



SRM50-HWZ0-S35

SRS/SRM50

MOTOR-FEEDBACK-SYSTEME

SICK
Sensor Intelligence.

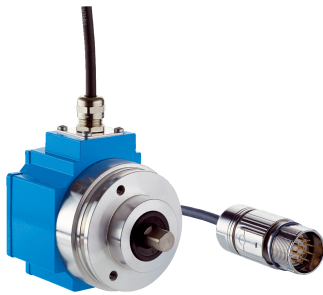


Abbildung kann abweichen



Bestellinformationen

Typ	Artikelnr.
SRM50-HWZ0-S35	1080606

Weitere Geräteausführungen und Zubehör → www.sick.com/SRS_SRM50

Technische Daten im Detail

Merkmale

Sonderprodukt	✓
Standard-Referenzgerät	SRM50-HWV0-K22, 1037098

Performance

Sinus-/Cosinusperioden pro Umdrehung	1.024
Anzahl der absolut erfassbaren Umdrehungen	4.096
Gesamtschrittzahl	134.217.728
Messschritt	0,3 " bei Interpolation der Sinus-/Cosinussignale mit z. B. 12 Bit
Integrale Nichtlinearität	Typ. $\pm 45 "$, Fehlergrenzen bei Auswertung der Sinus-/Cosinussignale
Differentielle Nichtlinearität	$\pm 7 "$, Nichtlinearität einer Sinus-/Cosinusperiode
Arbeitsdrehzahl	$\leq 6.000 \text{ min}^{-1}$, bis zu der die Absolutposition zuverlässig gebildet werden kann
Verfügbarer Speicherbereich	1.792 Byte
Systemgenauigkeit	$\pm 52 "$

Schnittstellen

Codeart für den Absolutwert	Binär
Codeverlauf	Steigend, bei Drehung der Welle. Im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A" (siehe Maßzeichnung), bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A" (siehe Maßzeichnung)
Kommunikationsschnittstelle	HIPERFACE®

Elektrik

Anschlussart	Leitung, 8-adrig, mit Stecker, M23, 1 m
Versorgungsspannung	7 V DC ... 12 V DC
Empfohlene Versorgungsspannung	8 V DC
Stromaufnahme	80 mA ¹⁾
Ausgabefrequenz für Sinus-/Cosinussignale	$\leq 200 \text{ kHz}$

¹⁾ Ohne Last.

Mechanik

Wellenausführung	Vollwelle
-------------------------	-----------

Wellendurchmesser	10 mm
Flansch / Drehmomentstütze	Klemmflansch
Abmessungen/Maße	Siehe Maßzeichnung
Gewicht	≤ 0,2 kg
Trägheitsmoment des Rotors	25 gcm ²
Betriebsdrehzahl	≤ 12.000 min ⁻¹
Winkelbeschleunigung	≤ 200.000 rad/s ²
Betriebsdrehmoment	1 Ncm
Anlaufdrehmoment	+ 1,5 Ncm
Zulässige Wellenbelastung	40 N (radial) 20 N (axial)
Lebensdauer der Kugellager	3,6 x 10 ⁹ Umdrehungen

Umgebungsdaten

Betriebstemperaturbereich	-30 °C ... +85 °C
Lagertemperaturbereich	-30 °C ... +90 °C, ohne Verpackung
Relative Luftfeuchte/Betauung	90 %, Betauung nicht zulässig
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	100 g, 10 ms, 10 ms (nach EN 60068-2-27)
Frequenzbereich der Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	20 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)
EMV	Nach EN 61000-6-2 und EN 61000-6-3 ¹⁾
Schutzart	IP65, bei aufgestecktem Gegenstecker (IEC 60529)

¹⁾ Die EMV entsprechend den angeführten Normen wird gewährleistet, wenn das Motor-Feedback-System in einem elektrisch leitenden Gehäuse montiert ist, das über einen Kabelschirm mit dem zentralen Erdungspunkt des Motorreglers verbunden ist. Der GND-(0 V) Anschluss der Versorgungsspannung ist dort ebenfalls mit Erde verbunden. Bei Verwendung anderer Schirmkonzepte muss der Anwender eigene Tests durchführen.

