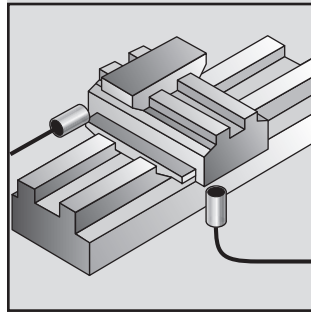
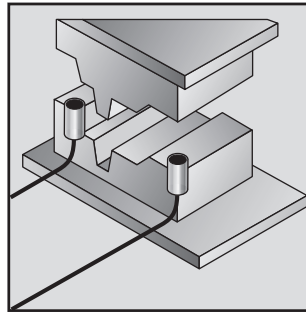


В данном разделе приведены примеры применения индуктивных бесконтактных выключателей и индуктивных преобразователей перемещения.

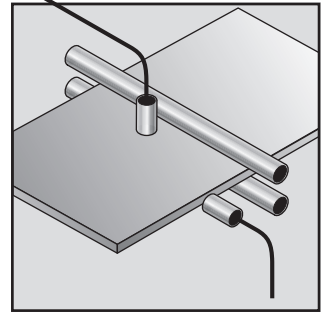
Обнаружение положения объекта



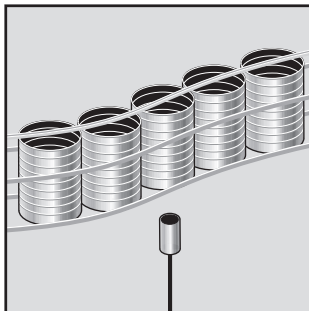
Определение полноты смыкания штампа



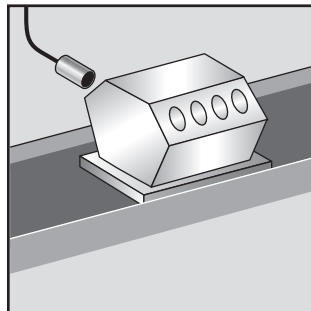
Определение наличия металлического листа



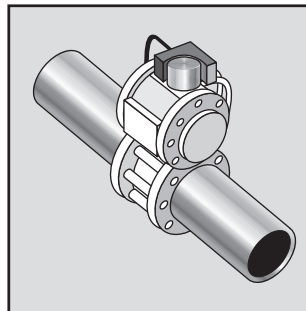
Обнаружение металлических банок



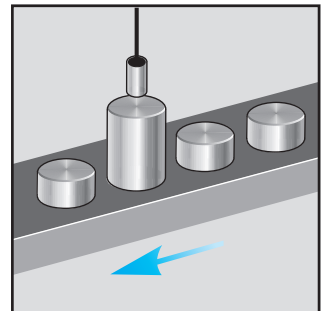
Обнаружение немагнитных деталей



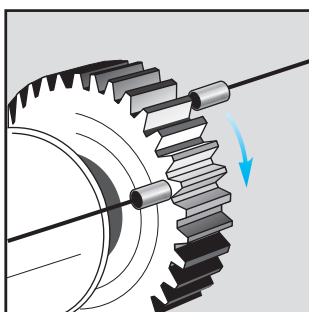
Контроль положения запорной арматуры



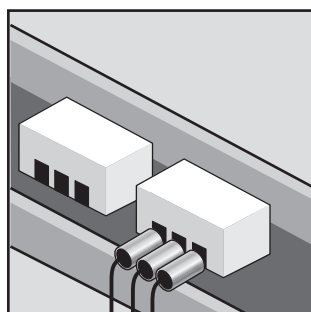
Сортировка металлических объектов по размеру



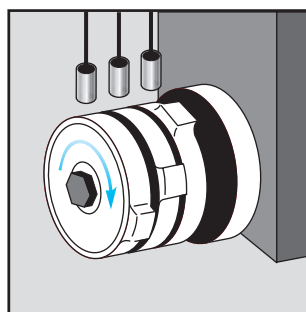
Контроль числа оборотов



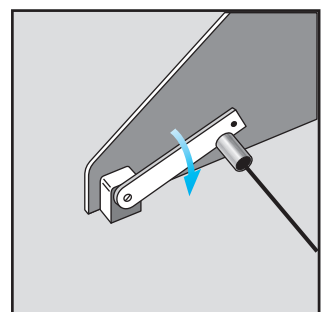
Контроль перемещения



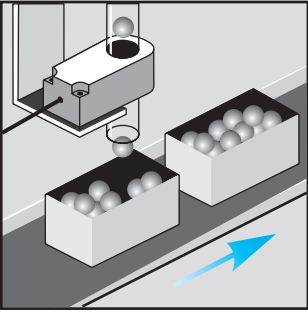
Контроль положения элементов командоаппарата



