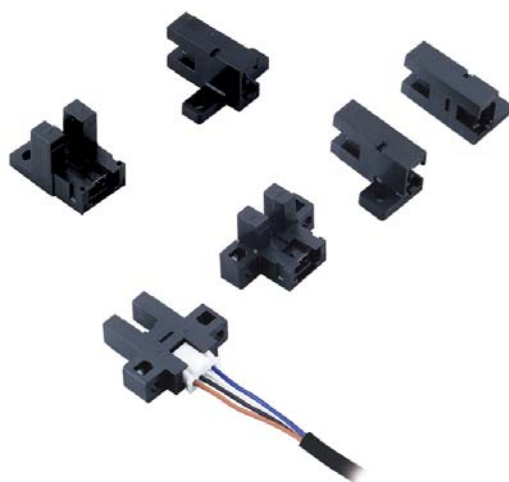


マイクロフォトセンサ  
PM-64/24/44/54シリーズ  
お役立ち情報

## 実測値データ集



PMシリーズを使って設計をする際に疑問となるセンサの実測値を掲載。  
設計時にお役立て下さい。

本資料はカタログ仕様に記載の無いデータです。  
保証値ではありませんので、センサの実測値を知る上  
での参考資料としてお取扱願います。

1. 繰り返し精度（代表例）

PM-64/24/44/54シリーズ 3

2. 検出位置特性（代表例）

PM-K64 4

PM-T64／T64W／F64／R64 5

PM-L64／Y64 6

PM-24シリーズ 7

PM-44／54シリーズ 8

3. 応差（代表例）

PM-64/24/44/54シリーズ 9

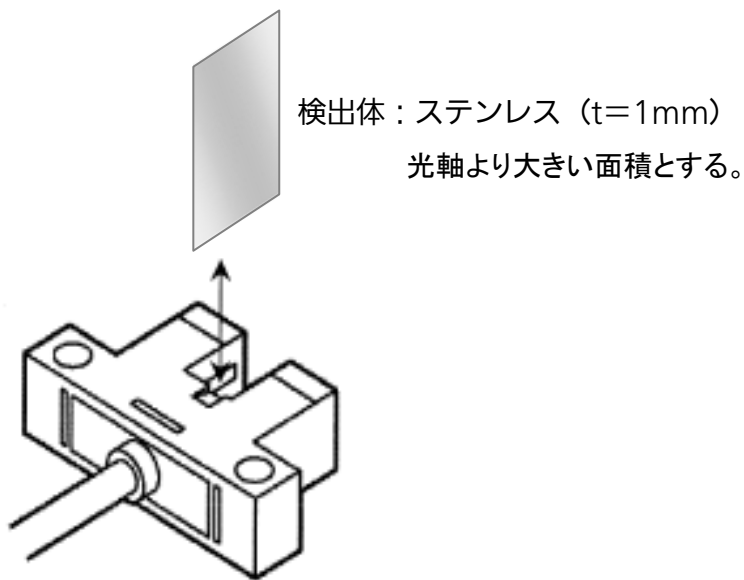
4. 応答時間（代表例）

PM-64/24/44/54シリーズ 10

# 1. 繰り返し精度（代表例）

## 【PM-64/24/44/54シリーズ】

- 製品を設置し、動作位置、復帰位置を10回ずつ測定する。  
その最大変動値（MAX-MIN）を繰り返し精度とする。



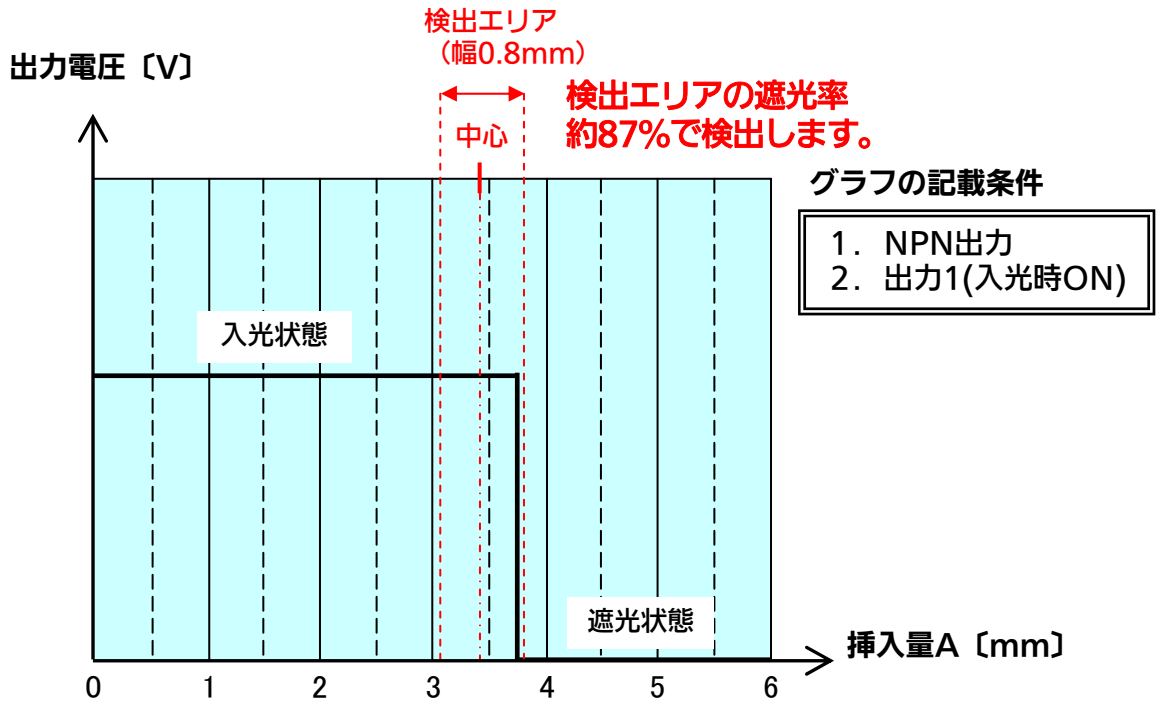
	繰り返し精度	
	動作位置	復帰位置
PM-□64	0.002	0.002
PM-□24	0.001	0.002
PM-□44	0.001	0.002
PM-□54	0.001	0.002

