

MONARCH INSTRUMENT

Manuel D'Utilisation



**ROS-5W / ROS-5P / ROS-9P
CAPTEURS OPTIQUE A DISTANCE**

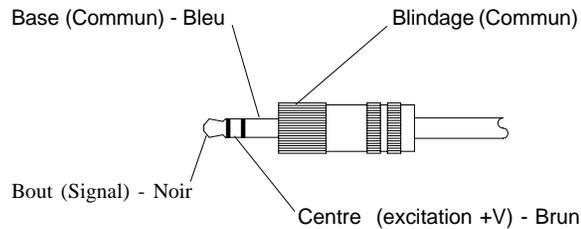
1071-4854-015
Rev 1.1 June 2000

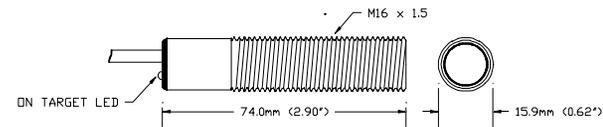
15 Columbia Drive · Amherst, NH 03031 · E-Mail: Support@MonarchInstrument.com
Phone: (603) 883-3390 · Fax: (603) 886-3300

Specifications

Plage de vitesse	1-250,000 RPM
Éclairage	LED rouge visible (5 V cc @ 30 mA)
Plage d'opération	36" (1m) jusqu'à 45 degrés de la cible
Température d'opération	-10 à 250 F (-23 à 121 C)
Indicateur « on-target »	LED vert (allumé lorsque vous avez atteint la cible)
Lentille	Plastique en acrylique
Dimensions	Tube fileté 2,90 pouces x 0,62 pouces de diamètre (M16 x 1,5 x 74 mm) de long
Matériel	303 Acier inoxydable fourni avec deux écrous M16 (de type <i>Jam</i>) et crochets de montage.

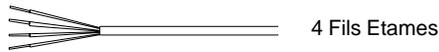
NUMÉRO DE PIÈCE	DESCRIPTION
ROS-NUT	Ensemble de deux écrous M16 (de type <i>Jam</i>)
ROS-MNT	Crochets de montage en aluminium ayant un angle de 90 - 2 pouces x 2 pouces x 0,8 pouces (50 mm x 50 mm x 20 mm)
T5	Rouleau de ruban réfléchif 5 pieds (12 pouces fournis avec le capteur)





Le capteur optique à distance **ROS-5W**, **ROS-9P**, et **ROS-5P** est capable de détecter une impulsion réfléchie par une cible possédant un ruban réfléchissant jusqu'à une distance de 91cm (**ROS-9P** 99cm) de l'objet rotatif et jusqu'à un angle de 45. Pour la plupart des applications, un demi-pouce carré du ruban réfléchissant (T-5) devrait être appliqué sur un endroit propre de l'objet rotatif. Le capteur doit être monté et aligné optiquement pour éclairer la cible une fois par révolution. L'indicateur LED vert (on-target) clignotera à la vitesse de fréquence d'entrée lorsque le ROS cible correctement. Il est recommandé que le capteur optique soit placé à un angle de 15 de la perpendiculaire, de telle façon que les seules impulsions captées seront celles qui sont réfléchies de l'endroit réfléchissant. Le ROS doit être placé à une distance d'au moins un pouce de la cible réfléchissante pour éviter une fausse lecture de la cible. Le capteur est fourni avec un ensemble de deux écrous M16 (de type *jam*) et un crochet de montage en aluminium ayant un angle de 90.

Le ROS-5W est utilisé avec les tachymètres de bancs-panneaux ACT-1A, ACT-1B, ACT-2A, ACT-3A et ACT-3. Le ROS-5W est fourni avec un câble de huit pieds ayant un bout de quatre fils étamés. La longueur du câble peut être allongée jusqu'à 100m (300 pieds). L'alimentation est de 5 V cc à 30 mA, fournie par les tachymètres. La sortie du capteur est de 5-0 V cc impulsion TTL.



DÉTAILS DE LA CONNEXION pour fils étamés

Couleur du fil	Fonction	
Brun	Alimentation positive	(+V)
Bleu	Commun	(Com)
Noir	Signal (TTL)	(Sig)
Blindage	Tube fileté de la terre	(Com)

L'utilisateur doit tenir fermement ou monter en permanence le ROS-5W pour obtenir une mesure précise. L'affichage LED vert sur le ROS-5W est l'indicateur de cible (on-target).

Le ROS-5P est utilisé avec le TACH-4R, PHASAR-TACH-R, Capteurs auto-alimentés SPS-5, enregistreurs Data-Chartâ, les séries Nova-Strobe DA Plus et DB plus et Phaser-Strobe. Le ROS-5P est fourni avec un câble de huit pieds (2,5 mètres), qui a comme bout une fiche téléphonique 1/8" (3,5 mm) à trois conducteurs. La longueur du câble peut être allongée jusqu'à 300 pieds (100 m). L'alimentation est de 5 V cc à 30 mA, fournie par l'appareil utilisé avec le ROS-5P. La sortie du capteur vers le tachymètre est de 5-0 V cc d'impulsion TTL.

Le ROS-9P peut être utilisé seulement avec les tachymètres Pocket-Tach Plus. Le ROS-9P est fourni avec un câble de 5 pieds (1,5 m), qui a comme bout une fiche téléphonique 1/8" (3,5 mm) à trois conducteurs. L'alimentation est de 9 V cc à 30 mA fournie par le tachymètre. La sortie du capteur vers le tachymètre est de 9-0 V cc d'impulsion TTL.

Le capteur optique à distance doit être branché au connecteur d'accouplement permanence le ROS-9P et ROS-5P pour une obtenir une mesure précise. L'affichage LED vert du ROS-9P est l'indicateur *on-target*.

VEUILLEZ NOTER: L'affichage LED vert (on-target) clignotera lorsque la vitesse est très basse, mais à haute vitesse l'affichage reste allumé de façon régulière.

L'opération correcte du ROS-5W, ROS-9P et ROS-5P peut être vérifiée à n'importe quel moment en ciblant le capteur à une source de lumière fluorescente. La lecture que vous devez prendre doit être d'une valeur de 7200 RPM ± 2 . Vous ne serez pas capables d'obtenir la même lecture si la source de lumière fluorescente est un modèle plus récent qui économise de l'énergie. (Veuillez noter : dans les pays ayant une fréquence de ligne de 50 Hz, le ROS-5W fera une lecture de 6000 RPM ± 2)