

- Сенсор кута нахилу JN2200

Принцип роботи датчика заснований на вимірюванні та аналізі кута нахилу сенсора, закріпленого на контрольованому механізмі щодо перпендикуляра спрямованого до центру Землі. На цифровому виході датчика формується мінус, при знаходженні вимірюваного кута в заданому діапазоні. На аналоговому виході датчика формується напруга змінюється залежно від кута нахилу.

- Сенсор рівня речовини LR2050

Принцип дії всіх відомих радарних рівнемірів заснований на вимірі часу поширення радіохвилі від антени рівнеміру до поверхні продукту, рівень якого вимірюється, та назад.

- Сенсор вимірювання відстані O1D100

Принцип роботи оптичних датчиків відстані заснований на вимірюванні швидкості проходження променя (лазеру або світлодіоду), який відображається від спеціальної відбиваючої мітки, розташованої на об'єкті, або ж безпосередньо від самого об'єкта.

- Сенсор витрат і потоку SM6020

Принцип дії датчика потоку заснований на електронному контролі підпружинного поршня. Цей поршень, розташований у сидлі корпусу клапана, піднімається потоком рідини, зустрічаючи опір пружини. Положення поршня визначається датчиком магнітного поля у вигляді аналогового вихідного сигналу.

- Сенсор витрат і потоку SV4200

Вихрові датчики потоку призначені для контролю витрати водних середовищ і працюють на принципі вихрового вимірювання. Вимірюване середовище, що протікає всередині міцного корпусу (через вимірювальну трубку), генерує різну кількість вихорів, залежно від швидкості потоку. Вихори

реєструються за допомогою п'єзокерамічного датчика. Якщо поперечний переріз труби заздалегідь відомий, то в залежності від кількості зареєстрованих вихорів можна визначити швидкість потоку.