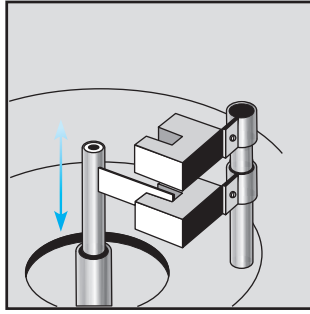
Контроль положения флажка



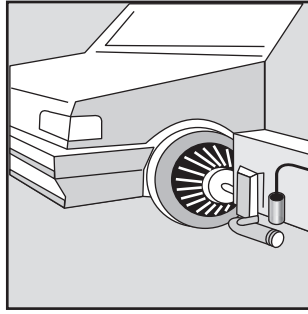
**Подсчет металлических
деталей**



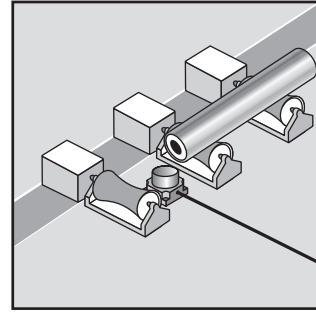
**Управление запорной
арматурой**



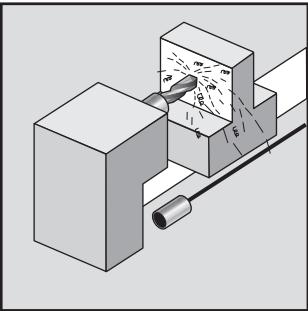
**Позиционирование
механизмов**



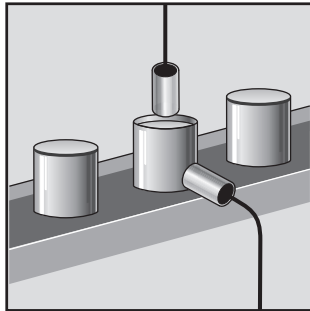
**Позиционирование
объектов**



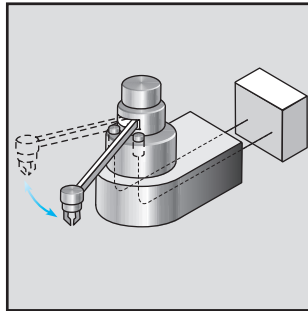
**Контроль глубины
сверления**



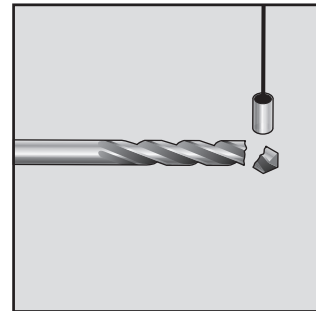
**Обнаружение банок и
крышек**



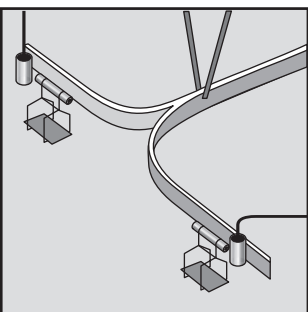
**Управление
манипулятором робота**



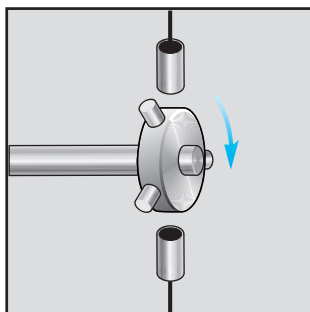
**Обнаружение сломанных
сверл**



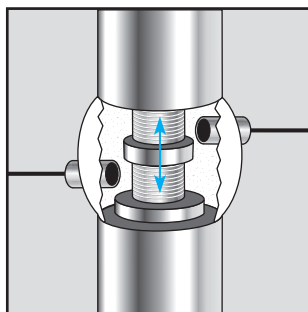
**Позиционирование
объектов на подвесном
конвейере**



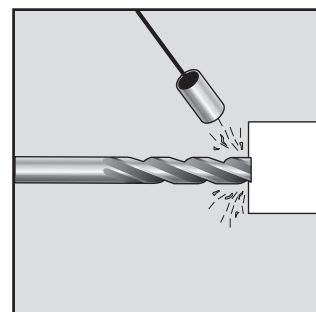
**Обнаружение регулировоч-
ных винтов на колесе для
определения скорости или
направления вращения**



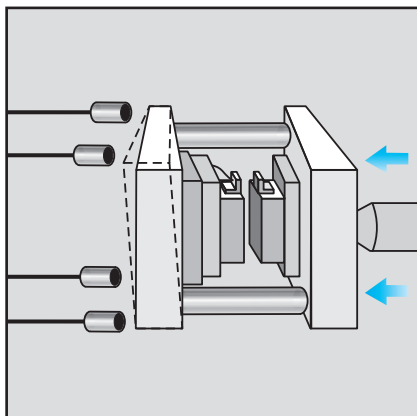
**Определение положения
клапана (полностью
открыт или закрыт)**



