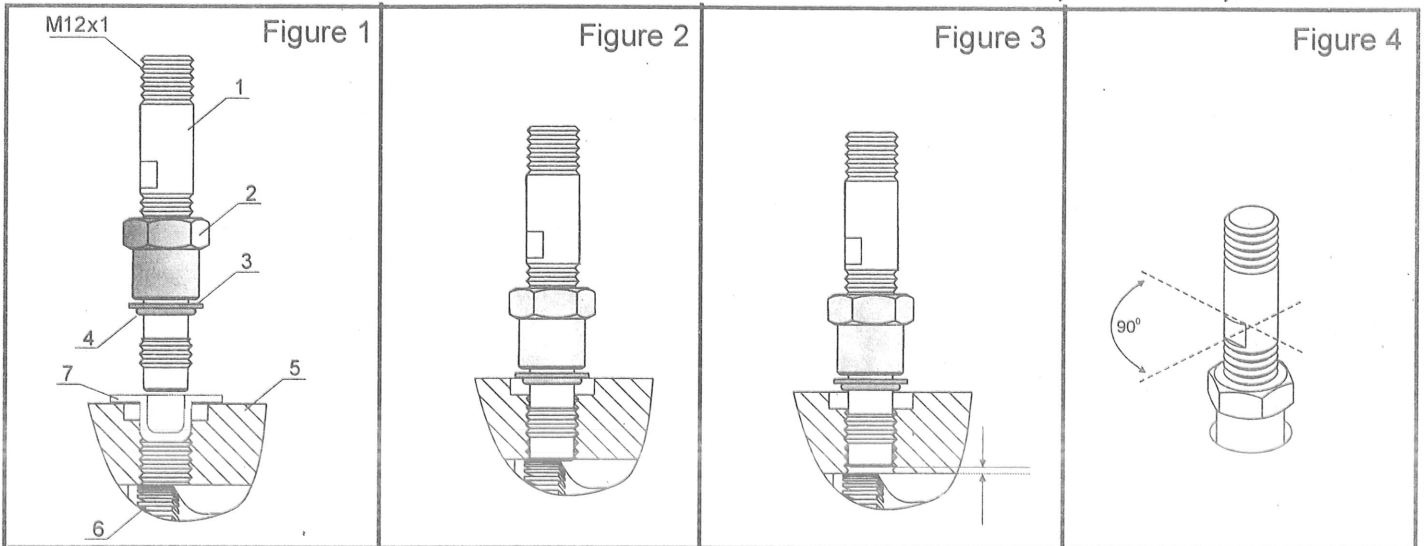


**Hydraulic motors with Hall sensor
Hydraulikmotoren mit Hall-sensoren
Hidromoteur avec Capteurs-Hall**

Type
MM...RS, MP...RS, MR...RS,
MS...RS, MT...RS, MV...RS
MLHM...RS, MLHP...RS, MLHR...RS,
MLHS...RS, MLHT...RS, MLHV...RS



1. Remove the plug item 7.
2. Rotate the motor shaft until a target tooth is centered in the speed sensor port. If this is not done, the sensor may be damaged during the motor operation.
3. Unscrew the lock nut (item 2) and move the washer and the O-ring (item 3 and 4) up as it shown on Fig.1.
4. By wrench S10 lightly thread the sensor body (item 1) in the motor until the sensor face reach the motor shaft/distributor item 5 (fig.2). Do not force the sensor, because it could be damaged. Make sure that the washer and the O-ring do not touch the housing (item 5).
5. Unscrew the sensor body (item 1) with ¼ revolution (90°) (Fig.4)
6. Hold the sensor body in this position while tightening the lock nut item 2 to the prescribed torque 10⁰⁵ daNm with wrench S17.