Klassifikationen

ECLASS 5.0	27270590
ECLASS 5.1.4	27270590
ECLASS 6.0	27270590
ECLASS 6.2	27270590
ECLASS 7.0	27270590
ECLASS 8.0	27270590
ECLASS 8.1	27270590
ECLASS 9.0	27270590
ECLASS 10.0	27273805
ECLASS 11.0	27273901
ECLASS 12.0	27273901
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
ETIM 8.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

EU declaration of conformity	✓
UK declaration of conformity	✓
ACMA declaration of conformity	✓
China RoHS	✓
Information according to Art. 3 of Data Act (Regulation EU 2023/2854)	✓

Technical drawing of the 1000 series pneumatic cylinder, showing front and side views with detailed dimensions and tolerances.

Front View Dimensions:

- Overall height: 75
- Mounting eye diameter: $\varnothing 64$
- Mounting eye inner diameter: $\varnothing 59.5 \pm 0.1$
- Mounting eye inner diameter (lower): $\varnothing 53.8^{+0.1}_{-0.1}$
- Mounting eye inner diameter (lower): $\varnothing 36$ f8 ($\frac{0.053}{-0.044}$)
- Mounting eye inner diameter (lower): $\varnothing 10$ f6 ($\frac{0.013}{-0.022}$)
- Mounting eye inner diameter (lower): 19 ± 1
- Mounting eye inner diameter (lower): 18
- Mounting eye inner diameter (lower): 9
- Mounting eye inner diameter (lower): 19.5
- Mounting eye inner diameter (lower): 41
- Mounting eye inner diameter (lower): 32.3
- Mounting eye inner diameter (lower): 3
- Mounting eye inner diameter (lower): 3
- Mounting eye inner diameter (lower): 10
- Mounting eye inner diameter (lower): 0.05 B
- Mounting eye inner diameter (lower): 0.1 A
- Mounting eye inner diameter (lower): 26
- Mounting eye inner diameter (lower): max. 27

Side View Dimensions:

- Overall width: 65
- Mounting eye diameter: $\varnothing 48 \pm 0.1$
- Mounting eye inner diameter: $\varnothing 4$ (3x)
- Mounting eye inner diameter: 7-tief
- Mounting eye inner diameter: 7-deep
- Mounting eye inner diameter: 120°
- Mounting eye inner diameter: 25°
- Mounting eye inner diameter: 1000
- Mounting eye inner diameter: 0.2 B

4 MOTOR-FEEDBACK-SYSTEME | SICK

Anschlussbelegung



Achtung: Schirmanschluss am Steckergehäuse

PIN	Farbe	Signal	Erklärung
1	N.C.	-	Nicht belegt
2	N.C.	-	Nicht belegt
3	rosa	+COS	Prozessdatenkanal
4	schwarz	REFCOS	Prozessdatenkanal
5	weiß	+SIN	Prozessdatenkanal
6	braun	REFSIN	Prozessdatenkanal
7	grün	Daten-	RS 485 Parameterkanal
8	grau	Daten+	RS 485 Parameterkanal
9	N.C.	-	Nicht belegt
10	N.C.	-	Nicht belegt
11	blau	GND	Masseanschluss
12	rot	+ Us	7..12 V Versorgungsspannung

Diagramme Signalverlauf bei Drehen der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A" (siehe Maßzeichnung) 1 Periode = 360 ° : 1024

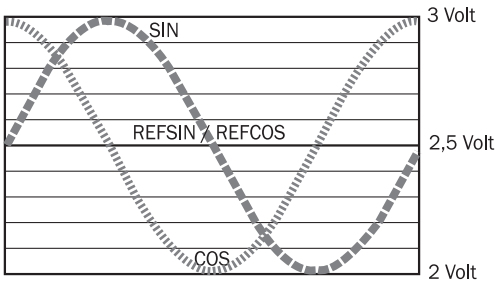
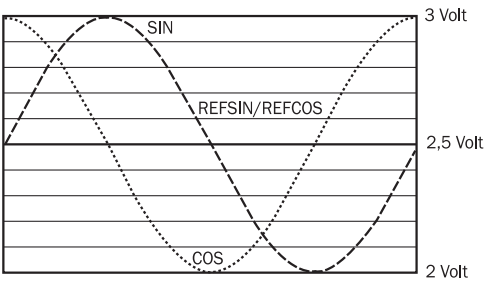


Diagramme Signalspezifikation des Prozesskanals



Signalverlauf bei Drehen der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A" (siehe Maßzeichnung)
1 Periode = 360 ° : 1024

