

特点

- 内置密封设计，防护等级 IP67
- 可并列使用的细长设计，安装空间小
- 动作点偏差小：±1μm的重复精度
- 无迟滞、无漂移

应用场景

- 磨床、雕刻机
- 排刀式车床
- 非标设备
- 机械自动化等

行业

- 机加工
- 机械设备

产品简介

EPSM 系列高精度接触式传感器，高精度，结构小巧，节省安装空间。适用于数控车床刀损检测，属于超小型对刀仪。内置密封设计，防护等级 IP67，防油防水，可以在恶劣环境下使用。不会因电源电压、自发热而导致信号点漂移，可进行小位移连续检测不会迟滞，可根据客户需求定制非标触头。



EPSM系列产品



所有规格均有可能更改。请与我司联系获得最新的规格参数、工程图纸和应用程序。本文件中的图纸仅供参考。

性能参数

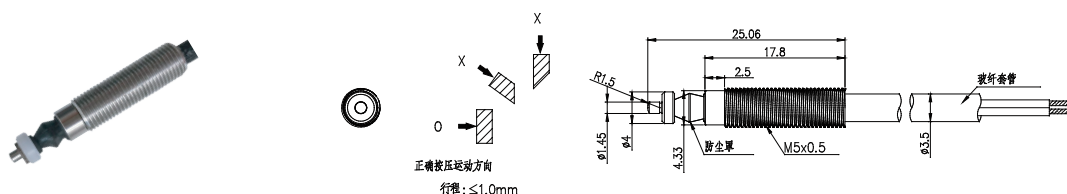
型号	EPSM5PB	EPSM6A	EPSM8A	EPSM8B-3.5	EPSM8B-C	EPSM8SPB	EPSM10A	EPSM12A
机械参数								
外形尺寸	M5X0.5	M6X0.75	M8X0.75	M8X0.75	M8X0.75	M8X0.75	M10X1.0	M12X1.0
外壳材料	SUS304				H59 黄铜镀镍	SUS304		
触头	轴φ2.0平面 SUS淬火 HRC50	轴φ2.0端面SR1.5 SUS淬火 HRC50	EPSM8A: 轴φ2.0端面SR1.5 SUS淬火 HRC50; EPSM8PA: M2.5x0.45	可替换	轴φ1.0	轴φ2.0平面 SUS淬火 HRC50	EPSM10A、EPSM10PA: 测头螺纹 M2.5x0.45; EPSM10SPB: 6.0平面	测头螺纹 M2.5x0.45
触头材质	SUS HRC50(可定制)				陶瓷 (可定制)	SUS HRC50(可定制)	EPSM10A、EPSM10PA: SUS HRC50; EPSM10SPB: 铍铜	SUS HRC50(可定制)
电缆	防油线，外径φ3.5，红黑2芯线。 标准长度1米，拉伸强度30N。			耐油、耐高温线，红黑2芯线，外加玻纤管， 标准长度1米，拉伸强度20N			耐油线，外径φ3.5，红黑2芯线。 标准长度1米，拉伸强度30N。	
标准附件	2个螺母							
电气参数								
接点构造	接点型							
动作形态	NC (常闭)	NO (常开)	NO (常开)	NC (常闭)	NC (常闭)	NC (常闭)	NO (常开)	NO (常开)
动作之前的移动值	无	约0.3mm	约0.3mm	无	无	无	约0.3mm	约0.3mm
行程	1.0mm	3.5 mm	2.5 mm	1.5 mm	1.5 mm	1.5 mm	2.5 mm	2.5 mm
动作点重复精度	0.002 (范围) (条件: 操作速度50~200mm/min)							
迟滞	0							
接点寿命	500 万次	500万次	500万次	500万次	300万次	500万次	500万次	500万次
	(没有因摇动而导致误动作并在额定电压、电流范围内使用时)							
接触力	0.8N	1.2 N	1.2 N	0.5 N	0.8 N	0.5 N	1.2 N	1.2 N
接点额定值	DC5V ~ DC24V 稳态电流10mA以下 (突入电流20mA以下)							
环境条件								
防护等级	IP67	IP40	EPSM8A: IP40 EPSM8PA: IP67	IP67				
工作温度	0℃ ~ 80℃ (不得结冰)							

