

## CKS36-AFB80004

CKS36

SYSTÈMES FEEDBACK-MOTEUR

**SICK**  
Sensor Intelligence.



## informations de commande

type	référence
CKS36-AFB80004	1062488

Autres modèles d'appareil et accessoires → [www.sick.com/CKS36](http://www.sick.com/CKS36)

illustration non contractuelle

## caractéristiques techniques détaillées

## Performance

<b>Nombre de tours, en valeur absolue</b>	1
<b>Nombre de traits par tour</b>	2.048
<b>Pas de mesure</b>	90° /Nombre de traits
<b>Signaux de commutation</b>	4 paires de pôles (selon EIA 422)
<b>Largeur d'impulsion de mise à zéro</b>	90°
<b>Signal de référence, nombre</b>	1
<b>Signal de référence, position</b>	90° ou 180° configurable, liaison électrique, logique avec A et B
<b>Déviation du pas de mesure</b>	± 0,035°
<b>Vitesse de fonctionnement</b>	≤ 12.000 min <sup>-1</sup> , vitesse de fonctionnement jusqu'à laquelle les signaux de sortie sont fiables

## Interfaces

<b>Interface de communication</b>	Incrémental
-----------------------------------	-------------

## Électrique

<b>Mode de raccordement</b>	Connecteur mâle, 20 pôles, axial
<b>Tension d'alimentation</b>	4,5 V DC ... 5,5 V DC
<b>Consommation</b>	< 60 mA <sup>1)</sup>
<b>Fréquence de sortie maximale</b>	≤ 400 kHz

<sup>1)</sup> Sans charge.

## Mécanique

<b>Exécution de l'axe</b>	Axe conique
<b>Type de bride / bras de couple</b>	Support de tôle à ressort
<b>Dimensions</b>	Voir le plan coté
<b>Poids</b>	+ 0,065 kg
<b>Moment d'inertie du rotor</b>	4,5 gcm <sup>2</sup>
<b>Vitesse de fonctionnement</b>	12.000 min <sup>-1</sup> <sup>1)</sup>
<b>Accélération angulaire</b>	≤ 500.000 rad/s <sup>2</sup>
<b>Couple de fonctionnement</b>	0,2 Ncm
<b>Couple de démarrage</b>	+ 0,3 Ncm

<sup>1)</sup> Tenir compte d'un autoréchauffement de 1,1 K par 1.000 min<sup>-1</sup> lors de la détermination de la plage de température de fonctionnement.

<b>Mouvement admissible de l'arbre statique</b>	± 0,5 mm, ± 0,2 mm radial, axial
<b>Mouvement admissible de l'arbre dynamique</b>	± 0,1 mm radial ± 0,1 mm axial
<b>Durée de vie des roulements à billes</b>	$3,6 \times 10^9$ tours

<sup>1)</sup> Tenir compte d'un autoréchauffement de 1,1 K par 1.000 min<sup>-1</sup> lors de la détermination de la plage de température de fonctionnement.

## Caractéristiques ambiantes

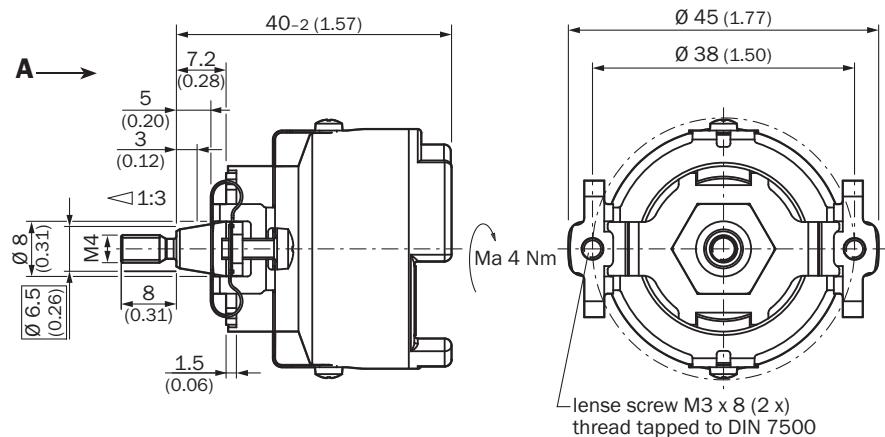
<b>Plage de température de fonctionnement</b>	-20 °C ... +110 °C
<b>Plage de température de stockage</b>	-40 °C ... +125 °C, sans emballage
<b>Humidité relative/condensation</b>	90 %, condensation inadmissible
<b>Résistance aux chocs</b>	100 g, 6 ms (selon EN 60068-2-27)
<b>Plage de fréquence de la résistance aux vibrations</b>	50 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)
<b>CEM</b>	Selon EN 61000-6-2 et EN 61000-6-3 <sup>1)</sup>
<b>Indice de protection</b>	IP50, quand contre-connecteur enfiché et capot fermé (CEI 60529)