単位（mm）

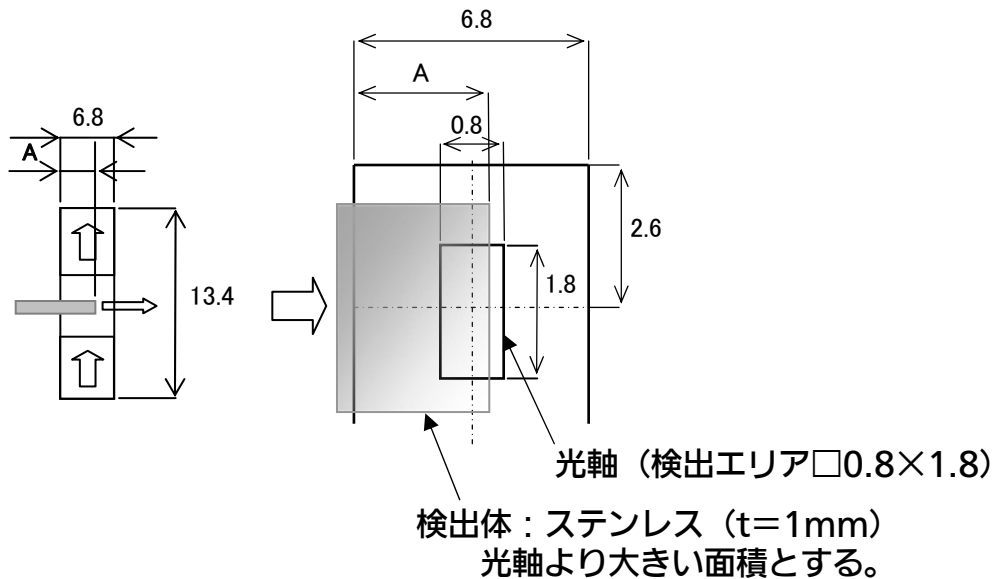
## 2. 検出位置特性（代表例）

【PM-K64】

### ＜検出体挿入量と負荷への出力電圧の関係＞

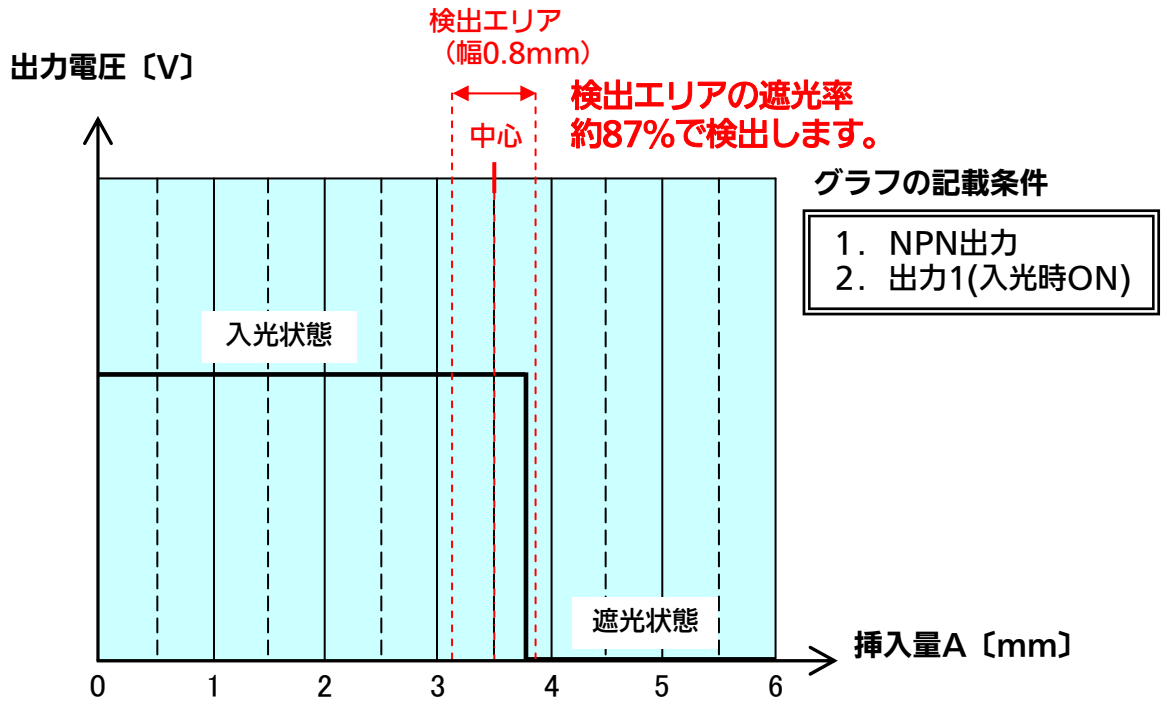


A寸法は、光軸位置がケース中心のため、  
反対側からの検出も同様。

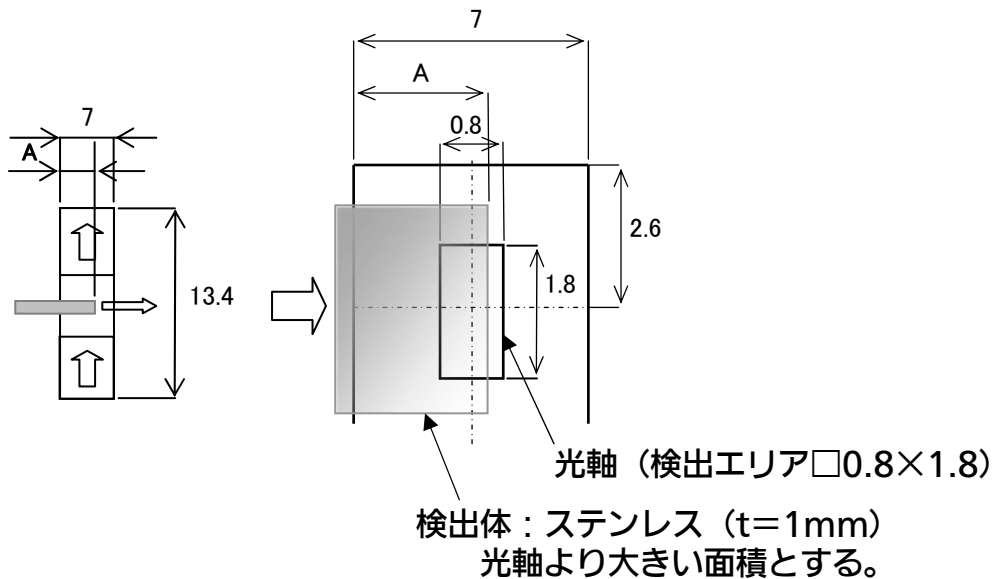


【 PM-T64/T64W/F64/R64 】

