

Einstellung der Geräte: MUP 100-0, MUP 100-1 und MUP 150-6

1. Justieren Sie zunächst den Nullpunkt

Stellen Sie den Schleifer des Sensors auf den Maschinen - Nullpunkt. Achten Sie darauf, dass sich der Schleifer innerhalb des elektrischen Messbereichs des Sensors befindet. Durch Verstellen des 0-Trimmers (Nullpunkt) justieren Sie das Ausgangssignal auf 0 V bzw. 0 mA.

2. Justieren des Endpunktes

Anschließend stellen Sie den Schleifer auf den Maschinen - Endpunkt. Achten Sie auch hier darauf, dass Sie innerhalb des elektrischen Messbereichs bleiben. Justieren Sie nun das Ausgangssignal mit dem V-Trimmer (Verstärkung) auf 10 V bzw. 20 mA.

Wiederholen Sie den gesamten Vorgang gegebenenfalls, da sich die Einstellungen gering beeinflussen.

Einstellung der Geräte: MUP 100-4 und MUP 150-5 (4 - 20 mA)

1. Justieren Sie zunächst den Nullpunkt

Beginnen Sie die Justierung zunächst damit, dass Sie den V-Trimmer (Verstärkung) auf Linksanschlag (entgegen dem Uhrzeigersinn) drehen. Stellen Sie den Schleifer auf den Maschinen - Nullpunkt und justieren den Ausgang mit dem 0-Trimmer (Nullpunkt) auf 0 mA.

2. Justieren des Endpunktes

Justieren Sie nun Endpunkt, indem Sie die Maschinen - Endposition anfahren. Stellen Sie dort 16 mA mit dem V-Trimmer (Verstärkung) ein. Justieren Sie nun den Nullpunkt auf 4 mA, und danach nochmals die Endposition wie beschrieben.

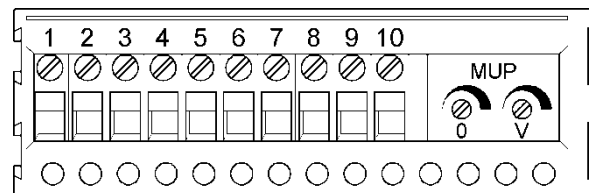
Wiederholen Sie den gesamten Vorgang gegebenenfalls, da sich die Einstellungen gering beeinflussen.

Änderungen der Wirkrichtung

Soll die Zuordnung des Ausgangssignals zur Bewegungsrichtung des Aufnehmers umgekehrt werden, tauschen Sie die Anschlüsse 6 und 8.

Anschlussbild

Siehe Typenschild



Einstellung der Geräte: MUP 100-0, MUP 100-1 und MUP 150-6

1. Justieren Sie zunächst den Nullpunkt

Stellen Sie den Schleifer des Sensors auf den Maschinen - Nullpunkt. Achten Sie darauf, dass sich der Schleifer innerhalb des elektrischen Messbereichs des Sensors befindet. Durch Verstellen des 0-Trimmers (Nullpunkt) justieren Sie das Ausgangssignal auf 0 V bzw. 0 mA.

2. Justieren des Endpunktes

Anschließend stellen Sie den Schleifer auf den Maschinen - Endpunkt. Achten Sie auch hier darauf, dass Sie innerhalb des elektrischen Messbereichs bleiben. Justieren Sie nun das Ausgangssignal mit dem V-Trimmer (Verstärkung) auf 10 V bzw. 20 mA.

Wiederholen Sie den gesamten Vorgang gegebenenfalls, da sich die Einstellungen gering beeinflussen.

Einstellung der Geräte: MUP 100-4 und MUP 150-5 (4 - 20 mA)

1. Justieren Sie zunächst den Nullpunkt

Beginnen Sie die Justierung zunächst damit, dass Sie den V-Trimmer (Verstärkung) auf Linksanschlag (entgegen dem Uhrzeigersinn) drehen. Stellen Sie den Schleifer auf den Maschinen - Nullpunkt und justieren den Ausgang mit dem 0-Trimmer (Nullpunkt) auf 0 mA.

2. Justieren des Endpunktes

Justieren Sie nun Endpunkt, indem Sie die Maschinen - Endposition anfahren. Stellen Sie dort 16 mA mit dem V-Trimmer (Verstärkung) ein. Justieren Sie nun den Nullpunkt auf 4 mA, und danach nochmals die Endposition wie beschrieben.

