

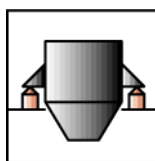
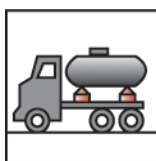
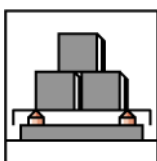
# Z7A

Датчик веса

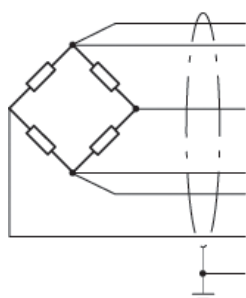


## Характерные особенности

- исполнение согласно OIML R60, до 1000 поверочных интервалов
- номинальные нагрузки от 500 кг до 10 т
- соответствие требованиям по ЭМС согласно EN 45501
- малая высота
- надёжность

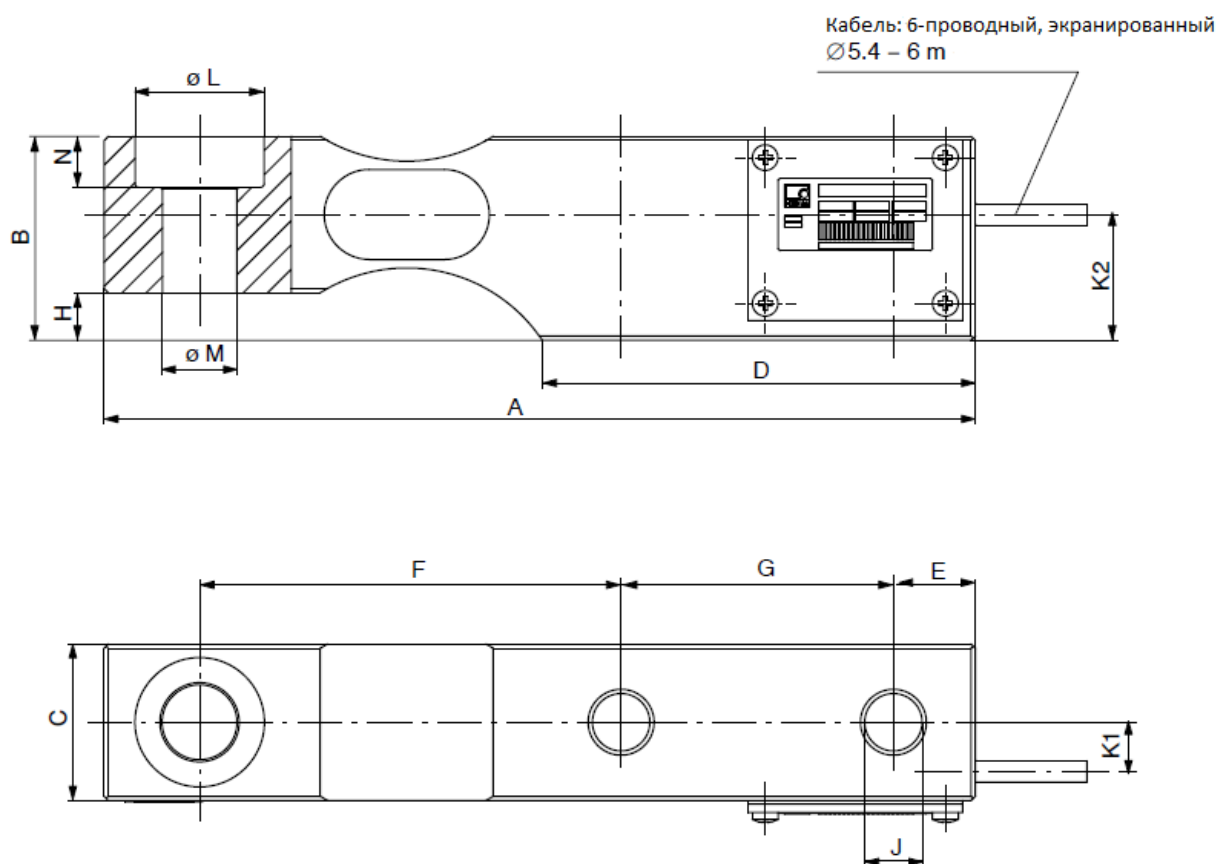


## Схема подключения (шестипроводная)



- |           |                            |
|-----------|----------------------------|
| (серый)   | Сенсор (-)                 |
| (черный)  | Питание (-)                |
| (белый)   | Сигнал (+)                 |
| (синий)   | Питание (+)                |
| (зеленый) | Сенсор (+)                 |
| (красный) | Сигнал (-)                 |
|           | Экран, подключен к корпусу |

## Размеры Z7A (мм)



Ном. нагрузка, Т	$L^{+0.2}$	$M^{H11}$	J	B	H	N	A	D	F	G	E	C	K1	K2	$M^*$ , (Н·м)
<b>0.5 и 1</b>	30.2	17.5	13.4	47.6	11.1	11.9	203.2	101	98.3	63.5	19.1	36.5	10.6	29	135
<b>2</b>	30.2	17.5	13.4	47.6	11.1	11.9	203.2	102	98.3	63.5	19.1	36.5	10.6	29	135
<b>5</b>	41.3	25.5	22.5	70	22.2	15.9	235	118	123.7	66.5	20.6	47.6	16	46	660
<b>10</b>	51	32	27	82.6	19.1	20.7	279.4	140	139.7	82.6	25.4	60.3	21	51	1150

