

AFM60I-BBKC262144

AFS/AFM60 Inox

АБСОЛЮТНЫЕ ЭНКОДЕРЫ

SICK
Sensor Intelligence.



Изображения могут отличаться от оригинала



Информация для заказа

Тип	Артикул
AFM60I-BVKC262144	По запросу

Другие варианты исполнения устройства и аксессуары → www.sick.com/AFS_AFM60_Inox

Подробные технические данные

Производительность

Разрешение макс. (имальное количество шагов на один оборот x имальное количество оборотов)	18 bit x 12 bit (262.144 x 4.096)
Допуски G	0,03° ¹⁾
Повторяющееся стандартное отклонение σ_r	0,002° ²⁾

¹⁾ Согласно DIN ISO 1319-1, верхний и нижний допуск зависят от условий монтажа, указанное значение приводится для симметричного расположения, то есть отклонения в верхнем и нижнем направлении одинаковы.

²⁾ По DIN ISO 55350-13; 68,3 % измеренных величин не выходят за рамки указанного диапазона.

Интерфейсы

Интерфейс связи	SSI
Коммуникационный интерфейс, детальное описание	SSI + Sin/Cos
Время инициализации	50 ms ¹⁾
Время построения позиции	< 1 μ s
SSI	
Тип кода	Gray
Параметрируемая кодовая характеристика	CW/CCW (V/R)
Тактовая частота	2 MHz ²⁾
Set (электронная настройка)	N-активный (L = 0 - 3 V, H = 4,0 - U _s V)
ПЧС/ПрЧС (последовательность шагов в направлении вращения)	L-активный (L = 0 - 1,5 V, H = 2,0 - U _s V)
Sin/Cos	
Синусоидальных/косинусоидальных периодов на один оборот	1.024
Частота выходного сигнала	≤ 200 Hz
Нагрузочное сопротивление	≥ 120 Ω

¹⁾ После истечения этого времени можно считывать действительные положения.

²⁾ SSI макс. тактовая частота 2 МГц, или мин. LOW-уровень (часы+): 500 нс.

Сигналы интерфейса до вычитания	0,5 V _{SS} , ± 20 %, 120 Ω
Смещение сигнала до вычитания	2,5 V ± 10 %
Сигналы интерфейса после вычитания	1 V _{SS} , ± 20 %, 120 Ω

¹⁾ После истечения этого времени можно считать действительные положения.

²⁾ SSI макс. тактовая частота 2 МГц, или мин. LOW-уровень (часы+): 500 нс.

Электрические данные

Вид подключения	Разъем, M12, 12-контактный, радиальная
Напряжение питания	4,5 ... 32 V DC
Частота выходного сигнала	≤ 200 kHz
Потребляемая мощность	≤ 0,7 W (без нагрузки)
Защита от инверсии полярности	✓
MTTFd: время до опасного выхода из строя	250 лет ¹⁾

¹⁾ Данный продукт является стандартным изделием, а не предохранительным устройством, в соответствии с директивой по машиностроению. Расчет на основе номинальной нагрузки компонентов, средней температуры окружающей среды 40 °С, частота применения 8760 ч./год. Все выходы из строя электрических систем рассматриваются как опасные выходы из строя. Более подробная информация приведена в документе № 8015532.

Механические данные

Механическое исполнение	Глухой полый вал
Диаметр вала	8 mm
Вес	0,5 kg ¹⁾
Материал, вал	Нержавеющая сталь V2A
Материал, фланец	Нержавеющая сталь V2A
Материал, корпус	Нержавеющая сталь V2A
Пусковой момент	1 Ncm, +20 °C
Рабочий крутящий момент	0,5 Ncm, +20 °C
Допустимое перемещение вала осевое, статическое/динамическое	± 0,5 mm, ± 0,1 mm
Допустимое перемещение вала радиальное, статическое/динамическое	± 0,3 mm, ± 0,1 mm
Допустимая нагрузка на вал	80 N / радиальная 40 N / осевая
Момент инерции ротора	40 gcm ²
Срок службы подшипника	3,0 x 10 ⁹ оборотов
Угловое ускорение	≤ 500.000 rad/s ²
Рабочая частота вращения	≤ 6.000 min ⁻¹ ²⁾

¹⁾ Относится к устройствам со штекерами.

²⁾ При расчёте диапазона рабочей температуры учитывать собственный нагрев 3,3 K на 1000 об/мин.

Данные окружающей среды

ЭМС	По EN 61000-6-2 и EN 61000-6-3 ¹⁾
Тип защиты	IP67, со стороны вала

¹⁾ Электромагнитная совместимость в соответствии с приведенными стандартами обеспечивается при условии применения экранированных кабелей.

