Wegaufnehmer optimal an die Anwendung anzupassen, sind folgende Nennlängen lieferbar:

Nennlänge	Stufung
50...4572 mm	25 mm

### 3.2 Funktion

Im Wegaufnehmer BTL6 befindet sich der Wellenleiter, geschützt durch ein Aluminiumgehäuse. Entlang des Wellenleiters wird ein Positionsgeber bewegt. Dieser Positionsgeber ist mit dem Anlagenbauteil verbunden, dessen Position bestimmt werden soll.

Der Positionsgeber definiert die zu messende Position auf dem Wellenleiter.

Ein intern erzeugter INIT-Impuls löst in Verbindung mit dem Magnetfeld des Positionsgebers eine Torsionswelle im Wellenleiter aus, die durch Magnetostraktion entsteht und mit Ultraschallgeschwindigkeit fortschreitet.

Die zum Ende des Wellenleiters laufende Torsionswelle wird in einer Dämpfungszone absorbiert. Die zum Anfang des Wellenleiters laufende Torsionswelle erzeugt in einer Abnehmerspule ein elektrisches Signal. Aus der Laufzeit der Welle wird die Position bestimmt. Je nach Version wird diese als Spannungs- oder Stromwert mit steigender Charakteristik ausgegeben.

### 3.3 LED Anzeige

**i** Im Normalbetrieb zeigt die LED die Betriebszustände des Wegaufnehmers an.

LED	Betriebszustand
Grün	<b>Normalfunktion</b> Positionsgeber ist innerhalb des Messbereichs.
Rot blinkend	<b>Messbereich verlassen</b> Positionsgeber ist außerhalb des Messbereichs.
Rot	<b>Fehler</b> Kein Positionsgeber oder Positionsgeber außerhalb der Grenzen.

**4**

**Einbau und Anschluss**

**4.1 Wegaufnehmer einbauen**

**ACHTUNG**

**Unsachgemäße Montage**

Unsachgemäße Montage kann die Funktion des Wegaufnehmers beeinträchtigen und zu Beschädigungen führen.

- ▶ Es ist darauf zu achten, dass keine starken elektrischen oder magnetischen Felder in unmittelbarer Nähe des Wegaufnehmers auftreten.
- ▶ Die für den Einbau angegebenen Abstände sind unbedingt einzuhalten.

Die Einbaulage ist beliebig. Mit den mitgelieferten Befestigungsklammern und Zylinderkopfschrauben wird der Wegaufnehmer auf einer ebenen Fläche der Maschine montiert. Befestigungsklammern werden in ausreichender Zahl mitgeliefert.

**i** Um die Entstehung von Resonanzfrequenzen bei Vibrationsbelastungen zu vermeiden, empfehlen wir die Befestigungsklammern in unregelmäßigen Abständen zu platzieren.

Durch die mitgelieferten Isolierbuchsen wird der Wegaufnehmer von der Maschine elektrisch isoliert (siehe Bild 3-1).

1. Wegaufnehmer in die Befestigungsklammern führen.
2. Wegaufnehmer mit den Befestigungsschrauben auf dem Untergrund fixieren (Schrauben in den Klammern mit max. 2 Nm festziehen).
3. Positiongeber (Zubehör) einbauen.

**i** Der Wegaufnehmer Micropulse in Profilbauweise eignet sich sowohl für freie, d. h. berührungslos arbeitende Positiongeber (siehe Bild 4-3 bis Bild 4-7) als auch für geführte Positiongeber (siehe Bild 4-1 und Bild 4-2).

**4.2 Geführte Positiongeber**

Beim Einbau des Positiongebers ist zu beachten:

- Seitliche Kräfte vermeiden.
- Den Positiongeber über eine Gelenkstange mit dem Maschinenteil verbinden (siehe Zubehör auf Seite 19).

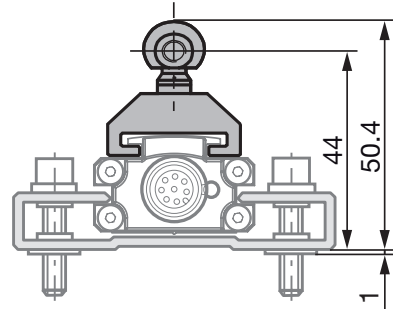


Bild 4-1: Maße und Abstände mit Positiongeber BTL5-F-2814-1S

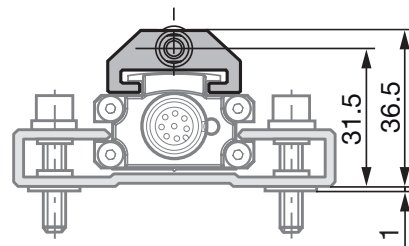


Bild 4-2: Maße und Abstände mit Positiongeber BTL5-T-2814-1S

**4**

**Einbau und Anschluss (Fortsetzung)**

**4.3 Freie Positionsgeber**

Beim Einbau des Positionsgebers ist zu beachten:

- Um die Genauigkeit des Wegmesssystems zu gewährleisten, wird der Positionsgeber mit nichtmagnetisierbaren Schrauben (Edelstahl, Messing, Aluminium) am bewegten Maschinenteil befestigt.
- Das bewegte Maschinenteil muss den Positionsgeber auf einer parallel zum Wegaufnehmer verlaufenden Bahn führen.
- Der Abstand A zwischen Positionsgeber und Teilen, die aus magnetisierbarem Material bestehen, muss mindestens 10 mm betragen (siehe Bild 4-3 bis Bild 4-7).
- Für den Abstand B zwischen Positionsgeber und Wegaufnehmer und für den Mittenversatz C (siehe Bild 4-3 bis Bild 4-7) sind folgende Werte einzuhalten:

Typ der Positionsgeber	Abstand B	Versatz C
BTL5-P-3800-2	0,1...4 mm	± 2 mm
BTL5-P-5500-2	5...15 mm	± 15 mm
BTL5-P-4500-1	0,1...2 mm	± 2 mm
BTL6-A-3800-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm
BTL6-A-3801-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm

<sup>1)</sup> Für optimale Messergebnisse wird ein Abstand B von 6...8 mm empfohlen.

Tab. 4-1: Abstand und Versatz für Positionsgeber (siehe Bild 4-3 bis Bild 4-7)

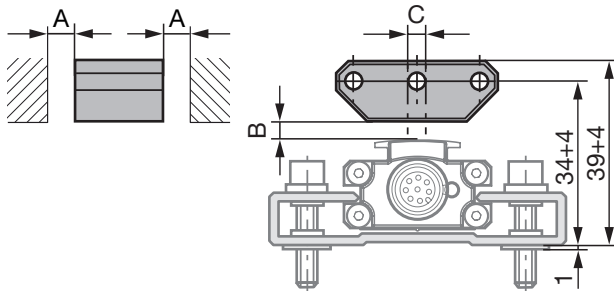


Bild 4-3: Maße und Abstände mit Positionsgeber BTL5-P-3800-2

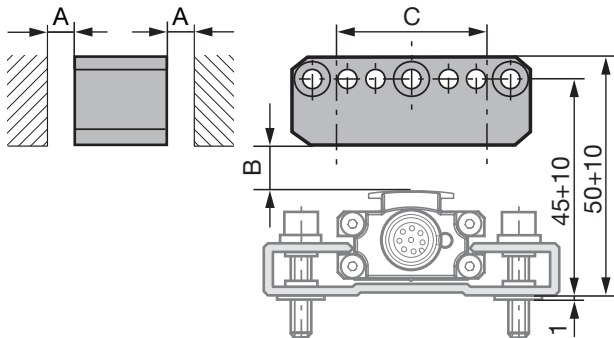


Bild 4-4: Maße und Abstände mit Positionsgeber BTL5-P-5500-2

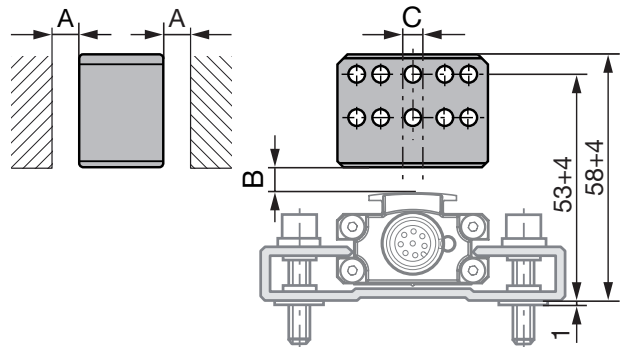


Bild 4-5: Maße und Abstände mit Positionsgeber BTL6-A-3800-2

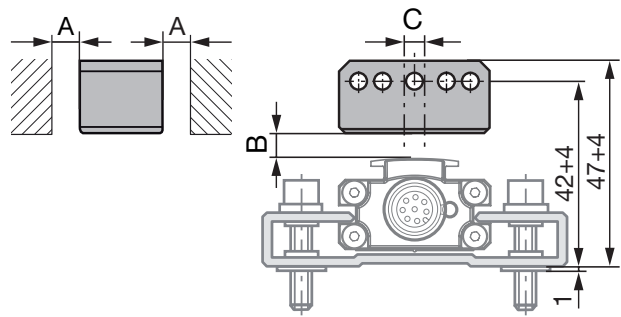


Bild 4-6: Maße und Abstände mit Positionsgeber BTL6-A-3801-2

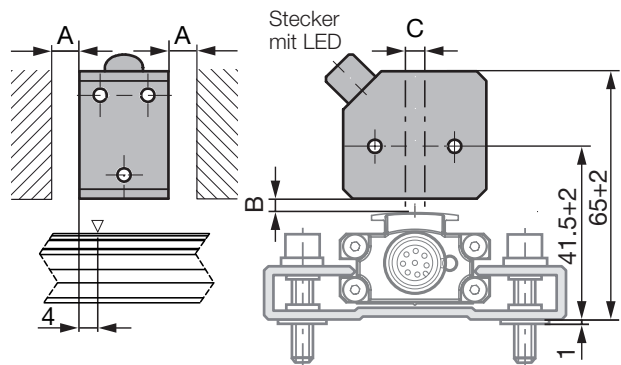


Bild 4-7: Maße und Abstände mit Positionsgeber BTL5-P-4500-1 mit elektrischer Magnetfeld-Erzeugung (24 V/100 mA)



Der Messbereich ist um 4 mm in Richtung des BTL-Steckers versetzt (siehe Bild 4-7).

**4**

**Einbau und Anschluss (Fortsetzung)**

**4.4 Elektrischer Anschluss**

Pin	BKS-S115-... BKS-S116-...	-A500	-G500	-C500	-E500
1	gelb	nicht belegt <sup>1)</sup>			
2	grau	0 V			
3	rosa	nicht belegt <sup>1)</sup>			
4	rot	La (Programmierungseingang)			
5	grün	0...10 V	-10...10 V	0,1...20 mA	4...20 mA
6	blau	GND <sup>2)</sup>			
7	braun	10 bis 30 V			
8	weiß	Lb (Programmierungseingang)			

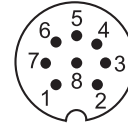


Bild 4-8: Pinbelegung Steckverbinder S115 (Draufsicht auf Stecker am Wegaufnehmer)

<sup>1)</sup> Nicht belegte Adern können steuerungsseitig mit GND verbunden werden, aber nicht mit dem Schirm.

<sup>2)</sup> Bezugspotenzial für Versorgungsspannung und EMV-GND.

Tab. 4-2: Pinbelegung Steckverbinder S115

**4.5 Schirmung und Kabelverlegung**



**Definierte Erdung!**

Wegaufnehmer und Schaltschrank müssen auf dem gleichen Erdungspotenzial liegen.

**Schirmung**

Zur Gewährleistung der elektromagnetischen Verträglichkeit (EMV) sind folgende Hinweise zu beachten:

- Wegaufnehmer und Steuerung mit einem geschirmten Kabel verbinden.  
Schirmung: Geflecht aus Kupfer-Einzeldrähten, Bedeckung mindestens 85 %.
- Schirm im Steckverbinder mit dem Steckergehäuse flächig verbinden.

**Magnetfelder**

Das Wegmesssystem ist ein magnetostriktives System. Auf ausreichenden Abstand des Wegaufnehmers zu starken externen Magnetfeldern achten.

**Kabelverlegung**

Kabel zwischen Wegaufnehmer, Steuerung und Stromversorgung nicht in der Nähe von Starkstromleitungen verlegen (induktive Einstreuungen möglich).

Besonders kritisch sind induktive Einstreuungen durch Netzoberwellen (z. B. von Phasenanschnittsteuerungen), für die der Kabelschirm nur geringen Schutz bietet.

**Kabellänge**

Länge des Kabels max. 20 m. Längere Kabel sind einsetzbar, wenn durch Aufbau, Schirmung und Verlegung fremde Störfelder wirkungslos bleiben.

**Entstörung**

Um einen Potenzialausgleich – Stromfluss – über den Schirm des Kabels zu vermeiden, folgendes beachten:

- Isolierbuchsen verwenden
- Schaltschrank und Anlage, in der sich der BTL6 befindet, auf das gleiche Erdungspotenzial bringen.

## 5

### Inbetriebnahme

#### 5.1 System in Betrieb nehmen

##### **GEFAHR**

###### **Unkontrollierte Systembewegungen**

Bei der Inbetriebnahme und wenn die Wegmesseinrichtung Teil eines Regelsystems ist, dessen Parameter noch nicht eingestellt sind, kann das System unkontrollierte Bewegungen ausführen. Dadurch können Personen gefährdet und Sachschäden verursacht werden.

- ▶ Personen müssen sich von den Gefahrenbereichen der Anlage fernhalten.
- ▶ Inbetriebnahme nur durch geschultes Fachpersonal.
- ▶ Sicherheitshinweise des Anlagen- oder Systemherstellers beachten.

1. Anschlüsse auf festen Sitz und richtige Polung prüfen. Beschädigte Anschlüsse tauschen.
2. System einschalten.
3. Messwerte und einstellbare Parameter prüfen und ggf. den Wegaufnehmer neu einstellen.



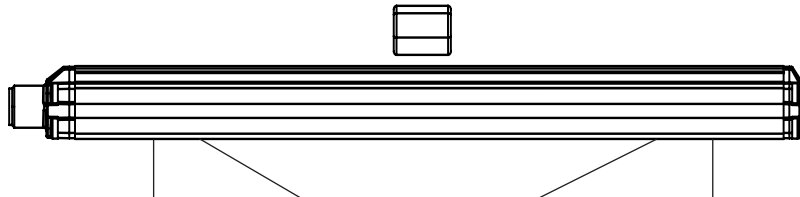
Insbesondere nach dem Austausch des Wegaufnehmers oder der Reparatur durch den Hersteller die korrekten Werte im Nullpunkt und Endpunkt prüfen.

#### 5.2 Hinweise zum Betrieb

- Funktion des Wegmesssystems und aller damit verbundenen Komponenten regelmäßig überprüfen.
- Bei Funktionsstörungen das Wegmesssystem außer Betrieb nehmen.
- Anlage gegen unbefugte Benutzung sichern.

**6**

**Einstellverfahren**



Kennlinienverlauf	Wegaufnehmer	Einheit	Min.-Wert	Nullwert	Endwert	Max.-Wert	Errorwert
steigend (Werkseinstellung)	BTL6-A...	V	-0,5	0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-G...	V	-10,5	-10,0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	0,1	0,1	20,0	20,4	20,4
	BTL6-E...	mA	3,6	4,0	20,0	20,4	3,6
fallend (nach Invertierung)	BTL6-A...	V	+10,5	+10,0	0	-0,5	+10,5
	BTL6-G...	V	+10,5	+10,0	-10,0	-10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	20,4	20,0	0,1	0,1	20,4
	BTL6-E...	mA	20,4	20,0	4,0	3,6	3,6

Tab. 6-1: Wertetabelle für Werkseinstellungen

**6.1 Programmiergänge**

Zum Einstellen müssen die Programmiergänge La und Lb genutzt werden. Programmiergang auf 10 bis 30 V entspricht der Aktivierung (high-aktiv). Dazu kann die Balluff Einstellbox BTL7-A-CB02-S115 verwendet werden (siehe Zubehör auf Seite 19).

**i** **Automatische Deaktivierung!**  
 Werden über die Programmiergänge ca. 10 min keine Signale übertragen, wird der Programmiermodus automatisch beendet.

**Werte für Null- und Endpunkt**

- Jede beliebige Position des Positionsgebers kann Null- oder Endpunkt sein. Null- und Endpunkte dürfen jedoch nicht vertauscht werden.
- Die absoluten Null- und Endpunkte müssen innerhalb der Grenzen liegen, die maximal oder minimal ausgegeben werden können (siehe Wertetabelle).

**i** Immer die zuletzt eingestellten Werte werden gespeichert, gleichgültig ob der Einstellvorgang über die Programmiergänge oder automatisch nach 10 min beendet wurde.

**6.2 Hinweise zum Einstellvorgang**

**Voraussetzungen**

- Programmiergänge sind angeschlossen.
- Wegaufnehmer ist mit der Anlagensteuerung verbunden.
- Spannungs- oder Stromwerte des Wegaufnehmers können gelesen werden (mittels Multimeter, Anlagensteuerung oder Einstellbox).

**Wertetabelle für Teach-in und Invertieren**

**i** Die Darstellung in den nachfolgenden Einstellbeispielen beziehen sich auf die Wegaufnehmer mit Spannungsausgang 0...10 V bzw. mit Stromausgang 4...20 mA.

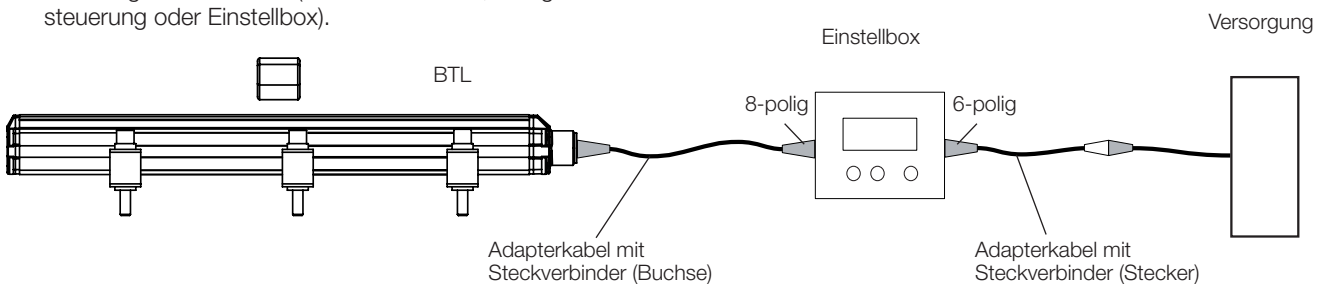


Bild 6-1: Anschluss der Einstellbox BTL7-A-CB02-S115



**6**

**Einstellverfahren (Fortsetzung)**

**6.3 Übersicht der Einstellverfahren**

**6.3.1 Teach-in**

Der werkseitig eingestellte Null- und Endpunkt wird durch einen neuen Null- und Endpunkt ersetzt. Die Null- und Endpunkte können unabhängig voneinander eingestellt werden, die Steigung der Kennlinie ändert sich.

**i** Die detaillierte Vorgehensweise für das Teach-in ist auf Seite 14 beschrieben.

**Ablauf:**

- ▶ Positionsgeber in die neue Nullposition verschieben.
- ▶ Neuen Nullpunkt durch Aktivieren der Programmiergänge einlesen.  
 ⇒ Der aktuelle Endpunkt bleibt erhalten.

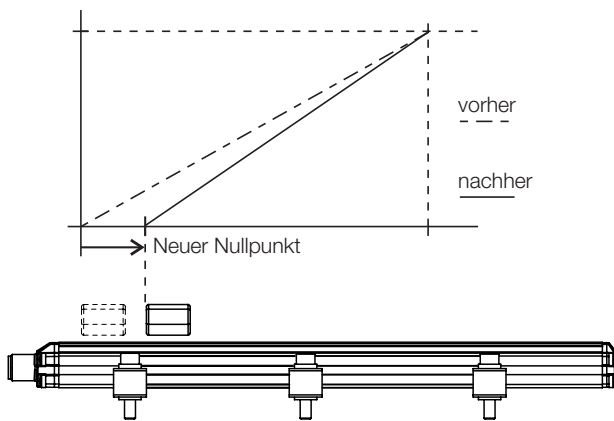


Bild 6-2: Neuen Nullpunkt einlesen

- ▶ Positionsgeber in die neue Endposition verschieben.
- ▶ Neuen Endpunkt durch Aktivieren der Programmiergänge einlesen.  
 ⇒ Der aktuelle Nullpunkt bleibt erhalten.

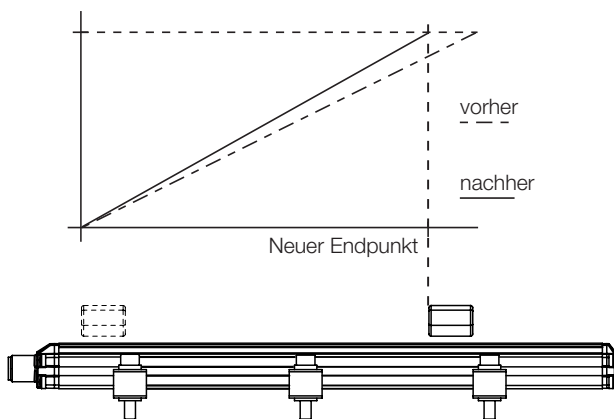


Bild 6-3: Neuen Endpunkt einlesen

**6.3.2 Invertieren**

Die Kennlinien können durch Aktivieren der Programmiergänge invertiert werden. Beim Invertieren wird die Kennlinie des Ausgangs invertiert. Beispielsweise wird die steigende Kennlinie des Ausgangs zu einer fallenden Kennlinie.

**i** Die detaillierte Vorgehensweise für das Invertieren ist auf Seite 15 beschrieben.

**6.3.3 Reset**

Wegaufnehmer auf die Werkseinstellungen zurücksetzen.

**i** Die detaillierte Vorgehensweise für das Zurücksetzen ist auf Seite 16 beschrieben.

**7**

**Teach-in**

**ACHTUNG**

**Funktionsbeeinträchtigung**

Das Teach-in während des Betriebs der Anlage kann zu Fehlfunktionen führen.

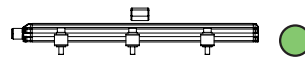
- ▶ Die Anlage vor dem Teach-in außer Betrieb nehmen.

LED-Anzeige Angezeigte Werte (Beispiel)

LED bei 0...10 V bei 4...20 mA

**Ausgangslage:**

- Wegaufnehmer mit Positionsgeber im Messbereich



5.39 V 9.15 mA

**1. Teach-in aktivieren**

- ▶ **a** mindestens 4 s aktivieren.

> 4 s **a**

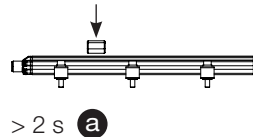


5.39 V 9.15 mA

**2. Nullpunkt einstellen**

- ▶ Positionsgeber an den neuen Nullpunkt bringen.

- ▶ **a** mindestens 2 s aktivieren.



> 2 s **a**



1.04 V 4.82 mA

⇒ Nach Aktivierung ist der neue Nullpunkt eingestellt.

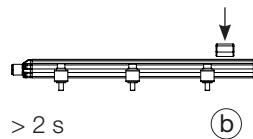


0.00 V 4.00 mA

**3. Endpunkt einstellen**

- ▶ Positionsgeber an den neuen Endpunkt bringen.

- ▶ **b** mindestens 2 s aktivieren.



> 2 s **b**



9.89 V 19.13 mA

⇒ Nach Aktivierung ist der neue Endpunkt eingestellt.



10.00 V 20.00 mA

**4. Teach-in beenden**

- ▶ **a** und **b** gleichzeitig kurz (< 1 s) aktivieren.

< 1 s **a + b**



⇒ Aktueller Positionswert wird angezeigt.

**i** Die einzelnen Schritte der Einstellungen können beliebig gewählt werden. Das Teach-in kann zu jedem beliebigen Zeitpunkt beendet werden.

Legende LED: LED grün leuchtend

LED rot leuchtend

LED grün blinkend

**8**

**Invertieren**

**ACHTUNG**

**Funktionsbeeinträchtigung**

Das Invertieren während des Betriebs der Anlage kann zu Fehlfunktionen führen.

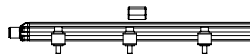
- ▶ Die Anlage vor dem Invertieren außer Betrieb nehmen.

LED-Anzeige Angezeigte Werte (Beispiel)

LED bei 0...10 V bei 4...20 mA

**Ausgangslage:**

- Wegaufnehmer mit Positionsgeber im Messbereich



5.39 V

9.15 mA

**1. Invertieren aktivieren**

- ▶ (b) mindestens 4 s aktivieren.

> 4 s (b)



5.39 V

9.15 mA

**2. Kennlinie invertieren**

- ▶ (a) und (b) gleichzeitig mindestens 4 s aktivieren.

> 4 s (a + b)



Nach Aktivierung:

- ⇒ Die Ausgangskennlinie ist invertiert.
- ⇒ Aktueller Positionswert wird angezeigt.
- ⇒ Invertieren ist deaktiviert.



5.61 V

14.85 mA

**3. Invertieren abbrechen**



Das Invertieren kann nach dem Schritt *Invertieren aktivieren* ohne Änderung abgebrochen werden.

- ▶ (a) und (b) gleichzeit kurz (< 1 s) aktivieren.

< 1 s (a + b)



- ⇒ Aktueller Positionswert wird angezeigt.

Legende LED:	LED grün leuchtend	LED grün blinkend
	LED rot leuchtend	

**9**

**Rücksetzen aller Werte (Reset)**

**ACHTUNG**

**Funktionsbeeinträchtigung**

Das Zurücksetzen der Werte während des Betriebs der Anlage kann zu Fehlfunktionen führen.

- ▶ Die Anlage vor dem Reset außer Betrieb nehmen.

Mit der Reset-Funktion können alle Einstellungen auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt werden. Zum Reset kann sich der Positionsgeber auch außerhalb des Messbereichs befinden.

LED-Anzeige

LED

**1. Reset aktivieren**

- ▶ **a** und **b** gleichzeitig mindestens 4 s aktivieren. > 4 s  

**2. Reset**

- ▶ **a** und **b** gleichzeitig mindestens 4 s aktivieren. > 4 s  

Nach Aktivierung:

- ⇒ Alle Werte sind zurückgesetzt.
- ⇒ Aktueller Positionswert wird angezeigt.
- ⇒ Reset ist deaktiviert.






**3. Reset abbrechen**

**i** Das Zurücksetzen kann nach dem Schritt *Reset aktivieren* ohne Änderung abgebrochen werden.

- ▶ **a** und **b** gleichzeitig kurz (< 1 s) aktivieren. < 1 s  

- ⇒ Aktueller Positionswert wird angezeigt.

Legende LED:  LED grün leuchtend  LED grün blinkend  
 LED rot leuchtend

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Micropulse Wegaufnehmer im Profilgehäuse flach

### 10 Technische Daten

#### 10.1 Genauigkeit

Die Angaben sind typische Werte für BTL6-A/C/E/G... bei 24 V DC, Raumtemperatur und einer Nennlänge von 500 mm in Verbindung mit dem Positionsgeber BTL5-P-3800-2, BTL5-P-4500-1, BTL5-P-5500-2, BTL6-A-3800-2, BTL6-A-3801-2, BTL5-F-2814-1S oder BTL5-T-2814-1S.

Das BTL ist sofort betriebsbereit, die volle Genauigkeit wird nach der Warmlaufphase erreicht.

**i** Bei Sonderausführungen können andere technische Daten gelten. Sonderausführungen sind durch -SA auf dem Typenschild gekennzeichnet.