Bedienhinweis Typenspezifische Einstellungen

Type-specific settings	SRS	SRM
Model ID (command 52h)	22h	27h
Free E ² PROM [bytes]	128/1.792	128/1.792
Address	40h	40h
Mode_485	E4h	E4h
Codes 0 to 3	55h	55h
Counter	0	0

Bedienhinweis Übersicht der Statusmeldungen für HIPERFACE[®]

	Status code	Description	SRS	SRM
Error type	00h	The encoder has not detected any faults	■	■
Initialization	01h	Incorrect alignment data	■	■
	02h	Incorrect internal angular offset	■	■
	03h	Data field partitioning table destroyed	■	■
	04h	Analog limit values not available	■	■
	05h	Internal I2C bus inoperative	■	■
	06h	Internal checksum error	■	■
Protocol	07h	Encoder reset occurred as a result of program monitoring	■	■
	09h	Parity error	■	■
	0Ah	Checksum of transmitted data is incorrect	■	■
	0Bh	Unknown command code	■	■
Data	0Ch	Number of transmitted data is incorrect	■	■
	0Dh	Transmitted command argument is not allowed	■	■
	0Eh	The selected data field may not be written to	■	■
	0Fh	Incorrect access code	■	■
	10h	Size of specified data field cannot be changed	■	■
	11h	Specified word address lies outside the data field	■	■
Position	12h	Access to non-existent data field	■	■
	01h	Analog signals outside specification	■	■
	1Fh	Speed too high, no position formation possible	■	■
	20h	Singleturn position unreliable	■	■
	21h	Multiturn position error		■
	22h	Multiturn position error		■
Other	23h	Multiturn position error		■
	1Ch	Value monitoring of the analog signals (process data)	■	■
	1Dh	Transmitter current critical or P2RAM-Error	■	■
	1Eh	Encoder temperature critical	■	■
	08h	Counter overflow	■	■
For more information on the interface see HIPERFACE [®] - description, part no. 8010701				

Bedienhinweis Kennwerte gültig für alle angegebenen Umgebungsbedingungen

Signal	Values/unit
Signal peak, peak V_{SS} of SIN, COS	0.9 V ... 1.1 V
Signal offset REFSIN, REFCOS	2.2 V ... 2.8 V

Bedienhinweis Übersicht der unterstützten Befehle für HIPERFACE[®]

			SRS	SRM
Command byte	Function	Code 0 ¹⁾	Comments	Comments
42h	Read position		15 bit	27 bit
43h	Set position	■		
44h	Read analog value		Channel number F0H 48h	Channel number F0H 48h
			Temperature [°C]	Temperature [°C]
46h	Read counter			
47h	Increment Counter			
49h	Delete counter	■		
4Ah	Read data			
4Bh	Store data			
4Ch	Determine status of a data field			
4Dh	Create data field			
4Eh	Determine available memory area			
4Fh	Change access code			
50h	Read encoder status			
52h	Read out type label		Encoder type = 22h	Encoder type = 27h
53h	Encoder reset			
55h	Allocate encoder address	■		
56h	Read serial number and program version			
57h	Configure serial interface	■		

¹⁾ The commands thus marked include the parameter "Code 0". Code 0 is a byte inserted into the protocol to provide additional protection of vital system parameters against accidental overwriting. When the device is supplied, "Code 0" = 55h.

SICK AUF EINEN BLICK

SICK ist einer der führenden Hersteller von intelligenten Sensoren und Sensorlösungen für industrielle Anwendungen. Ein einzigartiges Produkt- und Dienstleistungsspektrum schafft die perfekte Basis für sicheres und effizientes Steuern von Prozessen, für den Schutz von Menschen vor Unfällen und für die Vermeidung von Umweltschäden.

Wir verfügen über umfassende Erfahrung in vielfältigen Branchen und kennen ihre Prozesse und Anforderungen. So können wir mit intelligenten Sensoren genau das liefern, was unsere Kunden brauchen. In Applikationszentren in Europa, Asien und Nordamerika werden Systemlösungen kundenspezifisch getestet und optimiert. Das alles macht uns zu einem zuverlässigen Lieferanten und Entwicklungspartner.

Umfassende Dienstleistungen runden unser Angebot ab: SICK LifeTime Services unterstützen während des gesamten Maschinenlebenszyklus und sorgen für Sicherheit und Produktivität.

Das ist für uns „Sensor Intelligence.“

WELTWEIT IN IHRER NÄHE:

Ansprechpartner und weitere Standorte → www.sick.com