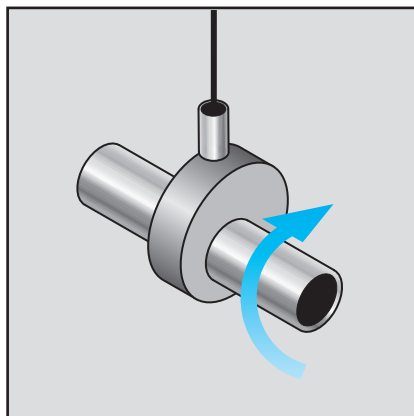
**Обнаружение
выкрашивания фрез**



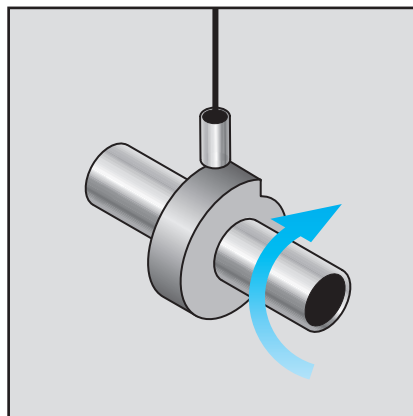
Измерение перекоса



Измерение абсолютного угла поворота.

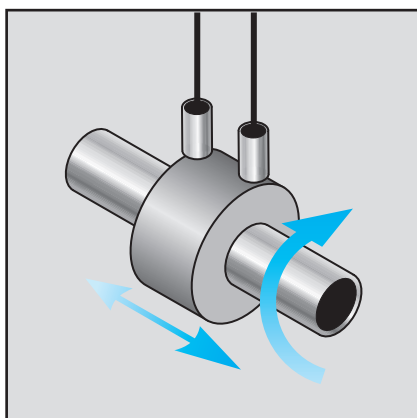


Измерение абсолютного угла поворота.

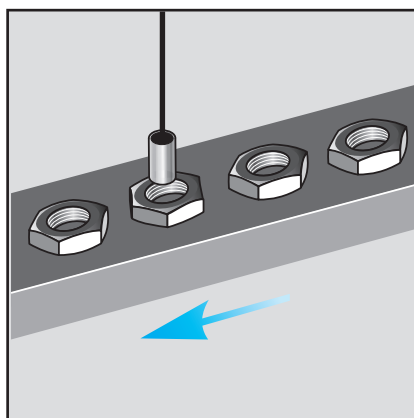


Обнаружение центра симметричных перемещающихся и вращающихся деталей машин.

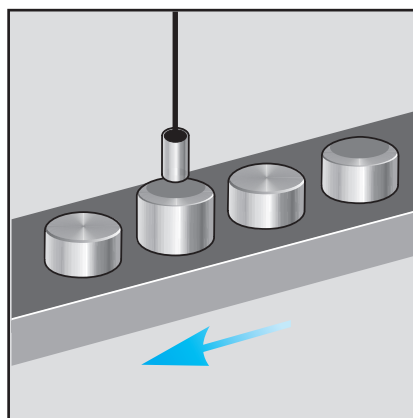
Контроллер обрабатывает сигналы двух аналоговых датчиков приближения.



Проверка корректной ориентации гаек в процессе автоматизированной сборки.

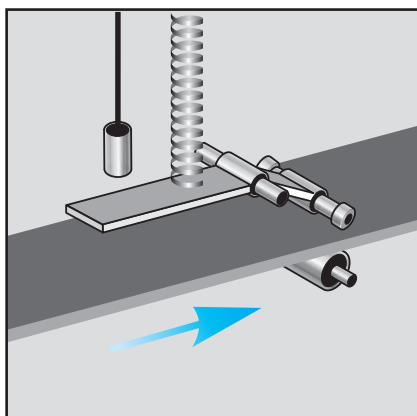


Сортировка металлических объектов по форме и размеру.



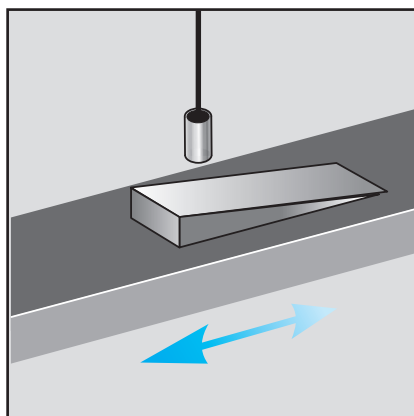
Измерение толщины бумаги с помощью аналогового датчика перемещения и копира.

Такое решение может применяться для различия ситуации захвата более одного листа бумаги (или, например, жести). Применяется в типографских принтерах, сканерах, станках с автоподачей листового материала и т.д. Разрешение задается соотношением длин плеч копира.



Измерение расстояния с использованием наклонной металлической поверхности для увеличения эффективного диапазона измерений.

Такое решение позволяет использовать дешевые аналоговые датчики приближения для измерения больших перемещений.



Измерение биений и деформаций валов тихоходных турбин, генераторов, двигателей, редукторов, колесных пар подвижных составов с помощью датчика приближения.