\* Момент затягивания для винтов класса 10.9 ( $\mu=0.16$ )

**Аксессуары**, заказываются дополнительно:

- эластомерная опора ZEL
- маятниковая опора ZPL

## Технические характеристики

Тип		Z7A	
Класс точности по OIML R 60		D1	C3
Максимальное число поверочных интервалов ( $n_{LC}$ )		1000	3000
Номинальная нагрузка ( $E_{max}$ )	τ	0.5; 1; 2; 5; 10	
Минимальный поверочный интервал ( $v_{min}$ )	% от $E_{max}$	0.0357	
Чувствительность ( $C_n$ )	МВ/В	2	
Допуск чувствительности	%	<±0.1000	<±0.0500
Температ. отклонение нуля ( $TK_0$ )	% от $C_n/10K$	<±0.0500	<±0.0140
Температ. отклонение чувствительности ( $TK_c$ ) <sup>1)</sup>	% от $C_n/10K$	<±0.0350	<±0.0117
Гистерезис ( $d_{hy}$ ) <sup>1)</sup>	% от $C_n$	<±0.0500	<±0.0170
Нелинейность ( $d_{lin}$ ) <sup>1)</sup>	% от $C_n$	<±0.1000	<±0.0333
Ползучесть ( $d_{cr}$ ) за 30 мин.	% от $C_n$	<±0.0735	<±0.0167
Входное сопротивление ( $R_{LC}$ ) при ном. темп.	Ом	356±0.2	>350
Выходное сопротивление ( $R_o$ ) при ном. темп.	Ом	356±0.2	356±0.12
Номинальный диапазон питания	В	0.5...12	
Максимальное напряжение питания	В	18	
Номинальная температура	°C	+23	
Номинальный температурный диапазон ( $B_T$ )	°C	-10...+40	
Рабочий температурный диапазон ( $B_{tu}$ )	°C	-30...+70	
Диапазон температуры хранения ( $B_{ti}$ )	°C	-50...+85	
Предельно допустимая нагрузка ( $E_L$ )	% от $E_{max}$	150	
Разрушающая нагрузка ( $E_d$ )	% от $E_{max}$	300	

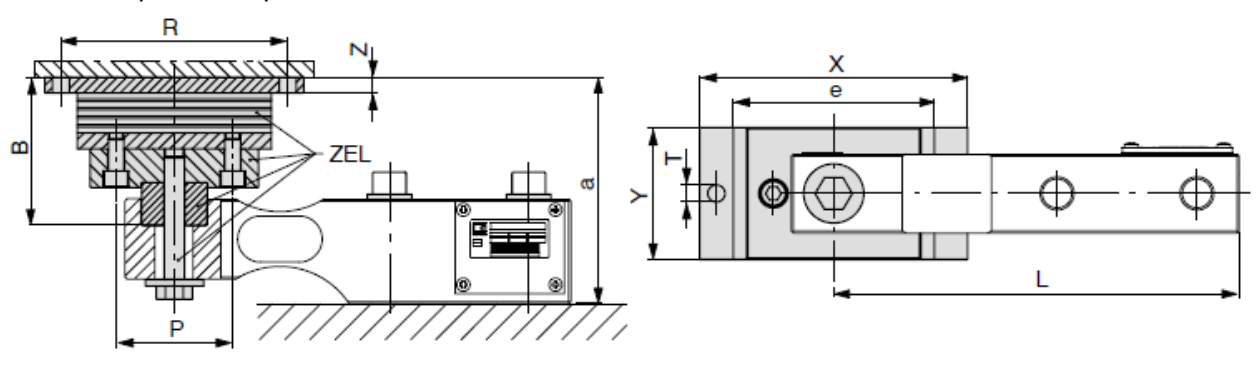
Номинальная нагрузка ( $E_{max}$ )	τ	0.5	1	2	5	10
Предельно допустимая боковая нагрузка ( $E_{lq}$ ) <sup>2)</sup>	% от $E_{max}$	100	50	25 (100) <sup>2)</sup>	15 (100) <sup>2)</sup>	18 (100) <sup>2)</sup>
Допустимая динамическая нагрузка ( $F_{srel}$ ) (амплитуда вибрации согласно EN 50100)	% от $E_{max}$	70				
Измерительный ход ( $s_{nom}$ ), ориент.	мм	0.25	0.30	0.35	0.45	0.70
Вес (G), ориент.	кг	2.3	2.3	2.3	5	8
Класс защиты согласно EN60529		IP67				
Материал:	измерительный элемент кабельный ввод / сальник оболочка кабеля	Оцинкованная сталь Нержавеющая сталь/Viton® ПВХ				

<sup>1)</sup> Значения отклонения линейности, гистерезиса и температурного отклонения чувствительности являются типовыми. Сумма этих значений находится в пределах суммарной погрешности согласно OIML R60.

