

Messumformer  
 Measuring Transducer  
 Transducteur de mesure

1. Montage kontaktloser Drehwinkelsensor/Poti an ST 5113/14  
 siehe Datenblatt 5000-7086 Punkt 1-3
2. Montage kontaktloser Drehwinkelsensor/Poti an ST 5112  
 siehe Datenblatt 5112-8510 Punkt 1-6
3. Montage Drehwinkelmeßumformer MU4586 an ST5112 oder ST5113/14  
 siehe Fig.: 1 oder Fig.: 2

1. Mounting of contactless rotation angle sensor/ Poti at the ST 5113/14  
 see datasheet 5000-7086 item 1-3
2. Mounting of contactless rotation angle sensor/ Poti at the ST 5112  
 see datasheet 5112-8510 item 1-6
3. Mounting of contactless rotation angle transducer MU4586 at the ST 5112 or ST5113/14  
 see Fig.: 1 or Fig.: 2

1. Montage du capteur potentiométrique d'angle de rotation sans contact sur le ST 5113/14  
 voir fiche technique 5000-7086 points 1 à 3
2. Montage du capteur potentiométrique d'angle de rotation sans contact sur le ST 5112  
 voir fiche technique 5112-8510 points 1 à 6
3. Montage du transducteur d'angle de rotation sans contact MU4586 sur le ST 5112 ou le ST5113/14  
 voir fig 1 ou fig 2

Fig. : 1 ST5112

Fig. : 2 ST5113/14



4. elektr. Justierung kontaktloser Drehwinkelsensor an ST5113/14

4. electr. adjustment of contactless rotation angle sensor at the ST 5113/14

4. Ajustement électrique du capteur potentiométrique d'angle de rotation sans contact sur le ST 5113

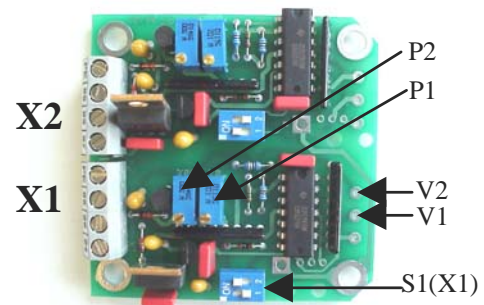
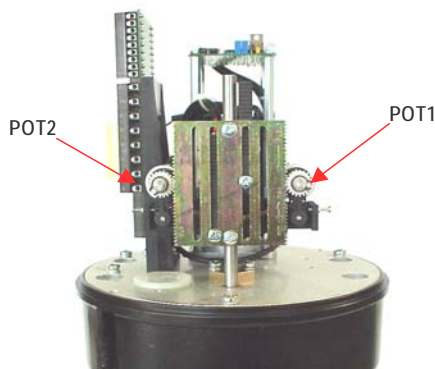


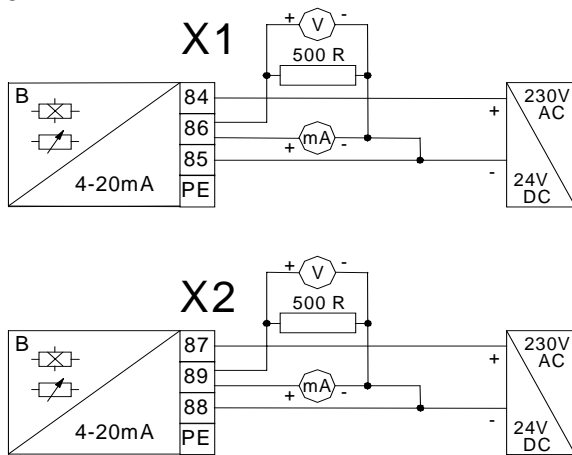
Fig. : 4

- 4.1 Meßumformer X1 für POT1 und/ oder X2 für POT2 nach Anschlußbild Fig. : 3 anschließen.
- 4.2 Antrieb in Stellung Hub 0% bringen
- 4.3 Sensorachse POT1/POT2 mit Ritzel so einstellen, daß zwischen den Punkten V1 u. V2 (siehe Fig. : 4) ca. 1 VDC anliegen . (ca.4 VDC bei POT2)

- 4.1 Connect transducer X1 for POT1 and/ or X2 for POT2 according to wiring diagram Fig. :3
- 4.2 Move actuator into position 0% stroke
- 4.3 Adjust the sensor axle (POT1/POT2) with pinion that appr.1VDC is measured between V1and V2 (see Fig. : 4) (ca. 4VDC for POT2)