Auflösung	
BTL6-A/G...	350 $\mu$ V $\geq 5 \mu$ m
BTL6-C/E...	700 nA $\geq 5 \mu$ m
Wiederholgenauigkeit	$\leq \pm 0,002$ % FS $\geq \pm 5 \mu$ m
Messwertrate (abhängig von der Nennlänge)	max. 2 kHz
Linearitätsabweichung bei	
Nennlänge $\leq 500$ mm	$\pm 200 \mu$ m
Nennlänge $> 500$ mm	$\pm 0,04$ % FS
Temperaturkoeffizient (Nennlänge = 500 mm, Positionsgeber in der Mitte des Messbereichs)	$\leq 30$ ppm/K
max. erfassbare Geschwindigkeit	10 m/s

#### 10.2 Umgebungsbedingungen

Betriebstemperatur	-25 °C bis +70 °C
Lagertemperatur	-40 °C bis +100 °C
Luftfeuchtigkeit	< 90 %, nicht betauend
Schockbelastung nach EN 60068-2-27 <sup>1)</sup>	50 g/6 ms
Dauerschock nach EN 60068-2-29 <sup>1)</sup>	50 g/2 ms
Vibration nach EN 60068-2-6 <sup>1)</sup>	12 g, 10 bis 2000 Hz
Schutzart nach IEC 60529 (in verschraubtem Zustand)	IP67

<sup>1)</sup> Einzelbestimmung nach Balluff-Werknorm

#### 10.3 Spannungsversorgung (extern)

Spannung, stabilisiert	10 bis 30 V DC
Restwelligkeit	$\leq 0,5 V_{PP}$
Stromaufnahme (bei 24 V DC)	$\leq 150$ mA
Einschaltspitzenstrom	$\leq 3 A/0,5$ ms
Verpolungssicher	bis 36 V
Überspannungsschutz	bis 36 V
Spannungsfestigkeit (GND gegen Gehäuse)	500 V DC

#### 10.4 Ausgang

BTL6-A... Ausgangsspannung	0...10 V
Laststrom	max. 5 mA
BTL6-C... Ausgangsstrom	0,1...20 mA
Lastwiderstand	$\leq 500$ Ohm
BTL6-E... Ausgangsstrom	4...20 mA
Lastwiderstand	$\leq 500$ Ohm
BTL6-G... Ausgangsspannung	-10...10 V
Laststrom	max. 5 mA
Kurzschlussfestigkeit	Signalleitung gegen 36 V Signalleitung gegen GND

#### 10.5 Eingang

Programmireingänge La/Lb	10 bis 30 V DC high-aktiv
Überspannungsschutz	bis 36 V

#### 10.6 Maße, Gewichte

Höhe Gehäuse	20,8 mm
Nennlänge	50...4572 mm
Gewicht (längenabhängig)	ca. 1 kg/m
Material Gehäuse	Aluminium, eloxiert

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Wegaufnehmer im Profilgehäuse flach

## 11 Zubehör

### 11.1 Positionsgeber

#### BTL5-P-3800-2

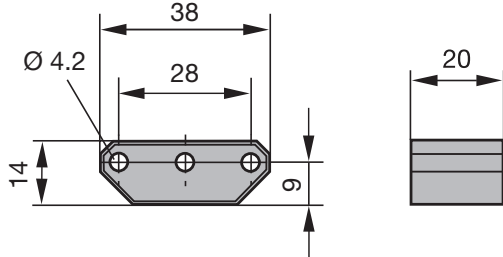


Bild 11-1: Einbaumaße Positionsgeber BTL5-P-3800-2

Gewicht: ca. 12 g  
Gehäuse: Kunststoff

#### BTL5-P-5500-2

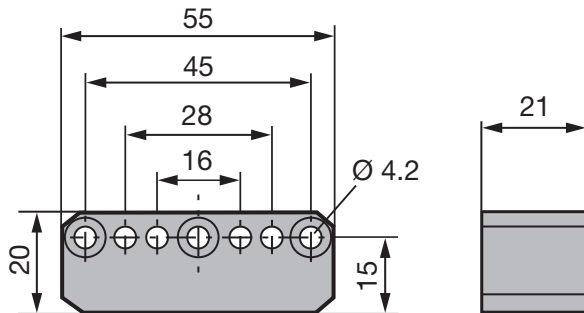


Bild 11-2: Einbaumaße Positionsgeber BTL5-P-5500-2

Gewicht: ca. 40 g  
Gehäuse: Kunststoff

#### BTL6-A-3800-2

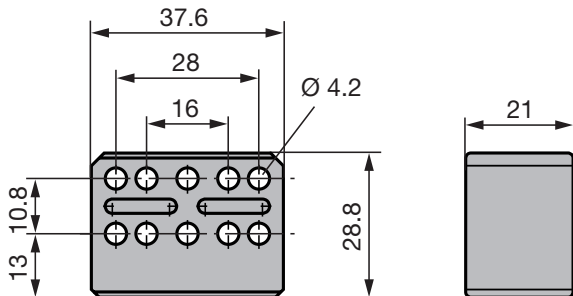


Bild 11-3: Einbaumaße Positionsgeber BTL6-A-3800-2

Gewicht: ca. 30 g  
Gehäuse: Kunststoff

#### BTL6-A-3801-2

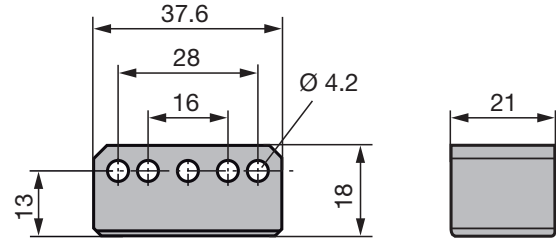


Bild 11-4: Einbaumaße Positionsgeber BTL6-A-3801-2

Gewicht: ca. 25 g  
Gehäuse: Kunststoff

#### BTL5-F-2814-1S

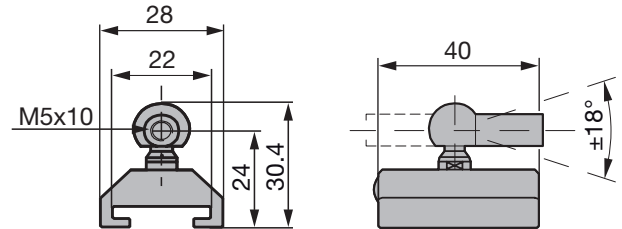


Bild 11-5: Einbaumaße Positionsgeber BTL5-F-2814-1S

Gewicht: ca. 28 g  
Gehäuse: Aluminium eloxiert  
Gleitfläche: Kunststoff

#### BTL5-T-2814-1S

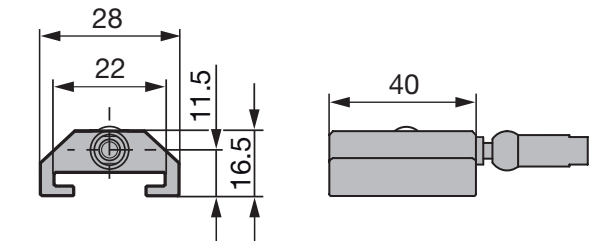


Bild 11-6: Einbaumaße Positionsgeber BTL5-T-2814-1S

Gewicht: ca. 28 g  
Gehäuse: Aluminium eloxiert  
Gleitfläche: Kunststoff

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Wegaufnehmer im Profilgehäuse flach

## 11

### Zubehör (Fortsetzung)

#### BTL5-P-4500-1

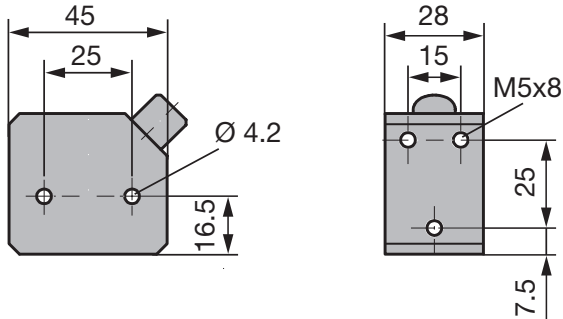


Bild 11-7: Einbaumaße Positionsgeber BTL5-P-4500-1

Gewicht: ca. 90 g  
Gehäuse: Kunststoff  
Betriebstemperatur: -40 °C bis +60 °C

#### 11.2 Gelenkstange BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

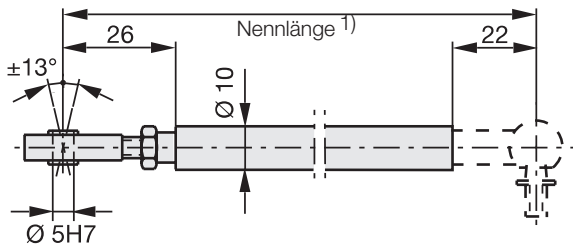


Bild 11-8: Gelenkstange BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

Gewicht: ca. 150 g/m  
Material: Aluminium

1) Nennlänge bei Bestellung angeben

#### 11.3 Steckverbinder

**i** Informationen zur Pinbelegung siehe Tabelle 4-2 auf Seite 10.

##### BKS-S115-PU- \_ \_

Steckverbinder gerade, angespritzt, konfektioniert  
M12, 8-polig  
Unterschiedliche Kabellängen bestellbar, z. B.  
BKS-S115-PU-05: Kabellänge 5 m

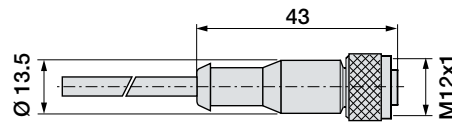


Bild 11-9: Steckverbinder BKS-S115-PU- \_ \_

##### BKS-S116-PU- \_ \_

Steckverbinder gewinkelt, angespritzt, konfektioniert  
M12, 8-polig  
Unterschiedliche Kabellängen bestellbar, z. B.  
BKS-S116-PU-05: Kabellänge 5 m

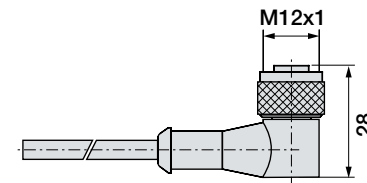


Bild 11-10: Steckverbinder BKS-S116-PU- \_ \_

#### 11.4 Einstellbox

##### BTL7-A-CB02-S115

Lieferumfang:  
- Einstellbox  
- 2 Adapterkabel je ca. 0,3 m  
- Kurzanleitung

**BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115**  
**Micropulse Wegaufnehmer im Profilgehäuse flach**

**12** Typenschlüssel

**BTL6 - A 5 00 - M0500 - PF - S115**

Wegaufnehmer Micropulse \_\_\_\_\_

Schnittstelle: \_\_\_\_\_

A = Analogschnittstelle, Spannungsausgang 0...10 V

G = Analogschnittstelle, Spannungsausgang -10...10 V

C = Analogschnittstelle, Stromausgang 0,1...20 mA

E = Analogschnittstelle, Stromausgang 4...20 mA

Versorgungsspannung: \_\_\_\_\_

5 = 10 bis 30 V DC

Kennliniencharakteristik: \_\_\_\_\_

00 = steigend (Werkseinstellung)

Nennlänge (4-stellig): \_\_\_\_\_

M0500 = metrische Angabe in mm, Nennlänge 500 mm

Bauform: \_\_\_\_\_

PF = Profilgehäuse flach

Elektrischer Anschluss: \_\_\_\_\_

S115 = 8-polig, M12-Stecker



## 13 Anhang

### 13.1 Umrechnung Längeneinheiten

1 mm = 0,0393700787 inch

mm	inch
1	0,03937008
2	0,07874016
3	0,11811024
4	0,15748031
5	0,19685039
6	0,23622047
7	0,27559055
8	0,31496063
9	0,35433071
10	0,393700787

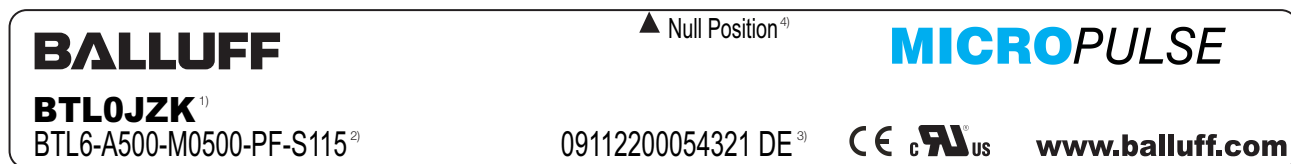
Tab. 13-1: Umrechnungstabelle mm-inch

1 inch = 25,4 mm

inch	mm
1	25,4
2	50,8
3	76,2
4	101,6
5	127
6	152,4
7	177,8
8	203,2
9	228,6
10	254

Tab. 13-2: Umrechnungstabelle inch-mm

### 13.2 Typenschild



<sup>1)</sup> Bestellcode

<sup>2)</sup> Typ

<sup>3)</sup> Seriennummer

<sup>4)</sup> Nullmarkierung

Bild 13-1: Typenschild BTL6

 **www.balluff.com**

**Headquarters**

**Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone + 49 7158 173-0  
Fax +49 7158 5010  
balluff@balluff.de

**Global Service Center**

**Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone +49 7158 173-370  
Fax +49 7158 173-691  
service@balluff.de

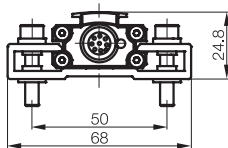
**US Service Center**

**USA**

Balluff Inc.  
8125 Holton Drive  
Florence, KY 41042  
Phone (859) 727-2200  
Toll-free 1-800-543-8390  
Fax (859) 727-4823  
technicalsupport@balluff.com

## BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

User's Guide



**[www.balluff.com](http://www.balluff.com)**

<b>1</b>	<b>Notes to the user</b>	<b>5</b>
1.1	Validity	5
1.2	Symbols and conventions	5
1.3	Scope of delivery	5
1.4	Approvals and markings	5
<b>2</b>	<b>Safety</b>	<b>6</b>
2.1	Intended use	6
2.2	General safety notes for the position measuring system	6
2.3	Explanation of the warnings	6
2.4	Disposal	6
<b>3</b>	<b>Construction and function</b>	<b>7</b>
3.1	Construction	7
3.2	Function	7
3.3	LED display	7
<b>4</b>	<b>Installation and connection</b>	<b>8</b>
4.1	Installing the transducer	8
4.2	Captive magnets	8
4.3	Floating magnets	9
4.4	Electrical connection	10
4.5	Shielding and cable routing	10
<b>5</b>	<b>Startup</b>	<b>11</b>
5.1	Starting up the system	11
5.2	Operating notes	11
<b>6</b>	<b>Calibration procedure</b>	<b>12</b>
6.1	Programming inputs	12
6.2	Calibration procedure notes	12
6.3	Calibration procedure overview	13
6.3.1	Teach-in	13
6.3.2	Inverting	13
6.3.3	Reset	13
<b>7</b>	<b>Teach-in</b>	<b>14</b>
<b>8</b>	<b>Inverting</b>	<b>15</b>
<b>9</b>	<b>Resetting all values (reset)</b>	<b>16</b>
<b>10</b>	<b>Technical data</b>	<b>17</b>
10.1	Accuracy	17
10.2	Ambient conditions	17
10.3	Supply voltage (external)	17
10.4	Output	17
10.5	Input	17
10.6	Dimensions, weights	17

**BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115**  
**Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing**

<b>11</b>	<b>Accessories</b>	<b>18</b>
11.1	Magnet	18
11.2	BTL2-GS10- _ _ _ _ -A joint rod	19
11.3	Connector	19
11.4	Adjusting box	19
<b>12</b>	<b>Ordering code</b>	<b>20</b>
<b>13</b>	<b>Appendix</b>	<b>21</b>
13.1	Converting units of length	21
13.2	Part label	21

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

## 1

### Notes to the user

#### 1.1 Validity

This guide describes the construction, function and setup options for the BTL6 Micropulse Transducer with analog interface. It applies to types

**BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115** (see Ordering code on page 20).

The guide is intended for qualified technical personnel. Read this guide before installing and operating the transducer.

#### 1.2 Symbols and conventions

Individual **handling instructions** are indicated by a preceding triangle.

► Action instruction 1

**Action sequences** are numbered consecutively:

1. Action instruction 1
2. Action instruction 2



#### Note, tip

This symbol indicates general notes.



These symbols indicate the programming inputs.



Symbols of this type indicate the LED display.

#### 1.3 Scope of delivery

- BTL6 transducer
- Mounting clamps with insulating sleeves and screws
- Condensed guide



The magnets are available in various models and must be ordered separately.

#### 1.4 Approvals and markings



UL approval  
File no.  
E227256

#### US Patent 5 923 164

The US patent was awarded in connection with this product.



The CE Mark verifies that our products meet the requirements of EU Directive 2004/108/EC (EMC Directive).

The transducer meets the requirements of the following generic standards:

- EN 61000-6-1 (noise immunity)
- EN 61000-6-2 (noise immunity)
- EN 61000-6-3 (emission)
- EN 61000-6-4 (emission)

and the following product standard:

- EN 61326-2-3

Emission tests:

- RF emission  
EN 55016-2-3 (industrial and residential areas)

Noise immunity tests:

- Static electricity (ESD)  
EN 61000-4-2  
Severity level 3
- Electromagnetic fields (RFI)  
EN 61000-4-3  
Severity level 3
- Electrical fast transients (burst)  
EN 61000-4-4  
Severity level 3
- Surge  
EN 61000-4-5  
Severity level 2
- Conducted interference induced  
by high-frequency fields  
EN 61000-4-6  
Severity level 3
- Magnetic fields  
EN 61000-4-8  
Severity level 4



More detailed information on the guidelines, approvals, and standards is included in the declaration of conformity.

## 2

### Safety

#### 2.1 Intended use

The BTL6 Micropulse Transducer, together with a machine controller (e.g. PLC), comprises a position measuring system. It is intended to be installed into a machine or system. Flawless function in accordance with the specifications in the technical data is ensured only when using original BALLUFF accessories. Use of any other components will void the warranty.

Opening the transducer or non-approved use are not permitted and will result in the loss of warranty and liability claims against the manufacturer.

#### 2.2 General safety notes for the position measuring system

**Installation** and **startup** may only be performed by trained specialists with basic electrical knowledge.

**Qualified personnel** are those who can recognize possible hazards and institute the appropriate safety measures due to their professional training, knowledge, and experience as well as their understanding of the relevant conditions pertaining to the work to be done.

The **operator** is responsible for ensuring that local safety regulations are observed.

In particular, the operator must take steps to ensure that a defect in the position measuring system will not result in hazards to persons or equipment.

If defects and unresolvable faults occur in the transducer, it should be taken out of service and secured against unauthorized use.


#### 2.3 Explanation of the warnings

Always observe the warnings in these instructions and the measures described to avoid hazards.

The warnings used here contain various signal words and are structured as follows:

SIGNAL WORD
<b>Hazard type and source</b> Consequences if not complied with ► Measures to avoid hazards

The individual signal words mean:

<b>NOTICE!</b> Identifies a hazard that could <b>damage or destroy the product</b> .
 <b>DANGER</b> The general warning symbol in conjunction with the signal word DANGER identifies a hazard which, if not avoided, <b>will certainly result in death or serious injury</b> .

#### 2.4 Disposal

- Observe the national regulations for disposal.



# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing



## Construction and function

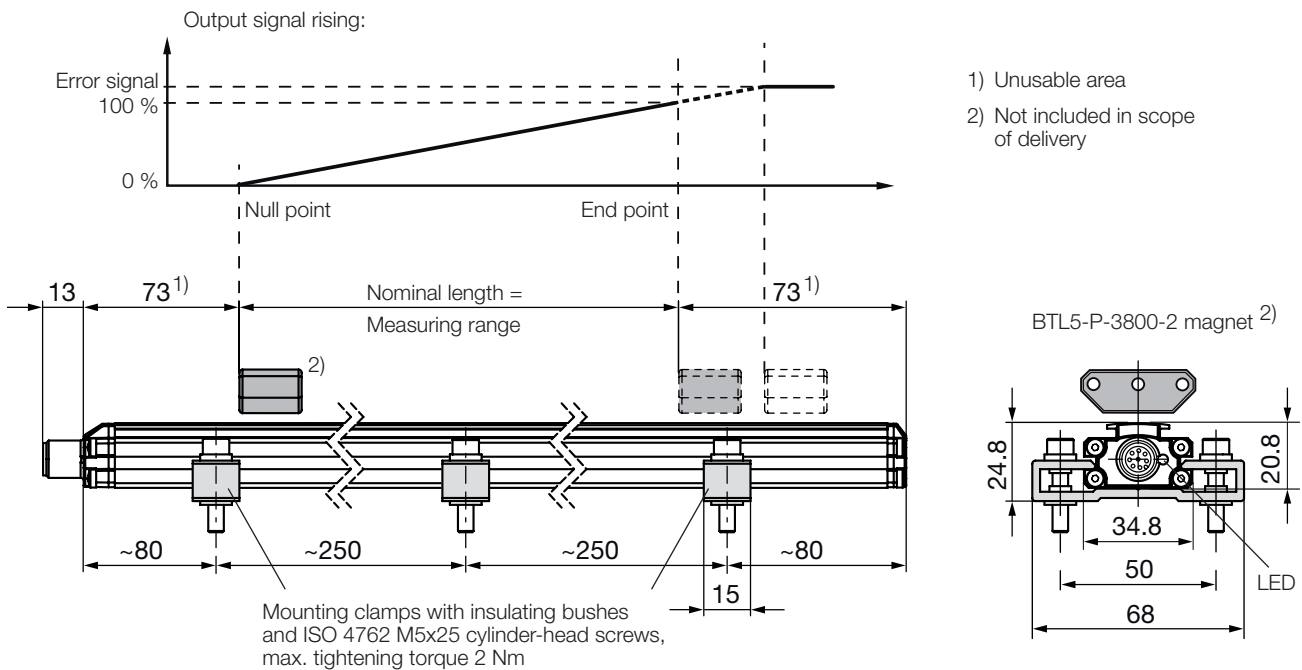


Fig. 2-1: BTL6... transducer, construction

### 3.1 Construction

**Electrical connection:** The electrical connection is made via a connector (see ordering code on page 20).

**BTL housing:** Aluminum housing containing the waveguide and processing electronics.

**Magnet:** Defines the position to be measured on the waveguide. Magnets are available in various models and must be ordered separately (see accessories on page 18).

**Nominal length:** To optimally adapt the transducer to the application, the following nominal lengths are available:

Nominal length	Grading
50 to 4572 mm	25 mm

### 3.2 Function

The BTL6 transducer contains the waveguide which is protected by an aluminum housing. A magnet is moved along the waveguide. This magnet is connected to the system part whose position is to be determined.

The magnet defines the position to be measured on the waveguide.

An internally generated INIT pulse interacts with the magnetic field of the magnet to generate a torsional wave in the waveguide which propagates at ultrasonic speed.

The component of the torsional wave which arrives at the end of the waveguide is absorbed in the damping zone to prevent reflection. The component of the torsional wave which arrives at the beginning of the waveguide is converted by a coil into an electrical signal. The travel time of the wave is used to calculate the position. Depending on the version, this information is made available as a voltage or current output with a rising gradient.

### 3.3 LED display

**i** In normal operation the LED indicates the operating states of the transducer.

LED	Operating state
Green	<b>Normal function</b> Magnet is within the measuring range.
Flashing red	<b>Measuring range left</b> Magnet is outside the measuring range.
Red	<b>Error</b> No magnet or magnet outside the limits.

**4**

**Installation and connection**

**4.1 Installing the transducer**

**NOTICE!**

**Improper installation**

Improper installation can compromise the function of the transducer and result in damage.

- ▶ For this reason, ensure that no strong electrical or magnetic fields are present in the immediate vicinity of the transducer.
- ▶ The recommended spacing for the installation must be strictly observed.

Any orientation is permitted. Mount the transducer on a level surface of the machine using the provided mounting clamps and cylinder-head screws. A sufficient number of mounting clamps is supplied.

**i** In order to avoid the development of resonant frequencies from vibration loads, we recommend arranging the mounting clamps at irregular intervals.

The transducer is electrically isolated from the machine with the supplied insulating bushes (see Figure 3-1).

1. Guide the transducer into the mounting clamps.
2. Attach transducer to the base using mounting screws (tighten screws in the clamps with a max. 2 Nm).
3. Insert magnet (accessories).

**i** The micropulse transducer in profile housing is suitable both for floating, i.e. non-contacting magnets (see Figures 4-3 to 4-7) and for captive magnets (see Figures 4-1 and 4-2).

**4.2 Captive magnets**

The following must be observed when installing the magnet:

- Avoid lateral forces.
- Connect the magnet to the machine member with a joint rod (see Accessories on page 19).

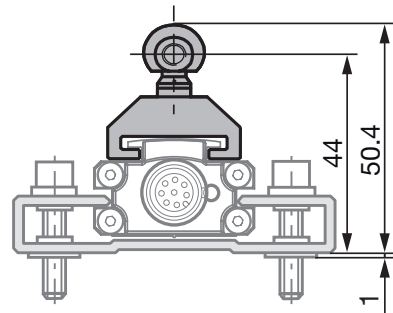


Fig. 4-1: Dimensions and distances with BTL5-F-2814-1S magnet

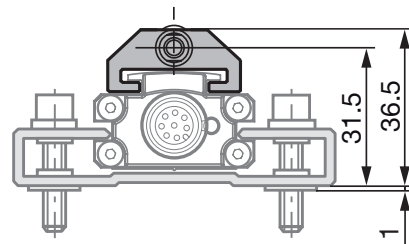


Fig. 4-2: Dimensions and distances with BTL5-T-2814-1S magnet

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

## 4

### Installation and connection (continued)

#### 4.3 Floating magnets

The following must be observed when installing the magnet:

- To ensure the accuracy of the position measuring system, the magnet is attached to the moving member of the machine using non-magnetizable screws (stainless steel, brass, aluminum).
- The moving member must guide the magnet on a track parallel to the transducer.
- Ensure that the distance A between parts made of magnetizable material and the magnet is at least 10 mm (see Figures 4-3 to 4-7).
- Maintain the following values for distance B between the magnet and transducer and for center offset C (see Figures 4-3 to 4-7):

Type of magnet	Distance B	Offset C
BTL5-P-3800-2	0.1 to 4 mm	± 2 mm
BTL5-P-5500-2	5 to 15 mm	± 15 mm
BTL5-P-4500-1	0.1 to 2 mm	± 2 mm
BTL6-A-3800-2	4 to 8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm
BTL6-A-3801-2	4 to 8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm

<sup>1)</sup> For optimum measurement results, a distance B of 6 to 8 mm is recommended.

Tab. 4-1: Distance and offset for magnets (see Figures 4-3 to 4-7)

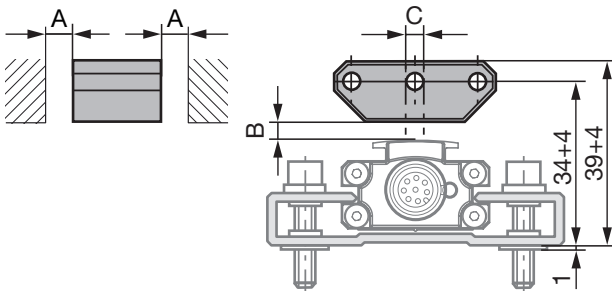


Fig. 4-3: Dimensions and distances with BTL5-P-3800-2 magnet

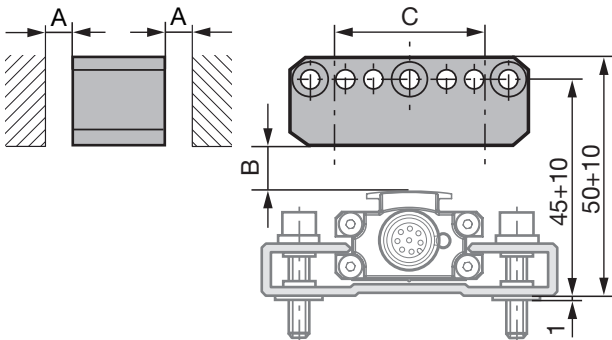


Fig. 4-4: Dimensions and distances with BTL5-P-5500-2 magnet

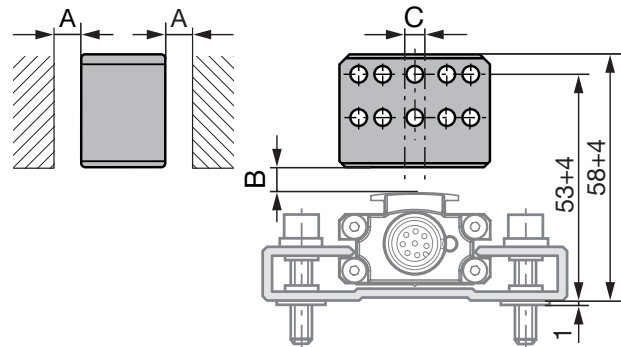


Fig. 4-5: Dimensions and distances with BTL6-A-3800-2 magnet

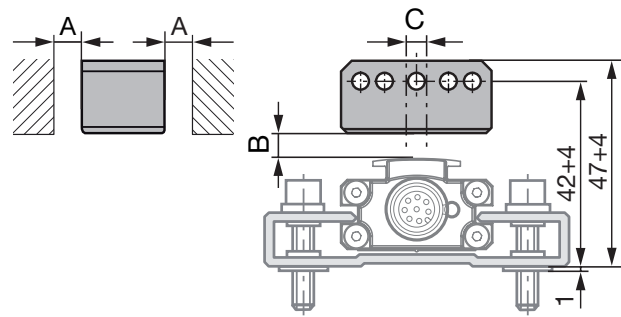


Fig. 4-6: Dimensions and distances with BTL6-A-3801-2 magnet

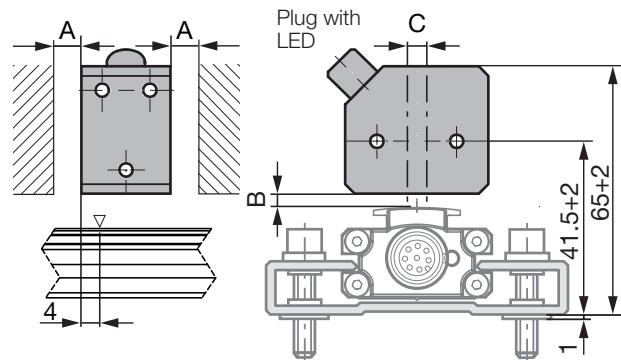


Fig. 4-7: Dimensions and distances with BTL5-P-4500-1 electromagnet (24 V/100 mA)



The measuring range is offset by 4 mm towards the BTL plug (see Figure 4-7).