<sup>1)</sup> La CEM est garantie conformément aux normes mentionnées si le système de Feedback-moteur est monté dans un boîtier electroconducteur relié à la mise à la terre centrale du régulateur de moteur via un blindage du câble. Le raccordement GND (0 V) de la tension d'alimentation y est également relié à la terre. Lors de l'utilisation d'autres concepts de blindage, l'utilisateur doit exécuter ses propres tests.

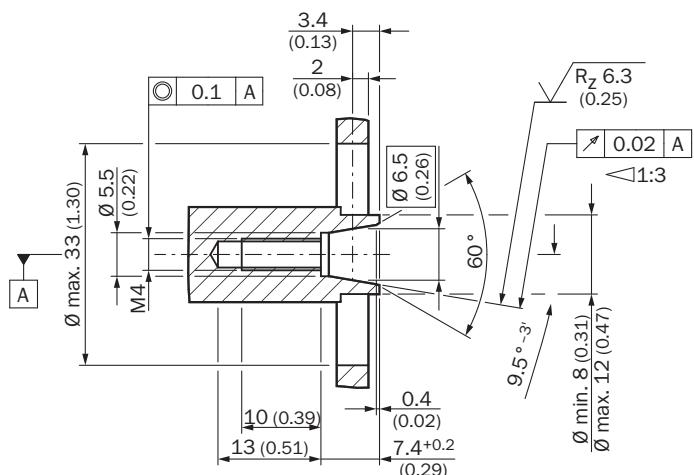
## Classifications

<b>ECLASS 5.0</b>	27270501
<b>ECLASS 5.1.4</b>	27270501
<b>ECLASS 6.0</b>	27270590
<b>ECLASS 6.2</b>	27270590
<b>ECLASS 7.0</b>	27270501
<b>ECLASS 8.0</b>	27270501
<b>ECLASS 8.1</b>	27270501
<b>ECLASS 9.0</b>	27270501
<b>ECLASS 10.0</b>	27273805
<b>ECLASS 11.0</b>	27273901
<b>ECLASS 12.0</b>	27273901
<b>ETIM 5.0</b>	EC001486
<b>ETIM 6.0</b>	EC001486
<b>ETIM 7.0</b>	EC001486
<b>ETIM 8.0</b>	EC001486
<b>UNSPSC 16.0901</b>	41112113

## Plan coté Tolérances générales selon ISO 2768-mk

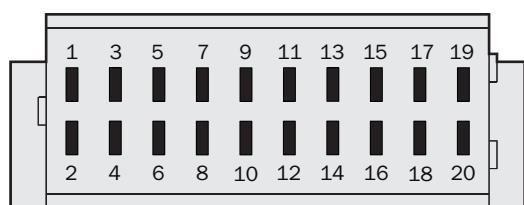


## Prescriptions de montage Tolérances générales selon ISO 2768-mk

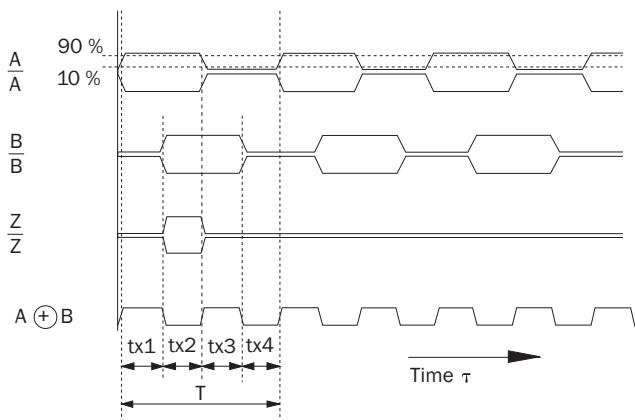


All dimensions in mm (inch)

## Affectation des broches



Diagrammes À vitesse constante, avec vue face à l'arbre d'entrée et rotation dans le sens horaire



At constant rotational speed with regard to the input shaft and rotation in clockwise direction.