＜検出体挿入量と負荷への出力電圧の関係＞

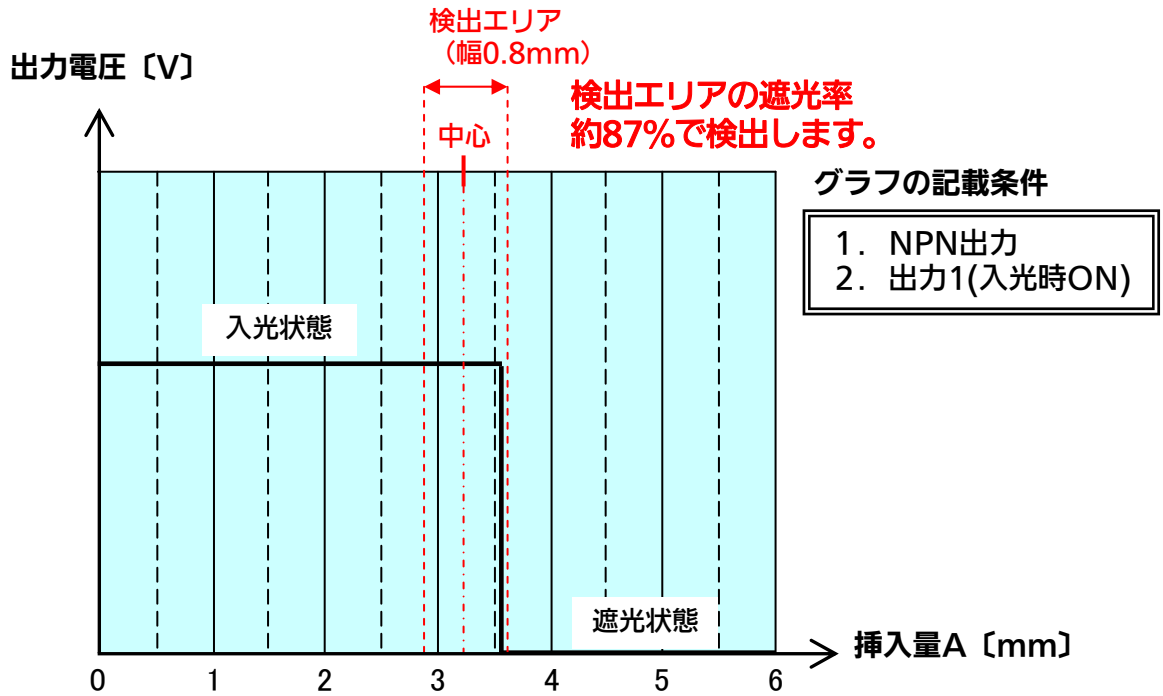


A寸法は、光軸位置がケース中心のため、反対側からの検出も同様。

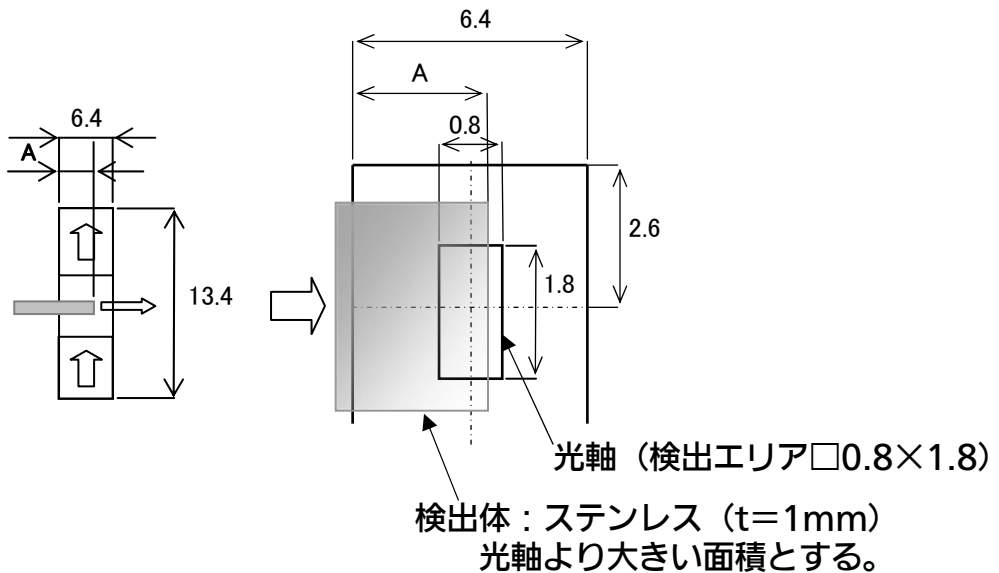


【PM-L64/Y64】

＜検出体挿入量と負荷への出力電圧の関係＞

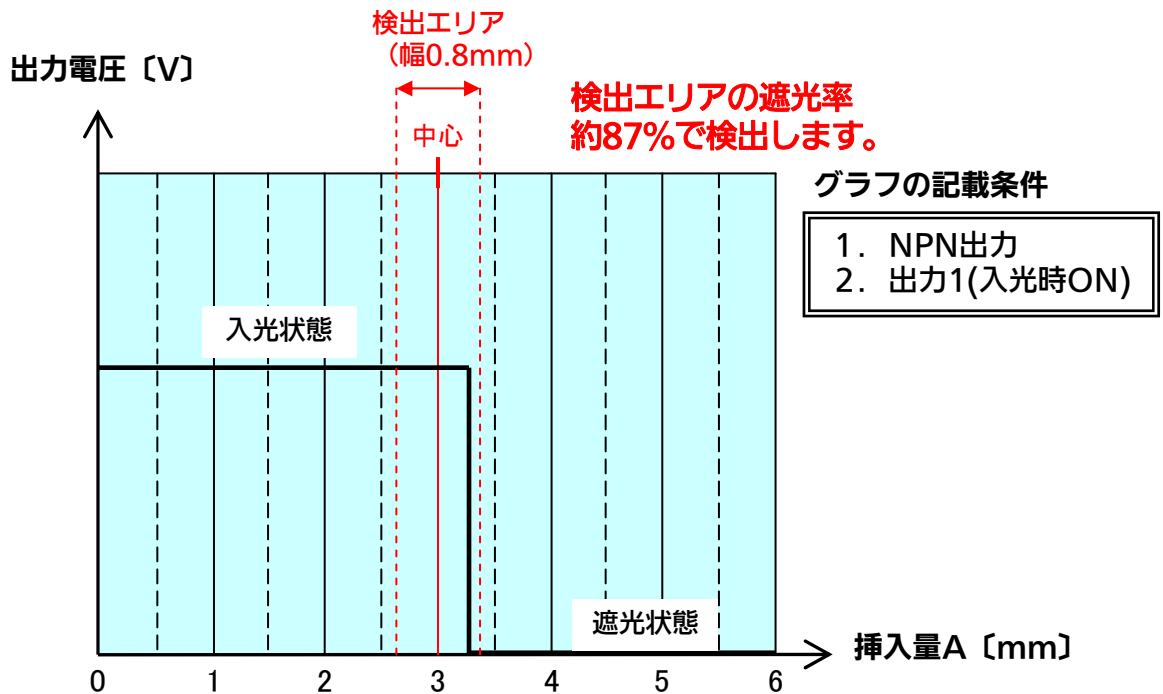


A寸法は、光軸位置がケース中心のため、反対側からの検出も同様。