<sup>2)</sup> Значения в скобках даны для случая монтажа датчика с ограничителями от перемещений его основы. При этом должны быть предупреждено воздействие наиболее значительных источников погрешности.

## Монтажные приспособления

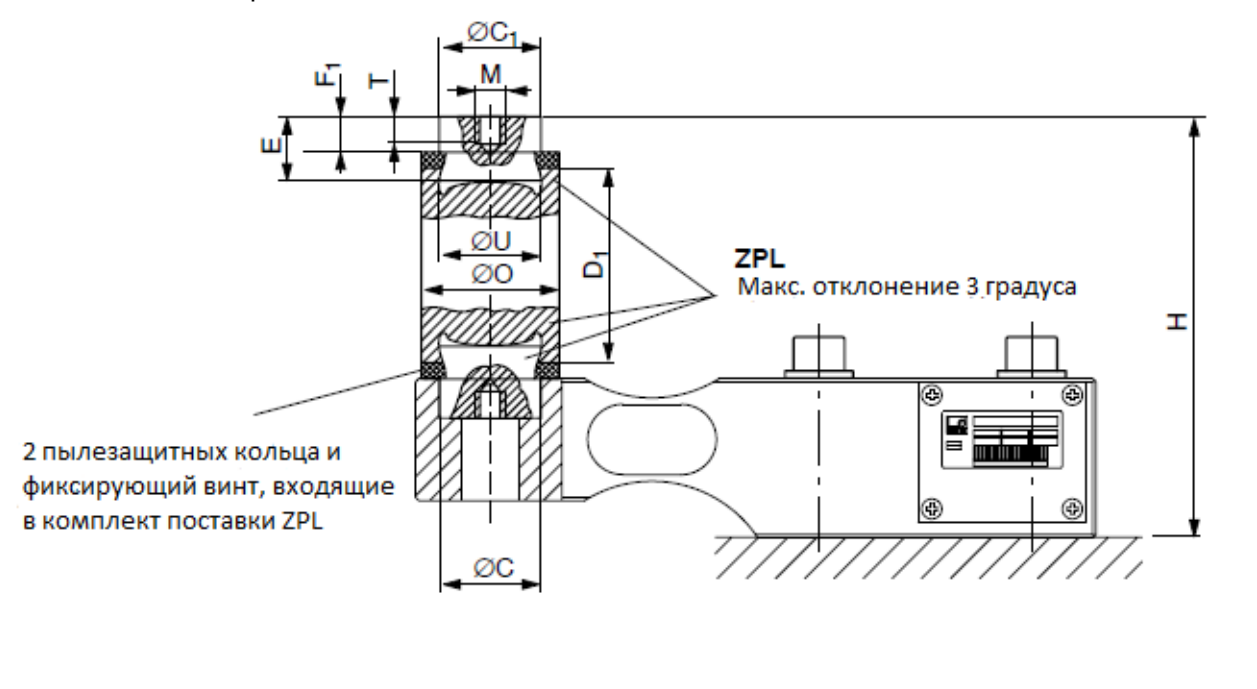
Эластомерная опора ZEL



Ном. нагрузка (т)	ZEL	B	L	P	R	T	X	Y	Z	a	e	F <sub>F</sub> <sup>*</sup> (Н)	S <sub>max</sub> <sup>**</sup> (мм)
0.5... 2	Z17/2t/ZEL	76.3	180.9	70	100	9	120	60	10	112 <sup>+1.5</sup> <sub>-1.7</sub>	80	400	4.5
5	Z17/5t/ZEL	93	210.8	70	125	11	150	100	10	147 <sup>+1.2</sup> <sub>-2.0</sub>	100	620	8
10	Z17/10t/ZEL	114.1	247.7	90	175	13	200	100	12	176 <sup>+1.8</sup> <sub>-2.0</sub>	130	810	9.5

\* F<sub>R</sub> = возвращающая сила при s=1 мм; \*\* S<sub>max</sub> = максимальное боковое смещение приложенной нагрузки (при номинальной нагрузке)

Маятниковая опора ZPL



Ном. нагрузка, т	ZPL	C <sup>+0.2</sup>	C <sub>1</sub> <sup>-0.1</sup>	D <sub>1</sub>	E	F <sub>1</sub>	H	M	O	T	U <sup>D10</sup> <sub>h9</sub>	F <sub>F</sub> <sup>*</sup> (%)	S <sub>max</sub> <sup>**</sup> (мм)
0.5... 2	Z17/2t/ZPL	30.2	30	60	22	14	130±0.5	M10	42	8	30	2	7.5
5	Z17/5t/ZPL	41.3	41.1	73	26	16	169±0.5	M10	48	8	30	1.5	6.9
10	Z17/10t/ZPL	51	50.8	82	32	21	196±0.5	M12	58	10	40	1.8	9.3

\* F<sub>R</sub> = возвращающая сила при s=1 мм; \*\* S<sub>max</sub> = максимальное боковое смещение приложенной нагрузки (при номинальной нагрузке)