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

## 4 Installation and connection (continued)

### 4.4 Electrical connection

Pin	BKS-S115-... BKS-S116-...	-A500	-G500	-C500	-E500
1	Yellow	Not used <sup>1)</sup>			
2	Gray	0 V			
3	Pink	Not used <sup>1)</sup>			
4	Red	La (programming input)			
5	Green	0 to 10 V	-10 to 10 V	0.1 to 20 mA	4 to 20 mA
6	Blue	GND <sup>2)</sup>			
7	Brown	10 to 30 V			
8	White	Lb (programming input)			

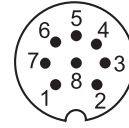


Fig. 4-8: Pin assignment of S115 connector (view of connector pins of transducer)

<sup>1)</sup> Unassigned leads can be connected to the GND on the controller side but not to the shield.

<sup>2)</sup> Reference potential for supply voltage and EMC-GND.

Tab. 4-2: Pin assignment of S115 connector

### 4.5 Shielding and cable routing



#### Defined ground!

The transducer and the control cabinet must be at the same ground potential.

#### Shielding

To ensure electromagnetic compatibility (EMC), observe the following:

- Connect transducer and controller using a shielded cable.  
Shield: Braided copper shield with minimum 85% coverage.
- Shield is internally connected to connector housing.

#### Magnetic fields

The position measuring system is a magnetostrictive system.

It is important to maintain adequate distance between the transducer and strong, external magnetic fields.

#### Cable routing

Do not route the cable between the transducer, controller, and power supply near high voltage cables (inductive stray noise is possible).

Inductive stray noise from AC harmonics (e.g. from phase angle controls) are especially critical and the cable shield offers very little protection against this.

#### Cable length

Cable length max. 20 m. Longer cables may be used if their construction, shielding and routing prevent noise interference.

#### Noise elimination

To avoid equipotential bonding - a current flow - through the cable shield, please note the following:

- Use insulating bushes
- Put the control cabinet and the system in which the BTL6 is located to the same ground potential.

## 5

### Startup

#### 5.1 Starting up the system

##### **DANGER**

###### **Uncontrolled system movement**

When starting up, if the position measuring system is part of a closed loop system whose parameters have not yet been set, the system may perform uncontrolled movements. This could result in personal injury and equipment damage.

- ▶ Persons must keep away from the system's hazardous zones.
- ▶ Startup must be performed only by trained technical personnel.
- ▶ Observe the safety instructions of the equipment or system manufacturer.

1. Check connections for tightness and correct polarity. Replace damaged connections.
2. Turn on the system.
3. Check measured values and adjustable parameters and readjust the transducer, if necessary.



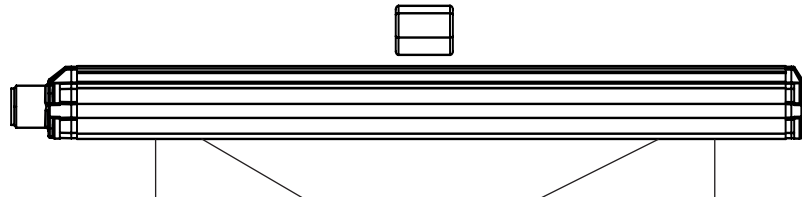
Check for the correct values at the null point and end point, especially after replacing the transducer or after repair by the manufacturer.

#### 5.2 Operating notes

- Check the function of the transducer and all associated components on a regular basis.
- Take the position measuring system out of operation whenever there is a malfunction.
- Secure the system against unauthorized use.

**6**

**Calibration procedure**



Output gradient	Linear transducer	Unit	Min. value	Null value	End value	Max. value	Error value
Rising (factory setting)	BTL6-A...	V	-0.5	0	+10.0	+10.5	+10.5
	BTL6-G...	V	-10.5	-10.0	+10.0	+10.5	+10.5
	BTL6-C...	mA	0.1	0.1	20.0	20.4	20.4
	BTL6-E...	mA	3.6	4.0	20.0	20.4	3.6
Falling (after inverting)	BTL6-A...	V	+10.5	+10.0	0	-0.5	+10.5
	BTL6-G...	V	+10.5	+10.0	-10.0	-10.5	+10.5
	BTL6-C...	mA	20.4	20.0	0.1	0.1	20.4
	BTL6-E...	mA	20.4	20.0	4.0	3.6	3.6

Tab. 6-1: Value table for factory settings

**6.1 Programming inputs**

Programming inputs La and Lb must be used in order to make settings. A programming input at 10 to 30 V corresponds to activation (high active). The Balluff BTL7-A-CB02-S115 adjusting box can be used for this (see Accessories on page 19).

**i Automatic deactivation!**  
 If no signals are transmitted via the programming inputs for approx. 10 min, programming mode is automatically ended.

**Values for null and end point**

- Any desired position of the magnet can be used as the null or end point. However, the null and end points may not be reversed.
- The absolute null and end points must lie within the minimum or maximum limits of what can be output (see value table).

**i** The last set values are always saved, regardless of whether the setting was ended using the programming inputs or automatically after 10 min have expired.

**6.2 Calibration procedure notes**

**Prerequisites**

- Programming inputs are connected.
- The transducer is connected to the system controller.
- Voltage or current values from the transducer can be read (using a multimeter, the system control or the adjusting box).

**Value table for teach-in and inverting**

**i** The following examples refer to transducers with 0 to 10 V or 4 to 20 mA output.

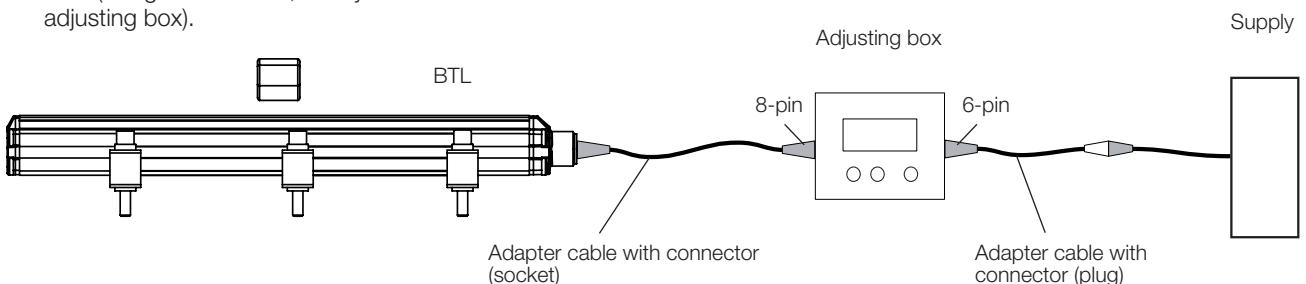


Fig. 6-1: Connecting the BTL7-A-CB02-S115 adjusting box

**6**

**Calibration procedure (continued)**

**6.3 Calibration procedure overview**

**6.3.1 Teach-in**

The factory set null point and end point is replaced by a new null point and end point. The null point and end point can be set separately, the output gradient changes.

**i** The detailed procedure for teach-in is described on page 14.

**Steps**

- ▶ Move magnet to the new null position.
- ▶ Read new null point by activating the programming inputs.  
 ⇒ The current end point remains the same.

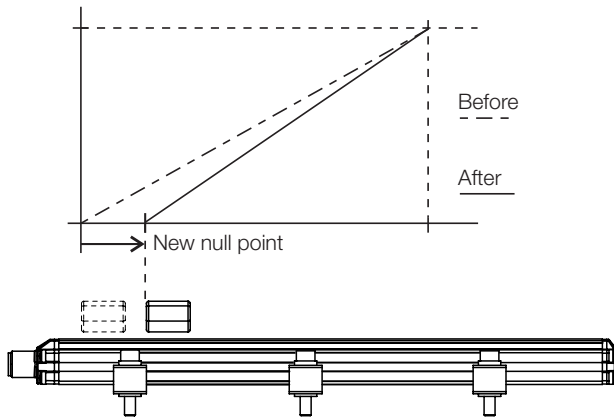


Fig. 6-2: Reading new null point

- ▶ Move magnet to the new end position.
- ▶ Read new end point by activating the programming inputs.  
 ⇒ The current null point remains the same.

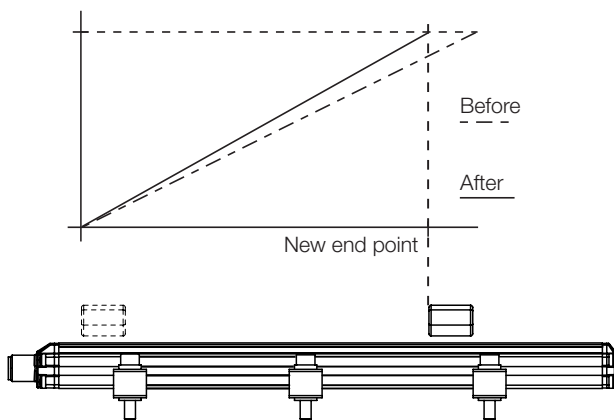


Fig. 6-3: Reading new end point

**6.3.2 Inverting**

The gradient can be inverted by activating the programming inputs. During inverting, the output gradient is inverted. For example, a rising output gradient is changed to a falling gradient.

**i** The detailed procedure for inverting is described on page 15.

**6.3.3 Reset**

Restoring the transducer to its factory settings.

**i** The detailed procedure for the reset is described on page 16.

**7**

**Teach-in**

**NOTICE!**

**Interference in function**

Teach-in while the system is running may result in malfunctions.

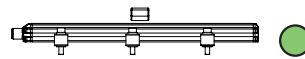
- ▶ Stop the system before performing teach-in.

LED display    Displayed values (example)

LED            At 0 to 10 V    At 4 to 20 mA

**Initial situation:**

- Transducer with magnet within measuring range



5.39 V    23.7 mA

**1. Activate teach-in**

- ▶ Activate (a) for at least 4 s.

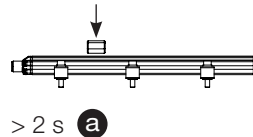
> 4 s (a)



5.39 V    23.7 mA

**2. Set null point**

- ▶ Bring magnet to the new null point.
- ▶ Activate (a) for at least 2 s.



> 2 s (a)

1.04 V    4.82 mA

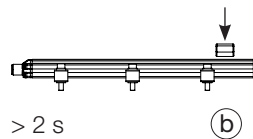
⇒ The new null point is set after activation.



0.00 V    4.00 mA

**3. Set end point**

- ▶ Bring magnet to the new end point.
- ▶ Activate (b) for at least 2 s.



> 2 s (b)

9.89 V    19.13 mA

⇒ The new end point is set after activation.



10.00 V    20.00 mA

**4. End teach-in**

- ▶ Briefly activate (a) and (b) simultaneously (< 1 s).

< 1 s (a + b)



⇒ Current position value is displayed.

**i** Any of the individual steps for settings can be selected. The teach-in process can be ended at any time.

LED legend:    ● LED green                      ⚡ LED flashing green  
                     ● LED red



**8**

**Inverting**

**NOTICE!**

**Interference in function**

Inverting while the system is running may result in malfunctions.

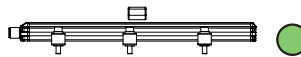
- ▶ Stop the system before inverting.

LED display    Displayed values (example)

LED            At 0 to 10 V    At 4 to 20 mA

**Initial situation:**

- Transducer with magnet within measuring range



5.39 V    23.7 mA

**1. Activate inverting**

- ▶ Activate (b) for at least 4 s.

> 4 s (b)



5.39 V    23.7 mA

**2. Invert gradient**

- ▶ Activate (a) and (b) simultaneously for at least 4 s.

> 4 s (a + b)



After activation:

- ⇒ The output gradient is inverted.
- ⇒ Current position value is displayed.
- ⇒ Inverting is deactivated.



5.61 V    14.85 mA

**3. Abort inverting**

**i** Inverting can be aborted without any changes being saved after the *Activate inverting* step.

- ▶ Briefly activate (a) and (b) simultaneously (< 1 s).

< 1 s (a + b)



- ⇒ Current position value is displayed.

LED legend:	LED green	LED flashing green
	LED red	

**9**

**Resetting all values (reset)**

**NOTICE!**

**Interference in function**

Resetting the values while the system is running may result in malfunctions.

- ▶ Stop the system before performing the reset.

The reset function can be used to restore all the settings to the factory settings. For a reset the magnet may also be located outside the measuring range.

LED display

LED

**1. Activate reset**

- ▶ Simultaneously activate **a** and **b** for at least 4 s. > 4 s  

**2. Reset**

- ▶ Simultaneously activate **a** and **b** for at least 4 s. > 4 s  


After activation:

- ⇒ All values are reset.
- ⇒ Current position value is displayed.
- ⇒ Reset is deactivated.






**3. Abort reset**

**i** Resetting can be aborted without any changes being saved after the *Activate reset* step.

- ▶ Briefly activate **a** and **b** simultaneously (< 1 s). < 1 s  

- ⇒ Current position value is displayed.

LED legend:	 LED green	 LED flashing green
	 LED red	

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

### 10 Technical data

#### 10.1 Accuracy

The specifications are typical values for BTL6-A/C/E/G... at 24 V DC and room temperature, with a nominal length of 500 mm in conjunction with the BTL5-P-3800-2, BTL5-P-4500-1, BTL5-P-5500-2, BTL6-A-3800-2, BTL6-A-3801-2, BTL5-F-2814-1S or BTL5-T-2814-1S magnet.

The BTL is fully operational immediately, with full accuracy after warm-up.

**i** For special versions, other technical data may apply.  
Special versions are indicated by the suffix -SA on the part label.

Resolution	
BTL6-A/G...	350 $\mu$ V $\geq 5 \mu$ m
BTL6-C/E...	700 nA $\geq 5 \mu$ m
Repeat accuracy	$\leq \pm 0.002$ % FS $\geq \pm 5 \mu$ m
Sampling rate (dependent on the nominal length)	Max. 2 kHz
Non-linearity at	
Nominal length $\leq 500$ mm	$\pm 200 \mu$ m
Nominal length $> 500$ mm	$\pm 0.04$ % FS
Temperature coefficient (nominal length = 500 mm, magnet in the middle of the measuring range)	$\leq 30$ ppm/K
Max. detectable speed	10 m/s

#### 10.2 Ambient conditions

Operating temperature	$-25^{\circ}\text{C}$ to $+70^{\circ}\text{C}$
Storage temperature	$-40^{\circ}\text{C}$ to $+100^{\circ}\text{C}$
Relative humidity	$< 90\%$ , non-condensing
Shock rating per EN 60068-2-27 <sup>1)</sup>	50 g/6 ms
Continuous shock per EN 60068-2-29 <sup>1)</sup>	50 g/2 ms
Vibration per EN 60068-2-6 <sup>1)</sup>	12 g, 10 to 2000 Hz
Degree of protection per IEC 60529 (when attached)	IP67

<sup>1)</sup> Individual specifications as per Balluff factory standard

#### 10.3 Supply voltage (external)

Voltage, stabilized	10 to 30 V DC
Ripple	$\leq 0.5 V_{PP}$
Current draw (at 24 V DC)	$\leq 150$ mA
Inrush current	$\leq 3$ A/0.5 ms
Reverse polarity protection	Up to 36 V
Overvoltage protection	Up to 36 V
Dielectric strength (GND to housing)	500 V DC

#### 10.4 Output

BTL6-A... Output voltage	0 to 10 V
Load current	Max. 5 mA
BTL6-C... Output current	0.1 to 20 mA
Load resistance	$\leq 500$ ohms
BTL6-E... Output current	4 to 20 mA
Load resistance	$\leq 500$ ohms
BTL6-G... Output voltage	$-10$ to 10 V
Load current	Max. 5 mA
Short circuit resistance	Signal cable to 36 V Signal cable to GND

#### 10.5 Input

Programming inputs La/Lb	10 to 30 V DC High-active
Overvoltage protection	Up to 36 V

#### 10.6 Dimensions, weights

Housing height	20.8 mm
Nominal length	50 to 4572 mm
Weight (depends on length)	Approx. 1 kg/m
Housing material	Anodized aluminum

# BTL6-A/C/E/G500-M \_\_\_\_\_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

## 11 Accessories

### 11.1 Magnet

#### BTL5-P-3800-2

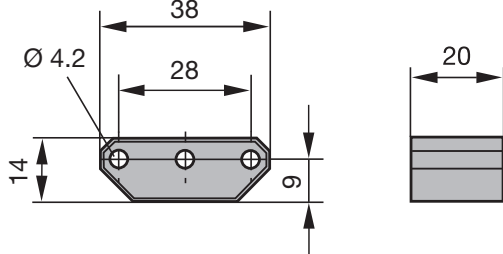


Fig. 11-1: Installation dimensions of BTL5-P-3800-2 magnet

Weight: Approx. 12 g

Housing: Plastic

#### BTL5-P-5500-2

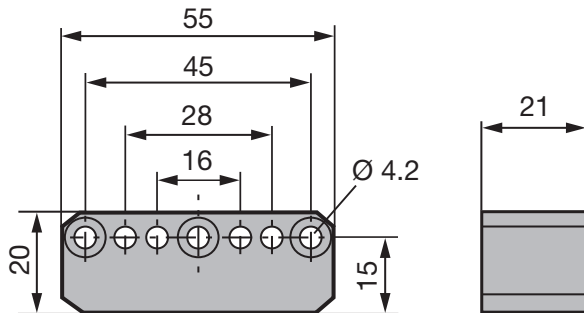


Fig. 11-2: Installation dimensions of BTL5-P-5500-2 magnet

Weight: Approx. 40 g

Housing: Plastic

#### BTL6-A-3800-2

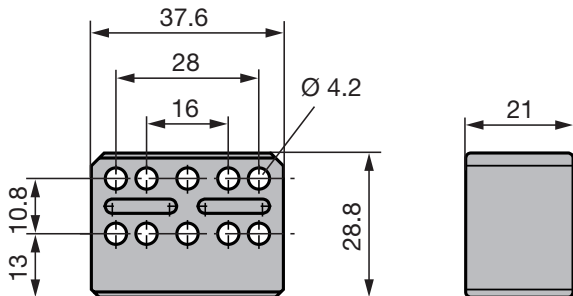


Fig. 11-3: Installation dimensions of BTL6-A-3800-2 magnet

Weight: Approx. 30 g

Housing: Plastic

#### BTL6-A-3801-2

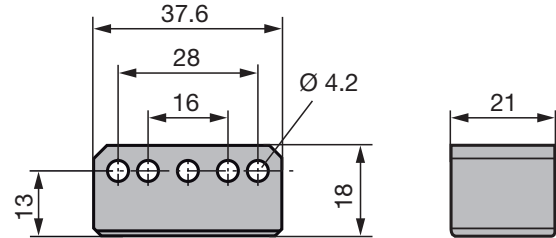


Fig. 11-4: Installation dimensions of BTL6-A-3801-2 magnet

Weight: Approx. 25 g

Housing: Plastic

#### BTL5-F-2814-1S

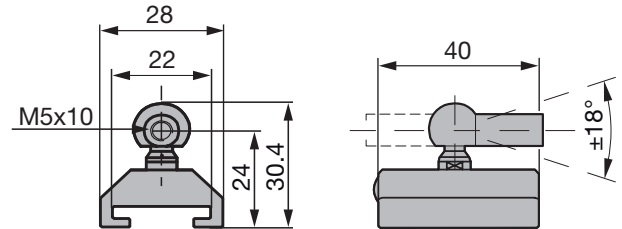


Fig. 11-5: Installation dimensions of BTL5-F-2814-1S magnet

Weight: Approx. 28 g

Housing: Anodized aluminum

Slide surface: Plastic

#### BTL5-T-2814-1S

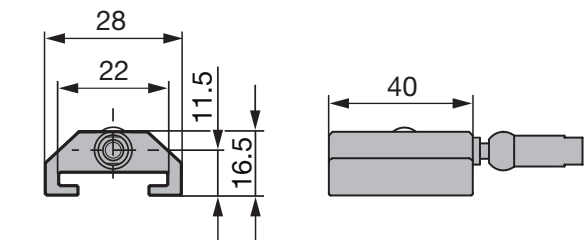


Fig. 11-6: Installation dimensions of BTL5-T-2814-1S magnet

Weight: Approx. 28 g

Housing: Anodized aluminum

Slide surface: Plastic

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

## 11

### Accessories (continued)

#### BTL5-P-4500-1

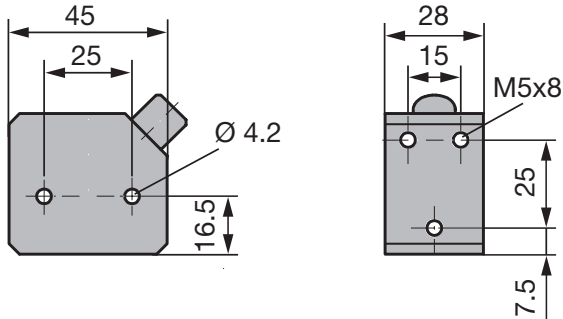


Fig. 11-7: Installation dimensions of BTL5-P-4500-1 magnet

Weight: Approx. 90 g  
Housing: Plastic  
Operating temperature:  $-40^{\circ}\text{C}$  to  $+60^{\circ}\text{C}$

#### 11.2 BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A joint rod

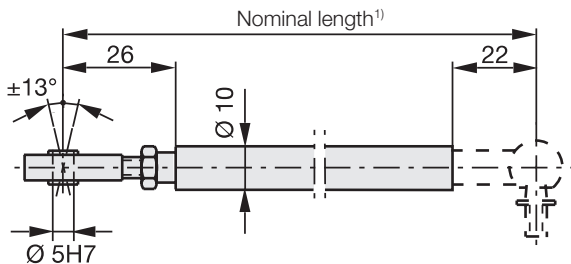


Fig. 11-8: BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A joint rod

Weight: Approx. 150 g/m  
Material: Aluminum

<sup>1)</sup> State the nominal length when ordering

#### 11.3 Connector

**i** For information on pin assignment, see Table 4-2 on page 10.

#### BKS-S115-PU- \_ \_

Straight connector, molded-on cable, preassembled M12, 8-pin  
Various cable lengths can be ordered, e.g. BKS-S115-PU-05: Cable length 5 m

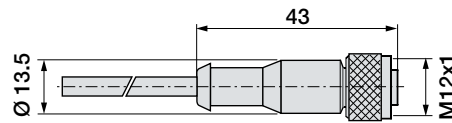


Fig. 11-9: Connector type BKS-S115-PU- \_ \_

#### BKS-S116-PU- \_ \_

Angled connector, molded-on cable, preassembled M12, 8-pin  
Various cable lengths can be ordered, e.g. BKS-S116-PU-05: Cable length 5 m

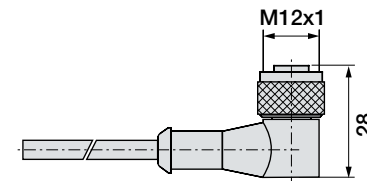


Fig. 11-10: Connector type BKS-S116-PU- \_ \_

#### 11.4 Adjusting box

##### BTL7-A-CB02-S115

Scope of delivery:

- Adjusting box
- 2 adapter cables, each approx. 0.3 m
- Condensed guide

**BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115**  
**Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing**

**12** Ordering code

**BTL6 - A 5 00 - M0500 - PF - S115**

Micropulse transducer

Interface:

A = Analog interface, voltage output 0 to 10 V

G = Analog interface, voltage output -10 to 10 V

C = Analog interface, current output 0.1 to 20 mA

E = Analog interface, current output 4 to 20 mA

Supply voltage:

5 = 10 to 30 V DC

Output gradient:

00 = Rising (factory setting)

Nominal stroke (4-digit):

M0500 = Metric specification in mm, nominal length 500 mm

Construction:

PF = flat profile housing

Electrical connection:

S115 = 8-pin, M12 plug

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Micropulse Transducer in a Flat Profile Housing

## 13 Appendix

### 13.1 Converting units of length

1 mm = 0.0393700787 inch

mm	inches
1	0.03937008
2	0.07874016
3	0.11811024
4	0.15748031
5	0.19685039
6	0.23622047
7	0.27559055
8	0.31496063
9	0.35433071
10	0.393700787


Tab. 13-1: Conversion table mm to inches

1 inch = 25.4 mm

inches	mm
1	25.4
2	50.8
3	76.2
4	101.6
5	127
6	152.4
7	177.8
8	203.2
9	228.6
10	254

Tab. 13-2: Conversion table inches to mm

### 13.2 Part label

<b>BALLUFF</b>	▲ Null Position <sup>4)</sup>	<b>MICROPULSE</b>
	<b>BTLOJZK</b> <sup>1)</sup>	
BTL6-A500-M0500-PF-S115 <sup>2)</sup>	09112200054321 DE <sup>3)</sup>	CE c  US <a href="http://www.balluff.com">www.balluff.com</a>

- <sup>1)</sup> Ordering code
- <sup>2)</sup> Type
- <sup>3)</sup> Serial number
- <sup>4)</sup> Null mark

Fig. 13-1: BTL6 part label

**www.balluff.com**

#### **Headquarters**

##### **Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone + 49 7158 173-0  
Fax +49 7158 5010  
balluff@balluff.de

#### **Global Service Center**

##### **Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone +49 7158 173-370  
Fax +49 7158 173-691  
service@balluff.de

#### **US Service Center**

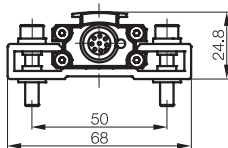
##### **USA**

Balluff Inc.  
8125 Holton Drive  
Florence, KY 41042  
Phone (859) 727-2200  
Toll-free 1-800-543-8390  
Fax (859) 727-4823  
technicalsupport@balluff.com



## BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

Manual de instrucciones



**[www.balluff.com](http://www.balluff.com)**

<b>1</b>	<b>Indicaciones para el usuario</b>	<b>5</b>
1.1	Validez	5
1.2	Símbolos y convenciones utilizados	5
1.3	Volumen de suministro	5
1.4	Homologaciones e identificaciones	5
<b>2</b>	<b>Seguridad</b>	<b>6</b>
2.1	Uso debido	6
2.2	Generalidades sobre la seguridad del sistema de medición de desplazamiento	6
2.3	Significado de las advertencias	6
2.4	Eliminación de desechos	6
<b>3</b>	<b>Estructura y funcionamiento</b>	<b>7</b>
3.1	Estructura	7
3.2	Funcionamiento	7
3.3	Indicador LED	7
<b>4</b>	<b>Montaje y conexión</b>	<b>8</b>
4.1	Montaje del transductor de desplazamiento	8
4.2	Sensores de posición guiados	8
4.3	Sensores de posición libres	9
4.4	Conexión eléctrica	10
4.5	Blindaje y tendido de cables	10
<b>5</b>	<b>Puesta en servicio</b>	<b>11</b>
5.1	Puesta en servicio del sistema	11
5.2	Indicaciones sobre el servicio	11
<b>6</b>	<b>Procedimiento de ajuste</b>	<b>12</b>
6.1	Entradas de programación	12
6.2	Indicaciones acerca del proceso de ajuste	12
6.3	Vista general de los procedimientos de ajuste	13
6.3.1	Aprendizaje	13
6.3.2	Inversión	13
6.3.3	Reset	13
<b>7</b>	<b>Aprendizaje</b>	<b>14</b>
<b>8</b>	<b>Inversión</b>	<b>15</b>
<b>9</b>	<b>Reposición de todos los valores (reset)</b>	<b>16</b>
<b>10</b>	<b>Datos técnicos</b>	<b>17</b>
10.1	Precisión	17
10.2	Condiciones ambientales	17
10.3	Alimentación de tensión (externa)	17
10.4	Salida	17
10.5	Entrada	17
10.6	Medidas, pesos	17

<b>11</b>	<b>Accesorios</b>	<b>18</b>
11.1	Sensor de posición	18
11.2	Varilla articulada BTL2-GS10- _ _ _ _ -A	19
11.3	Conectores	19
11.4	Módulo de ajuste	19
<b>12</b>	<b>Código de modelo</b>	<b>20</b>
<b>13</b>	<b>Anexo</b>	<b>21</b>
13.1	Conversión de unidades de longitud	21
13.2	Placa de características	21

**1**

**Indicaciones para el usuario**

**1.1 Validez**

El presente manual describe la estructura, el funcionamiento y las posibilidades de ajuste del transductor de desplazamiento Micropulse BTL6 con interfaz analógica. Es válido para los modelos **BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115** (véase el código de modelo en la página 20).

El manual está dirigido a personal técnico cualificado. Lea este manual antes de instalar y utilizar el transductor de desplazamiento.

**1.2 Símbolos y convenciones utilizados**

Cada una de las **instrucciones de uso** va precedida de un triángulo.

► Instrucción de uso 1

**Las secuencias de uso** se representan numeradas:

1. Instrucción de uso 1
2. Instrucción de uso 2



**Nota, consejo**

Este símbolo se utiliza para indicaciones generales.



Estos símbolos identifican las entradas de programación:



Los símbolos de este tipo identifican el indicador LED.

**1.3 Volumen de suministro**

- Transductor de desplazamiento BTL6
- Pinzas de fijación con casquillos aislantes y tornillos
- Instrucciones breves



Los sensores de posición están disponibles en diferentes formas constructivas y, por tanto, se deben solicitar por separado.

**1.4 Homologaciones e identificaciones**



Homologación UL  
File No.  
E227256

**Patente estadounidense 5 923 164**

La patente estadounidense se ha concedido en relación con este producto.



Con el marcado CE confirmamos que nuestros productos cumplen con los requerimientos de la directiva de la UE 2004/108/CE (directiva CEM).

