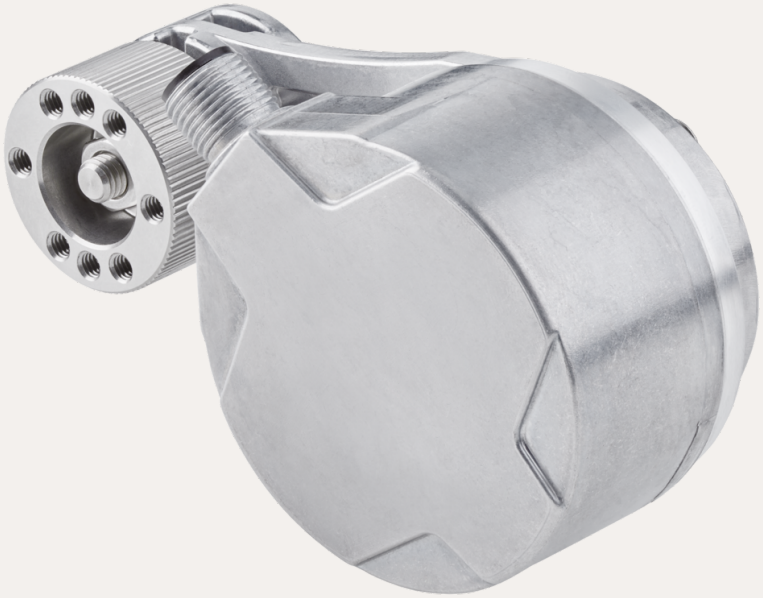
SICK.COM



SCHEDA TECNICA

MWS075-00D142C102400

MWS075
Encoder con ruota misuratrice

SICK Sensor Intelligence



L'immagine potrebbe non corrispondere

ENCODER CON RUOTA MISURATRICE

MWS075-00D142C102400

INFORMAZIONI PER L'ORDINE

Tipo	Cod. art.
MWS075-00D142C102400	1146358

Altre varianti di dispositivo e accessori su www.sick.com/MWS075

DATI TECNICI IN DETTAGLIO

PRESTAZIONE

Impulsi per rotazione	2.400
Passo di misurazione (risoluzione mm/impulsi)	[1]
Ripetibilità	< 0,1 mm [2]

[1] Il valore si basa sul perimetro della ruota metrica. Il perimetro della ruota metrica dipende da tolleranze di produzione, manifestazioni di usura, forza di serraggio elastica selezionata e comportamento della superficie della ruota metrica a temperature diverse e su superfici di misurazione diverse. Per ottenere risultati delle misurazioni quanto più precisi possibile, per le operazioni di posizionamento si raccomanda una corsa di riferimento per poter correggere le caratteristiche della ruota metrica specifiche dell'applicazione.

[2] Il valore si basa sulla meccanica del braccio a molla. Il contraccolpo della meccanica della ruota metrica è minimo, il che consente di effettuare misurazioni precise, ripetibili.

INTERFACCE

Interfaccia di comunicazione	Incrementale
Dettagli interfaccia di comunicazione	TTL / HTL

COMPONENTI ELETTRICI

Tipo di collegamento	Connettore maschio, M12, 8 poli, universale [1]
Tensione di alimentazione	4,75 V ... 30 V
Protezione all'inversione della polarità	✓
Resistenza al corto circuito delle uscite	✓

[1] Il collegamento universale è girevole e consente quindi la regolazione della posizione del connettore a spina in direzione radiale e assiale.

MECCANICA

Coppia di avvio	1,2 Ncm

[1] A un ciclo corrisponde un movimento di sollevamento e abbassamento di ± 3 mm dalla posizione del pretensionamento consigliato.

[2] Nel montaggio dal basso si deve considerare il peso dell'encoder nel pretensionamento.