※ 请勿使用10mm/min以下的操作速度。

机械尺寸

单位: mm

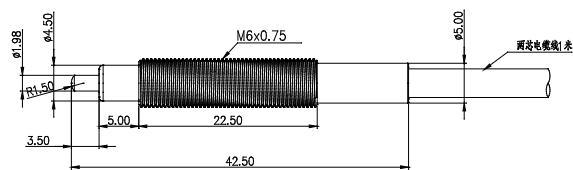
■ EPSM5PB



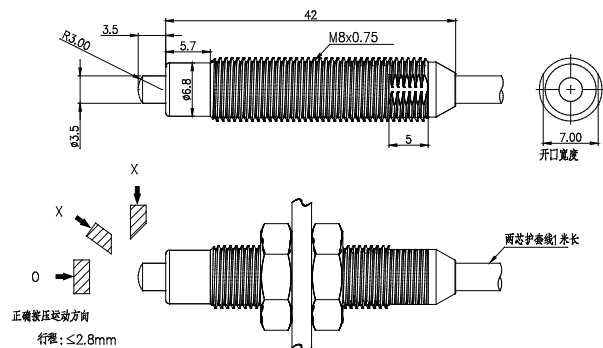
机械尺寸

单位: mm

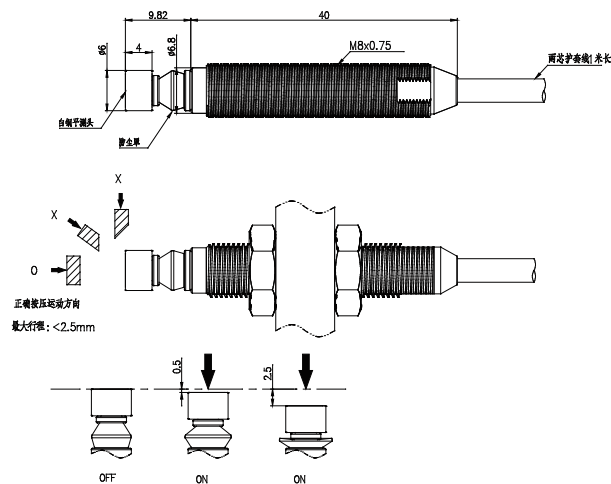
■ EPSM6A



■ EPSM8A



EPSM8A

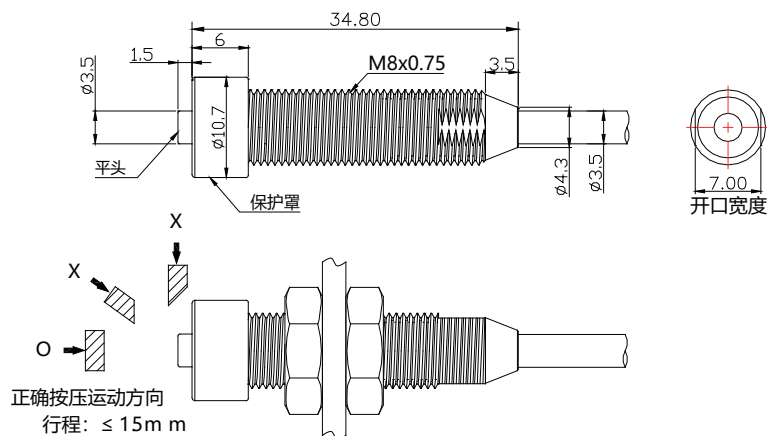


EPSM8PA

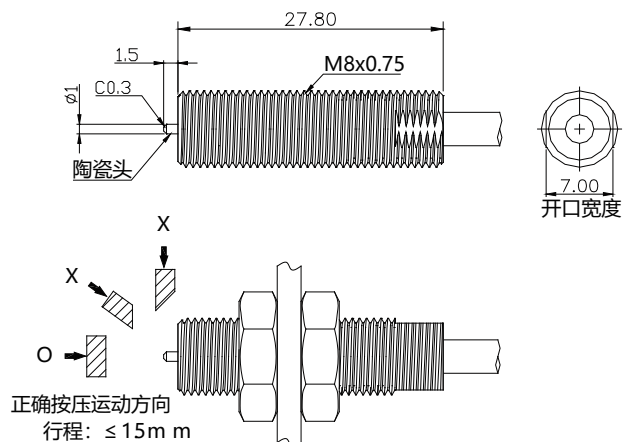
机械尺寸

单位: mm

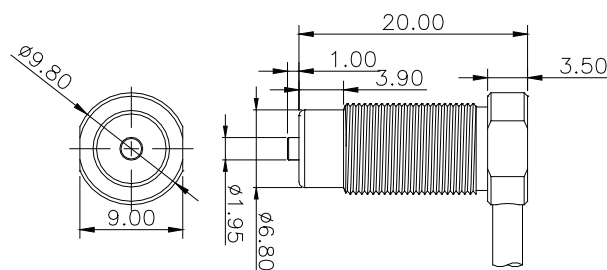
■ EPSM8B-3.5



■ EPSM8B-C



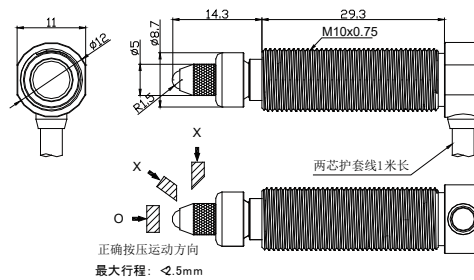
■ EPSM8SPB



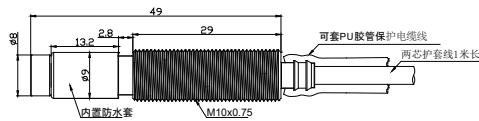
机械尺寸

单位: mm