El transductor de desplazamiento cumple con los requerimientos de las siguientes normas básicas específicas:

- EN 61000-6-1 (inmunidad a las interferencias)
- EN 61000-6-2 (inmunidad a las interferencias)
- EN 61000-6-3 (emisión)
- EN 61000-6-4 (emisión)

y la siguiente norma de producto:

- EN 61326-2-3

Pruebas de emisiones:

- Radiación parasitaria  
EN 55016-2-3 (zonas industriales y residenciales)

Pruebas de inmunidad a las interferencias:

- Electricidad estática (ESD)  
EN 61000-4-2 Grado de severidad 3
- Campos electromagnéticos (RFI)  
EN 61000-4-3 Grado de severidad 3
- Impulsos perturbadores transitorios rápidos (Burst)  
EN 61000-4-4 Grado de severidad 3
- Tensiones de impulso (Surge)  
EN 61000-4-5 Grado de severidad 2
- Magnitudes perturbadoras conducidas por cable, inducidas por campos de alta frecuencia  
EN 61000-4-6 Grado de severidad 3
- Campos magnéticos  
EN 61000-4-8 Grado de severidad 4



En la declaración de conformidad figura más información sobre las directivas, homologaciones y normas.

**2**

**Seguridad**

**2.1 Uso debido**

El transductor de desplazamiento Micropulse BTL6 forma un sistema de medición de desplazamiento junto con un control de máquina (por ejemplo, PLC). Se monta en una máquina o instalación para su uso. El funcionamiento óptimo según las indicaciones que figuran en los datos técnicos sólo se garantiza con accesorios originales de BALLUFF; el uso de otros componentes provoca la exoneración de responsabilidad.

No se permite la apertura del transductor de desplazamiento o un uso indebido. Ambas infracciones provocan la pérdida de los derechos de garantía y de exigencia de responsabilidades ante el fabricante.

**2.2 Generalidades sobre la seguridad del sistema de medición de desplazamiento**

La **instalación** y la **puesta en servicio** sólo las debe llevar a cabo personal técnico cualificado con conocimientos básicos de electricidad.

Un **técnico cualificado** es todo aquel que, debido a su formación profesional, sus conocimientos y experiencia, así como a sus conocimientos de las disposiciones pertinentes, puede valorar los trabajos que se le encargan, detectar posibles peligros y adoptar medidas de seguridad adecuadas.

El **explotador** es responsable de respetar las normas de seguridad locales vigentes.

En particular, el explotador debe adoptar medidas destinadas a evitar peligros para las personas y daños materiales si se produce algún defecto en el sistema de medición de desplazamiento.

En caso de defectos y fallos no reparables en el transductor de desplazamiento, éste se debe poner fuera de servicio e impedir cualquier uso no autorizado.


**2.3 Significado de las advertencias**

Es indispensable que tenga en cuenta las advertencias que figuran en este manual y las medidas que se describen para evitar peligros.

Las advertencias utilizadas contienen diferentes palabras de señalización y se estructuran según el siguiente esquema:

<b>PALABRA DE SEÑALIZACIÓN</b>
<p><b>Tipo y fuente de peligro</b></p> <p>Consecuencias de ignorar el peligro</p> <p>► Medidas para prevenir el peligro</p>

Las palabras de señalización significan en concreto:

<b>ATENCIÓN</b>
Indica un peligro que puede <b>dañar o destruir el producto</b> .
 <b>PELIGRO</b>
El símbolo de advertencia general, en combinación con la palabra de señalización PELIGRO, indica un peligro que provoca directamente <b>la muerte o lesiones graves</b> .

**2.4 Eliminación de desechos**

- Respete las normas nacionales sobre eliminación de desechos.

3

Estructura y funcionamiento

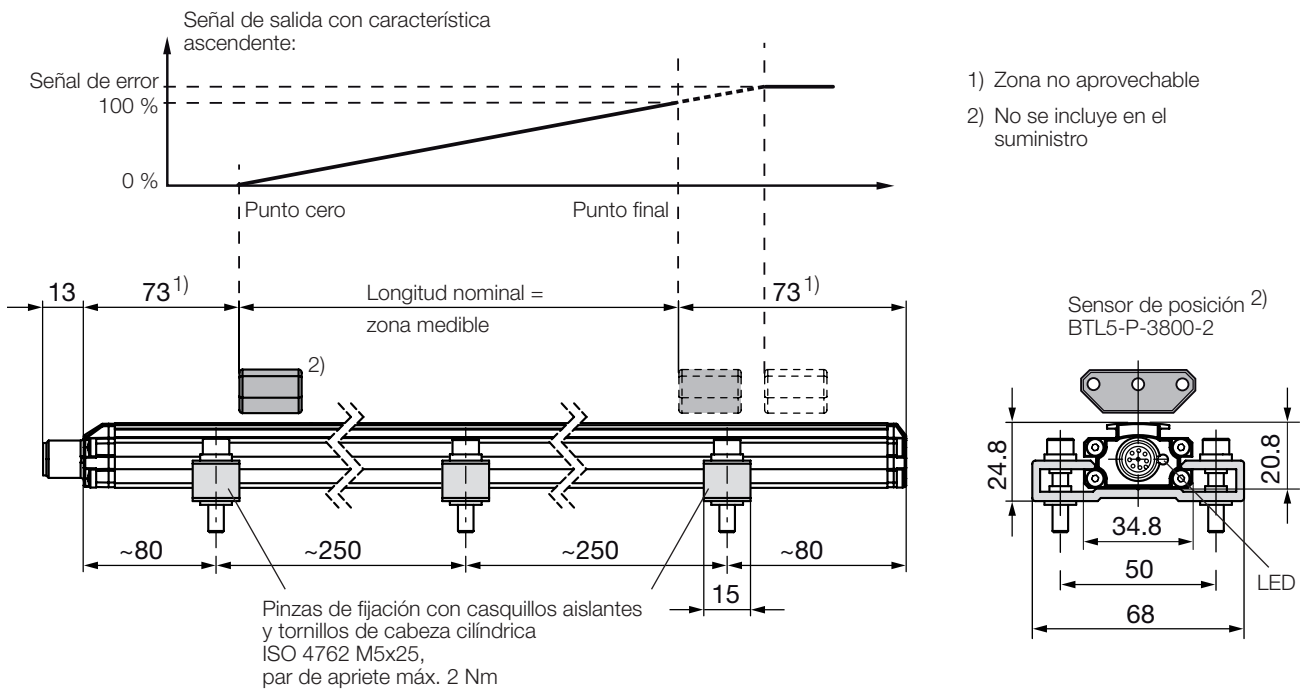


Fig. 2-1: Transductor de desplazamiento BTL6..., estructura

3.1 Estructura

**Conexión eléctrica:** la conexión eléctrica se lleva a cabo mediante un conector (véase el código de modelo en la página 20).

**Carcasa del BTL:** carcasa de aluminio en la que se encuentra el guíaondas y el sistema electrónico de evaluación.

**Sensor de posición:** define la posición que se ha de medir en el guíaondas. Los sensores de posición están disponibles en diferentes formas constructivas y se deben solicitar por separado (véase Accesorios en la página 18).

**Longitud nominal:** para adaptar de forma óptima el transductor de desplazamiento a la aplicación, están disponibles las siguientes longitudes nominales:

Longitud nominal	Graduación
50...4572 mm	25 mm

3.2 Funcionamiento

En el transductor de desplazamiento BTL6 se encuentra el guíaondas, protegido mediante una carcasa de aluminio. A lo largo del guíaondas se mueve un sensor de posición. Este sensor de posición está unido con el componente de la instalación cuya posición se desea determinar.

El sensor de posición define la posición que se ha de medir en el guíaondas.

Un impulso INIT generado internamente, en combinación con el campo magnético del sensor de posición, activa una onda de torsión en el guíaondas que se produce mediante magnetostricción y se propaga a velocidad ultrasónica.

La onda de torsión que se propaga hacia el extremo del guíaondas se absorbe en una zona de amortiguación. La onda de torsión que se propaga hacia el inicio del guíaondas genera una señal eléctrica en una bobina captadora. La posición se determina a partir del tiempo de propagación de la onda. Según la versión, ésta se emite como valor de tensión o de corriente con característica ascendente.

3.3 Indicador LED



En el servicio normal el LED indica los estados de servicio del transductor de desplazamiento.

LED	Estado de servicio
Verde	<b>Funcionamiento normal</b> El sensor de posición se encuentra dentro de la zona medible.
Rojo intermitente	<b>Zona medible abandonada</b> El sensor de posición se encuentra fuera de la zona medible.
Rojo	<b>Error</b> No hay ningún sensor o el sensor de posición está fuera de los límites.

4

Montaje y conexión

4.1 Montaje del transductor de desplazamiento

**ATENCIÓN**

**Montaje indebido**

Un montaje indebido puede mermar el funcionamiento del transductor de desplazamiento y causar daños.

- ▶ Se debe prestar atención a que no se produzca ningún campo magnético o eléctrico intenso cerca del transductor de desplazamiento.
- ▶ Es indispensable respetar las distancias que se indican para el montaje.

La posición de montaje es opcional. Con las pinzas de fijación y los tornillos de cabeza cilíndrica incluidos en el suministro, el transductor de desplazamiento se monta en una superficie plana de la máquina. Se incluyen pinzas de fijación en cantidad suficiente.

**i** Para evitar que se generen frecuencias de resonancia en caso de cargas de vibraciones, recomendamos colocar las pinzas de fijación a distancias irregulares.

Mediante los casquillos aislantes incluidos en el suministro se aísla eléctricamente de la máquina el transductor de desplazamiento (véase la Figura 3-1).

1. Coloque el transductor de desplazamiento en las pinzas de fijación.
2. Fije el transductor de desplazamiento con los tornillos de fijación en la base (apriete los tornillos en las pinzas con máx. 2 Nm).
3. Monte el sensor de posición (accesorio).

**i** El transductor de desplazamiento Micropulse en construcción perfilada es apto tanto para sensores de posición libres, es decir, de funcionamiento sin contacto (véase de la Figura 4-3 a la Figura 4-7) como también para sensores de posición guiados (véase la Figura 4-1 y la Figura 4-2).

4.2 Sensores de posición guiados

En el montaje del sensor de posición, se debe tener en cuenta lo siguiente:

- Evite fuerzas laterales.
- Conecte el sensor de posición a la pieza de la máquina mediante una varilla articulada (véanse los accesorios en la página 19).

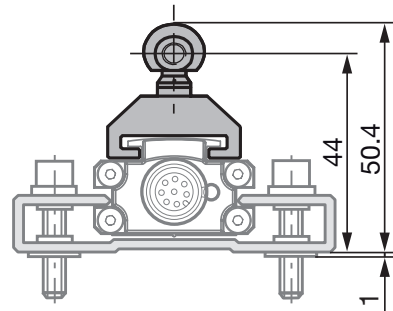


Fig. 4-1: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL5-F-2814-1S

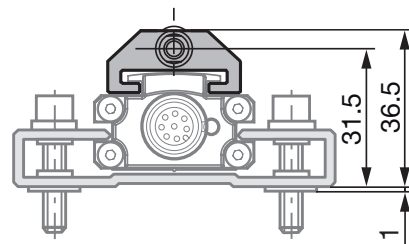


Fig. 4-2: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL5-T-2814-1S



4 Montaje y conexión (continuación)

4.3 Sensores de posición libres

En el montaje del sensor de posición, se debe tener en cuenta lo siguiente:

- Para garantizar la precisión del sistema de medición de desplazamiento, el sensor de posición se fija a la pieza móvil de la máquina con tornillos no imantables (acero inoxidable, latón, aluminio).
- La pieza móvil de la máquina debe conducir el sensor de posición por un carril paralelo al transductor de desplazamiento.
- La distancia A entre el sensor de posición y las piezas de material imantable debe ser de como mínimo 10 mm (véase de la Figura 4-3 a la Figura 4-7).
- Para la distancia B entre el sensor de posición y el transductor de desplazamiento y para el desplazamiento de centros C (véase de la Figura 4-3 a la Figura 4-7) se deben respetar los siguientes valores:

Tipo de sensor de posición	Distancia B	Desplazamiento C
BTL5-P-3800-2	0,1...4 mm	±2 mm
BTL5-P-5500-2	5...15 mm	±15 mm
BTL5-P-4500-1	0,1...2 mm	±2 mm
BTL6-A-3800-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	±2 mm
BTL6-A-3801-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	±2 mm

<sup>1)</sup> Para lograr resultados de medición óptimos, se recomienda una distancia B de 6...8 mm.

Tab. 4-1: Distancia y desplazamiento de los sensores de posición (véase de la Figura 4-3 a la Figura 4-7)

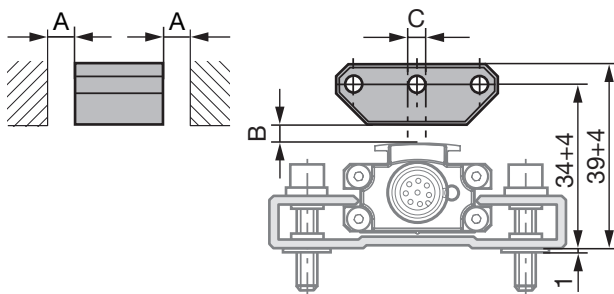


Fig. 4-3: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL5-P-3800-2

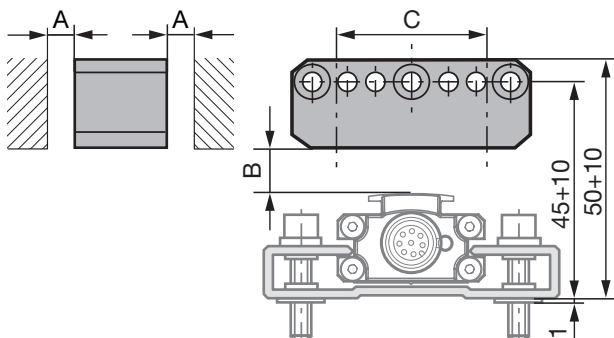


Fig. 4-4: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL5-P-5500-2

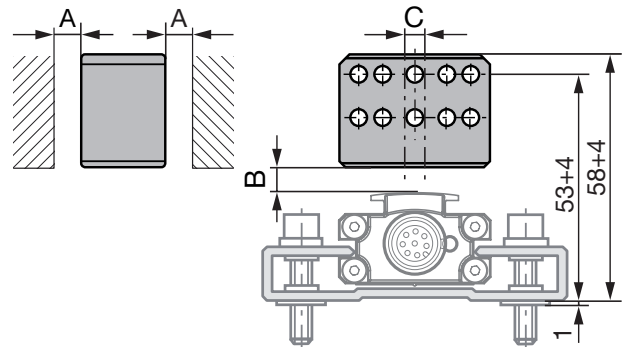


Fig. 4-5: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL6-A-3800-2

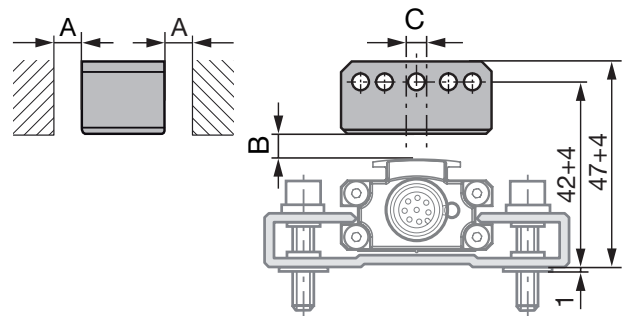


Fig. 4-6: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL6-A-3801-2

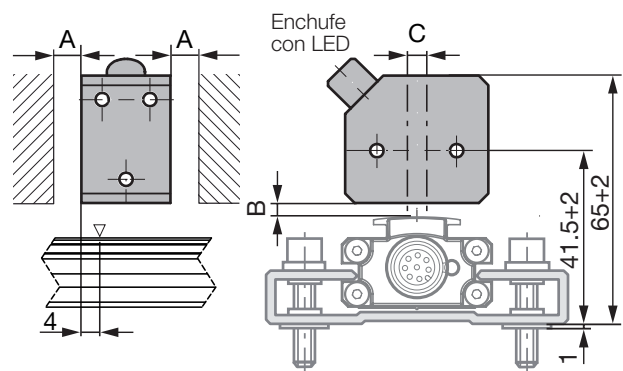


Fig. 4-7: Medidas y distancias con el sensor de posición BTL5-P-4500-1 con generación eléctrica del campo magnético (24 V/100 mA)

**i** La zona medible se desplaza 4 mm en la dirección del conector BTL (véase la Figura 4-7).

**4**

**Montaje y conexión (continuación)**

**4.4 Conexión eléctrica**

Pin	BKS-S115-... BKS-S116-...	-A500	-G500	-C500	-E500
1	amarillo	no utilizado <sup>1)</sup>			
2	gris	0 V			
3	rosa	no utilizado <sup>1)</sup>			
4	rojo	La (entrada de programación)			
5	verde	0...10 V	-10...10 V	0,1...20 mA	4...20 mA
6	azul	GND <sup>2)</sup>			
7	marrón	de 10 a 30 V			
8	blanco	Lb (entrada de programación)			

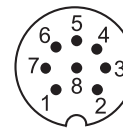


Fig. 4-8: Ocupación de pines del conector S115 (vista desde arriba del enchufe en el transductor de desplazamiento)

<sup>1)</sup> Los conductores no utilizados se pueden conectar en el lado del control con GND, pero no con el blindaje.

<sup>2)</sup> Potencial de referencia para la tensión de alimentación y CEM-GND.

Tab. 4-2: Ocupación de pines del conector S115

**4.5 Blindaje y tendido de cables**



**Puesta a tierra definida**

El transductor de desplazamiento y el armario eléctrico deben estar a idéntico potencial de puesta a tierra.

**Blindaje**

Para garantizar la compatibilidad electromagnética (CEM), se deben tener en cuenta las siguientes indicaciones:

- Conecte el transductor de desplazamiento y el control con un cable blindado.  
Blindaje: malla de hilos individuales de cobre, cobertura mínima del 85 %.
- Conecte superficialmente el blindaje en el conector con la carcasa de enchufe.

**Campos magnéticos**

El sistema de medición de desplazamiento es un sistema magnetostrictivo.

Preste atención a que exista suficiente distancia entre el transductor de desplazamiento y campos magnéticos externos intensos.

**Tendido de cables**

No tienda los cables entre el transductor de desplazamiento, el control y la alimentación de corriente cerca de líneas de alta tensión (posibilidad de perturbaciones inductivas).

Son muy críticas las perturbaciones inductivas provocadas por los armónicos de la red (p. ej. debido al efecto de controles de ángulo de fase), para las cuales la pantalla del cable ofrece una protección tan solo reducida.

**Longitud de cable**

Longitud máx. del cable 20 m. Pueden utilizarse cables de mayor longitud si, debido a la estructura, al blindaje y al tendido, no producen ningún efecto los campos perturbadores externos.

**Supresión de perturbaciones**

Para evitar una compensación de potencial (flujo de corriente) a través del blindaje del cable, se debe tener en cuenta lo siguiente:

- Utilice casquillos aislantes.
- Coloque al mismo potencial de puesta a tierra el armario eléctrico y la instalación en la que se encuentra el BTL6.

**5****Puesta en servicio****5.1 Puesta en servicio del sistema****! PELIGRO****Movimientos incontrolados del sistema**

El sistema puede realizar movimientos incontrolados durante la puesta en servicio y si el dispositivo de medición de desplazamiento forma parte de un sistema de regulación cuyos parámetros todavía no se han configurado. Con ello se puede poner en peligro a las personas y causar daños materiales.

- ▶ Las personas se deben mantener alejadas de las zonas de peligro de la instalación.
- ▶ Puesta en servicio sólo por personal técnico cualificado.
- ▶ Tenga en cuenta las indicaciones de seguridad del fabricante de la instalación o sistema.

1. Compruebe que las conexiones estén asentadas firmemente y tengan la polaridad correcta. Sustituya las conexiones dañadas.
2. Conecte el sistema.
3. Compruebe los valores de medición y los parámetros ajustables y, en caso necesario, reajuste el transductor de desplazamiento.

---

**i** Sobre todo después de la sustitución del transductor de desplazamiento o de su reparación por parte del fabricante, compruebe los valores correctos en el punto cero y en el punto final.

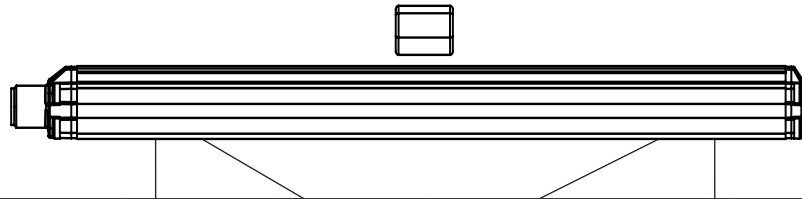
---

**5.2 Indicaciones sobre el servicio**

- Compruebe periódicamente el funcionamiento del sistema de medición de desplazamiento y todos los componentes relacionados.
- Si se producen fallos de funcionamiento, ponga fuera de servicio el sistema de medición de desplazamiento.
- Asegure la instalación contra cualquier uso no autorizado.

6

Procedimiento de ajuste



Desarrollo de la curva característica	Transductor de desplazamiento	Unidad	Valor mín.	Valor cero	Valor final	Valor máx.	Valor de error
ascendente (ajuste de fábrica)	BTL6-A...	V	-0,5	0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-G...	V	-10,5	-10,0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	0,1	0,1	20,0	20,4	20,4
	BTL6-E...	mA	3,6	4,0	20,0	20,4	3,6
descendente (tras la inversión)	BTL6-A...	V	+10,5	+10,0	0	-0,5	+10,5
	BTL6-G...	V	+10,5	+10,0	-10,0	-10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	20,4	20,0	0,1	0,1	20,4
	BTL6-E...	mA	20,4	20,0	4,0	3,6	3,6

Tab. 6-1: Tabla de valores de los ajustes de fábrica

6.1 Entradas de programación

Para el ajuste, deben utilizarse las entradas de programación La y Lb. La entrada de programación en 10 hasta 30 V corresponde a la activación (alto-activo). Para ello puede utilizarse el módulo de ajuste Balluff BTL7-A-CB02-S115 (véanse los accesorios en la página 19).

**i ¡Desactivación automática!**  
Si durante aprox. 10 minutos no se transmiten señales a través de las entradas de programación, el modo de programación finaliza automáticamente.

Valores para el punto cero y el punto final

- Cualquier posición del sensor de posición puede ser el punto cero o el punto final. No obstante, no se deben confundir los puntos cero y los finales.
- Los puntos cero y finales absolutos se deben encontrar dentro de los límites que se pueden emitir como máximos o como mínimos (véase la tabla de valores).

**i** Siempre se guardan los últimos valores ajustados, independientemente de si se ha finalizado el proceso de ajuste a través de las entradas de programación o automáticamente al cabo de 10 minutos.

6.2 Indicaciones acerca del proceso de ajuste

Requisitos

- Las entradas de programación están conectadas.
- El transductor de desplazamiento está conectado al control de la instalación.
- Se puede realizar la lectura de los valores de tensión o de corriente del transductor de desplazamiento (con un multímetro, el control de la instalación o el módulo de ajuste).

Tabla de valores para aprendizaje e inversión

**i** La representación de los siguientes ejemplos de ajuste se refiere a los transductores de desplazamiento con una salida de tensión de 0...10 V o con una salida de corriente de 4...20 mA.

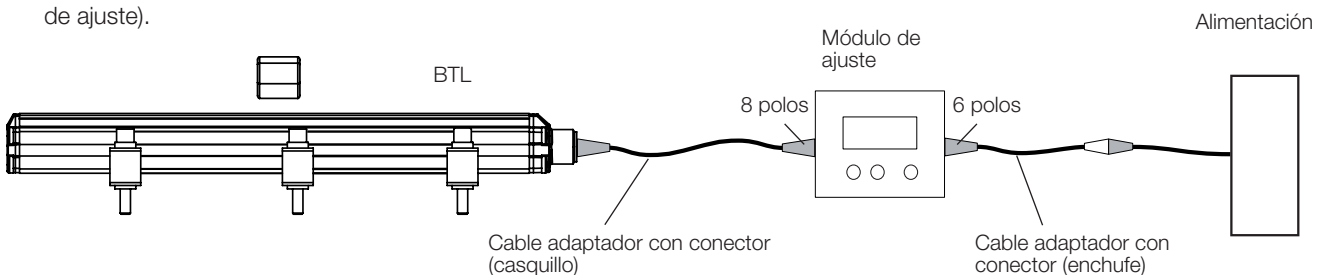


Fig. 6-1: Conexión del módulo de ajuste BTL7-A-CB02-S115

6

Procedimiento de ajuste (continuación)

6.3 Vista general de los procedimientos de ajuste

6.3.1 Aprendizaje

El punto cero y el punto final ajustados de fábrica se sustituyen por un punto cero y uno final nuevos. Los puntos cero y final pueden ajustarse independientemente entre sí, la pendiente de la curva característica se modifica.

**i** El procedimiento detallado para el aprendizaje está descrito en la página 14.

Proceso:

- ▶ Desplace el sensor de posición a la posición cero nueva.
- ▶ Lea el punto cero nuevo activando las entradas de programación.
  - ⇒ El punto final actual se conserva.

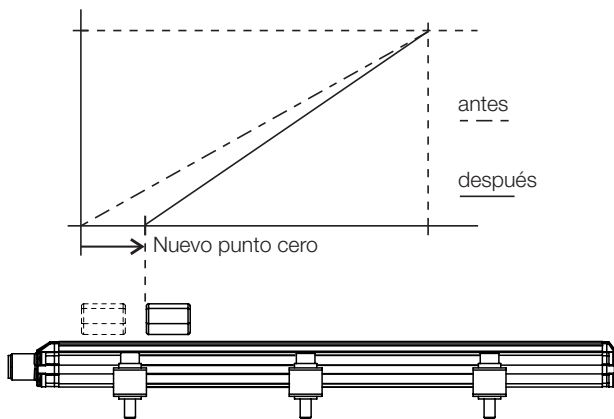


Fig. 6-2: Lectura del nuevo punto cero

- ▶ Desplace el sensor de posición a la nueva posición final.
- ▶ Lea el punto final nuevo activando las entradas de programación.
  - ⇒ El punto cero actual se conserva.

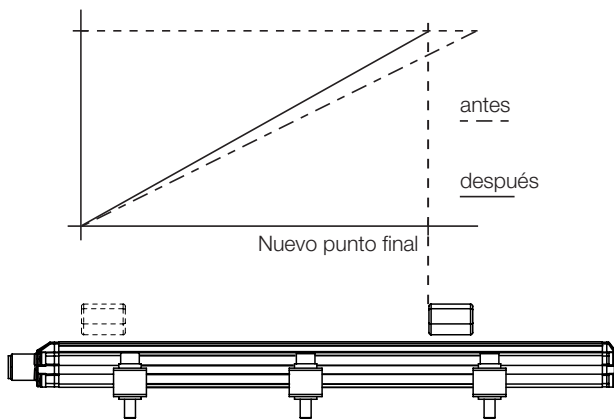


Fig. 6-3: Lectura del nuevo punto final

6.3.2 Inversión

Las curvas características pueden invertirse activando las entradas de programación.

Al realizar la inversión se invierte la curva característica de la salida. Por ejemplo, la curva característica ascendente de la salida se convierte en una curva característica descendente.

**i** El procedimiento detallado para la inversión está descrito en la página 15.

6.3.3 Reset

Reponga el transductor de desplazamiento a los ajustes de fábrica.

**i** El procedimiento detallado para la reposición está descrito en la página 16.

7

Aprendizaje

**ATENCIÓN**

**Merma del funcionamiento**

El aprendizaje durante el funcionamiento de la instalación puede provocar funciones erróneas.

- ▶ Ponga la instalación fuera de servicio antes de efectuar el aprendizaje.

Indicador LED

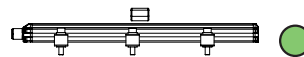
Valores indicados (ejemplo)

LED

con 0...10 V con 4...20 mA

**Posición de salida:**

- Transductor de desplazamiento con sensor de posición en la zona medible



5.39 V

23.7 mA

**1. Activar el aprendizaje**

- ▶ Active **(a)** durante 4 s como mínimo.

> 4 s **(a)**

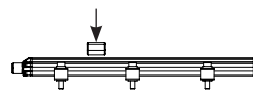


5.39 V

9.15 mA

**2. Ajustar el punto cero**

- ▶ Lleve el sensor de posición al nuevo punto cero.
- ▶ Active **(a)** durante 2 s como mínimo.



> 2 s **(a)**



1.04 V

4.82 mA

⇒ Tras la activación, el nuevo punto cero está ajustado.

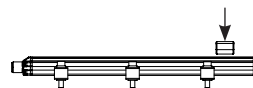


0.00 V

4.00 mA

**3. Ajustar el punto final**

- ▶ Lleve el sensor de posición al nuevo punto final.
- ▶ Active **(b)** durante 2 s como mínimo.



> 2 s

**(b)**



9.89 V

19.13 mA

⇒ Tras la activación, el nuevo punto final está ajustado.



10.00 V

20.00 mA

**4. Finalizar el aprendizaje**

- ▶ Active **(a)** y **(b)** brevemente al mismo tiempo (< 1 s).