²⁾ При установленном ответном штекере.

³⁾ При стационарной прокладке кабеля.

⁴⁾ При нестационарной прокладке кабеля.

	IP67, со стороны корпуса, штекер ²⁾ IP67, кабельный отвод со стороны корпуса
Допустимая относительная влажность воздуха	90 % (Образование конденсата на оптических сканирующих элементах не допускается)
Диапазон рабочей температуры	-40 °C ... +100 °C ³⁾ -30 °C ... +100 °C ⁴⁾
Диапазон температуры при хранении	-40 °C ... +100 °C, без упаковки
Ударопрочность	100 g, 6 ms (согласно EN 60068-2-27)
Вибростойкость	10 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (согласно EN 60068-2-6)

¹⁾ Электромагнитная совместимость в соответствии с приведенными стандартами обеспечивается при условии применения экранированных кабелей.

²⁾ При установленном ответном штекере.

³⁾ При стационарной прокладке кабеля.

⁴⁾ При нестационарной прокладке кабеля.

Классификации

ECl@ss 5.0	27270502
ECl@ss 5.1.4	27270502
ECl@ss 6.0	27270590
ECl@ss 6.2	27270590
ECl@ss 7.0	27270502
ECl@ss 8.0	27270502
ECl@ss 8.1	27270502
ECl@ss 9.0	27270502
ECl@ss 10.0	27270502
ECl@ss 11.0	27270502
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
ETIM 8.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

Габаритный чертеж (Размеры, мм)

Глухой полый вал

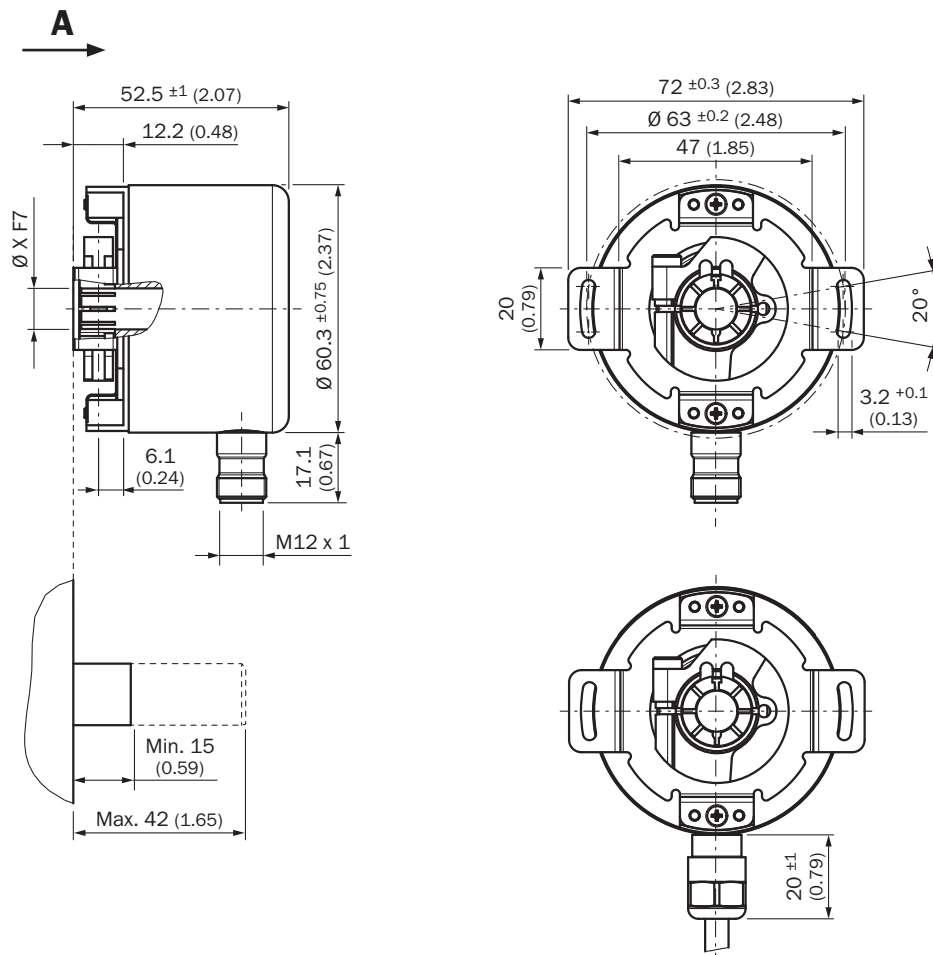
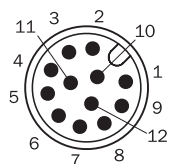