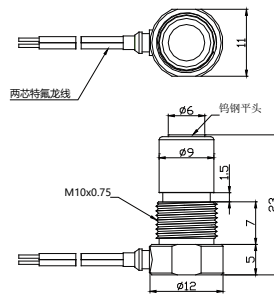
■ EPSM10A



EP5M10A

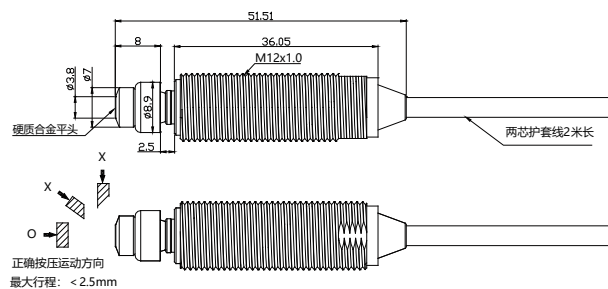


EP5M10PA

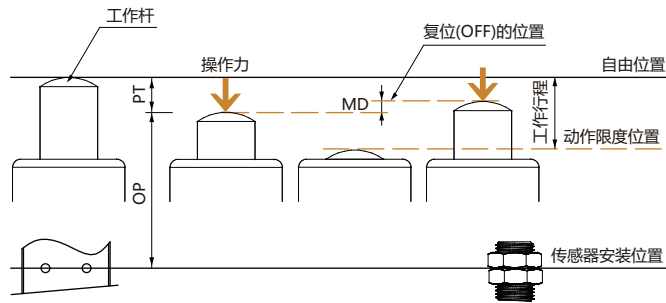


EP5M10SPB

■ EPSM12A

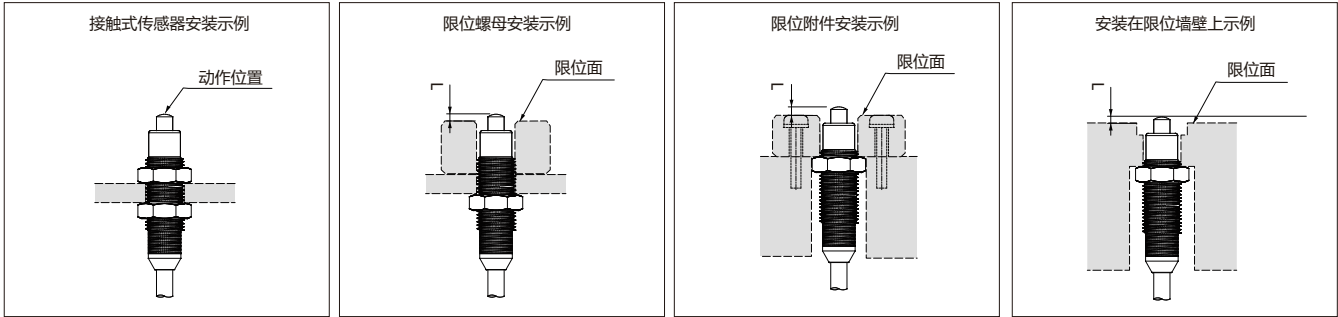


操作特性



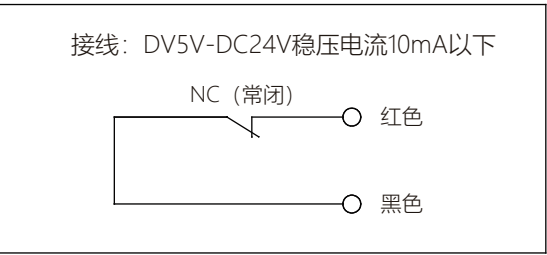
用语	简写	单位	说明
工作行程	-	mm	工作杆从自由位置到动作限度位置的可移动距离
操作力	-	N	推动工作杆的力
动作前的移动	PT	mm	工作杆从自由位置到动作时(ON)需要移动的距离
回差	MD	mm	工作杆从动作(ON)位置到复位(OFF)位置的移动距离
动作位置	OP	mm	动作(ON)时, 工作杆的顶部到安装位置的距离
位置重复精度	-	mm	动作位置(OP)的误差

传感器安装示例



接线方式与端口说明

常闭型接线方式



常开型接线方式