< 1 s **(a + b)**



⇒ Se muestra el valor de posición actual.

**i** Los distintos pasos de los ajustes pueden seleccionarse libremente. El aprendizaje puede finalizarse en cualquier momento.

Leyenda LED: LED verde encendido LED rojo encendido

LED verde intermitente

8

Inversión

**ATENCIÓN**

**Merma del funcionamiento**

La inversión durante el funcionamiento de la instalación puede provocar funciones erróneas.

- ▶ Ponga fuera de servicio la instalación antes de la inversión.

Indicador LED

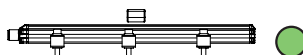
Valores indicados (ejemplo)

LED

con 0...10 V con 4...20 mA

**Posición de salida:**

- Transductor de desplazamiento con sensor de posición en la zona medible



5.39 V

9.15 mA

**1. Activar la inversión**

- ▶ Active (b) durante 4 s como mínimo.

> 4 s (b)



5.39 V

9.15 mA

**2. Invertir la curva característica**

- ▶ Active (a) y (b) al mismo tiempo durante 4 s como mínimo.

> 4 s (a + b)



Tras la activación:

- ⇒ La curva característica de salida está invertida.
- ⇒ Se muestra el valor de posición actual.
- ⇒ La inversión está desactivada.



5.61 V

14.85 mA

**3. Cancelar la inversión**



La inversión se puede cancelar sin modificaciones después del paso *Activar la inversión*.

- ▶ Active (a) y (b) brevemente al mismo tiempo (< 1 s).

< 1 s (a + b)



- ⇒ Se muestra el valor de posición actual.

Leyenda LED:	LED verde encendido	LED verde intermitente
	LED rojo encendido	

9

Reposición de todos los valores (reset)

**ATENCIÓN**

**Merma del funcionamiento**

La reposición de los valores durante el funcionamiento de la instalación puede provocar funciones erróneas.

- ▶ Ponga fuera de servicio la instalación antes del reset.

Con la función reset se pueden reponer todos los ajustes a los ajustes de fábrica. Para el reset el sensor de posición también puede encontrarse fuera de la zona medible.

Indicador LED

LED

**1. Activar el reset**

- ▶ Active **a** y **b** al mismo tiempo durante 4 s como mínimo.

> 4 s



**2. Reset**

- ▶ Active **a** y **b** al mismo tiempo durante 4 s como mínimo.

> 4 s



Tras la activación:

- ⇒ Todos los valores se han repuesto.
- ⇒ Se muestra el valor de posición actual.
- ⇒ El reset está desactivado.



**3. Cancelar el reset**



La reposición se puede cancelar sin modificaciones después del paso *Activar el reset*.

- ▶ Active **a** y **b** brevemente al mismo tiempo (< 1 s).

< 1 s



- ⇒ Se muestra el valor de posición actual.

Leyenda LED: LED verde encendido LED verde intermitente  
 LED rojo encendido



**10**

**Datos técnicos**

**10.1 Precisión**

Las indicaciones son valores típicos para BTL6-A/C/E/G... con 24 V DC, temperatura ambiente y una longitud nominal de 500 mm en combinación con el sensor de posición BTL5-P-3800-2, BTL5-P-4500-1, BTL5-P-5500-2, BTL6-A-3800-2, BTL6-A-3801-2, BTL5-F-2814-1S o BTL5-T-2814-1S. El BTL está inmediatamente listo para el servicio; la precisión plena se alcanza después de la fase de calentamiento.



En caso de versiones especiales pueden ser aplicables otros datos. Las ejecuciones especiales se identifican mediante -SA en la placa de características.

Resolución	
BTL6-A/G...	350 µV ≥ 5 µm
BTL6-C/E...	700 nA ≥ 5 µm
Repetibilidad	≤ ±0,002 % FS ≥ ±5 µm
Tasa de valores de medición (en función de la longitud nominal)	máx. 2 kHz
Desviación de linealidad si la longitud nominal ≤ 500 mm	±200 µm
longitud nominal > 500 mm	±0,04 % FS
Coefficiente de temperatura (longitud nominal = 500 mm, sensor de posición en el centro de la zona medible)	≤ 30 ppm/K
Velocidad máx. detectable	10 m/s

**10.2 Condiciones ambientales**

Temperatura de servicio	De -25 °C a +70 °C
Temperatura de almacenamiento	De -40 °C a +100 °C
Humedad del aire	< 90 %, no condensada
Carga de choque según EN 60068-2-27 <sup>1)</sup>	50 g/6 ms
Choque permanente según EN 60068-2-29 <sup>1)</sup>	50 g/2 ms
Vibración según EN 60068-2-6 <sup>1)</sup>	12 g, de 10 a 2000 Hz
Grado de protección según IEC 60529 (atornillado)	IP67

<sup>1)</sup> Disposición individual según la norma de fábrica de Balluff

**10.3 Alimentación de tensión (externa)**

Tensión, estabilizada	De 10 a 30 V DC
Ondulación residual	≤ 0,5 V <sub>PP</sub>
Consumo de corriente (con 24 V DC)	≤ 150 mA
Corriente de pico	≤ 3 A/0,5 ms
Protección contra polaridad inversa	Hasta 36 V
Protección contra sobretensiones	Hasta 36 V
Resistencia a tensiones (GND contra la carcasa)	500 V DC

**10.4 Salida**

BTL6-A... tensión de salida	0...10 V
corriente de carga	máx. 5 mA
BTL6-C... corriente de salida	0,1...20 mA
resistencia de carga	≤ 500 ohmios
BTL6-E... corriente de salida	4...20 mA
resistencia de carga	≤ 500 ohmios
BTL6-G... tensión de salida	-10...10 V
corriente de carga	máx. 5 mA
Resistencia a cortocircuitos	Cable de señal contra 36 V Cable de señal contra GND

**10.5 Entrada**

Entradas de programación La/Lb	De 10 a 30 V DC Alto-activo
Protección contra sobretensiones	Hasta 36 V

**10.6 Medidas, pesos**

Altura de la carcasa	20,8 mm
Longitud nominal	50...4572 mm
Peso (en función de la longitud)	Aprox. 1 kg/m
Material de carcasa	Aluminio, anodizado

**11**

**Accesorios**

**11.1 Sensor de posición**

**BTL5-P-3800-2**

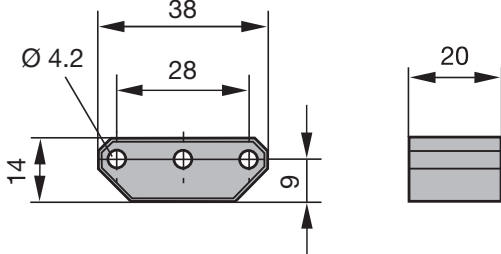


Fig. 11-1: Medidas de montaje del sensor de posición BTL5-P-3800-2

Peso: Aprox. 12 g  
Carcasa: Material sintético

**BTL5-P-5500-2**

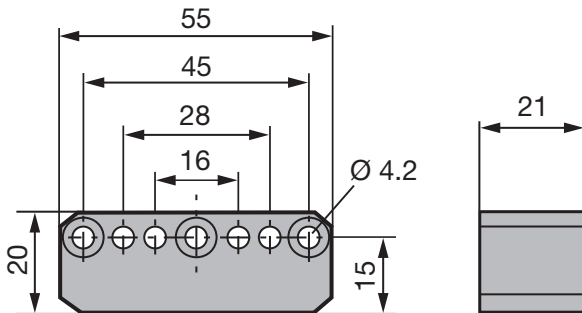


Fig. 11-2: Medidas de montaje del sensor de posición BTL5-P-5500-2

Peso: Aprox. 40 g  
Carcasa: Material sintético

**BTL6-A-3800-2**

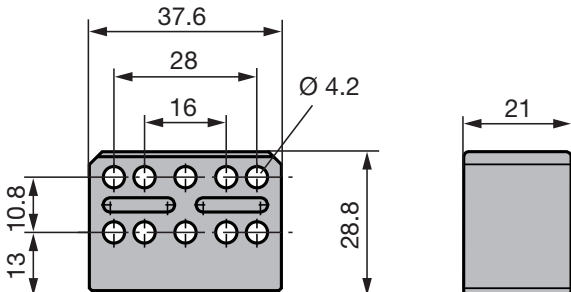


Fig. 11-3: Medidas de montaje del sensor de posición BTL6-A-3800-2

Peso: Aprox. 30 g  
Carcasa: Material sintético

**BTL6-A-3801-2**

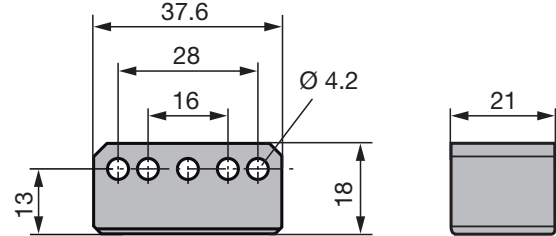


Fig. 11-4: Medidas de montaje del sensor de posición BTL6-A-3801-2

Peso: Aprox. 25 g  
Carcasa: Material sintético

**BTL5-F-2814-1S**

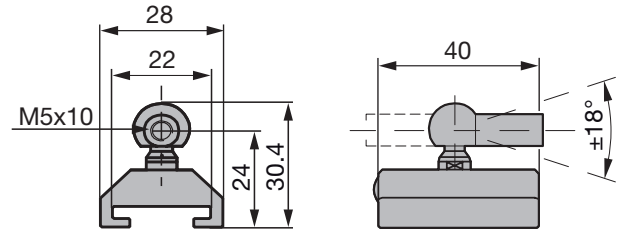


Fig. 11-5: Medidas de montaje del sensor de posición BTL5-F-2814-1S

Peso: Aprox. 28 g  
Carcasa: Aluminio anodizado  
Superficie de deslizamiento: Material sintético

**BTL5-T-2814-1S**

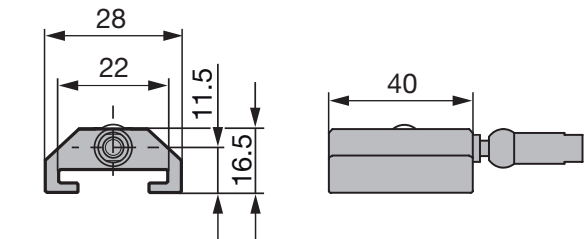


Fig. 11-6: Medidas de montaje del sensor de posición BTL5-T-2814-1S

Peso: Aprox. 28 g  
Carcasa: Aluminio anodizado  
Superficie de deslizamiento: Material sintético

**11**

**Accesorios (continuación)**

**BTL5-P-4500-1**

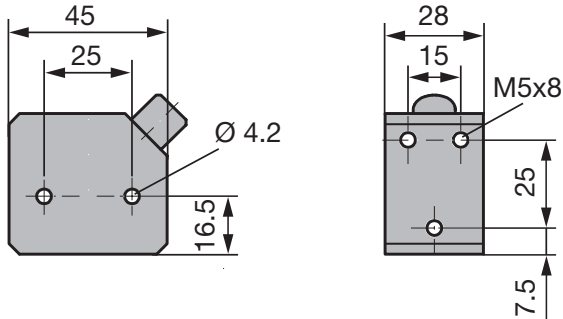


Fig. 11-7: Medidas de montaje del sensor de posición BTL5-P-4500-1

Peso: Aprox. 90 g  
 Carcasa: Material sintético  
 Temperatura de servicio: De -40 °C a +60 °C

**11.2 Varilla articulada BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A**

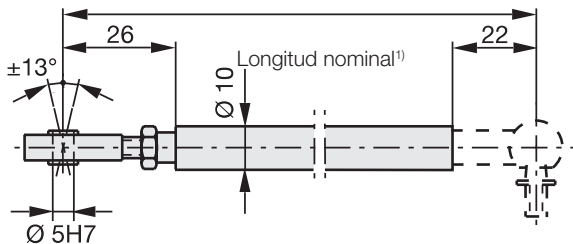


Fig. 11-8: Varilla articulada BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

Peso: Aprox. 150 g/m  
 Material: Aluminio

¹) Indicar la longitud nominal al realizar el pedido

**11.3 Conectores**

**i** Para obtener información sobre la ocupación de pines, véase la Tabla 4-2 en la página 10.

**BKS-S115-PU- \_ \_**

Conector recto, sobremoldeado, confeccionado M12, 8 polos  
 Posibilidad de pedir longitudes de cables distintas, p. ej. BKS-S115-PU-05: longitud de cable 5 m

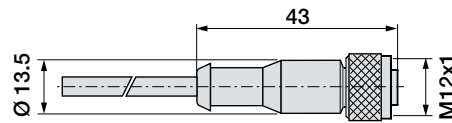


Bild 11-9: Conector BKS-S115-PU- \_ \_

**BKS-S116-PU- \_ \_**

Conector acodado, sobremoldeado, confeccionado M12, 8 polos  
 Posibilidad de pedir longitudes de cables distintas, p. ej. BKS-S116-PU-05: longitud de cable 5 m

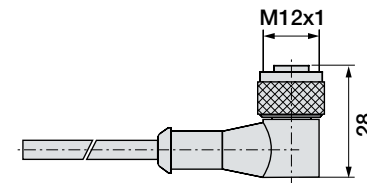


Bild 11-10: Conector BKS-S116-PU- \_ \_

**11.4 Módulo de ajuste**

**BTL7-A-CB02-S115**

Volumen de suministro:

- Módulo de ajuste
- 2 cables adaptadores por cada 0,3 m aprox.
- Instrucciones breves

**12**

**Código de modelo**

**BTL6 - A 5 00 - M0500 - PF - S115**

Transductor de desplazamiento Micropulse

Interfaz:

A = interfaz analógica, salida de tensión 0...10 V

G = interfaz analógica, salida de tensión -10...10 V

C = Interfaz analógica, salida de corriente 0,1...20 mA

E = Interfaz analógica, salida de corriente 4...20 mA

Tensión de alimentación:

5 = de 10 a 30 V DC

Características de la curva:

00 = ascendente (ajuste de fábrica)

Longitud nominal (4 cifras):

M0500 = indicación métrica en mm, longitud nominal 500 mm

Forma constructiva:

PF = carcasa perfilada plana

Conexión eléctrica:

S115 = 8 polos, conector M12

**13**

**Anexo**

**13.1 Conversión de unidades de longitud**

**1 mm = 0,0393700787 pulgadas**

mm	pulgadas
1	0,03937008
2	0,07874016
3	0,11811024
4	0,15748031
5	0,19685039
6	0,23622047
7	0,27559055
8	0,31496063
9	0,35433071
10	0,393700787

Tab. 13-1: Tabla de conversión mm-pulgadas

**1 pulgada = 25,4 mm**

pulgadas	mm
1	25,4
2	50,8
3	76,2
4	101,6
5	127
6	152,4
7	177,8
8	203,2
9	228,6
10	254

Tab. 13-2: Tabla de conversión pulgadas-mm

**13.2 Placa de características**

<b>BALLUFF</b>	▲ Null Position <sup>4)</sup>	<b>MICROPULSE</b>
<b>BTLOJZK</b> <sup>1)</sup>		
BTL6-A500-M0500-PF-S115 <sup>2)</sup>	09112200054321 DE <sup>3)</sup>	<a href="http://www.balluff.com">www.balluff.com</a>

- <sup>1)</sup> Código de pedido
- <sup>2)</sup> Tipo
- <sup>3)</sup> Número de serie
- <sup>4)</sup> Marca cero

Fig. 13-1: Placa de características del BTL6

 **www.balluff.com**

**Headquarters**

**Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone + 49 7158 173-0  
Fax +49 7158 5010  
balluff@balluff.de

**Global Service Center**

**Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone +49 7158 173-370  
Fax +49 7158 173-691  
service@balluff.de

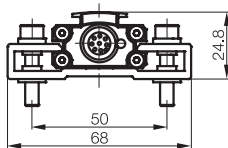
**US Service Center**

**USA**

Balluff Inc.  
8125 Holton Drive  
Florence, KY 41042  
Phone (859) 727-2200  
Toll-free 1-800-543-8390  
Fax (859) 727-4823  
technicalsupport@balluff.com

## BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

Notice d'utilisation



**[www.balluff.com](http://www.balluff.com)**



<b>1</b>	<b>Informations destinées à l'utilisateur</b>	<b>5</b>
1.1	Validité	5
1.2	Symboles et conventions utilisés	5
1.3	Conditionnement	5
1.4	Homologations et certifications	5
<b>2</b>	<b>Sécurité</b>	<b>6</b>
2.1	Utilisation conforme aux prescriptions	6
2.2	Généralités sur la sécurité du système de mesure de déplacement	6
2.3	Signification des avertissements	6
2.4	Elimination	6
<b>3</b>	<b>Structure et fonction</b>	<b>7</b>
3.1	Structure	7
3.2	Fonction	7
3.3	Affichage à LED	7
<b>4</b>	<b>Montage et raccordement</b>	<b>8</b>
4.1	Montage du capteur de déplacement	8
4.2	Capteurs de position guidés	8
4.3	Capteurs de position libres	9
4.4	Raccordement électrique	10
4.5	Blindage et pose des câbles	10
<b>5</b>	<b>Mise en service</b>	<b>11</b>
5.1	Mise en service du système	11
5.2	Conseils d'utilisation	11
<b>6</b>	<b>Procédure de réglage</b>	<b>12</b>
6.1	Entrées de programmation	12
6.2	Remarques concernant la procédure de réglage	12
6.3	Aperçu des procédures de réglage	13
6.3.1	Apprentissage	13
6.3.2	Inversion	13
6.3.3	Réinitialisation ("Reset")	13
<b>7</b>	<b>Apprentissage</b>	<b>14</b>
<b>8</b>	<b>Inversion</b>	<b>15</b>
<b>9</b>	<b>Réinitialisation de l'ensemble des valeurs ("Reset")</b>	<b>16</b>
<b>10</b>	<b>Caractéristiques techniques</b>	<b>17</b>
10.1	Précision	17
10.2	Conditions ambiantes	17
10.3	Alimentation électrique (externe)	17
10.4	Sorties	17
10.5	Entrées	17
10.6	Dimensions, poids	17

<b>11</b>	<b>Accessoires</b>	<b>18</b>
11.1	Capteurs de position	18
11.2	Tige articulée BTL2-GS10- _ _ _ _ -A	19
11.3	Connecteurs	19
11.4	Boîtier de réglage	19
<b>12</b>	<b>Code de type</b>	<b>20</b>
<b>13</b>	<b>Annexe</b>	<b>21</b>
13.1	Conversion unités de longueur	21
13.2	Plaque signalétique	21

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Capteur de déplacement Micropulse en boîtier plat profilé

### 1 Informations destinées à l'utilisateur

#### 1.1 Validité

Le présent manuel décrit la structure, le fonctionnement et les possibilités de réglage du capteur de déplacement Micropulse BTL6 avec interface analogique. Il est valable pour les types **BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115** (voir code de type, page 20).

Le présent manuel s'adresse à un personnel qualifié. Le lire attentivement avant l'installation et la mise en service du capteur de déplacement.

#### 1.2 Symboles et conventions utilisés

Les **instructions spécifiques** sont précédées d'un triangle.

► Instruction 1

Les **instructions** sont numérotées et décrites **selon leur ordre** :

1. Instruction 1
2. Instruction 2



#### Conseils d'utilisation

Ce symbole caractérise des conseils généraux.



Ces symboles signalent les entrées de programmation.



Les symboles de ce type caractérisent l'affichage à LED.

#### 1.3 Conditionnement

- Capteur de déplacement BTL6
- Brides de fixation avec douilles d'isolation et vis
- Notice résumée



Les capteurs de positions peuvent être fournis sous différentes formes et doivent par conséquent être commandés séparément.

#### 1.4 Homologations et certifications



Homologation UL  
Dossier N°  
E227256

#### Brevet US 5 923 164

Le brevet américain a été attribué en relation avec ce produit.



Avec le symbole CE, nous certifions que nos produits répondent aux exigences de la directive européenne 2004/108/UE (directive CEM).

Le capteur de déplacement satisfait aux exigences des normes génériques suivantes :

- EN 61000-6-1 (résistance au brouillage)
- EN 61000-6-2 (résistance au brouillage)
- EN 61000-6-3 (émission)
- EN 61000-6-4 (émission)

Et à la norme de produits suivante :

- EN 61326-2-3

Contrôles de l'émission

- Rayonnement parasite  
EN 55016-2-3 (industrie et habitat)

Contrôles de la résistance au brouillage :

- Electricité statique (ESD)  
EN 61000-4-2 Degré de sévérité 3
- Champs électromagnétiques (RFI)  
EN 61000-4-3 Degré de sévérité 3
- Impulsions parasites rapides et transitoires (Burst)  
EN 61000-4-4 Degré de sévérité 3
- Surtensions transitoires (Surge)  
EN 61000-4-5 Degré de sévérité 2
- Grandeurs perturbatrices véhiculées par câble, induites par des champs de haute fréquence  
EN 61000-4-6 Degré de sévérité 3
- Champs magnétiques  
EN 61000-4-8 Degré de sévérité 4



Pour plus d'informations sur les directives, homologations et certifications, se reporter à la déclaration de conformité.

2

Sécurité

2.1 Utilisation conforme aux prescriptions

Couplé à une commande de machine (p. ex. API), le capteur de déplacement Micropulse BTL6 constitue un système de mesure de déplacement. Il est monté dans une machine ou une installation. Le bon fonctionnement du capteur, conformément aux indications figurant dans les caractéristiques techniques, n'est garanti qu'avec les accessoires d'origine de BALLUFF, l'utilisation d'autres composants entraîne la nullité de la garantie.

Tout démontage du capteur de déplacement ou toute utilisation inappropriée est interdit et entraîne l'annulation de la garantie et de la responsabilité du fabricant.

2.2 Généralités sur la sécurité du système de mesure de déplacement

L'installation et la mise en service ne doivent être effectuées que par un personnel qualifié et ayant des connaissances de base en électricité.

Est considéré comme **qualifié** le personnel qui, par sa formation technique, ses connaissances et son expérience, ainsi que par ses connaissances des dispositions spécifiques régissant son travail, peut reconnaître les dangers potentiels et prendre les mesures de sécurité adéquates.

Il est de la responsabilité de l'exploitant de veiller à ce que les dispositions locales concernant la sécurité soient respectées.

L'exploitant doit en particulier prendre les mesures nécessaires pour éviter tout danger pour les personnes et le matériel en cas de dysfonctionnement du système de mesure de déplacement.

En cas de dysfonctionnement et de pannes du capteur de déplacement, celui-ci doit être mis hors service et protégé contre toute utilisation non autorisée.

2.3 Signification des avertissements

Respecter les avertissements de cette notice et les mesures décrites pour éviter tout danger.

Les avertissements utilisés comportent différents mots-clés et sont organisés de la manière suivante :

<b>MOT-CLE</b>
<p><b>Type et source de danger</b>                  Conséquences en cas de non-respect du danger                  ► Mesures à prendre pour éviter le danger</p>

Signification des mots-clés en détail :

<b>ATTENTION</b>
<p>Décrit un danger pouvant entraîner <b>des dommages ou une destruction du produit.</b></p>
 <b>DANGER</b>
<p>Le symbole "attention" accompagné du mot <b>DANGER</b> caractérise un danger pouvant entraîner directement <b>la mort ou des blessures graves.</b></p>

2.4 Elimination

- Pour l'élimination des déchets, se conformer aux dispositions nationales.

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Capteur de déplacement Micropulse en boîtier plat profilé



### Structure et fonction

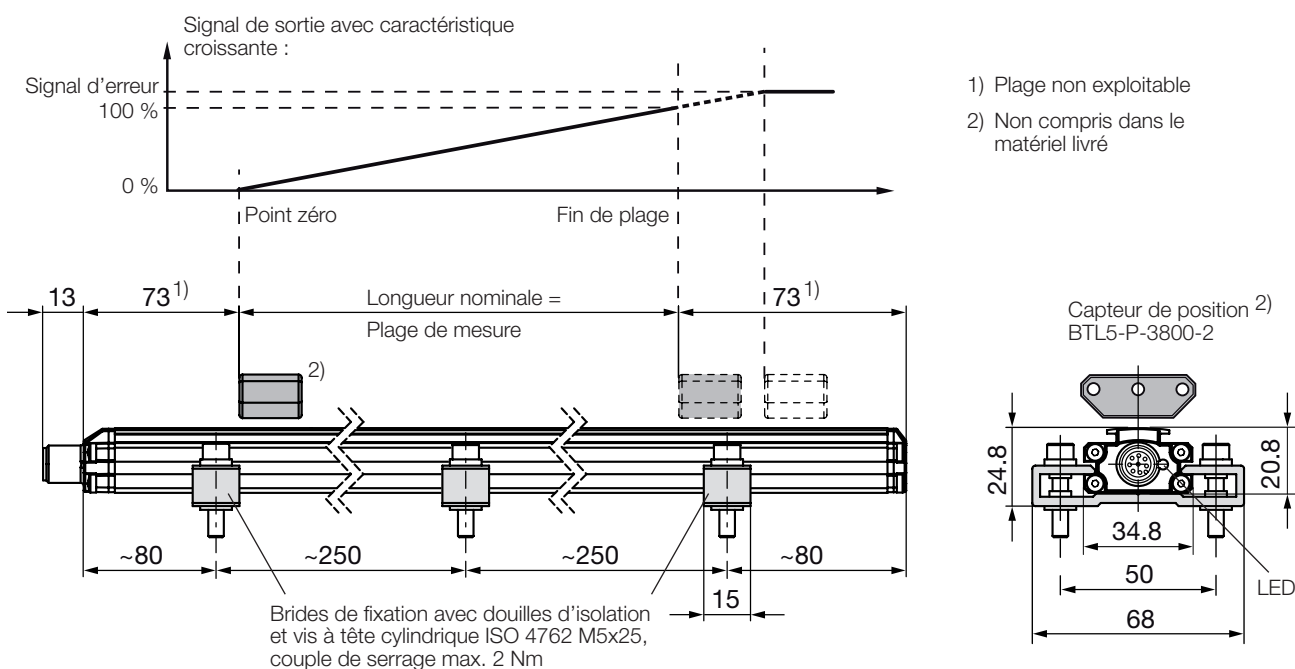


Fig. 2-1 : Capteur de déplacement BTL6..., structure

### 3.1 Structure

**Raccordement électrique :** le raccordement électrique se fait par un connecteur (voir code de type page 20)

**Boîtier BTL :** boîtier en aluminium dans lequel se trouvent le guide d'ondes et le système de mesure électronique.

**Capteur de position :** définit la position à mesurer sur le guide d'ondes. Les capteurs de positions peuvent être fournis sous différentes formes et doivent par conséquent être commandés séparément (voir accessoires page 18).

**Longueur nominale :** afin de permettre une adaptation optimale du capteur de déplacement à l'application, les longueurs nominales suivantes sont disponibles :

Longueur nominale	Par
50...4572 mm	25 mm

### 3.2 Fonction

Le capteur de déplacement BTL6 abrite le guide d'ondes protégé par un boîtier en aluminium. Un capteur de position se déplace le long du guide d'ondes. Le capteur de position est relié à l'élément de l'installation dont la position doit être déterminée.

Le capteur de position définit la position à mesurer sur le guide d'ondes.

Une impulsion initiale générée en interne déclenche, conjointement avec le champ magnétique du capteur de position, une onde de torsion dans le guide d'ondes, qui se forme par magnétostriction et se propage à vitesse ultrasonique.

L'onde de torsion se propageant jusqu'à l'extrémité du guide d'ondes est absorbée dans la zone d'amortissement. L'onde de torsion au début du guide d'ondes génère un signal électrique dans une bobine réceptrice. La position est déterminée d'après la durée de propagation de l'onde. Selon le modèle, elle sera caractérisée par des valeurs de tension ou de courant électrique croissantes.

### 3.3 Affichage à LED



En fonctionnement normal, la LED indique les états de fonctionnement du capteur de déplacement.

LED	Etat de fonctionnement
Vert	<b>Fonctionnement normal</b> Le capteur de position est à l'intérieur de la plage de mesure.
Rouge clignotant	<b>Sortie de la plage de mesure</b> Le capteur de position est en dehors de la plage de mesure.
Rouge	<b>Erreur</b> Pas de capteur de position ou capteur de position hors limites.

4

Montage et raccordement

4.1 Montage du capteur de déplacement

**ATTENTION**

**Montage incorrect**

Un montage incorrect peut limiter le bon fonctionnement du capteur de déplacement et entraîner des dommages.

- ▶ Il faut veiller à ce que le capteur de déplacement ne soit pas à proximité directe de champs électriques ou magnétiques élevés.
- ▶ Les cotes de montage doivent absolument être respectées.

La position de montage est indifférente. Le capteur de déplacement doit être monté sur une partie plane de la machine à l'aide des brides de fixation et vis à tête cylindrique fournies. Les brides de fixation sont fournies en quantité suffisante.

**i** Afin d'éviter toute fréquence de résonance en cas de charges dues à des vibrations, nous recommandons de placer les brides de fixation à des distances inégales.

Les douilles d'isolation fournies permettent d'isoler électriquement le capteur de déplacement de la machine (voir figure 3-1).

1. Guider le capteur de déplacement dans les brides de fixation.
2. A l'aide des vis de fixation, fixer le capteur de déplacement à la base (vissage de max. 2 Nm dans les brides).
3. Monter le capteur de position (accessoire).