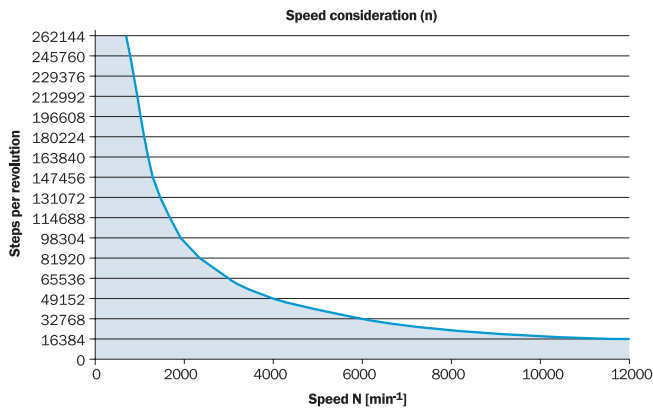
Схема контактов



Разъем M12, 8-конт.	Разъем M12, 12-конт.	Цвет жил (кабельный ввод)	Сигнал Инкрементный	Сигнал Sin/Cos	Пояснение
3	1	Оранжевый/черный	V/R	V/R	Последовательность шагов в направлении вращения
2	2	Белый	Данные +	Данные +	Сигналы интерфейса
1	3	Коричневый	Данные -	Данные -	Сигналы интерфейса
6	4	Фиолетовый	Clock -	Clock -	Сигналы интерфейса
8	5	Красный	+U _S	+U _S	Рабочее напряжение
-	6	Серый	A	+ COS	Сигнальный провод

Разъем M12, 8-конт.	Разъем M12, 12-конт.	Цвет жил (кабельный ввод)	Сигнал Инкрементный	Сигнал Sin/Cos	Пояснение
-	7	Зеленый	B	- COS	Сигнальный провод
4	8	Розовый		+ SIN	Сигнальный провод
-	9	Черный	SET	- SIN	Сигнальный провод
-	10	Оранжевый		SET	Электронная регулировка
5	11	Желтый	Clock +	Clock +	Сигналы интерфейса
7	12	Синий	GND	GND	Заземление
			Экран	Экран	Экран со стороны энкодера соединён с корпусом. Со стороны системы управления подключить к заземлению.

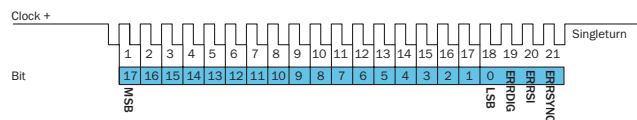
Анализ частоты вращения



The maximum speed is also dependent on the shaft type.

Диаграммы

SSI data format singleturn



Bit 1–18: Position Bits

- LSB: Least significant Bit
- MSB: Most significant Bit

Bit 19–21: Error Bits

- ERRDIG: Failure message about speed. If this failure occurs during the position building procedure it will be indicated by the ERRDIG-Bit.
- ERRSI: Light source monitoring failure.
- ERRSYNC: Contamination of the disc or scanning system. During the determination of the position, an error has occurred since the last SSI transmission. The error bit will be deleted during the next data transmission.

The evaluation of the error bits has to be realized in the PLC.

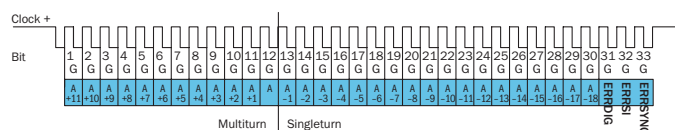
The provided error bits don't have to be used by the PLC compulsorily.

Example

If the resolution of the absolute encoder is set on 13 bits, 16 bits are provided by the encoder: 13 data bits and 3 error bits. If the PLC is not able to evaluate the error bits, the PLC has to be set on a resolution of 13 bits. Then the error bits have to be masked out by the PLC.

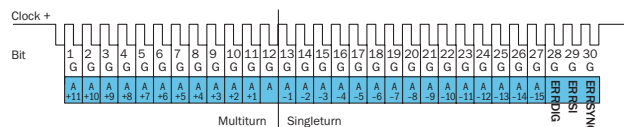
SSI data format multiturn

30 Bits



- Bit 1–12: Position Bits multiturn
- Bit 13–30: Position Bits singleturn
- Bit 31–33: Error Bits

27 Bits



- Bit 1–12: Position Bits multiturn
- Bit 13–27: Position Bits singleturn
- Bit 28–30: Error Bits

Error Bits

- ERRDIG: Failure message about speed. If this failure occurs during the position building procedure it will be indicated by the ERRDIG-Bit.
- ERRSI: Light source monitoring failure.
- ERRSYNC: Contamination of the disc or scanning system. During the determination of the position, an error has occurred since the last SSI transmission. The error bit will be deleted during the next data transmission.

