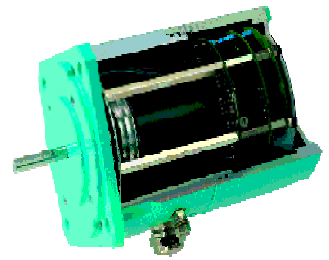


# rittmeyer

# RIPOS



## RIPOS - inteligentny pomiar położenia Absolutny koder MGI

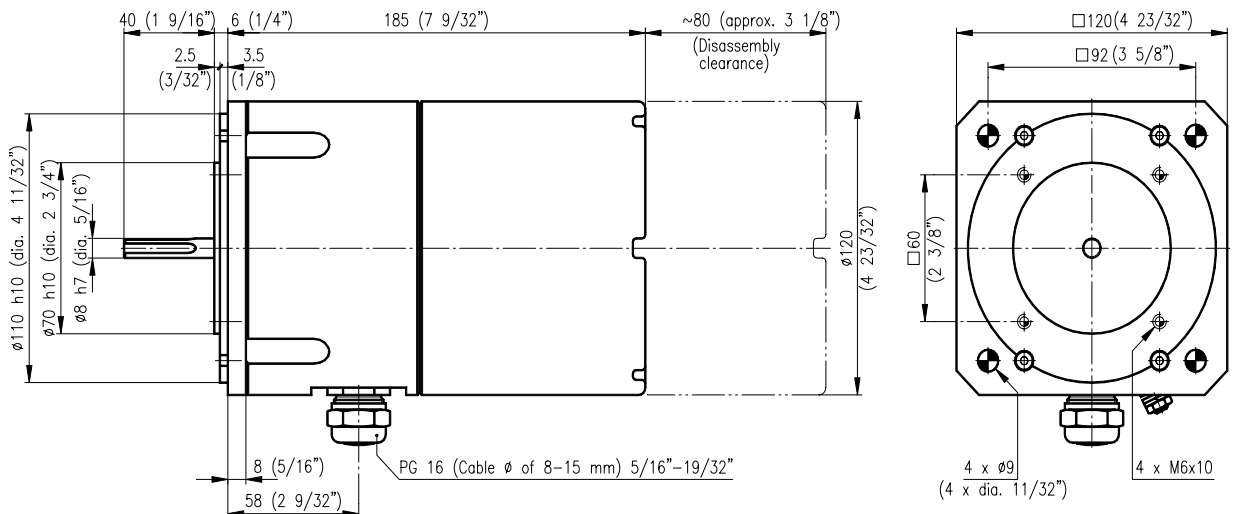
### Zwięzły opis działania

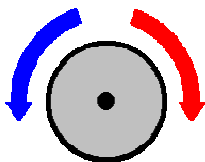
Koder wału MGI przeznaczony jest do pomiaru absolutnego położenia mechanicznego (przesunięcie kątowe, podniesienie, odległość, przesuw) elementów ustalających. Mierzone przesunięcie jest przenoszone przez przekładnię, łańcuch, dźwignię, sprzęgło, itp., na wał wejściowy przetwornika.

Mocna, kompaktowa konstrukcja oraz prosty montaż umożliwiają różnorodne zastosowania tego przetwornika.

Przetwarzanie sygnału jest całkowicie cyfrowe i kontrolowane przez mikroprocesor. Przetwornik może być nastawiany na miejscu za pomocą bloku operacyjnego z wyświetlaczem lub zdalnie poprzez magistralę HART/LONWORKS. Dostępna jest także funkcja linearyzacji położenia. Przetwornik wykonuje cykliczne samo-testy.

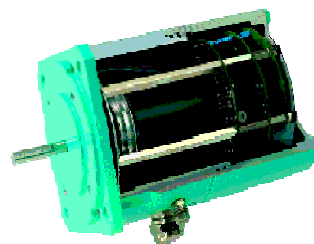
### Wymiary





# rittmeyer

## RIPOS



### Zakresy pomiarowe

Typ	Zakres pomiaru	Zasada pomiaru	Wersje
MGI1	0...300°	oporowa	2 i 4-przewody
MGI2	0...2100° lub 5,83 obrotów	oporowa	2 i 4-przewody
MGI3	0...14400° lub 40 obrotów	oporowa	2 i 4-przewody
MGIS	0...360°	optyczna 13 Bit	4-przewody
MGIM	0...4096 obrotów	optyczna 12 + 12 Bit	4-przewody

### Dane techniczne

Typ		MGI1	MGI2	MGI3	MGIS	MGIM
Zakres pomiaru	[°]	300	2100	14400	360	1474560
	[obroty]	0,833	5,83	40	1	4096
Rozdzielczość	[Bit]	16	16	16	13	24
	[% zakresu]	$1,75 \cdot 10^{-3}$	$1,75 \cdot 10^{-3}$	$1,75 \cdot 10^{-3}$	$1,22 \cdot 10^{-2}$	$5,96 \cdot 10^{-6}$
	[°]	0,0053	0,037	0,25	0,044	0,088
Liniowość, histereza i powtarzalność	[± Bit]	-	-	-	1 bit zerowy	1 bit zerowy
	[± % zakresu]	0,08	0,08	0,08	$1,22 \cdot 10^{-2}$	$5,96 \cdot 10^{-6}$
	[±°]	0,24	1,68	11,5	0,044	0,088
Liniowość, histereza i powtarzalność w podzakresie ± 15% zakresu wokół położenia środkowego	[± % zakresu]	0,04	0,04	0,06	-	-
	[±°]	0,12	0,84	8,6	-	-

### Zastosowania nadajnika RIPOS:

- klapy zrzutowe, zastawki
- jazy, śluzy żeglugowe
- zasuw, zawory
- aparaty kierownicze turbin
- suwnice bramowe i żurawie obrotowe
- kontrola nierównomiernego ruchu
- stery okrętowe, mechanizmy podnoszące