**i** Le capteur de déplacement Micropulse à construction profilée convient aussi bien aux capteurs de position libres, c'est-à-dire fonctionnant sans contact (voir figures 4-3 à 4-7) qu'aux capteurs de position guidés (voir figures 4-1 et 4-2).

4.2 Capteurs de position guidés

A prendre en considération lors du montage du capteur de position :

- Eviter toute force appliquée sur les côtés.
- A l'aide d'une tige articulée, relier le capteur de position à la partie de la machine concernée (voir accessoires, page 19).

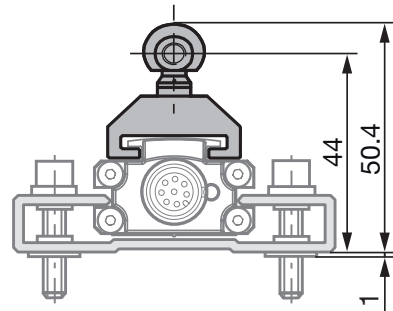


Fig. 4-1 : Dimensions et distances pour le capteur de position BTL5-F-2814-1S

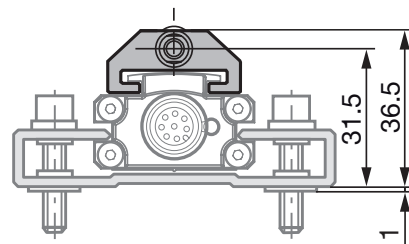


Fig. 4-2 : Dimensions et distances pour le capteur de position BTL5-T-2814-1S

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Capteur de déplacement Micropulse en boîtier plat profilé

### 4

#### Montage et raccordement (suite)

#### 4.3 Capteurs de position libres

A prendre en considération lors du montage du capteur de position :

- Pour garantir la précision du système de mesure de déplacement, le capteur de position doit être fixé à la partie mobile par des vis non magnétisables (acier inox, laiton, aluminium).
- La partie mobile de la machine doit guider le capteur de position parallèlement au capteur de déplacement.
- La distance A entre le capteur de position et les éléments en matériau magnétisable doit être au minimum de 10 mm (voir figures 4-3 à 4-7).
- Pour la distance B entre les capteurs de position et de déplacement et pour le déport de l'axe C (voir figures 4-3 à 4-7), les valeurs suivantes doivent être respectées :

Type de capteur de position	Distance B	Déport C
BTL5-P-3800-2	0,1...4 mm	± 2 mm
BTL5-P-5500-2	5...15 mm	± 15 mm
BTL5-P-4500-1	0,1...2 mm	± 2 mm
BTL6-A-3800-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm
BTL6-A-3801-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm

<sup>1)</sup> Pour un résultat de mesure optimal, nous recommandons une distance B de 6 à 8 mm.

Tab. 4-1 : Distance et déport pour capteur de position (voir figures 4-3 à 4-7)

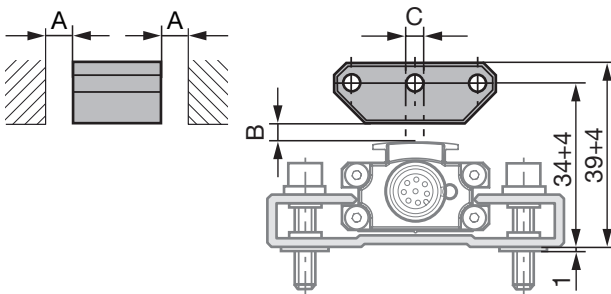


Fig. 4-3 : Dimensions et distances pour le capteur de position BTL5-P-3800-2

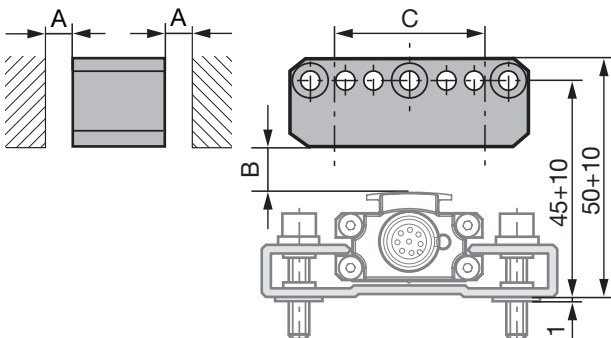


Fig. 4-4 : Dimensions et distances pour le capteur de position BTL5-P-5500-2

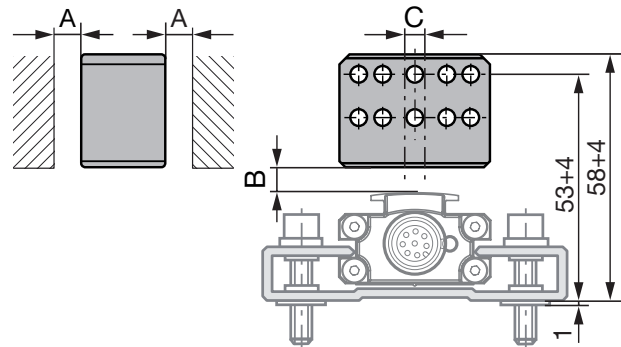


Fig. 4-5 : Dimensions et distances avec le capteur de position BTL6-A-3800-2

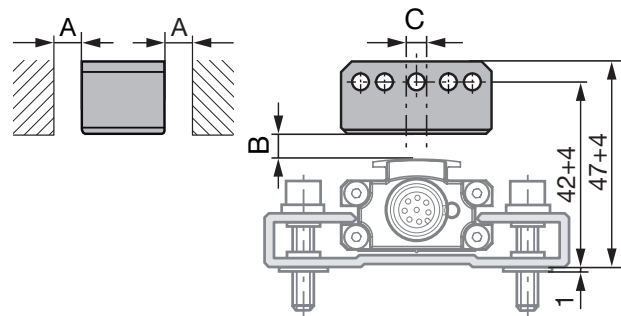


Fig. 4-6 : Dimensions et distances pour le capteur de position BTL6-A-3801-2

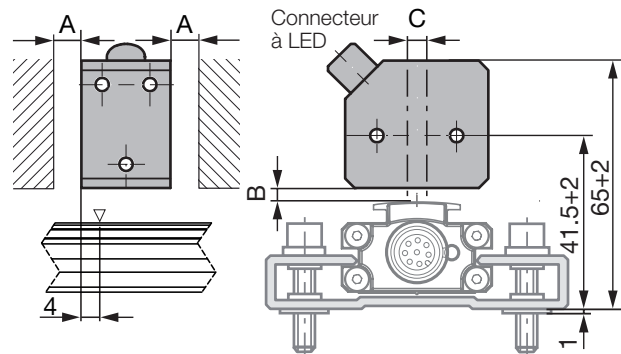


Fig. 4-7 : Dimensions et distances pour le capteur de position BTL5-P-4500-1 avec génération d'un champ électromagnétique (24 V/100 mA)



La plage de mesure est décalée de 4 mm en direction du connecteur BTL (voir figure 4-7).

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Capteur de déplacement Micropulse en boîtier plat profilé

### 4

#### Montage et raccordement (suite)

#### 4.4 Raccordement électrique

Broche	BKS-S115-... BKS-S116-...	-A500	-G500	-C500	-E500
1	jaune	Non utilisé <sup>1)</sup>			
2	gris	0 V			
3	rose	Non utilisé <sup>1)</sup>			
4	rouge	"La" (entrée de programmation)			
5	vert	0...10 V	-10...10 V	0,1...20 mA	4...20 mA
6	bleu	GND <sup>2)</sup>			
7	brun	10 à 30 V			
8	blanc	"Lb" (entrée de programmation)			

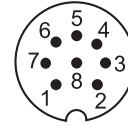


Fig. 4-8 : Affectation des broches connecteur S115 (vue de dessus sur le connecteur du capteur de déplacement)

<sup>1)</sup> Les conducteurs non utilisés peuvent être reliés côté commande à la masse GND, mais pas au blindage.

<sup>2)</sup> Potentiel de référence pour tension d'alimentation et GND CEM.

Tab. 4-2 : Affectation des broches du connecteur S115

#### 4.5 Blindage et pose des câbles



##### Mise à la terre définie !

Le capteur de déplacement et l'armoire électrique doivent être reliés au même potentiel de mise à la terre.

##### Blindage

Pour garantir la compatibilité électromagnétique (CEM), les consignes suivantes doivent être respectées :

- Le capteur de déplacement et la commande doivent être reliés par un câble blindé : tresse de fils de cuivre, couverture minimum 85 %.
- Relier à plat le blindage du connecteur au boîtier de connecteur.

##### Champs magnétiques

Le système de mesure de déplacement est un système magnétostrictif. Veiller à ce que le capteur de déplacement et le vérin de réception se trouvent à une distance suffisante de champs magnétiques externes de forte intensité.

##### Pose des câbles

Ne pas poser le câble reliant le capteur de déplacement, la commande et l'alimentation à proximité d'un câble haute tension (possibilités de perturbations inductives).

Les perturbations inductives créées par des ondes harmoniques (par exemple par un redressement à l'entrée des phases), pour lesquelles le câble blindé n'offre qu'une faible protection, sont particulièrement nuisibles.

##### Longueur de câble

Longueur du câble max. 20 m. Il est possible d'utiliser des câbles plus longs si la structure, le blindage et le câblage empêchent toute nuisance venant de champs perturbateurs étrangers.

##### Antiparasitage

Afin d'éviter toute compensation de potentiel – courant électrique – par le blindage du câble, respecter les consignes suivantes :

- Utiliser des douilles d'isolation.
- Raccorder l'armoire électrique et l'installation dans laquelle se trouve le BTL6 au même potentiel de mise à la terre.



**5****Mise en service****5.1 Mise en service du système****⚠ DANGER****Mouvements incontrôlés du système**

Lors de la mise en service et lorsque le système de mesure de déplacement fait partie intégrante d'un système de régulation dont les paramètres n'ont pas encore été réglés, des mouvements incontrôlés peuvent survenir. De tels mouvements sont susceptibles de causer des dommages corporels et matériels.

- ▶ Les personnes doivent se tenir à l'écart de la zone de danger de l'installation.
- ▶ La mise en service ne doit être effectuée que par un personnel qualifié.
- ▶ Les consignes de sécurité de l'installation ou du fabricant doivent être respectées.

1. Vérifier la fixation et la polarité des raccordements. Remplacer les raccordements endommagés.
2. Mettre en marche le système.
3. Vérifier les valeurs mesurées et les paramètres réglables et, le cas échéant, procéder à un nouveau réglage du capteur de déplacement.

---

**i** Vérifier l'exactitude des valeurs au point zéro et en fin de plage, en particulier après remplacement du capteur de déplacement ou réparation par le fabricant.

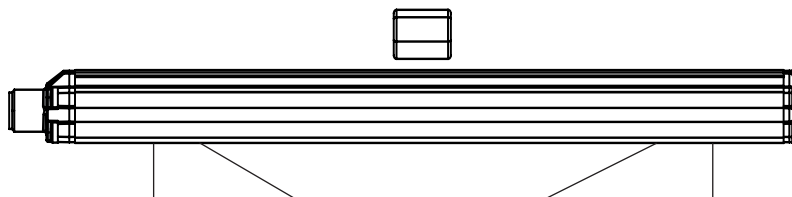
---

**5.2 Conseils d'utilisation**

- Contrôler régulièrement les fonctions du système de mesure de déplacement et de tous ses composants.
- En cas de dysfonctionnement, mettre le système hors service.
- Protéger le système de toute utilisation non autorisée.

**6**

**Procédure de réglage**



Allure de la courbe	Capteur de déplacement	Unité	Valeur min.	Valeur zéro	Valeur finale	Valeur max.	Valeur d'erreur
croissante (réglage usine)	BTL6-A...	V	-0,5	0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-G...	V	-10,5	-10,0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	0,1	0,1	20,0	20,4	20,4
	BTL6-E...	mA	3,6	4,0	20,0	20,4	3,6
décroissante (après inversion)	BTL6-A...	V	+10,5	+10,0	0	-0,5	+10,5
	BTL6-G...	V	+10,5	+10,0	-10,0	-10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	20,4	20,0	0,1	0,1	20,4
	BTL6-E...	mA	20,4	20,0	4,0	3,6	3,6

Tab. 6-1: Tableau de valeurs des réglages usine

**6.1 Entrées de programmation**

Pour le réglage, utiliser les entrées de programmation La et Lb. L'entrée de programmation sur 10 à 30 V correspond à l'activation (à l'état haut).  
 Pour cela, utiliser le boîtier de réglage BTL7-A-CB02-S115 Balluff (voir accessoires, page 19).

**i** **Désactivation automatique !**  
 Si aucun signal n'est transmis par le biais des entrées de programmation pendant env. 10 minutes, le mode programmation est quitté automatiquement.

**Valeurs pour le point zéro et la fin de plage**

- N'importe quelle position du capteur de position peut être un point zéro ou une fin de plage. Les points zéro et les fins de plage ne doivent cependant pas être intervertis.
- Les points zéro et fins de plage absolus doivent se situer entre les limites minimales et maximales (voir le tableau des valeurs).

**i** Les valeurs du dernier réglage sont systématiquement enregistrées, peu importe si la procédure de réglage a été quittée par l'intermédiaire des entrées de programmation ou automatiquement après 10 minutes.

**6.2 Remarques concernant la procédure de réglage**

**Conditions requises**

- Les entrées de programmation sont raccordées.
- Le capteur de déplacement est relié au système de commande de l'installation.
- Les valeurs de tension ou de courant du capteur de déplacement peuvent être lues (au moyen d'un multimètre, du système de commande de l'installation ou du boîtier de réglage).

**Tableau des valeurs pour l'apprentissage et l'inversion**

**i** Les exemples de réglage suivants se rapportent aux capteurs de déplacement avec sortie de tension 0...10 V ou sortie de courant 4...20 mA.

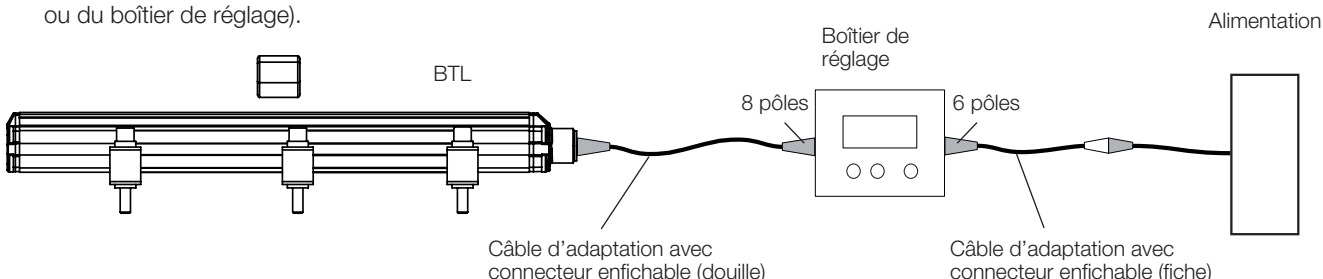


Fig. 6-1 : Raccordement du boîtier de réglage BTL7-A-CB02-S115

**6**

**Procédure de réglage (suite)**

**6.3 Aperçu des procédures de réglage**

**6.3.1 Apprentissage**

Les point zéro et fin de plage définis en usine sont remplacés par de nouvelles valeurs. Les point zéro et fin de plage peuvent se régler indépendamment l'un de l'autre, ce qui modifie l'ascension de la courbe.

**i** La procédure détaillée pour l'apprentissage est décrite à la page 14.

**Procédure :**

- ▶ Déplacer le capteur de position sur le nouveau point zéro.
- ▶ Lire le nouveau point zéro en activant les entrées de programmation.  
⇒ La fin de plage actuel reste inchangé.

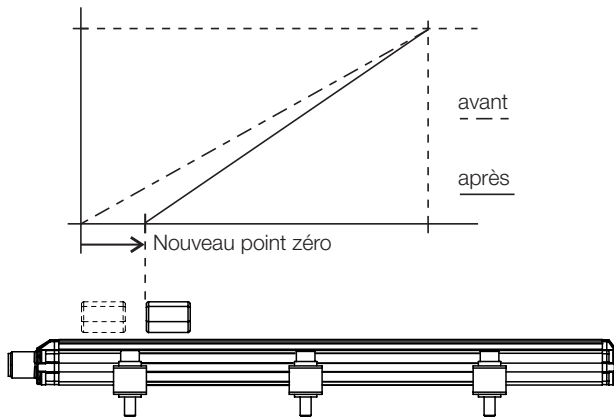


Fig. 6-2 : Lecture du nouveau point zéro

- ▶ Déplacer le capteur de position sur la nouvelle fin de plage.
- ▶ Lire la nouvelle fin de plage en activant les entrées de programmation.  
⇒ Le point zéro actuel reste inchangé.

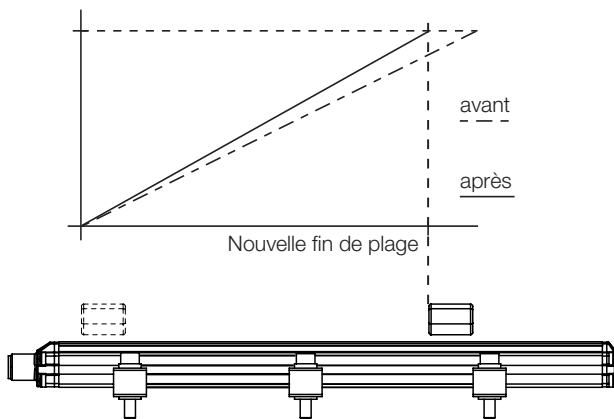


Fig. 6-3 : Lecture de la nouvelle fin de plage

**6.3.2 Inversion**

Les courbes peuvent être inversées en activant les entrées de programmation.

Lors d'une inversion, la courbe de la sortie s'inverse. A titre d'exemple, la courbe croissante de la sortie devient décroissante.

**i** La procédure détaillée pour l'inversion est décrite à la page 15.

**6.3.3 Réinitialisation ("Reset")**

Réinitialisation aux réglages d'usine du capteur de déplacement.

**i** La procédure détaillée pour la réinitialisation est décrite à la page 16.

**7**

**Apprentissage**

<b>ATTENTION</b>
<p><b>Limitations de fonctionnement</b></p> <p>L'apprentissage pendant le fonctionnement de l'installation peut donner lieu à des dysfonctionnements.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Mettre l'installation hors service avant de procéder à l'apprentissage.</li> </ul>

Affichage à LED

Valeurs affichées (exemple)

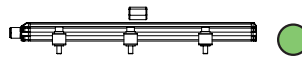
LED

avec  
0...10 V

avec  
4...20 mA

**Situation de départ :**

- Capteur de déplacement avec capteur de position dans la plage de mesure



5.39 V	9.15 mA
--------	---------

**1. Activer l'apprentissage**

- ▶ Activer **(a)** pendant au moins 4 s.

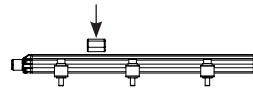
> 4 s **(a)**



5.39 V	9.15 mA
--------	---------

**2. Régler le point zéro**

- ▶ Amener le capteur de position sur le nouveau point zéro.



1.04 V	4.82 mA
--------	---------

- ▶ Activer **(a)** pendant au moins 2 s.

> 2 s **(a)**

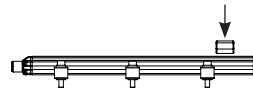


⇒ Une fois l'activation achevée, le nouveau point zéro est réglé.

0.00 V	4.00 mA
--------	---------

**3. Régler la fin de plage**

- ▶ Amener le capteur de position sur la nouvelle fin de plage.



9.89 V	19.13 mA
--------	----------

- ▶ Activer **(b)** pendant au moins 2 s.

> 2 s **(b)**



⇒ Une fois l'activation achevée, la nouvelle fin de plage est réglée.

10.00 V	20.00 mA
---------	----------

**4. Quitter l'apprentissage**

- ▶ Activer brièvement (< 1 s) **(a)** et **(b)** simultanément.

< 1 s **(a) + (b)**



⇒ La valeur de position actuelle est affichée.



Le choix des différentes étapes de réglage est indifférent. L'apprentissage peut être interrompu à tout moment.

Légende LED :

LED allumée en vert



LED clignotant en vert

LED allumée en rouge

**8**

**Inversion**

**ATTENTION**

**Limitations de fonctionnement**

L'inversion pendant le fonctionnement de l'installation peut donner lieu à des dysfonctionnements.

- ▶ Mettre l'installation hors service avant de procéder à l'inversion.

Affichage à LED

Valeurs affichées (exemple)

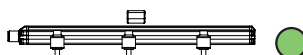
LED

avec  
0...10 V

avec  
4...20 mA

**Situation de départ :**

- Capteur de déplacement avec capteur de position dans la plage de mesure



5.39 V 9.15 mA

**1. Activer l'inversion**

- ▶ Activer (b) pendant au moins 4 s.

> 4 s (b)



5.39 V 9.15 mA

**2. Inverser la courbe**

- ▶ Activer (a) et (b) simultanément au moins 4 s.

> 4 s (a + b)



Après activation :

- ⇒ La courbe de sortie est inversée.
- ⇒ La valeur de position actuelle est affichée.
- ⇒ L'inversion est désactivée.



5.61 V 14.85 mA

**3. Interrompre l'inversion**



L'inversion peut être interrompue sans modification après l'étape *Activer l'inversion*.

- ▶ Activer brièvement (< 1 s) (a) et (b) simultanément.

< 1 s (a + b)



- ⇒ La valeur de position actuelle est affichée.

Légende  
LED :

LED allumée en vert

LED allumée en rouge



LED clignotant en vert

9

Réinitialisation de l'ensemble des valeurs ("Reset")

**ATTENTION**

**Limitations de fonctionnement**

La réinitialisation des valeurs pendant le fonctionnement de l'installation peut donner lieu à des dysfonctionnements.

- ▶ Mettre l'installation hors service avant de procéder à la réinitialisation.

La fonction "Reset" permet de réinitialiser tous les paramètres aux réglages d'usine. Pour la réinitialisation, le capteur de position peut se situer en dehors de la plage de mesure.

Affichage à LED

LED

**1. Activer la réinitialisation**

- ▶ Activer **a** et **b** simultanément au moins 4 s. > 4 s  

**2. Réinitialisation ("Reset")**

- ▶ Activer **a** et **b** simultanément au moins 4 s. > 4 s  

Après activation :

- ⇒ Toutes les valeurs sont réinitialisées.
- ⇒ La valeur de position actuelle est affichée.
- ⇒ La réinitialisation est désactivée.






**3. Interrompre la réinitialisation**

**i** La réinitialisation peut être interrompue sans modification après l'étape *Activer la réinitialisation*.

- ▶ Activer brièvement (< 1 s) **a** et **b** simultanément. < 1 s  

- ⇒ La valeur de position actuelle est affichée.

Légende LED :	 LED allumée en vert	 LED clignotant en vert
	 LED allumée en rouge	

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Capteur de déplacement Micropulse en boîtier plat profilé

### 10 Caractéristiques techniques

#### 10.1 Précision

Ces données sont des valeurs typiques pour les BTL6-A/C/E/G... pour 24 V CC, température ambiante et longueur nominale de 500 mm en combinaison avec le capteur de position BTL5-P-3800-2, BTL5-P-4500-1, BTL5-P-5500-2, BTL6-A-3800-2, BTL6-A-3801-2, BTL5-F-2814-1S ou BTL5-T-2814-1S.

Le BTL est immédiatement opérationnel et une précision maximale est obtenue après la phase d'échauffement.

**i** Pour les versions spéciales, d'autres caractéristiques techniques peuvent s'appliquer. Les versions spéciales sont identifiées par -SA sur la plaque signalétique.

Résolution	
BTL6-A/G...	350 $\mu$ V $\geq 5 \mu$ m
BTL6-C/E...	700 nA $\geq 5 \mu$ m
Répétabilité	$\leq \pm 0,002$ % FS $\geq \pm 5 \mu$ m
Débit des valeurs de mesure (selon la longueur nominale)	Max. 2 kHz
Ecart de linéarité pour	
Longueur nominale $\leq 500$ mm	$\pm 200 \mu$ m
Longueur nominale $> 500$ mm	$\pm 0,04$ % FS
Coefficient de température (longueur nominale = 500 mm, capteur de position au milieu de la plage de mesure)	$\leq 30$ ppm/K
Vitesse max. enregistrable	10 m/s

#### 10.2 Conditions ambiantes

Température de service	-25 °C à +70 °C
Température de stockage	-40 °C à +100 °C
Humidité de l'air	< 90 %, sans condensation
Résistance aux chocs selon EN 60068-2-27 <sup>1)</sup>	50 g/6 ms
Chocs permanents selon EN 60068-2-29 <sup>1)</sup>	50 g/2 ms
Vibration selon EN 60068-2-6 <sup>1)</sup>	12 g, 10 à 2000 Hz
Protection selon IEC 60529 (à l'état vissé)	IP67

<sup>1)</sup> Détermination individuelle selon la norme d'usine Balluff

#### 10.3 Alimentation électrique (externe)

Tension, stabilisée	10 à 30 V CC
Ondulation résiduelle	$\leq 0,5 V_{PP}$
Consommation de courant (à 24 V CC)	$\leq 150$ mA
Courant de crête au démarrage	$\leq 3$ A/0,5 ms
Protégé contre l'inversion de polarité	Jusqu'à 36 V
Protection contre la surtension	Jusqu'à 36 V
Rigidité diélectrique (GND par rapport au boîtier)	500 V CC

#### 10.4 Sorties

BTL6-A... tension de sortie	0...10 V
courant de charge	Max. 5 mA
BTL6-C... courant de sortie	0,1...20 mA
résistance de charge	$\leq 500$ Ohm
BTL6-E... courant de sortie	4...20 mA
résistance de charge	$\leq 500$ Ohm
BTL6-G... tension de sortie	-10...10 V
courant de charge	Max. 5 mA
Résistance aux courts-circuits	Câble de signal par rapport à 36 V Câble de signal par rapport à GND

#### 10.5 Entrées

Entrées de programmation "La" / "Lb"	10 à 30 V CC Actives à l'état haut
Protection contre la surtension	Jusqu'à 36 V

#### 10.6 Dimensions, poids

Hauteur de boîtier	20,8 mm
Longueur nominale	50...4572 mm
Poids (selon la longueur)	Env. 1 kg/m
Matériau du boîtier	Aluminium anodisé

**11 Accessoires**

**11.1 Capteurs de position**

**BTL5-P-3800-2**

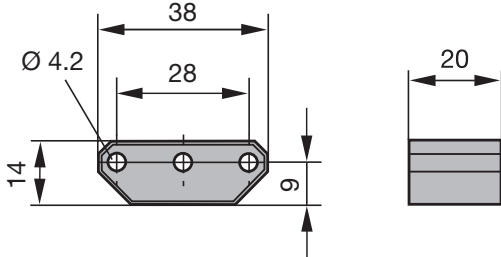


Fig. 11-1 : Dimensions de montage du capteur de position BTL5-P-3800-2

Poids : Env. 12 g

Boîtier : Plastique

**BTL5-P-5500-2**

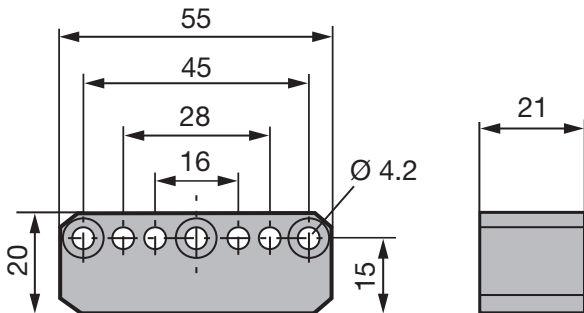


Fig. 11-2 : Dimensions de montage du capteur de position BTL5-P-5500-2

Poids : Env. 40 g

Boîtier : Plastique

**BTL6-A-3800-2**

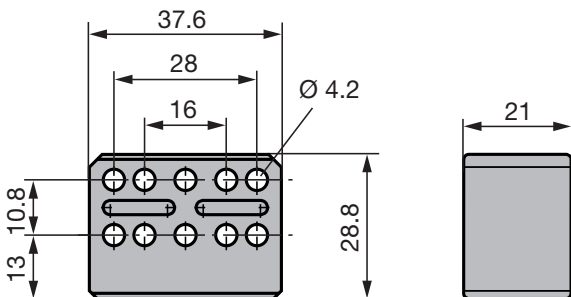


Fig. 11-3 : Dimensions de montage du capteur de position BTL6-A-3800-2

Poids : Env. 30 g

Boîtier : Plastique

**BTL6-A-3801-2**

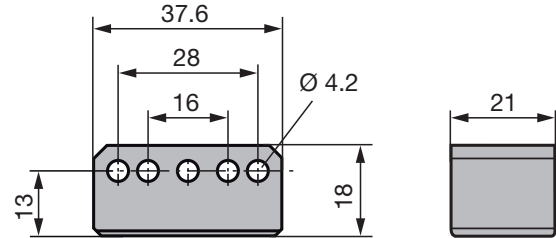


Fig. 11-4 : Dimensions de montage du capteur de position BTL6-A-3801-2

Poids : Env. 25 g

Boîtier : Plastique

**BTL5-F-2814-1S**

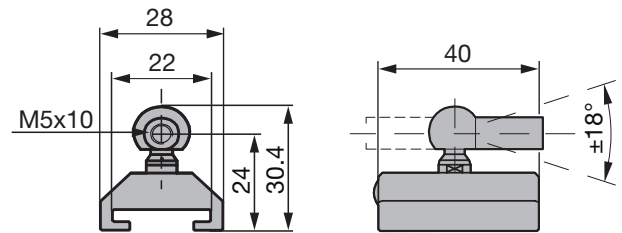


Fig. 11-5 : Dimensions de montage du capteur de position BTL5-F-2814-1S

Poids : Env. 28 g

Boîtier : Aluminium anodisé

Surface de glissement : Plastique

**BTL5-T-2814-1S**

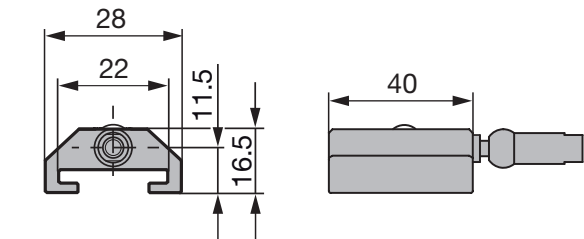


Fig. 11-6 : Dimensions de montage du capteur de position BTL5-T-2814-1S

Poids : Env. 28 g

Boîtier : Aluminium anodisé

Surface de glissement : Plastique



# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Capteur de déplacement Micropulse en boîtier plat profilé