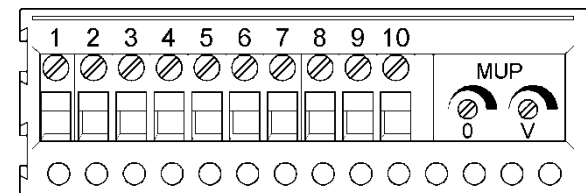
Wiederholen Sie den gesamten Vorgang gegebenenfalls, da sich die Einstellungen gering beeinflussen.

Änderungen der Wirkrichtung

Soll die Zuordnung des Ausgangssignals zur Bewegungsrichtung des Aufnehmers umgekehrt werden, tauschen Sie die Anschlüsse 6 und 8.

Anschlussbild

Siehe Typenschild



Adjustment of Series MUP 100-0, MUP 100-1 und MUP 150-6

1. At first adjust to zero

Move the transducers wiper to the start position of the machine, paying particular attention to the wiper staying within the electrical measurement range of the sensor.
Now adjust the output signal by turning the trimming potentiometer (0 = zero point) to 0 V or 0 mA.

2. At second adjust the end position

Move the transducer's wiper to the end Position of the machine, also paying particular attention to the electrical measurement range of the sensor. Now adjust the output signal by means of the trimming potentiometer (V = range) to 10 V or 20 mA.

Reiterate the process if necessary, because there exists an insignificant influence between zero point and gain.

Adjustment of Series MUP 100-4 und MUP 150-5 (4 - 20 mA)

1. At first adjust to zero

At first start the adjustment by turning the trimming potentiometer (V = range) against clockwise direction against the hit. Move the transducer's wiper to the start position of the machine by turning the trimming potentiometer (0 = zero point) to 0 mA.

2. At second adjust the end position

Now adjust the end Position. Move the transducer's wiper to the end position of the machine. Now adjust the output current using the trimming potentiometer (V = gain) to 16 mA. Now move the wiper to the start position and adjust the output current using the trimming potentiometer (0 = zero point) to 4 mA. Repeat the adjustment of the end position.

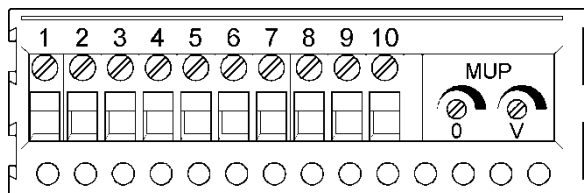
Reiterate the process if necessary, because there exists an insignificant influence between zero point and gain.

Reversal of the output Signal / exchanging polarity

If you wish to alter the assignment of the output signal to direction of movement of the transducer, exchange pins 6 and 8.

Connection diagram

Refer to type label



Adjustment of Series MUP 100-0, MUP 100-1 und MUP 150-6

1. At first adjust to zero

Move the transducers wiper to the start position of the machine, paying particular attention to the wiper staying within the electrical measurement range of the sensor.
Now adjust the output signal by turning the trimming potentiometer (0 = zero point) to 0 V or 0 mA.

2. At second adjust the end position

Move the transducer's wiper to the end Position of the machine, also paying particular attention to the electrical measurement range of the sensor. Now adjust the output signal by means of the trimming potentiometer (V = range) to 10 V or 20 mA.

Reiterate the process if necessary, because there exists an insignificant influence between zero point and gain.

Adjustment of Series MUP 100-4 und MUP 150-5 (4 - 20 mA)

1. At first adjust to zero

At first start the adjustment by turning the trimming potentiometer (V = range) against clockwise direction against the hit. Move the transducer's wiper to the start position of the machine by turning the trimming potentiometer (0 = zero point) to 0 mA.

2. At second adjust the end position

Now adjust the end Position. Move the transducer's wiper to the end position of the machine. Now adjust the output current using the trimming potentiometer (V = gain) to 16 mA. Now move the wiper to the start position and adjust the output current using the trimming potentiometer (0 = zero point) to 4 mA. Repeat the adjustment of the end position.

Reiterate the process if necessary, because there exists an insignificant influence between zero point and gain.

Reversal of the output Signal / exchanging polarity

If you wish to alter the assignment of the output signal to direction of movement of the transducer, exchange pins 6 and 8.

Connection diagram

Refer to type label

