

Sensor de Carga de Rueda WL 400



Tecnología avanzada: increíblemente leve y de diseño compacto

Con la tecnología comprobada de HAENNI combinada con nuevos enfoques técnicos, el nuevo sensor hace la pre-selección móvil más fácil que nunca. Un sistema estándar pesa cerca de 80 kg y crea la base para una movilidad inmejorable. El sensor WL 400 también puede ser utilizado en instalaciones fijas para uso en peajes o para la gestión de transporte de mercancías.

Aplicación	Pesaje en movimiento de carga de ruedas y ejes de vehículos con pneus hasta 20 km/h (Low Speed-Weigh In Motion).
Modo de operación	Pesaje dinámico. Con posibilidad de pesaje estático y calibración.
Rango	0...20 t por rueda (12 bar) ¹⁾
Rango de velocidad	0.5...20 km/h
Rango de temperatura	-20...+60°C
Precisión	Dinámico ± 3% (a 10 km/h)
Errores debido a factores externos	Errores adicionales pueden ocurrir debido a oscilaciones del vehículo.
Factor de calibración	La precisión puede ser mejorada ajustando el factor de calibración.
Construcción	Aluminio resistente al agua IP 67 (IEC 144).
Alimentación	DC 12 V ... 24 V a través de la interfaz
Interfaz	CAN / USB (para PC)
Conexión	2 enchufes
Peso	2.3 kg
Altura de la plataforma	11 mm

Operación

Debido a su poco peso el sensor de carga de ruedas WL 400 es fácil de ser transportado y puede ser usado a cualquier momento sin necesidad de instalaciones fijas.

Las mediciones deben hacerse sobre suelos firmes y planos utilizando esteras niveladoras para garantizar que todas las ruedas de un eje múltiple estén en el mismo nivel. Como alternativa se puede colocar el sensor en una cavidad en el suelo, de preferencia con el uso de la estructura de montaje especialmente diseñada para ello. La profundidad debe de ser igual a la altura del sensor para garantizar que la superficie de la plataforma esté exactamente en el mismo nivel del suelo.

En casos normales se usan dos sensores, uno para el lado izquierdo y otro para el lado derecho del vehículo. La plataforma es suficientemente grande para que el conductor no tenga problemas para pasar con el vehículo dentro de la superficie activa del sensor.

Un sistema completo (2 sensores, estructura de montaje y 4 esteras niveladoras) pesa cerca de 50 kg y entrará perfectamente en el maletero de un coche.

El sensor no posee visor. Las señales son enviadas a través de un cable a un ordenador. El procesamiento, la visualización e la impresión de los datos son ejecutados por el software EC 200.

Accesorios

Para accesorios como esteras niveladoras, cables, maletas de transporte, etc. véase la hoja de datos A8498.

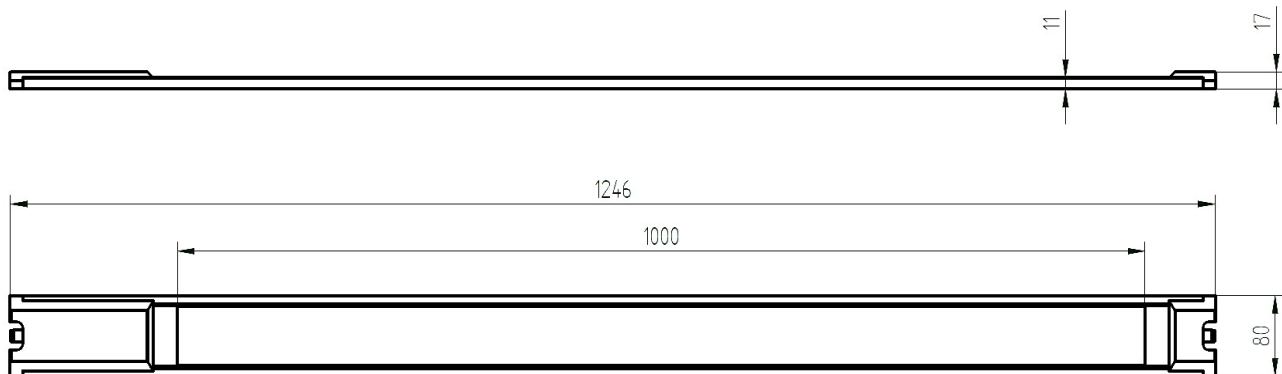
Cuadro de Selección

Ejemplo de pedido: WL 400 / 4 4 1 . 1 1 1 / 11Y / ...	
Rango de temperatura	- 20 °C ... + 60 °C 4
Precisión	3% 4 1
Longitud	estándar 1 1 1
Rangos	0 . . . 20t 11Y
Para control oficial	El código del pedido se determina después de los procedimientos de homologación



Sensor de Carga de Rueda WL 400

Dimensiones



Especificación técnica

Longitud	estándar
Rango	0...20 t (max. presión del neumático: 12 bar) ¹⁾
División (d)	10 kg
Precisión (apenas del sensor) ²⁾	
Pesaje dinámico en operación	± 3% del peso medido
Pesaje estático en la 1ª calibración	± 1.5% del peso medido
Rango de velocidad	0.5...20 km/h
Carga mínima	500 kg
Carga admisible por area	12 kg/cm ²
Límite de carga por unidad de superficie	24 kg/cm ² (no están permitidas ruedas de goma dura)
Temperatura de operación	-20 °C +60 °C
Temperatura de almacenamiento	-30 °C +85 °C
Compatibilidad electromagnética	EN 55022 clase A, EN 61000-4-3 10 V/m
Corrección a cero	automática
Clase de protección (IEC 144)	IP 67
Robustez	Total, se puede pasar sobre toda la superficie, inclusive sobre los cables
Puesto de medición	Firme y plano, max. 5% inclinación (≈3°)
Superficie activa	1000 mm x 55 mm
Altura (superficie activa)	11 mm
Dimensiones totales	1250 mm x 80 mm x 17 mm
Alimentación / Consumo	DC 12 V...24 V, 1.5 W at 12 V
Interfaz	CAN

- 1) El rango puede ser incrementado siempre que la carga admisible por area (presión del neumático) no sea excedida.
 2) Los valores dados son errores intrínsecos (diferencia entre el peso medido y la carga real aplicada). Pueden ocurrir errores adicionales de 2 a 5 % dependiendo de varios factores externos: nivelación, calidad del puesto de medición, calidad del vehículo y velocidad.

