

GYHCコントローラは、内部で高分解能のデジタル処理を行い、この位置データをアナログに変換して出力します。このため従来よりも高分解能が可能となっております(組み合わせプローブによる)。オプションで速度出力も可能です。また2個のマグネットを使用して2点間距離や各々の位置を出力できます。製品の取付には取り外しが容易なDINレールを利用します。出力調整方法は従来のボリューム調整ではなく、正面パネル上のトルグスイッチ方式ですので、微調整が容易となっております。

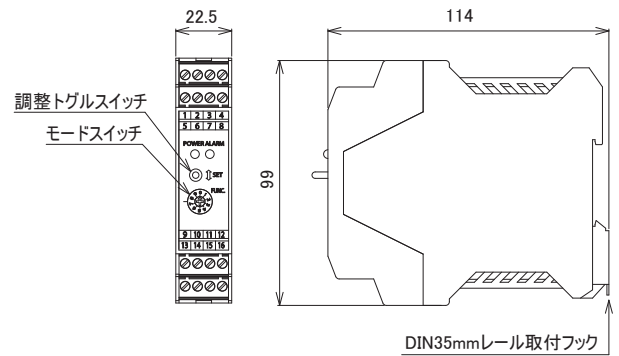


## 仕様

分解能 (位置出力)	16bit(1/65536)(GYcRS、GYMR5、GYFRS接続時) 0.01%FS以下(GYGS、GYPM、GYHR、GYcRP接続時)
温度特性	±10ppmFS/°C以下
位置出力(OUT1) (OUT2:オプション)	0~10Vなど(負荷電流Max.5mA、負荷抵抗Min.2kΩ) または 4~20mAなど(負荷抵抗Max.500Ω)
速度出力(OUT2) (オプション)	±10Vまたは4~20mA
警報出力	オープンコレクタ 0.1A 30VDC (ケーブル断線及びマグネット外れ)
供給電源	標準:+24VDC±5%(150mA以下) オプション:+15VDC±5%(250mA以下)(注1)
走査周波数	標準1kHz(ストローク1000mmまで)
使用温度範囲	0°C~+65°C
保存温度範囲	-20°C~+85°C

・上記精度は有効ストローク300mm以上のセンサに適用されます。  
(注1) 組合せプローブ型式及び長さにより制限がございます。

## 外形寸法図



## 型式

GYHC-□-□□□□-Z□-□/□-□-□

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

### ① 接続プローブ型式

RS: GYcRSプローブ  
RP: GYcRPプローブ  
R5: GYMR5プローブ  
FS: GYFRSプローブ  
GS: GYGSプローブ  
PM: GYPMプローブ  
HR: GYHRプローブ

### ② 有効ストローク(mm)

### ③ 根元デッドゾーン寸法(mm)

### ④ アナログ位置出力(OUT1)

AD	0~10V(標準)
AR	10~0V
BD	4~20mA
BR	20~4mA
CDまたはCR□□	□□V~□□V
バイポーラ出力 [例] CD10	-10V~+10V
CR05	+5V~-5V
V Z/F [例] V1/5	指定値電圧 1~5V
V9.5/0.5	9.5~0.5V
I Z/F [例] I5.12/20	指定値電流 5.12~20mA
I20/5.38	20~5.38mA

※Z=ゼロ点(根元)出力  
F=フルスケール(先端)出力

(注2)  
VAはマグネット停止時に0V、プローブ先端へ移動時に+10Vです。  
WBはマグネット停止時に4mA、移動方向に関係なく20mAです。

### ⑤ オプション: アナログ出力(OUT2)

・位置出力の場合: ④から選択  
・速度出力の場合(注2)  
VA[ ] ±10V [ ]: 最大速度  
WB[ ] 4~20mA (1.00~999mm/sec)  
・N: オプション不要  
<有効数字3桁、小数点はRで表記>

### ⑥ 供給電源電圧

24S: +24VDC(標準)  
15S: +15VDC(オプション)

### ⑦ マグネットまたはフロート形状

M0 : No. Φマグネット	F28S : Φ28SUS316フロート
M0SM : No. ΦSPMマグネット	F30S : Φ30SUS316フロート
M0LM : No. ΦLPMマグネット	F40S : Φ40SUS316(B)フロート
M2P : No. 2Pマグネット	F42S : Φ42.5球SUS316フロート
M2PN : No. 2PNマグネット	F50S : Φ50SUS316フロート
M3 : No. 3マグネット	F54S : Φ54SUS304フロート
M11 : No. 11マグネット	F25N : RF-A10プラスチックフロート
M11N : No. 11Nマグネット	F28N : RF-A6プラスチックフロート
T142 : No. T14-M2マグネット	FL□ : 上記以外のフロート
T144 : No. T14-M4マグネット	
T162 : No. T16-M2マグネット	
T163 : No. T16-M3マグネット	
M□ : 上記以外のマグネット	