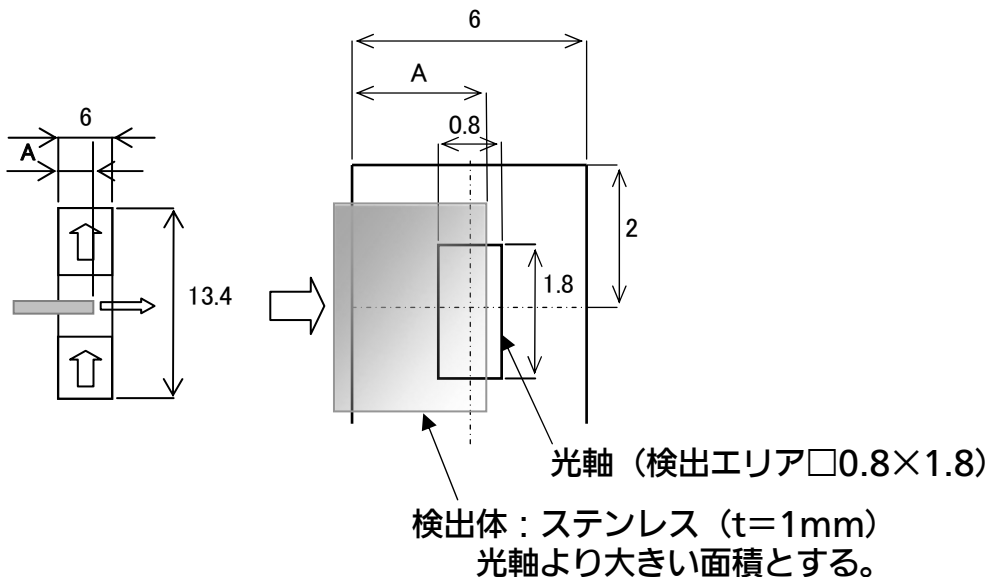


## 【PM-24シリーズ】

### <検出体挿入量と負荷への出力電圧の関係>

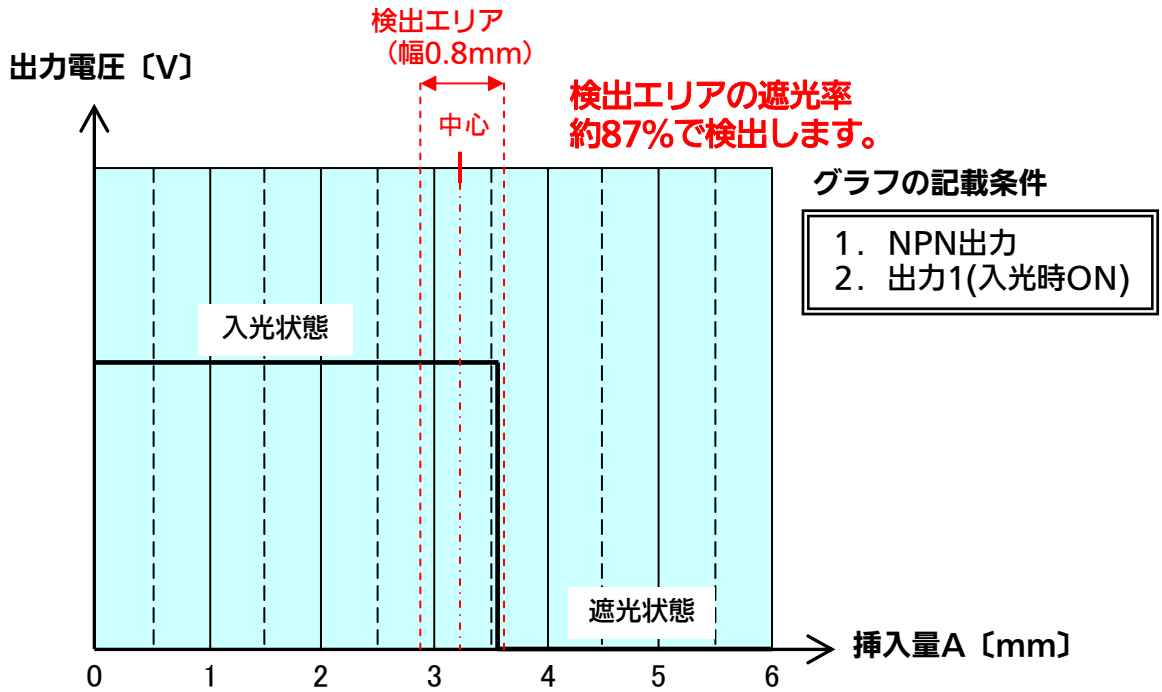


A寸法は、光軸位置がケース中心のため、反対側からの検出も同様。

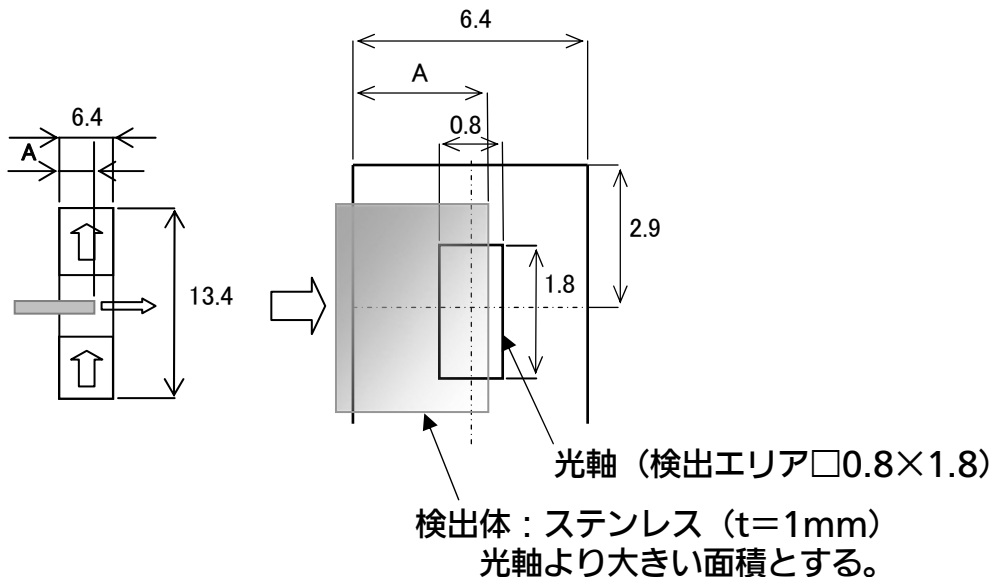


【PM-44/54シリーズ】

＜検出体挿入量と負荷への出力電圧の関係＞



A寸法は、光軸位置がケース中心のため、反対側からの検出も同様。