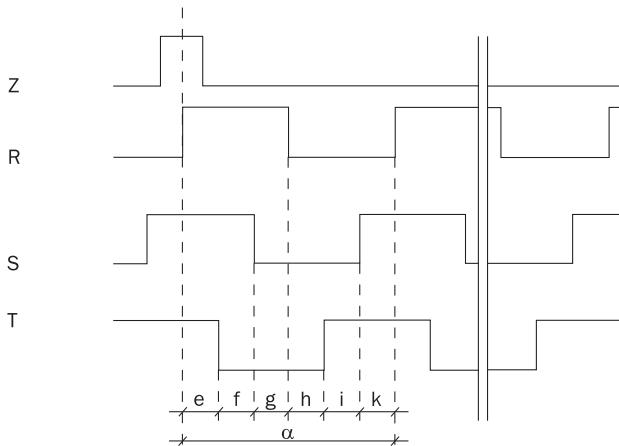
By connecting the two signals A and B, an output signal arises whose period durations  $tx_1 \dots tx_4$  have varying lengths.

The differences are determined:

- by the pulse/pause ratio tolerance of the individual channels
- by the tolerance in the  $90^\circ$  phase shift between A and B
- by the frequency

The times  $tx_1 \dots tx_4$  ideally have to amount to  $1/4$  of the particular period duration  $T$ . The typical output frequency of the encoder is defined so that the max. time  $tx$  is smaller than  $1.5 \times T/4$ .

Diagrammes



## accessoires recommandés

Autres modèles d'appareil et accessoires → [www.sick.com/CKS36](http://www.sick.com/CKS36)

	description succincte	type	référence
connecteurs et câbles			
	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>Mode de raccordement tête A:</b> Connecteur femelle, JST, 8 pôles, droit</li> <li><b>Mode de raccordement tête B:</b> Connecteur mâle, M23, 17 pôles, droit</li> <li><b>Type de signal:</b> incrémental</li> <li><b>Câble:</b> 1 m, 8 fils</li> <li><b>Description:</b> incrémental, non blindé</li> </ul>	DSL-2317-G01MJB7	2071332
	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>Mode de raccordement tête A:</b> Connecteur femelle, bornier, 8 pôles, droit</li> <li><b>Mode de raccordement tête B:</b> Connecteur mâle, M23, 17 pôles, droit</li> <li><b>Type de signal:</b> incrémental</li> <li><b>Câble:</b> 1 m, 8 fils</li> <li><b>Description:</b> incrémental, non blindé</li> </ul>	DSL-2317-G01MJC7	2071331
	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>Mode de raccordement tête A:</b> Connecteur femelle, tresse, 14 pôles, droit</li> <li><b>Mode de raccordement tête B:</b> Extrémité de câble ouverte</li> <li><b>Type de signal:</b> incrémental</li> <li><b>Câble:</b> 0,2 m, 14 fils</li> <li><b>Description:</b> incrémental, non blindé</li> </ul>	DOL-1J14-G0M2XB7	6030948
technique de fixation			
	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>Description:</b> Outil de montage</li> </ul>	BEF-MW-SKX36	2031079
appareils de programmation			
	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>Segment de produits:</b> Appareils de programmation</li> <li><b>Famille de produits:</b> PGT-11-S</li> <li><b>Description:</b> Outil de programmation sVip® LAN pour tous les systèmes Feedback-moteur</li> <li><b>Contenu de la livraison:</b> 1 outil de programmation PGT-11-S LAN, 1 bloc d'alimentation 100-240 V CA / 12 V CC, adaptateur primaire (Europe, UK, USA/Japon, Australie), câble Ethernet 3 m</li> </ul>	PGT-11-S LAN	1057324

## SICK EN BREF

SICK est l'un des principaux fabricants de capteurs et de solutions de détection intelligents pour les applications industrielles. Notre gamme unique de produits et de services vous fournit tous les outils dont vous avez besoin pour la gestion sûre et efficace de vos processus, la protection des personnes contre les accidents et la prévention des dommages environnementaux.

Nous possédons une vaste expérience dans de nombreux secteurs et connaissons vos processus et vos exigences. Nous sommes en mesure de vous proposer les capteurs intelligents qui répondent parfaitement à vos besoins. Nos solutions systèmes sont testées et améliorées dans des centres d'application situés en Europe, en Asie et en Amérique du Nord afin de satisfaire pleinement nos clients. Cette rigueur a fait de notre entreprise un fournisseur et partenaire de développement fiable.

Nous proposons également une gamme complète de services : les SICK LifeTime Services vous accompagnent tout au long du cycle de vie de vos machines et vous garantissent sécurité et productivité.

C'est ainsi que nous concevons la détection intelligente.

## DANS LE MONDE ENTIER, PRÈS DE CHEZ VOUS :

Interlocuteurs et autres sites sur → [www.sick.com](http://www.sick.com)