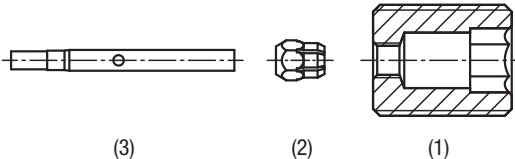
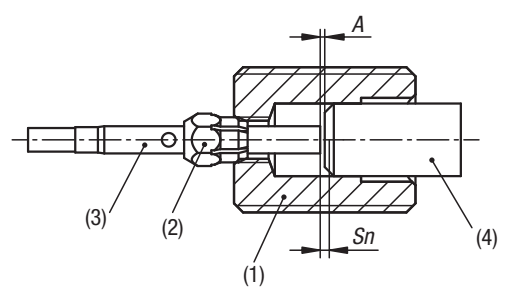
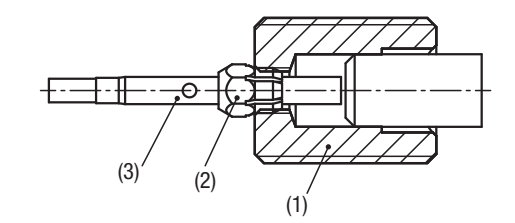


조립 설명서

상태 센서가 있는 / 상태 센서용 포지셔닝 부싱

상태 센서가 있는 / 상태 센서용 마운팅 부싱

 <p>(3) (2) (1)</p>	<p>1. 개요:</p> <ul style="list-style-type: none"> (1) 포지셔닝 부싱 또는 (2) 클램핑 너트 (3) 센서
 <p>(3) (2) (1) (4)</p> <p style="text-align: center;">A</p> <p style="text-align: center;">Sn</p>	<p>2. 클램핑 너트(2)를 부싱(1)에 놓고 2-3바퀴 조입니다.</p> <p>3. 센서(3)를 뒤에서 삽입하고 위치를 지정합니다. 구성요소(4)를 사용하거나 특정 값으로 거리 A를 조정합니다. (센서 테스터 사용을 권장함). 구성요소(4)까지의 최소 거리 A: 0.2mm 구성요소(4)까지의 최대 거리 A: 센서의 감지 범위 Sn (3)</p> <p>주의: 센서(3)와 조회할 구성요소 (4)가 접촉하지 않아야 합니다.</p>
 <p>(3) (2) (1)</p>	<p>4. 클램핑 너트(2)를 조이고 센서(3) 위치를 확인하십시오.</p> <p>클램핑 너트의 최대 조임 토크: 1.2 Nm.</p> <p>5. 부싱(1)을 사용 장소에 장착하십시오.</p> <p>주의: 작업 단계의 순서는 사용 사례 및 설치 공간에 따라 다를 수 있습니다.</p>