### 11

#### Accessoires (suite)

#### BTL5-P-4500-1

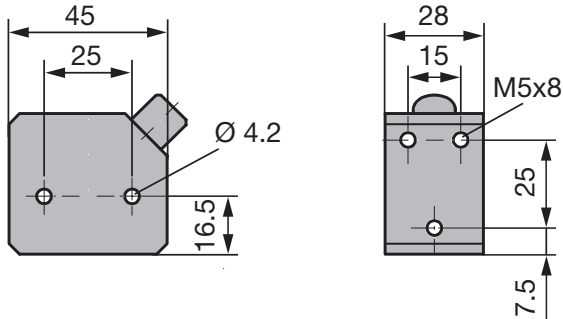


Fig. 11-7 : Dimensions de montage du capteur de position BTL5-P-4500-1

Poids : Env. 90 g  
 Boîtier : Plastique  
 Température de service : -40 °C à +60 °C

#### 11.2 Tige articulée BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

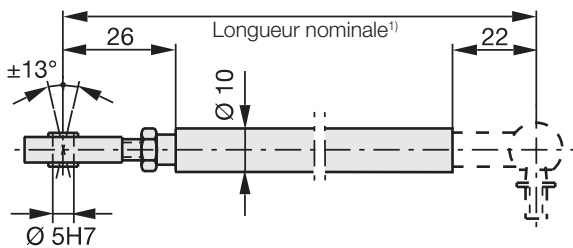


Fig. 11-8 : Tige articulée BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

Poids : Env. 150 g/m  
 Matériau : Aluminium

¹) Longueur nominale à spécifier à la commande

#### 11.3 Connecteurs

**i** Information sur l'affectation des broches, voir tableau 4-2, page 10.

#### BKS-S115-PU- \_ \_

Connecteur droit, moulé, confectionné  
 M12, 8 pôles  
 Différentes longueurs de câble disponibles,  
 p. ex. BKS-S115-PU-05 : longueur de câble 5 m

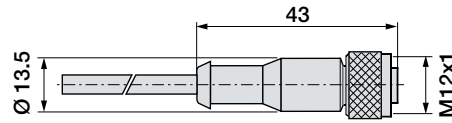


Bild 11-9: Connecteur BKS-S115-PU- \_ \_

#### BKS-S116-PU- \_ \_

Connecteur coudé, moulé, confectionné  
 M12, 8 pôles  
 Différentes longueurs de câble disponibles,  
 p. ex. BKS-S116-PU-05 : longueur de câble 5 m

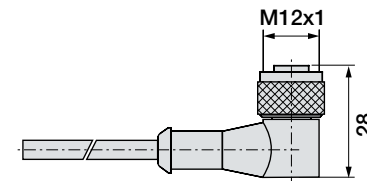


Bild 11-10: Connecteur BKS-S116-PU- \_ \_

#### 11.4 Boîtier de réglage

#### BTL7-A-CB02-S115

Conditionnement :

- Boîtier de réglage
- 2 câbles d'adaptation de 0,3 m chacun
- Notice résumée

**12**

**Code de type**

**BTL6 - A 5 00 - M0500 - PF - S115**

Capteur de déplacement Micropulse \_\_\_\_\_

Interface : \_\_\_\_\_

A = Interface analogique, sortie de tension 0...10 V

G = Interface analogique, sortie de tension -10...10 V

C = Interface analogique, sortie de courant 0,1...20 mA

E = Interface analogique, sortie de courant 4...20 mA

Tension d'alimentation : \_\_\_\_\_

5 = 10 à 30 V CC

Caractéristiques des courbes : \_\_\_\_\_

00 = Croissante (réglage usine)

Longueur nominale (4 chiffres) : \_\_\_\_\_

M0500 = Donnée métrique en mm, longueur nominale 500 mm

Forme de construction : \_\_\_\_\_

PF = Boîtier plat profilé

Raccordement électrique : \_\_\_\_\_

S115 = 8 pôles, connecteur M12

## 13 Annexe

### 13.1 Conversion unités de longueur

1 mm = 0,0393700787 pouce

mm	pouce
1	0,03937008
2	0,07874016
3	0,11811024
4	0,15748031
5	0,19685039
6	0,23622047
7	0,27559055
8	0,31496063
9	0,35433071
10	0,393700787

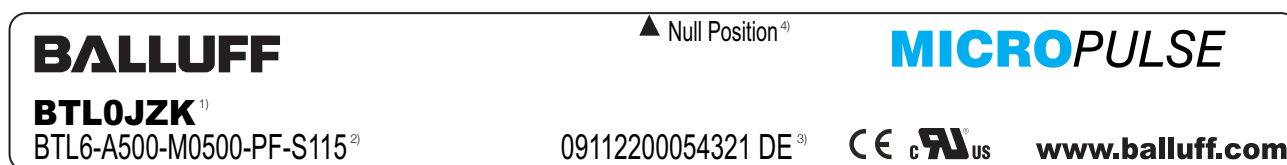
Tab. 13-1 : Conversion mm/pouce

1 pouce = 25,4 mm

pouce	mm
1	25,4
2	50,8
3	76,2
4	101,6
5	127
6	152,4
7	177,8
8	203,2
9	228,6
10	254

Tab. 13-2 : Conversion pouce/mm

### 13.2 Plaque signalétique



- <sup>1)</sup> Symbolisation commerciale
- <sup>2)</sup> Type
- <sup>3)</sup> Numéro de série
- <sup>4)</sup> Marquage du point zéro

Fig. 13-1 : Plaque signalétique BTL6

 **www.balluff.com**

**Headquarters**

**Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone + 49 7158 173-0  
Fax +49 7158 5010  
balluff@balluff.de

**Global Service Center**

**Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone +49 7158 173-370  
Fax +49 7158 173-691  
service@balluff.de

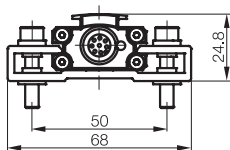
**US Service Center**

**USA**

Balluff Inc.  
8125 Holton Drive  
Florence, KY 41042  
Phone (859) 727-2200  
Toll-free 1-800-543-8390  
Fax (859) 727-4823  
technicalsupport@balluff.com

## BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

Manuale d'uso



**[www.balluff.com](http://www.balluff.com)**

<b>1</b>	<b>Avvertenze per l'utente</b>	<b>5</b>
1.1	Validità	5
1.2	Simboli e segni convenzionali utilizzati	5
1.3	Materiali compresi nella fornitura	5
1.4	Autorizzazioni e contrassegni	5
<b>2</b>	<b>Sicurezza</b>	<b>6</b>
2.1	Uso conforme	6
2.2	Informazioni di sicurezza sul sistema di misura della corsa	6
2.3	Significato delle avvertenze	6
2.4	Smaltimento	6
<b>3</b>	<b>Struttura e funzione</b>	<b>7</b>
3.1	Struttura	7
3.2	Funzionamento	7
3.3	Display LED	7
<b>4</b>	<b>Montaggio e collegamento</b>	<b>8</b>
4.1	Montaggio del trasduttore di posizione	8
4.2	Datore di posizione guidato	8
4.3	Datore di posizione libero	9
4.4	Collegamento elettrico	10
4.5	Schermatura e posa dei cavi	10
<b>5</b>	<b>Messa in funzione</b>	<b>11</b>
5.1	Messa in funzione del sistema	11
5.2	Avvertenze per il funzionamento	11
<b>6</b>	<b>Procedura di regolazione</b>	<b>12</b>
6.1	Ingressi di programmazione	12
6.2	Avvertenze sulla procedura di regolazione	12
6.3	Prospetto delle procedure di regolazione	13
6.3.1	Teach-in	13
6.3.2	Inversione	13
6.3.3	Reset	13
<b>7</b>	<b>Teach-in</b>	<b>14</b>
<b>8</b>	<b>Inversione</b>	<b>15</b>
<b>9</b>	<b>Ripristino di tutti i valori (Reset)</b>	<b>16</b>
<b>10</b>	<b>Dati tecnici</b>	<b>17</b>
10.1	Precisione	17
10.2	Condizioni ambientali	17
10.3	Tensione di alimentazione (esterna)	17
10.4	Uscita	17
10.5	Ingresso	17
10.6	Dimensioni, pesi	17

<b>11</b>	<b>Accessori</b>	<b>18</b>
11.1	Datore di posizione	18
11.2	Asta di comando BTL2-GS10- _ _ _ _ -A	19
11.3	Connettori	19
11.4	Scatola di impostazione	19
<b>12</b>	<b>Legenda codici di identificazione</b>	<b>20</b>
<b>13</b>	<b>Appendice</b>	<b>21</b>
13.1	Conversione delle unità di lunghezza	21
13.2	Targhetta identificativa	21



# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto

### 1

#### Avvertenze per l'utente

##### 1.1 Validità

Queste istruzioni descrivono la struttura, il funzionamento e le possibilità di regolazione del trasduttore di posizione Micropulse BTL6 con interfaccia analogica. Sono valide per i tipi **BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115** (vedere Legenda codici di identificazione a pagina 20).

Le istruzioni sono rivolte a personale qualificato. Leggere le istruzioni prima di installare e mettere in funzione il trasduttore di posizione.

##### 1.2 Simboli e segni convenzionali utilizzati

Le singole **istruzioni operative** sono precedute da un triangolo.

► Istruzione operativa 1

Le **sequenze operative** vengono indicate con numeri:

1. Istruzione operativa 1
2. Istruzione operativa 2



##### Avvertenza, suggerimento

Questo simbolo identifica le avvertenze generali.



Questi simboli indicano gli ingressi di programmazione.



I simboli di questo tipo identificano gli indicatori LED.

##### 1.3 Materiali compresi nella fornitura

- Trasduttore di posizione BTL6
- Staffe di fissaggio con boccole isolanti e viti
- Istruzioni in breve



I datori di posizione sono disponibili in varie tipologie costruttive e quindi devono essere ordinati separatamente.

##### 1.4 Autorizzazioni e contrassegni



Autorizzazione UL  
File No.  
E227256

##### Brevetto statunitense 5 923 164

Il brevetto statunitense è stato rilasciato in relazione a questo prodotto.



Il marchio CE è la conferma che i nostri prodotti sono conformi ai requisiti della Direttiva UE 2004/108/CE (direttiva CEM).

Il trasduttore di posizione è conforme ai requisiti delle seguenti norme fondamentali del settore:

- EN 61000-6-1 (immunità alle interferenze)
- EN 61000-6-2 (immunità alle interferenze)
- EN 61000-6-3 (emissioni)
- EN 61000-6-4 (emissioni)

e la seguente norma di prodotto:

- EN 61326-2-3

Controlli emissioni:

- Irradiazione di disturbi radio  
EN 55016-2-3 (settore industriale e casalingo)

Controlli di immunità da disturbi radio:

- Elettricità statica (ESD)  
EN 61000-4-2  
Grado di definizione 3
- Campi elettromagnetici (RFI)  
EN 61000-4-3  
Grado di definizione 3
- Impulsi di disturbo transienti rapidi (burst)  
EN 61000-4-4  
Grado di definizione 3
- Tensioni ad impulso (surge)  
EN 61000-4-5  
Grado di definizione 2
- Grandezze dei disturbi dalla linea indotte da campi ad alta frequenza  
EN 61000-4-6  
Grado di definizione 3
- Campi magnetici  
EN 61000-4-8  
Grado di definizione 4



Ulteriori informazioni in merito a direttive, autorizzazioni e norme sono indicate nella dichiarazione di conformità.

## 2

## Sicurezza

## 2.1 Uso conforme

Il trasduttore di posizione Micropulse BTL6 costituisce insieme a un comando macchina (per es. PLC) un sistema di misura della corsa. Per poter essere utilizzato, il sistema deve essere montato su un macchinario o su un impianto. Il funzionamento corretto secondo le indicazioni dei dati tecnici è garantito soltanto con accessori originali BALLUFF. L'uso di altri componenti comporta l'esclusione della responsabilità.

L'apertura o l'uso improprio del trasduttore di posizione non sono consentiti e determinano la decadenza di qualsiasi garanzia o responsabilità da parte della casa produttrice.

## 2.2 Informazioni di sicurezza sul sistema di misura della corsa

L'**installazione** e la **messa in funzione** devono avvenire soltanto da parte di personale specializzato, in possesso di nozioni fondamentali di elettrotecnica.

Per **personale specializzato** e addestrato si intendono persone che, grazie alla propria formazione specialistica, alle proprie conoscenze ed esperienze e alla propria conoscenza delle disposizioni in materia, sono in grado di giudicare i lavori a loro affidati, di riconoscere eventuali pericoli e di adottare misure di sicurezza adeguate.

Il **gestore** ha la responsabilità di far rispettare le norme di sicurezza vigenti localmente. In particolare il gestore deve adottare provvedimenti tali da poter escludere qualsiasi rischio per persone e cose in caso di difetti del sistema di misura della corsa. In caso di difetti e guasti non eliminabili del trasduttore di posizione questo deve essere disattivato e protetto contro l'uso non autorizzato.

## 2.3 Significato delle avvertenze

Seguire scrupolosamente le avvertenze di sicurezza in queste istruzioni e le misure descritte per evitare pericoli.

Le avvertenze di sicurezza utilizzate contengono diverse parole di segnalazione e sono realizzate secondo lo schema seguente:

**PAROLA DI SEGNALAZIONE****Natura e fonte del pericolo**

Conseguenze in caso di mancato rispetto dell'avvertenza di pericolo

- Provvedimenti per la difesa dal pericolo

Le singole parole di segnalazione significano:

**ATTENZIONE**

Contrassegna un pericolo che può condurre al **danneggiamento o alla distruzione del prodotto.**

** PERICOLO**

Il simbolo di pericolo generico in abbinamento alla parola di segnalazione PERICOLO contraddistingue un pericolo che provoca immediatamente **la morte o lesioni gravi.**

## 2.4 Smaltimento

- Seguire le disposizioni nazionali per lo smaltimento.

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto



### Struttura e funzione

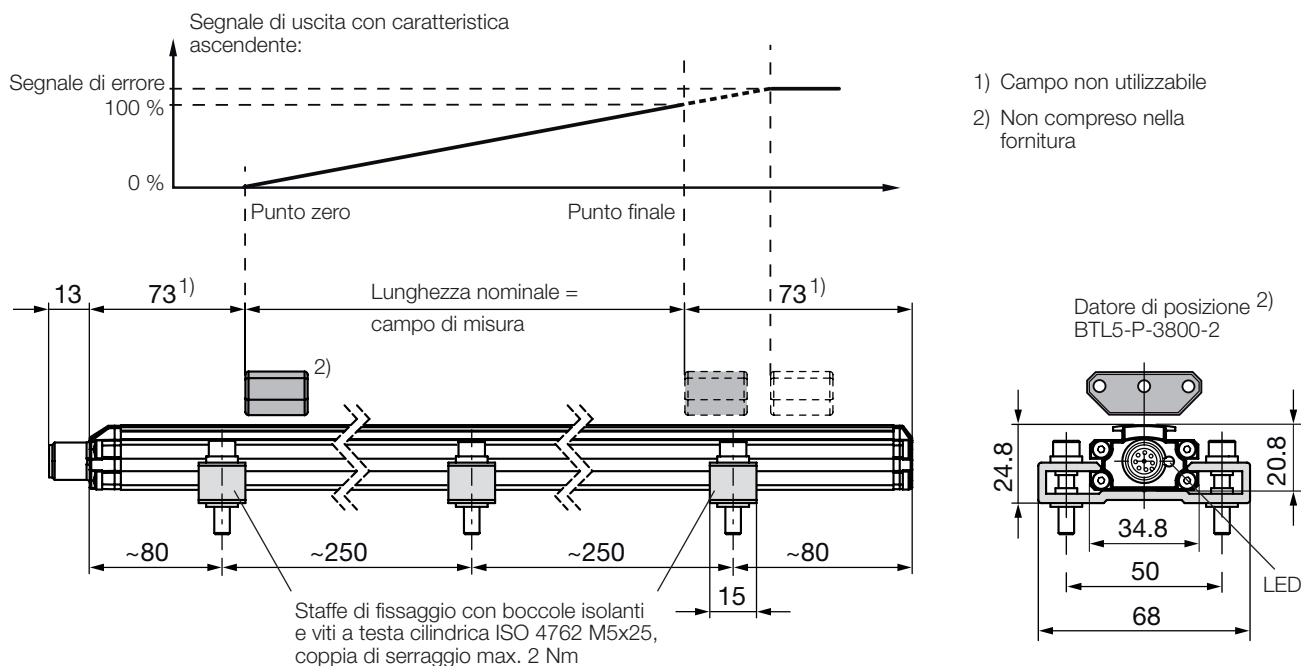


Fig. 2-1: Trasduttore di posizione BTL6..., struttura

### 3.1 Struttura

**Collegamento elettrico:** il collegamento elettrico viene eseguito tramite un connettore a spina (vedere Legenda codici di identificazione a pagina 20).

**Corpo BTL:** corpo in alluminio nel quale si trova la guida d'onda ed i dispositivi elettronici di analisi.

**Datore di posizione:** definisce la posizione da misurare sulla guida d'onda. I datori di posizione sono disponibili in varie tipologie costruttive e devono essere ordinati separatamente (vedere Accessori a pagina 18).

**Lunghezza nominale:** per adattare in maniera ottimale il trasduttore di posizione all'applicazione sono disponibili le seguenti lunghezze nominali:

Lunghezza nominale	Passi da
50...4572 mm	25 mm

### 3.2 Funzionamento

Nel trasduttore di posizione BTL6 si trova la guida d'onda, protetta da un corpo in alluminio. Lungo la guida d'onda viene spostato un datore di posizione. Questo datore di posizione è collegato al componente dell'impianto del quale deve essere determinata la posizione.

Il datore di posizione definisce la posizione da misurare sulla guida d'onda.

Un impulso INIT, generato internamente, crea in unione con il campo magnetico del datore di posizione un'onda torsionale nella guida d'onda che si forma tramite magnetostrizione e si propaga alla velocità ultrasonica.

La propagazione dell'onda torsionale verso l'estremità finale della guida d'onda viene assorbita nella zona di smorzamento. La propagazione dell'onda torsionale verso l'estremità iniziale della guida d'onda genera un segnale elettrico in una bobina di rilevamento. La posizione viene determinata dalla durata di propagazione dell'onda. A seconda della versione questa viene emessa come valore di tensione o di corrente con caratteristica ascendente.

### 3.3 Display LED



In funzionamento normale il LED indica gli stati di funzionamento del trasduttore di posizione.

LED	Stato di funzionamento
Verde	<b>Funzionamento normale</b> Il datore di posizione è all'interno del campo di misura.
Rosso lampeggiante	<b>Uscire dal campo di misura</b> Il datore di posizione è all'esterno del campo di misura.
Rosso	<b>Errore</b> Datore di posizione assente o oltre i valori limite.

## 4

### Montaggio e collegamento

#### 4.1 Montaggio del trasduttore di posizione

##### ATTENZIONE

###### Montaggio non corretto

Il montaggio non corretto può pregiudicare il funzionamento del trasduttore di posizione e provocare danni.

- ▶ È necessario evitare la presenza di campi elettrici e magnetici intensi nelle immediate vicinanze del trasduttore di posizione.
- ▶ Le distanze indicate per il montaggio devono essere rispettate tassativamente.

La posizione di montaggio è a discrezione dell'utente. Con staffe di fissaggio e viti a testa cilindrica comprese nella fornitura, il trasduttore di posizione viene montato su una superficie piana del macchinario. Le staffe di montaggio vengono fornite in numero sufficiente.

**i** Per evitare la formazione di frequenze di risonanza in caso di vibrazioni, consigliamo di posizionare le staffe di fissaggio a distanze irregolari.

Grazie alle boccole isolanti comprese nella fornitura, il trasduttore di posizione viene isolato elettricamente dal macchinario (vedere Figura 3-1).

1. Introdurre il trasduttore di posizione nelle staffe di fissaggio.
2. Fissare il trasduttore di posizione sulla base con le viti di fissaggio (serrare le viti nelle staffe o nelle fascette con max. 2 Nm).
3. Montare il datore di posizione (accessorio).

**i** Il trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato è idoneo sia per datori di posizione liberi, cioè operanti senza contatto (vedere dalla Figura 4-3 alla Figura 4-7) che per datori di posizione guidati (vedere Figura 4-1 e Figura 4-2).

#### 4.2 Datore di posizione guidato

Durante il montaggio del datore di posizione è necessario tenere presente quanto segue:

- Evitare l'azione di forze laterali.
- Collegare il datore di posizione alla parte del macchinario mediante un'asta di comando (vedere Accessori a pagina 19).

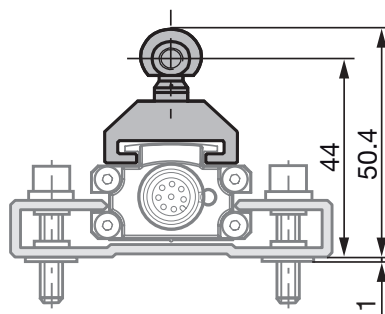


Fig. 4-1: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL5-F 2814-1S

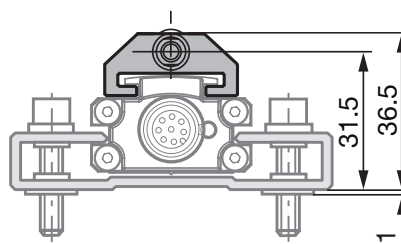


Fig. 4-2: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL5-T-2814-1S

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto

## 4 Montaggio e collegamento (continua)

### 4.3 Datore di posizione libero

Durante il montaggio del datore di posizione è necessario tenere presente quanto segue:

- Per garantire la precisione del sistema di misura della corsa, il datore di posizione deve essere fissato alla parte della macchina in movimento con viti non magnetizzabili (acciaio inossidabile, ottone, alluminio).
- La parte della macchina in movimento deve condurre il datore di posizione lungo un percorso parallelo al trasduttore di posizione.
- La distanza A fra il datore di posizione e i componenti costituiti da materiale magnetizzabile deve essere di almeno 10 mm (vedere dalla Figura 4-3 alla Figura 4-7).
- Per la distanza B fra il datore di posizione e il trasduttore di posizione e per lo sfasamento C (vedere dalla Figura 4-3 alla Figura 4-7) devono essere rispettati i seguenti valori:

Tipo di datore di posizione	Distanza B	Sfasamento C
BTL5-P-3800-2	0,1...4 mm	± 2 mm
BTL5-P-5500-2	5...15 mm	± 15 mm
BTL5-P-4500-1	0,1...2 mm	± 2 mm
BTL6-A-3800-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm
BTL6-A-3801-2	4...8 mm <sup>1)</sup>	± 2 mm

<sup>1)</sup> Per risultati di misurazione ottimali si consiglia una distanza B di 6...8 mm.

Tab. 4-1: Distanza e sfasamento per il datore di posizione (vedere dalla Figura 4-3 alla Figura 4-7)

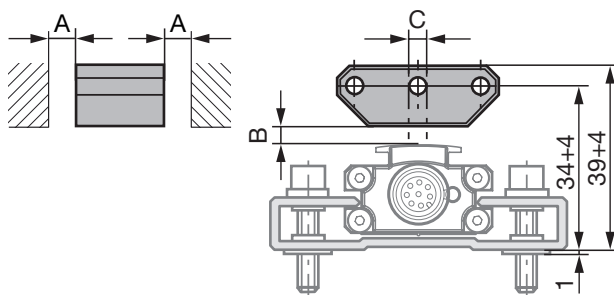


Fig. 4-3: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL5-P-3800-2

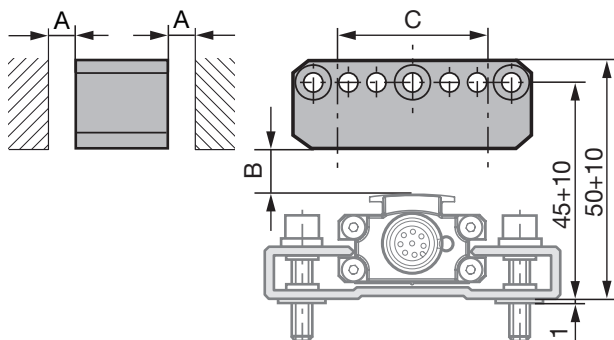


Fig. 4-4: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL5-P-5500-2

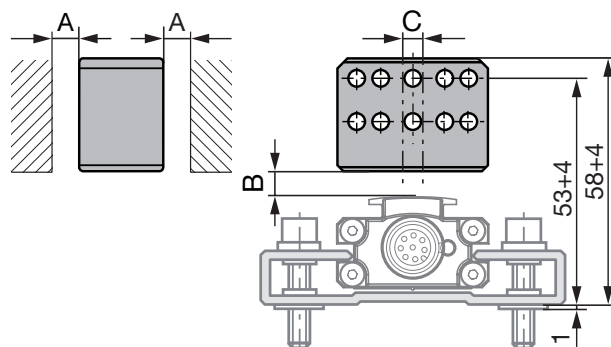


Fig. 4-5: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL6-A-3800-2

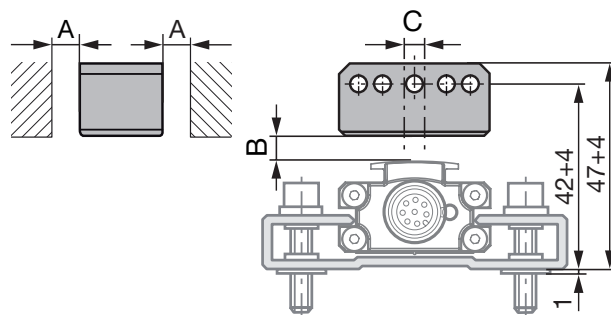


Fig. 4-6: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL6-A-3801-2

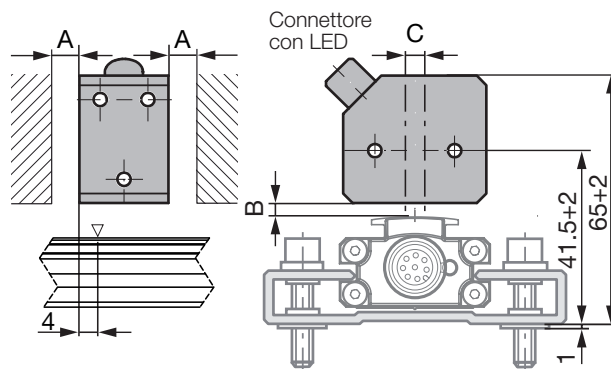


Fig. 4-7: Dimensioni e distanze con il datore di posizione BTL5-P-4500-1 con generazione elettrica del campo magnetico (24 V/100 mA)

**i** Il campo di misura è spostato di 4 mm in direzione del connettore del BTL (vedere Figura 4-7).

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto

### 4

#### Montaggio e collegamento (continua)

#### 4.4 Collegamento elettrico

Pin	BKS-S115-... BKS-S116-...	-A500	-G500	-C500	-E500
1	giallo	non utilizzato <sup>1)</sup>			
2	grigio	0 V			
3	rosa	non utilizzato <sup>1)</sup>			
4	rosso	La (ingresso di programmazione)			
5	verde	0...10 V	-10...10 V	0,1...20 mA	4...20 mA
6	blu	GND <sup>2)</sup>			
7	marrone	da 10 a 30 V			
8	bianco	Lb (ingresso di programmazione)			

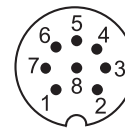


Fig. 4-8: Piedinatura del connettore S115 (vista in pianta del connettore sul trasduttore di posizione)

<sup>1)</sup> I fili non utilizzati possono essere collegati con GND lato controllo, ma non con la schermatura.

<sup>2)</sup> Potenziale di riferimento per tensione di alimentazione e CEM-GND.