1. Den Stopfen Pos.7 entfernen.
2. Die Motorwelle drehen, bis einen Schlitz im Anschlussensor nicht zentriert wird. Wenn das nicht der Fall ist, kann bei Motorbetrieb den Sensor beschaedigen.
3. Die Mutter- Pos.2 abschrauben, den Ring und den O-Ring nach oben verschieben (Pos.3 und Pos. 4) wie in Abb.1 angegeben ist.
4. Mittels ein Schluessel S= 10 im Sensorgehaeuse (Pos.1) im Motor (Pos.5) einschrauben, bis den Sensor ganz leicht an die Welle/Verteiler (Pos.6) Abb.2 stuetzt. Den Sensor nicht zu viel anziehen- Beschaedigungsgefahr. Versichern Sie sich, dass, den Ring und den O-Ring das Gehaeuse nicht beruehert (Pos.5)
5. Den Sensorgehaeuse (Pos.1) mit ¼ Umdrehungen (90°) abschrauben (Abb.4).
6. Das Sensorgehaeuse in dieser Position halten, bis die Mutter (Pos.2) mit einem Schluessel S= 17 und Drehmoment 10⁰⁵ daNm bis zum Anschlag festgezogen wird.

1. Écartez le bouchon pos.7.
2. Toumez l'arbre du moteur lorsque un dent è centré dans le port du capteur. Si cette procédure n'est pas executé, le capteur peut tomber en panne lors de travail de la machine.
3. L'écrou /pos.2/ se dévisse et les anneaux /pos.3 et 4/ se déplacent vers le haut, comme è indiqué à la Fig.1.
4. A l'aide de clef S=10 on visse le corps du capteur /pos.1/ dans le moteur /pos.5/ lorsque son front touche légèrement l'arbre / le distributeur pos.6 /Fig.2/. Le capteur ne doit pas être trop serré à cause de danger de défaut de fonctionnement. Il faut s'assurer que les anneaux ne touchent pas le corps /pos.5/.
5. Le corps de capteur /pos.1/ se dévisse avec ¼ révolution (90°) (Fig.4).
6. Le corps du capteur è retenu dans cette position lorsque l'écrou /pos.2/ è serré à l'aide d'un clef S=17 et avec un moment de rotation de 10⁰⁵daNm.

| | | | | | | | | | | |
|--|---|-----------------------------------|---|---------------|---|----|---|---|---|---|
| <p>Connection Anschluß Raccordement</p> <table border="1"> <tr><td>1</td><td>Supply/Versorgung Alimentation</td></tr> <tr><td>2</td><td>No connection</td></tr> <tr><td>3</td><td>0V</td></tr> <tr><td>4</td><td>Speed signal Drehzahlsignal Signal de vitesse</td></tr> </table> | 1 | Supply/Versorgung Alimentation | 2 | No connection | 3 | 0V | 4 | Speed signal Drehzahlsignal Signal de vitesse | <p>Connection Diagram Anschlußschema Raccordement électrique</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>PNP</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>NPN</p> </div> </div> <p>$\min R_{Load} = U_{d.c.} / I_{max} (=50mA)$</p> | <p>Speed signal Drehzahlsignal Signal de vitesse</p> |
| 1 | Supply/Versorgung Alimentation | | | | | | | | | |
| 2 | No connection | | | | | | | | | |
| 3 | 0V | | | | | | | | | |
| 4 | Speed signal Drehzahlsignal Signal de vitesse | | | | | | | | | |

| | | | | | | |
|--|-------------|--------------------|---------|---------|---------|--|
| <p>Motor type Motor typ Motor type</p> | MM/MLHM | MP/MLHP MR/MLHR | MS/MLHS | MT/MLHT | MV/MLHV | <p>Power supply Versorgung Alimentation</p> <p>10...36VDC</p> <hr/> <p>Current input Stromaufnahme Consummation</p> <p>20 mA (@24VDC)</p> <hr/> <p>Plug connector Stechertyp Type de connecteur</p> <p>M12-Series</p> |
| <p>Pulses per revolution Pulsen per Umdr. Impulsions Par tour</p> | 30 | 36 | 54 | 84 | 102 | |
| <p>Load Belastung Charge</p> | I max=50 mA | | | | | |