The evaluation of the error bits has to be realized in the PLC.

The provided error bits don't have to be used by the PLC compulsorily. The multiturn resolution is fixed on 12 bits.

Example

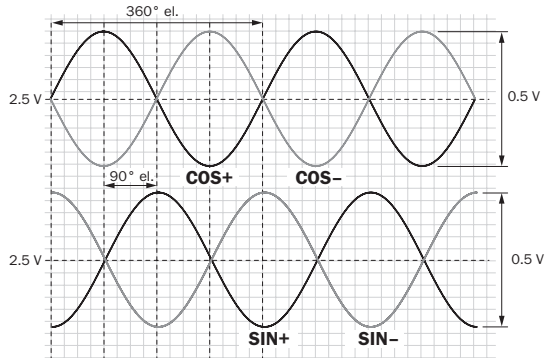
If the resolution of the absolute encoder is set on 27 bits, 30 bits are provided by the encoder: 27 data bits and 3 error bits. If the PLC is not able to evaluate the error bits, the PLC has to be set on a resolution of 27 bits. Then the error bits have to be masked out by the PLC.

Electrical interfaces sine 0.5 V_{pp}

Power supply	Output
4.5 ... 5.5 V	Sine 0.5 V _{pp}

Signal **before** differential generation at load 120 Ω at U_s = 5 V

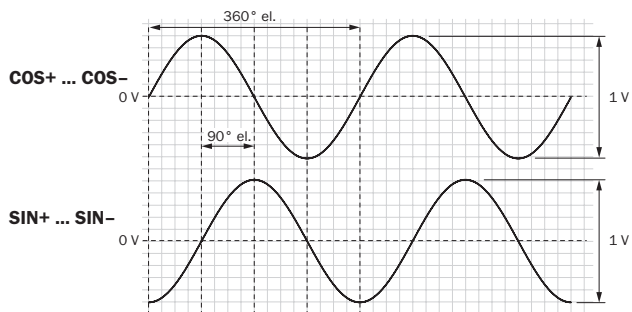
Signal diagram for clockwise rotation of the shaft looking in direction “A” (shaft)



Interface signals Sin, $\overline{\text{Sin}}$, Cos, $\overline{\text{Cos}}$	Signal before differential generation at load 120 Ω	Signal offset
Analog differential	0.5 V _{pp} ± 20 %	2.5 V ± 10 %

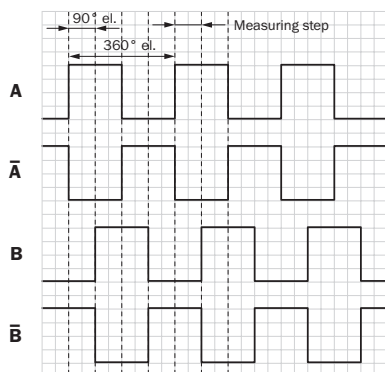
Signal **after** differential generation at load 120 Ω at U_s = 5 V

Signal diagram for clockwise rotation of the shaft looking in direction “A” (shaft)



Electrical interfaces HTL/TTL

Incremental pulse diagram for clockwise rotation of the shaft looking in direction “A”, see dimensional drawing



ОБЗОР КОМПАНИИ SICK

Компания SICK – ведущий производитель интеллектуальных датчиков и комплексных решений для промышленного применения. Уникальный спектр продукции и услуг формирует идеальную основу для надежного и эффективного управления процессами, защиты людей от несчастных случаев и предотвращения нанесения вреда окружающей среде.

Мы обладаем солидным опытом в самых разных отраслях и знаем все о ваших технологических процессах и требованиях. Поэтому, благодаря интеллектуальным датчикам, мы в состоянии предоставить именно то, что нужно нашим клиентам. В центрах прикладного применения в Европе, Азии и Северной Америке системные решения тестируются и оптимизируются под нужды заказчика. Все это делает нас надежным поставщиком и партнером по разработке.

Всеобъемлющий перечень услуг придает завершенность нашему ассортименту: SICK LifeTime Services оказывает поддержку на протяжении всего жизненного цикла оборудования и гарантирует безопасность и производительность.

Вот что для нас значит термин «Sensor Intelligence».

РЯДОМ С ВАМИ В ЛЮБОЙ ТОЧКЕ МИРА:

Контактные лица и представительства → www.sick.com