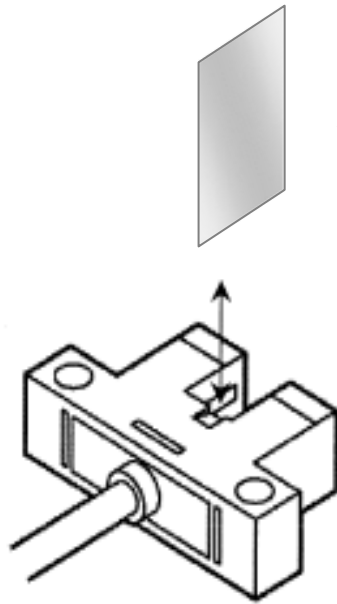




### 3. 応差（代表例）

#### 【PM-64/24/44/54シリーズ】

□製品を設置し動作位置、復帰位置を測定し、その差を応差とする。



検出体：ステンレス（t=1mm）  
光軸より大きい面積とする。

	応差
サンプル1	0.04
サンプル2	0.04

単位（mm）

## 4. 応答時間（代表例）

### 【PM-64/24/44/54シリーズ】

	入光時応答		遮光時応答	
	出力1	出力2	出力1	出力2
サンプル1	6.3	7.6	86.0	84.0
サンプル2	7.2	8.5	74.0	72.0
サンプル3	5.8	7.0	89.0	87.0
サンプル4	5.2	6.5	74.0	72.0
サンプル5	6.2	7.5	76.0	74.0
サンプル6	5.8	7.0	77.0	75.0
サンプル7	7.6	8.8	79.0	77.0
サンプル8	5.7	6.9	74.0	72.0
サンプル9	9.4	10.8	73.0	71.0
サンプル10	7.0	8.2	70.0	68.0
平均値	6.6	7.9	77.2	75.2

単位 (μs)

## MEMO

●技術に関するお問い合わせは コールセンター ☎0120-394-205 ※サービス時間／9：00～17：00(12：00～13：00、当社休業日を除く) ●FAX ☎0120-336-394

■発行 パナソニック デバイスSUNX株式会社 マーケティング統括部

[〒486-0901]愛知県春日井市牛山町 2431-1 [panasonic.net/id/pidsx](http://panasonic.net/id/pidsx)

本書からの無断の複製はかたくお断りします。