- 4.1 Connectez le transtucer X1 au POT1 et/ouX2 au POT2 selon le schéma de câblage illustré par la fig 3
- 4.2 Mettez l'actionneur dans la position 0 % course
- 4.3 Ajustez l'axe à pinions du capteur (POT1/POT2) de façon à obtenir 1 volt courant continu entre V1 et V2 (voir fig. 4) (ca. 4 volts courant continu pour POT2)

Fig. : 3



5. elektr. Justierung kontaktloser Drehwinkelsensor an ST5112  
siehe Datenblatt 5112-8510 Punkt 5.

5. electr. adjustment of contactless rotation angle sensor at the ST 5112  
see datasheet 5112-8510 item 5

5. Ajustement électrique du capteur potentiométrique d'angle de rotation sans contact sur le ST 5112  
voir fiche technique 5112-8510 point 5

6. elektr. Einstellung / Justierung Meßumformer MU4586.

6. electr. adjustment of transducer MU4586

6. Ajustement électrique du transducteur MU4586

P1 (X1/ X2) für Einstellung Ausgangssignal 0% 0(4)mA

P1 (X1/ X2) for adjustment output signal 0% 0(4)mA

P1 (X1/X2) pour l'ajustement du signal de sortie 0 % 0(4) mA

P2 (X1/ X2) für Einstellung Ausgangssignal 100% 20mA.

P1 (X1/ X2) for adjustment output signal 100% 20mA

P1 (X1/X2) pour l'ajustement du signal de sortie 100% 20 mA

S1 (X1) für Invertierung Signalrichtung.  
S1/1 **on** u. S1/2 **off** steigender Hub steigendes Signal.  
S1/1 **off** u. S1/2 **on** steigender Hub fallendes Signal.

S1(X1) for inverting signal direction  
S1/1 **on** and S1/2 **off** rising stroke rising signal  
S1/1 **off** and S1/2 **on** rising stroke falling signal

S1 (X1) pour inverser la direction du signal  
S1/1 **on** et S1/2 **off** course ascendante signal ascendant  
S1/1 **off** et S1/2 **on** course ascendante signal descendant

S1 (X2) für Invertierung Signalrichtung.  
S1/1 **off** u. S1/2 **on** steigender Hub steigendes Signal.  
S1/1 **on** u. S1/2 **off** steigender Hub fallendes Signal.

S1(X2) for inverting signal direction  
S1/1 **off** and S1/2 **on** rising stroke rising signal  
S1/1 **on** and S1/2 **off** rising stroke falling signal

S1 (X2) pour inverser la direction du signal  
S1/1 **off** et S1/2 **on** course ascendante signal ascendant  
S1/1 **on** et S1/2 **off** course ascendante signal descendant

6.1 Antrieb in Stellung 0% Hub bringen und mit P1 Ausgangssignal 0(4) mA einstellen.

6.1 Move actuator into position 0% stroke and adjust with P1 output signal 0(4)mA.

6.1 Mettez l'actionneur dans la position course 0 % et ajustez avec le signal de sortie P1 sur 0(4)mA.

6.2 Antrieb in Stellung 100% Hub bringen und mit P2 Ausgangssignal 20mA einstellen.

6.2 Move actuator into position 100% stroke and adjust with P2 output signal 20mA.

6.2 Mettez l'actionneur dans la position course 100 % et ajustez avec le signal de sortie P2 sur 20mA.

6.3 Punkt 6.1 und 6.2 solange wiederholen bis beide Ausgangssignale stimmen.

6.3 Repeat item 6.1 and 6.2 until the output signals are ok.

6.3 Répétez les points 6.1 et 6.2 jusqu'à ce que les signaux de sortie soient corrects.

6.4 Einstellschrauben von P1 und P2 mit Lack sichern.

6.4 Lock adjuster screws P1 and P2

6.4 Verrouillez les vis d'ajustement P1 et P2

Technische Änderung vorbehalten/ Subject to technical alteration/ Sous réserve de modifications techniques

Regeltechnik Kornwestheim GmbH  
Max-Planck-Straße 3  
70806 Kornwestheim  
GERMANY

Telefon +49 7154 1314-0  
Telefax +49 7154 1314-333  
Internet www.rtk.de  
E-Mail: info@rtk.de



**REGELTECHNIK  
KORNWESTHEIM**  
A division of CIRCOR International, Inc.