Coppia di esercizio	1,1 Ncm
Velocità di esercizio	1.500 min^{-1}
Durata cuscinetti	3,6 x 10^9 rotazioni
Massima corsa/apertura braccio a molla	Con corsa molla 14 N
Pretensionamento consigliato	15 N con apertura 10 mm
Zona di lavoro ammessa della molla max. (funzionamento in continuo)	± 3 mm
Apertura molla consigliata	2 mm ... 13 mm
Durata elemento elastico	> 1,4 mil cicli [1]
Posizione di montaggio relativa all'oggetto da misurare	Preferibilmente dall'alto, possibile dal basso [2]
Momento d'inerzia del rotore	33 gcm^2
Encoder montato	DUS60, DUS60E-S4KC0AAA, 1084487
Flangia di montaggio	BEF-FA-36-49-MWS075, 2145869
Meccanica montata	BEF-MWS075-ARM, 2145180

[1] A un ciclo corrisponde un movimento di sollevamento e abbassamento di ± 3 mm dalla posizione del pretensionamento consigliato.

[2] Nel montaggio dal basso si deve considerare il peso dell'encoder nel pretensionamento.

DATI AMBIENTALI

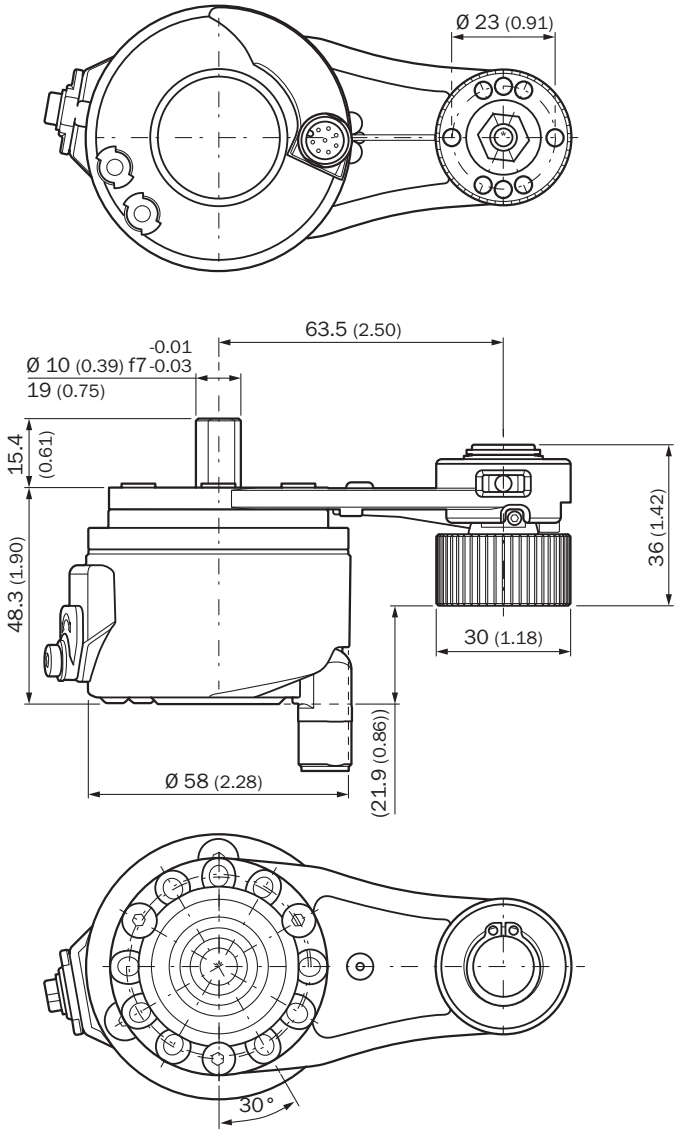
EMC	A norma EN 61000-6-2 e EN 61000-6-3
Grado di protezione	IP65 [1]
Campo della temperatura d'esercizio	–30 °C ... +90 °C
Intervallo temperatura di stoccaggio	–40 °C ... +75 °C, senza imballaggio

[1] Quando è collocato il collegamento di controinnesto e l'apertura dell'interruttore DIP è bloccata tramite la custodia dell'encoder.