Tab. 4-2: Piedinatura connettore S115

#### 4.5 Schermatura e posa dei cavi



##### Messa a terra definita!

Il trasduttore di posizione e l'armadio elettrico devono trovarsi sullo stesso potenziale di terra.

##### Schermatura

Per garantire la compatibilità elettromagnetica (CEM) è necessario rispettare le seguenti avvertenze:

- Collegare il trasduttore di posizione e l'unità di controllo con un cavo schermato. Schermatura: maglia di singoli fili di rame, copertura almeno 85%.
- Collegare la schermatura nel connettore con il corpo del connettore sull'intera superficie.

##### Campi magnetici

Il sistema di misura della corsa è un sistema magnetostrittivo. Mantenere una distanza sufficiente del trasduttore di posizione dai campi magnetici esterni intensi.

##### Posa dei cavi

Non posare i cavi fra il trasduttore di posizione, il comando e l'alimentazione elettrica in prossimità di linee ad alta tensione (sono possibili interferenze induttive).

Particolarmente critiche sono le interferenze induttive dovute ad armoniche di rete (per es. comandi a ritardo di fase), alle quali la schermatura del cavo offre una protezione ridotta.

##### Lunghezza dei cavi

Lunghezza del cavo max. 20 m. Possono essere utilizzati cavi più lunghi qualora, data la costruzione, la schermatura e la posa in opera, i campi elettrici esterni non producono alcun effetto.

##### Schermatura

Per evitare una compensazione di potenziale – flusso di corrente – attraverso la schermatura del cavo, osservare le seguenti istruzioni:

- utilizzare boccole isolanti
- portare l'armadietto comandi e l'impianto, che si trova in BTL6, allo stesso potenziale di messa a terra.

**5****Messa in funzione****5.1 Messa in funzione del sistema****⚠ PERICOLO****Movimenti incontrollati del sistema**

Durante la messa in funzione e se il dispositivo di misura della corsa fa parte di un sistema di regolazione i cui parametri non sono ancora stati impostati, il sistema può eseguire movimenti incontrollati. Ciò potrebbe causare pericolo per le persone e danni materiali.

- ▶ Le persone devono stare lontane dalle aree pericolose dell'impianto.
- ▶ La messa in funzione deve essere effettuata soltanto da personale specializzato e addestrato.
- ▶ Rispettare le avvertenze di sicurezza del produttore dell'impianto o del sistema.

1. Controllare che i collegamenti siano fissati saldamente e che la loro polarità sia corretta. Sostituire i collegamenti danneggiati.
2. Attivare il sistema.
3. Controllare i valori misurati e i parametri regolabili e reimpostare eventualmente il trasduttore di posizione.



In particolare dopo la sostituzione del trasduttore di posizione o la riparazione da parte della casa produttrice verificare i valori corretti nel punto zero e nel punto finale.

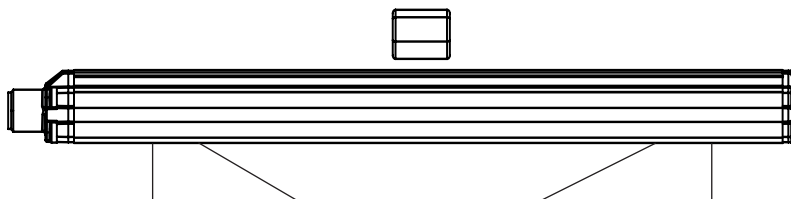
**5.2 Avvertenze per il funzionamento**

- Controllare periodicamente il funzionamento del sistema di misura della corsa e di tutti i componenti ad esso collegati.
- In caso di anomalie di funzionamento disattivare il sistema di misura della corsa.
- Proteggere l'impianto da un uso non autorizzato.

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115 Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto

## 6

### Procedura di regolazione



Andamento della curva caratteristica	Trasduttore di posizione	Unità	Valore min.	Valore zero	Valore finale	Valore max.	Valore di errore
ascendente (impostazioni di fabbrica)	BTL6-A...	V	-0,5	0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-G...	V	-10,5	-10,0	+10,0	+10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	0,1	0,1	20,0	20,4	20,4
	BTL6-E...	mA	3,6	4,0	20,0	20,4	3,6
discendente (dopo l'inversione)	BTL6-A...	V	+10,5	+10,0	0	-0,5	+10,5
	BTL6-G...	V	+10,5	+10,0	-10,0	-10,5	+10,5
	BTL6-C...	mA	20,4	20,0	0,1	0,1	20,4
	BTL6-E...	mA	20,4	20,0	4,0	3,6	3,6

Tab. 6-1: Tabella valori per impostazioni di fabbrica

#### 6.1 Ingressi di programmazione

Per l'impostazione utilizzare gli ingressi di programmazione La e Lb. L'ingresso di programmazione da 10 a 30 V indica l'attivazione (high-active).

Inoltre si può utilizzare la scatola d'impostazione BTL7-A-CB02-S115 Balluff (vedere Accessori a pagina 19).



#### Disattivazione automatica!

Se, mediante gli ingressi di programmazione, non vengono trasmessi segnali per circa 10 min, la modalità Programmazione viene terminata automaticamente.

#### Valori del punto zero e del punto finale

- Ogni posizione del datore di posizione a piacere può essere un punto zero o un punto finale. I punti zero e i punti finali non devono essere scambiati.
- I punti zero e finali assoluti dovranno trovarsi entro i valori limite, che potranno essere emessi come valori massimi o minimi (vedere la tabella dei valori).



Verranno salvati sempre gli ultimi valori impostati indipendentemente dal fatto che la regolazione sia stata terminata con i tasti, con gli ingressi di programmazione oppure automaticamente dopo 10 min. di inattività.

#### 6.2 Avvertenze sulla procedura di regolazione

##### Presupposti

- Gli ingressi di programmazione sono collegati.
- Il trasduttore di posizione è collegato al controllo dell'impianto.
- È possibile leggere i valori di tensione o di corrente del trasduttore di posizione (tramite multimetro o la scatola d'impostazione).

#### Tabella valori per Teach-in e inversione



Gli schemi dei seguenti esempi di regolazione sono riferiti ai trasduttori di posizione con uscita di tensione 0...10 V e uscita di corrente 4...20 mA.

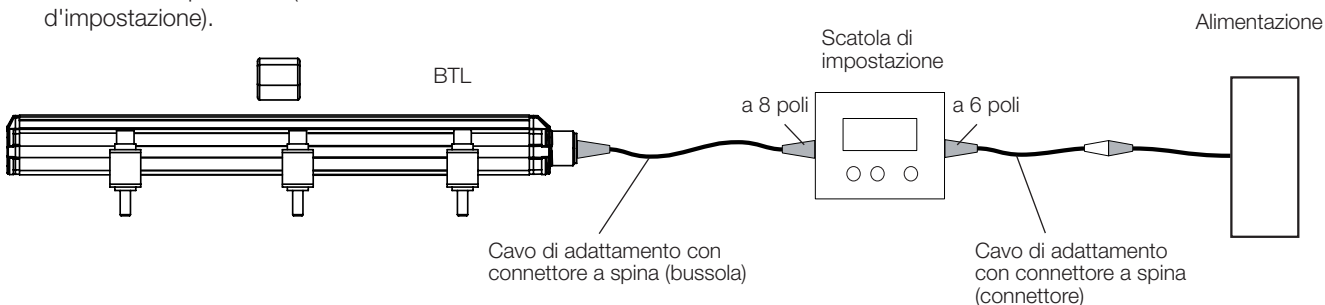


Fig. 7-1: Collegamento della scatola di impostazione BTL7-A-CB02-S115



**6**

**Procedura di regolazione (continua)**

**6.3 Prospetto delle procedure di regolazione**

**6.3.1 Teach-in**

Il punto zero e il punto finale impostati di fabbrica vengono sostituiti da un nuovo punto zero e da un nuovo punto finale. I punti zero e finali possono essere impostati indipendentemente l'uno dall'altro, la pendenza della curva caratteristica si modifica.

**i** La procedura dettagliata di Teach-in è descritta a pagina 14.

**Procedura:**

- ▶ Spostare il datore di posizione nella nuova posizione zero.
- ▶ Leggere il nuovo punto zero attivando gli ingressi di programmazione.  
⇒ L'attuale punto finale rimane invariato.

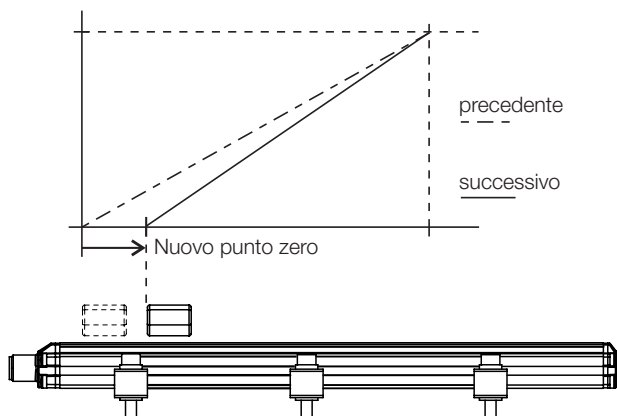


Fig. 6-1: Leggere il nuovo punto zero

- ▶ Spostare il datore di posizione nella nuova posizione finale.
- ▶ Leggere il nuovo punto zero attivando gli ingressi di programmazione.  
⇒ L'attuale punto zero rimane invariato.

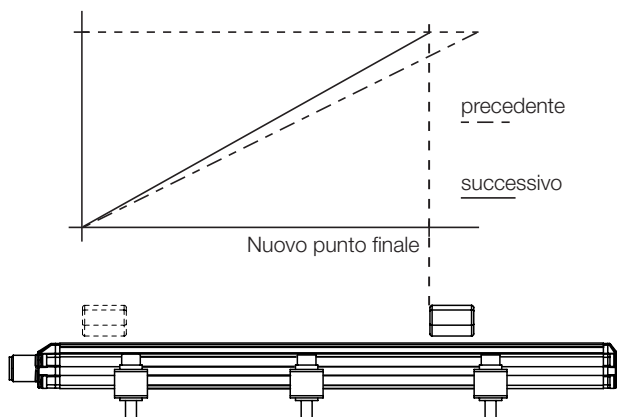


Fig. 6-2: Leggere il nuovo punto finale

**6.3.2 Inversione**

Attivando gli ingressi di programmazione si possono invertire le curve caratteristiche. In fase di inversione si inverte la curva caratteristica dell'uscita. Per esempio la curva ascendente dell'uscita diventa una curva discendente.

**i** La procedura dettagliata di inversione è descritta a pagina 15.

**6.3.3 Reset**

Riportare il trasduttore di posizione alle impostazioni di fabbrica.

**i** La procedura dettagliata di ripristino è descritta a pagina 16.

**7**

**Teach-in**

**ATTENZIONE**

**Funzionamento ostacolato**

Effettuando la procedura di Teach-in durante il funzionamento dell'impianto, potrebbero verificarsi malfunzionamenti.

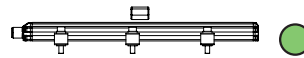
- ▶ Mettere l'impianto fuori servizio prima di effettuare la procedura di Teach-in.

Display LED Valori indicati (esempio)

LED a 0...10 V a 4...20 mA

**Situazione finale:**

- Trasduttore di posizione con datore di posizione nel campo di misura



5.39 V

9.15 mA

**1. Attivazione Teach-in**

- ▶ Attivare **(a)** per almeno 4 s.

> 4 s **(a)**

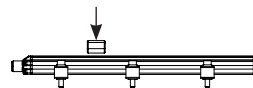


5.39 V

9.15 mA

**2. Regolazione del punto zero**

- ▶ Portare il datore di posizione sul nuovo punto zero.
- ▶ Attivare **(a)** per almeno 2 s.



> 2 s **(a)**



1.04 V

4.82 mA

⇒ Il nuovo punto zero sarà impostato dopo l'attivazione.

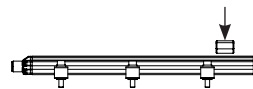


0.00 V

4.00 mA

**3. Regolazione del punto finale**

- ▶ Portare il datore di posizione sul nuovo punto finale.
- ▶ Attivare **(b)** per almeno 2 s.



> 2 s **(b)**



9.89 V

19.13 mA

⇒ Il nuovo punto finale sarà impostato dopo l'attivazione.



10.00 V

20.00 mA

**4. Conclusione Teach-in**

- ▶ Attivare brevemente e simultaneamente **(a)** e **(b)** (< 1 s).

< 1 s **(a) + (b)**



⇒ Verrà visualizzato il valore di posizione corrente.

**i** Le singole fasi delle impostazioni possono essere selezionate a piacere. Il Teach-in può venire concluso in ogni momento.

Legenda LED: LED verde, luce fissa LED verde lampeggiante  
 LED rosso, luce fissa

**8**

**Inversione**

**ATTENZIONE**

**Funzionamento ostacolato**

Effettuando la procedura di inversione durante il funzionamento dell'impianto, potrebbero verificarsi malfunzionamenti.

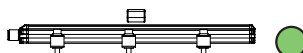
- ▶ Mettere l'impianto fuori servizio prima di effettuare la procedura di inversione.

Display LED Valori indicati (esempio)

LED a 0...10 V a 4...20 mA

**Situazione finale:**

- Trasduttore di posizione con datore di posizione nel campo di misura



5.39 V 9.15 mA

**1. Attivazione dell'inversione**

- ▶ Attivare (b) per almeno 4 s.

> 4 s (b)



5.39 V 9.15 mA

**2. Inversione della curva caratteristica**

- ▶ Attivare simultaneamente (a) e (b) per almeno 4 s.

> 4 s (a + b)



Dopo l'attivazione:

- ⇒ La curva caratteristica di uscita è invertita.
- ⇒ Verrà visualizzato il valore di posizione corrente.
- ⇒ L'inversione è disattivata.



5.61 V 14.85 mA

**3. Interruzione dell'inversione**

**i** L'inversione può essere interrotta dopo la fase *Attivazione dell'inversione* senza che vengano applicate delle modifiche.

- ▶ Attivare brevemente (a) e (b) simultaneamente (< 1 s).

< 1 s (a + b)



⇒ Verrà visualizzato il valore di posizione corrente.

Legenda LED: LED verde, luce fissa LED verde lampeggiante  
 LED rosso, luce fissa

**9**

**Ripristino di tutti i valori (Reset)**

**ATTENZIONE**

**Funzionamento ostacolato**

Effettuando la procedura di reset dei valori durante il funzionamento dell'impianto, potrebbero verificarsi malfunzionamenti.

- ▶ Mettere l'impianto fuori servizio prima di effettuare la procedura di reset.

La funzione reset consente di ripristinare tutte le impostazioni di fabbrica. Per effettuare il reset, il datore di posizione può trovarsi anche al di fuori del campo di misura.

Display LED

LED

**1. Attivazione del reset**

- ▶ Attivare simultaneamente **a** e **b** per almeno 4 s. > 4 s  

**2. Reset**

- ▶ Attivare simultaneamente **a** e **b** per almeno 4 s. > 4 s  

Dopo l'attivazione:

- ⇒ Tutti i valori sono resettati.
- ⇒ Verrà visualizzato il valore di posizione corrente.
- ⇒ Il reset è disattivato.



**3. Interruzione del reset**

**i** Il reset può essere interrotto dopo la fase *Attivazione Reset* senza che vengano applicate delle modifiche.

- ▶ Attivare brevemente **a** e **b** simultaneamente (< 1 s). < 1 s  

⇒ Verrà visualizzato il valore di posizione corrente.

Legenda LED:  LED verde, luce fissa  LED verde lampeggiante  
 LED rosso, luce fissa

**10**
**Dati tecnici**
**10.1 Precisione**

Le indicazioni sono valori tipici per BTL6-A/C/E/G... con 24 V DC, temperatura ambiente e una lunghezza nominale di 500 mm in abbinamento al datore di posizione BTL5-P-3800-2, BTL5-P-4500-1, BTL5-P-5500-2, BTL6-A-3800-2, BTL6-A-3801-2, BTL5-F-2814-1S oppure BTL5-T-2814-1S.

Il BTL è immediatamente pronto al funzionamento, la massima precisione viene raggiunta dopo la fase di riscaldamento.



Per le versioni speciali possono valere altri dati tecnici.

Le versioni speciali sono contrassegnate dalla sigla -SA sulla targhetta identificativa.

Risoluzione	
BTL6-A/G...	350 $\mu$ V $\geq 5 \mu$ m
BTL6-C/E...	700 nA $\geq 5 \mu$ m
Ripetibilità	$\leq \pm 0,002$ % FS $\geq \pm 5 \mu$ m
Campionamento (in funzione della lunghezza nominale)	max. 2 kHz
Deviazione linearità con lunghezza nominale $\leq 500$ mm	$\pm 200 \mu$ m
lunghezza nominale $> 500$ mm	$\pm 0,04$ % FS
Coefficiente di temperatura (lunghezza nominale = 500 mm, datore di posizione al centro del campo di misura)	$\leq 30$ ppm/K
Velocità max. rilevabile	10 m/s

**10.2 Condizioni ambientali**

Temperatura di esercizio	da $-25$ °C a $+70$ °C
Temperatura di stoccaggio	da $-40$ °C a $+100$ °C
Umidità dell'aria	$< 90$ %, senza condensa
Carico da urti secondo EN 60068-2-27 <sup>1)</sup>	50 g/6 ms
Urto permanente secondo EN 60068-2-29 <sup>1)</sup>	50 g/2 ms
Vibrazioni secondo EN 60068-2-6 <sup>1)</sup>	12 g, da 10 a 2000 Hz
Grado di protezione IEC 60529 (connettore avvitato)	IP67

<sup>1)</sup> Rilevazione singola secondo la norma interna Balluff

**10.3 Tensione di alimentazione (esterna)**

Tensione, stabilizzata	da 10 a 30 V DC
Ondulazione residua	$\leq 0,5 V_{PP}$
Corrente assorbita (con 24 V DC)	$\leq 150$ mA
Corrente massima di avviamento	$\leq 3 A/0,5$ ms
Protezione inversione di polarità	fino a 36 V
Protezione contro la sovratensione	fino a 36 V
Resistenza dielettrica (GND verso il corpo)	500 V DC

**10.4 Uscita**

BTL6-A... Tensione di uscita	0...10 V
Corrente di carico	max. 5 mA
BTL6-C... Corrente di uscita	0,1...20 mA
Resistenza di carico	$\leq 500$ Ohm
BTL6-E... Corrente di uscita	4...20 mA
Resistenza di carico	$\leq 500$ Ohm
BTL6-G... Tensione di uscita	$-10$ ...10 V
Corrente di carico	max. 5 mA
Resistenza al cortocircuito	Linea di segnale verso 36 V Linea di segnale verso GND

**10.5 Ingresso**

Ingressi di programmazione La/Lb	da 10 a 30 V DC high-attivi
Protezione contro la sovratensione	fino a 36 V

**10.6 Dimensioni, pesi**

Altezza corpo	20,8 mm
Lunghezza nominale	50...4572 mm
Peso (in funzione della lunghezza)	circa 1 kg/m
Materiale corpo profilato	alluminio anodizzato

**BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115**  
**Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto**

**11**

**Accessori**

**11.1 Datore di posizione**

**BTL5-P-3800-2**

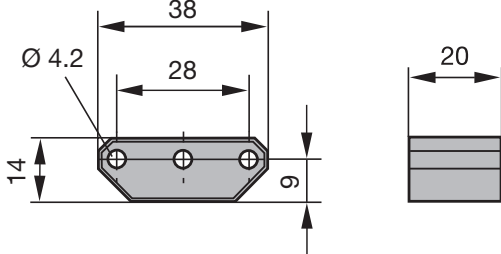


Fig. 11-1: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL5-P-3800-2

Peso: ca. 12 g  
 Corpo: materiale plastico

**BTL5-P-5500-2**

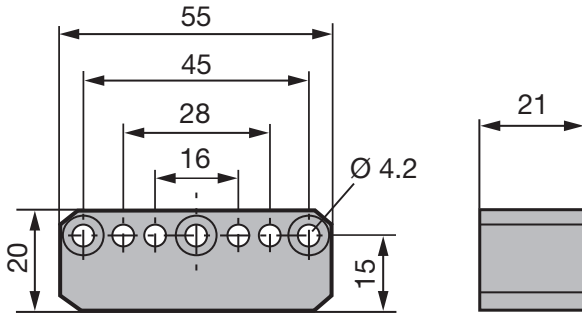


Fig. 11-2: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL5-P-5500-2

Peso: ca. 40 g  
 Corpo: materiale plastico

**BTL6-A-3800-2**

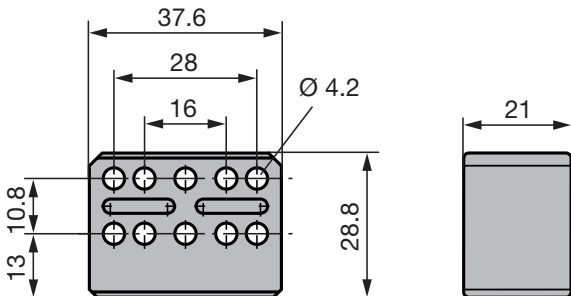


Fig. 11-3: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL6-A-3800-2

Peso: circa 30 g  
 Corpo: materiale plastico

**BTL6-A-3801-2**

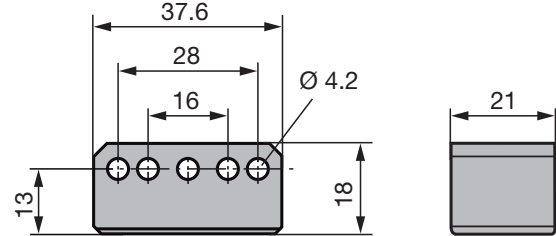


Fig. 11-4: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL6-A-3801-2

Peso: circa 25 g  
 Corpo: materiale plastico

**BTL5-F-2814-1S**

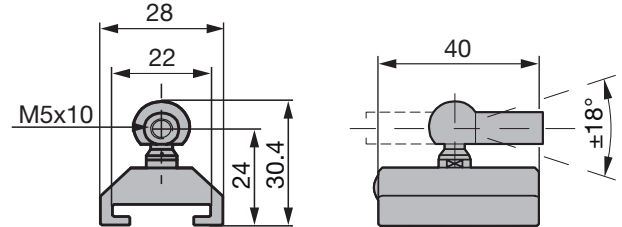


Fig. 11-5: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL5-F-2814-1S

Peso: circa 28 g  
 Corpo: alluminio anodizzato  
 Superficie di scorrimento: materiale plastico

**BTL5-T-2814-1S**

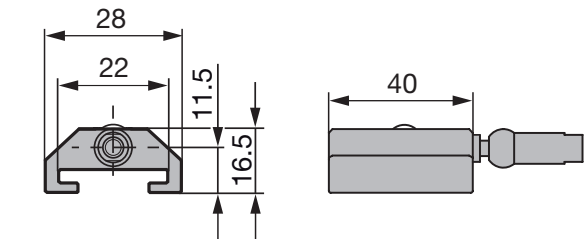


Fig. 11-6: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL5-T-2814-1S

Peso: circa 28 g  
 Corpo: alluminio anodizzato  
 Superficie di scorrimento: materiale plastico

# BTL6-A/C/E/G500-M \_ \_ \_ \_ -PF-S115

## Trasduttore di posizione Micropulse in corpo profilato piatto

### 11 Accessori (continua)

#### BTL5-P-4500-1

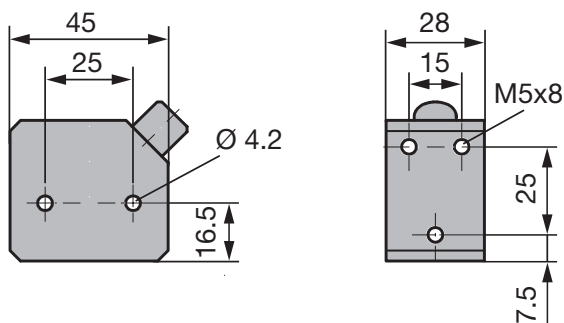


Fig. 11-7: Dimensioni di ingombro datore di posizione BTL5-P-4500-1

Peso: circa 90 g  
 Corpo: materiale plastico  
 Temperatura di esercizio: da -40 °C a +60 °C

#### 11.2 Asta di comando BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

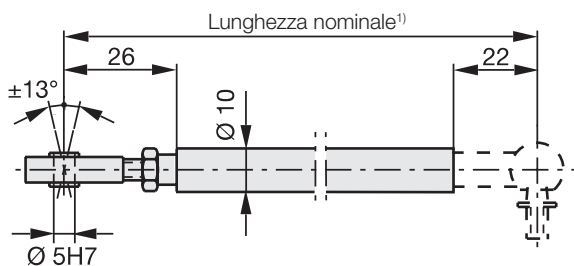


Fig. 11-8: Asta di comando BTL2-GS10- \_ \_ \_ \_ -A

Peso: circa 150 g/m  
 Materiale: alluminio

¹) Indicare la lunghezza nominale nell'ordine

#### 11.3 Connettori

**i** Per informazioni sulla piedinatura vedere la Tabella 4-2 a pagina 10.

##### BKS-S115-PU- \_ \_

Connettore diretto, incorporato, confezionato M12, a 8 poli  
 È possibile ordinare diverse lunghezze del cavo, p. es. BKS-S115-PU-05: lunghezza cavo 5 m

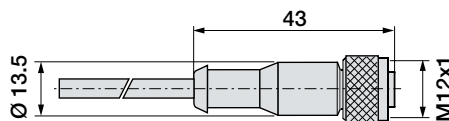


Bild 11-9: Connettore BKS-S115-PU- \_ \_

##### BKS-S116-PU- \_ \_

Connettore ad angolo, incorporato, confezionato M12, a 8 poli  
 È possibile ordinare diverse lunghezze del cavo, p. es. BKS-S116-PU-05: lunghezza cavo 5 m

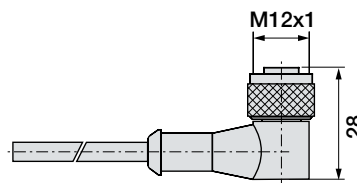


Bild 11-10: Connettore BKS-S116-PU- \_ \_

#### 11.4 Scatola di impostazione

##### BTL7-A-CB02-S115

Materiali compresi nella fornitura:

- Scatola di impostazione
- 2 cavi di adattamento ognuno di circa 0,3 m
- Istruzioni in breve

**12** **Legenda codici di identificazione**

**BTL6 - A 5 00 - M0500 - PF - S115**

Trasduttore di posizione Micropulse

Interfaccia:

- A = interfaccia analogica, uscita di tensione 0...10 V
- G = interfaccia analogica, uscita di tensione -10...10 V
- C = interfaccia analogica, uscita di corrente 0,1...20 mA
- E = interfaccia analogica, uscita di corrente 4...20 mA

Tensione di alimentazione:

5 = da 10 a 30 V DC

Curva caratteristica:

00 = ascendente (impostazioni di fabbrica)

Lunghezza nominale (a 4 cifre):

M0500 = indicazione metrica in mm, lunghezza nominale 500 mm

Forma costruttiva:

PF = corpo profilato piatto

Collegamento elettrico:

S115 = Connettore M12, a 8 poli



## 13 Appendice

### 13.1 Conversione delle unità di lunghezza

1 mm = 0,0393700787 pollici

mm	pollice
1	0,03937008
2	0,07874016
3	0,11811024
4	0,15748031
5	0,19685039
6	0,23622047
7	0,27559055
8	0,31496063
9	0,35433071
10	0,393700787

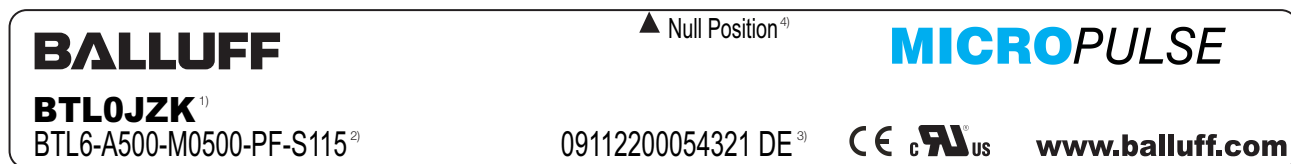
Tab. 13-1: Tabella di conversione mm-pollici

1 pollice = 25,4 mm

pollice	mm
1	25,4
2	50,8
3	76,2
4	101,6
5	127
6	152,4
7	177,8
8	203,2
9	228,6
10	254

Tab. 13-2: Tabella di conversione pollici-mm

### 13.2 Targhetta identificativa



<sup>1)</sup> Codice d'ordine

<sup>2)</sup> Tipo

<sup>3)</sup> Numero di serie

<sup>4)</sup> Marcatura zero

Fig. 13-1: Targhetta identificativa BTL6

 **www.balluff.com**

#### **Headquarters**

##### **Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone + 49 7158 173-0  
Fax +49 7158 5010  
balluff@balluff.de

#### **Global Service Center**

##### **Germany**

Balluff GmbH  
Schurwaldstrasse 9  
73765 Neuhausen a.d.F.  
Phone +49 7158 173-370  
Fax +49 7158 173-691  
service@balluff.de

#### **US Service Center**

##### **USA**

Balluff Inc.  
8125 Holton Drive  
Florence, KY 41042  
Phone (859) 727-2200  
Toll-free 1-800-543-8390  
Fax (859) 727-4823  
technicalsupport@balluff.com