

# P1.x Contrôle de fin de course électronique

## Standard



Le contrôle d'interrupteur de fin de course P1.x indique la position de fin de course à l'aide d'un capteur à effet Hall et d'un relais installé sur le moteur.

Les capteurs à effet Hall sont installés d'usine à l'intérieur du tube externe. La position du capteur est réglée en usine et n'est pas réglable sur le terrain (voir EP.1 pour les fonctions d'interrupteurs réglables). Les capteurs à effet Hall sont étanches à vie et ne sont pas sujets à l'usure.

L'ensemble de contrôle de course électronique se compose de capteurs à effet Hall et d'un relais installé sur le moteur au sein d'un corps adapté aux environnements rudes.

Une diode Zener renforce la protection de l'entrée et des sorties des pics électriques. L'inversion de la polarité de l'alimentation d'entrée du moteur sert à inverser le sens du mouvement.

### Caractéristiques techniques

<b>Alimentation électrique :</b>	25 A max. @ 12 V 12,5 A max. @ 24 V
<b>Température de fonctionnement :</b>	de -29 °C à +66 °C (de -20 °F à +150 °F)

### Options

<b>P1.0</b>	Contrôle de fin de course standard
<b>P1.1</b>	Identique au P1.0 avec deux diodes à l'extérieur du module de contrôle. Les diodes indiquent que le vérin atteint la fin de la course.
<b>P1.2</b>	Identique à P1.0 avec deux sorties 12/24 V, 0,5 A, pouvant servir à activer un interrupteur externe, un relais, un témoin lumineux ou une entrée PLC.
<b>P1.2LE</b>	Deux sorties +5 V CC, 25 mA plus une terre pouvant activer un signal lorsque la fin de course est atteinte. Cette sortie peut servir à alimenter des diodes.

