



Tecnologia avançada: incrivelmente leve e com design compacto

Com a comprovada tecnologia HAENNI combinada com novos enfoques técnicos, o novo sensor realiza a pré-seleção móvel mais fácil do que nunca. Um sistema standard pesa aproximadamente 50 kg e serve de base para uma mobilidade insuperável. O sensor WL 400 também pode ser utilizado em instalações fixas para uso nos pedágios e no gerenciamento de transporte de mercadorias.

Aplicação	Pesagem em movimento de rodas e eixos de veículos com pneus até 20 km/h (Low Speed- Weigh In Motion).
Modo de operação	Pesagem dinâmica. Com possibilidade de pesagem estática e calibração.
Intervalos	0...20 t por roda (12 bar) ¹⁾
Intervalo de velocidade	0.5...20 km/h
Intervalo de temperatura	-20...+60°C
Exatidão	Dinâmica ± 3% (a 10 km/h)
Erros devido a fatores externos	Erros adicionais podem ocorrer devido às oscilações do veículo.
Fator de calibração	A precisão pode ser melhorada ajustando o fator de calibração.
Construção	Alumínio resistente à água IP 67 (IEC 144).
Alimentação	DC 12 V ... 24 V através da interface
Interface	CAN / USB (for PC)
Conexão	2 tomadas
Peso	2.3 kg
Altura da plataforma	11 mm

Operação

Devido ao seu pouco peso o sensor de carga de rodas WL 400 é fácil de transportar e pode ser usado em qualquer momento sem necessidade de instalações fixas. As medições devem ser realizadas sobre solos firmes e planos utilizando esteiras niveladoras para garantir que todas as rodas de um eixo múltiplo estejam no mesmo nível. Como alternativa as balanças podem ser colocadas em uma cavidade no pavimento, preferivelmente com o uso da estrutura de montagem especialmente projetada para isso. A profundidade deve ser igual à altura da balança para garantir que a superfície da plataforma esteja exatamente no mesmo nível do pavimento.

Em casos normais são usadas duas balanças, uma para o lado esquerdo e outra para o lado direito do veículo. O tamanho da plataforma é grande o suficiente para que o motorista não tenha problemas para passar dentro da superfície ativa da balança.

Um sistema completo (2 sensores, estrutura de montagem e 4 esteiras niveladoras) pesa aproximadamente 50 kg e cabe perfeitamente no porta-malas de um carro.

O sensor não possui visor. Os sinais são enviados através de um cabo ao computador. O processamento, a visualização e a impressão dos dados são executados pelo software EC 200.

Acessórios

Para acessórios como esteiras niveladoras, cabos, malas de transporte, etc. veja o documento A8498.

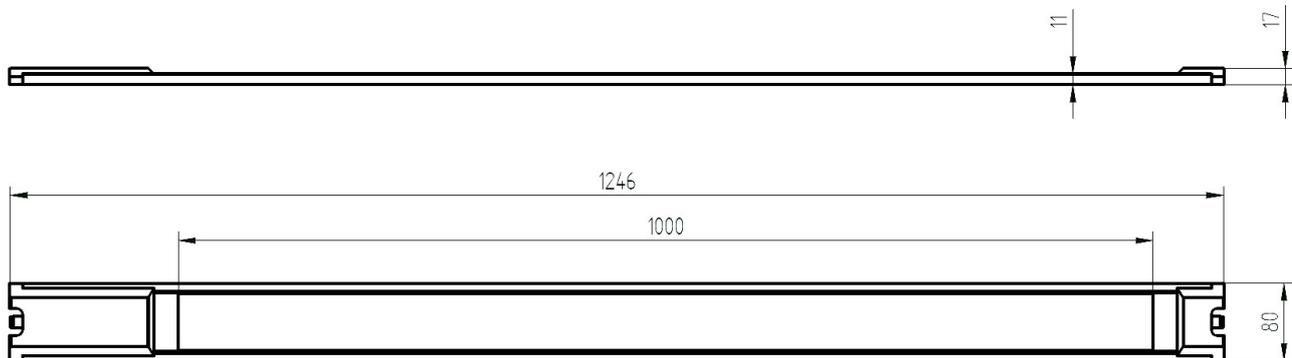
Quadro de Seleção

Exemplo de pedido:	WL 400 / 4 4 1. 1 1 1/11Y / ...	
Intervalo de temperatura	- 20 °C ...+ 60 °C	4
Precisão	3%	4 1
Comprimento	padrão	1 1 1
Intervalos	0 ... 20t	11Y
Para controle oficial	O código do pedido se determina posteriormente aos procedimentos de homologação	



Sensor de Carga de Roda WL 400

Dimensões



Especificação técnica

Comprimento	padrão
Intervalo	0...20 (máx. pressão do pneu: 12 bar) ¹⁾
valor unitário (d)	10 kg
Precisão (apenas do sensor) ¹⁾	
Pesagem dinâmica em operação	± 3% do peso medido
Pesagem estática na 1ª calibração	± 1.5% do peso medido
Intervalo de velocidade	0.5...20 km/h
Carga mínima	500 kg
Carga admissível por área	12 kg/cm ²
Limite de carga por unidade de superfície	24 kg/cm ² (Não se permite rodas de borracha dura)
Temperatura de operação	-20 °C +60 °C
Temperatura de armazenagem	-30 °C +85 °C
Compatibilidade eletromagnética	EN 55022 classe A, EN 61000-4-3 10 V/m
Correção do zero	automática
Tipo de proteção (IEC 144)	IP 67
Resistência	total
Local de pesagem	Firme e plano, max. 5% de inclinação (≈3°)
Superfície ativa	1000 mm x 55 mm
Altura (superfície ativa)	11 mm
Dimensões totais	1250 mm x 80 mm x 17 mm
Alimentação / Consumo	DC 12 V...24 V, 1.5 W at 12 V
Interface	CAN

1) O intervalo pode ser aumentado se a carga admissível por área (pressão do pneu) não for excedida.

2) Os valores dados são erros intrínsecos (diferença entre o peso medido e a carga real aplicada). Erros adicionais podem ocorrer em um intervalo de 2 a 5 % dependendo de vários fatores externos: qualidade do nivelamento, do local de pesagem, do veículo e da velocidade.