CERTIFICATI

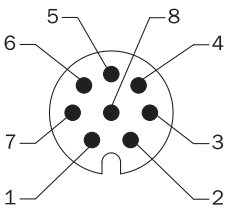
EU declaration of conformity	✓
UK declaration of conformity	✓
ACMA declaration of conformity	✓
China RoHS	✓

DISEGNO QUOTATO



Quote in mm

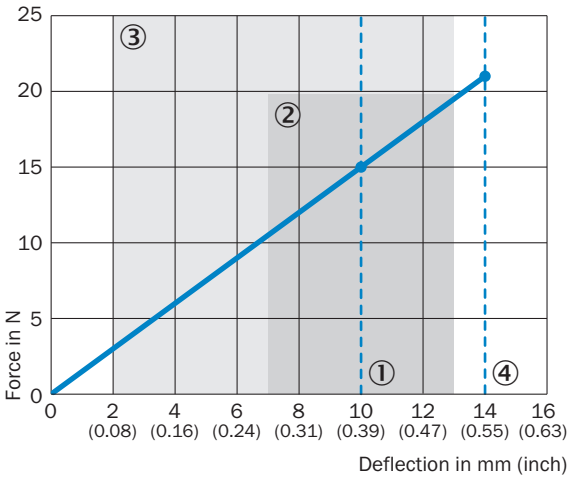
ANSCHLUSSBELEGUNG VISUALIZZAZIONE CONNETTORE MASCHIO M12 SULL'ENCODER



Colore dei fili (collegamento tramite cavo)	Connettore maschio M12, 4 poli	Connettore maschio M12, 8 poli	Funzione di uscita				Spiegazione
			A	B	C	D	
Marrone	-	1	A-	CW-	A-	A-	Segnale
Bianco	4	2	A	CW	A	A	Segnale
Nero	-	3	B-	CCW-	Direction-	B-	Segnale
Rosa	2	4	B	CCW	Direction	Fault (M12, 4 pin)B (M12, 8 pin e	Segnale

Colore dei fili (collegamento tramite cavo)	Connettore maschio M12, 4 poli	Connettore maschio M12, 8 poli	Funzione di uscita				Spiegazione
			A	B	C	D	
						collegamento del cavo)	
Giallo	-	5	Z-	Fault-	Fault-	Fault-	Segnale
Viola	-	6	Z	Fault	Fault	Fault	Segnale
Blu	3	7	GND	GND	GND	GND	Collegamento a massa
Rosso	1	8	U_s	U_s	U_s	U_s	Tensione di alimentazione
-	-	-	Dispersione a terra	Dispersione a terra	Dispersione a terra	Dispersione a terra	Protezione contro la messa a terra
Schermatura	-	-	Schermatura	Schermatura	Schermatura	Schermatura	Schermatura

DIAGRAMMI DIAGRAMMA E ZONA DI LAVORO PERCORSO MOLLA FORZA



① Pretensionamento consigliato: 10 mm
② Zona di lavoro ammessa (funzionamento in continuo)+/- 3 mm
③ Deviazione consigliata della molla: 2 – 13 mm
④ Deviazione massima della molla: 14 mm

Ulteriori informazioni nonché accessori corrispondenti, esempi di applicazione e download di modelli quotati CAD, istruzioni per l'uso e software sono disponibili all'indirizzo www.sick.com/1146358

SICK AG
WALDKIRCH
GERMANY
SICK.COM

SICK IN BREVE

SICK è un'azienda tecnologica leader a livello mondiale per soluzioni di sensori intelligenti soluzioni per l'automazione industriale integrate. Le nostre tecnologie dettano standard globali e rendono i tuoi processi industriali più efficienti, sicuri e sostenibili, sia nella logistica che nella produzione.

SICK unisce l'intelligenza dei sensori con la comprensione del settore e i servizi di consulenza certificati. Offriamo la base ideale per soluzioni di automazione scalabili e personalizzate, creando valore aggiunto lungo l'intera catena di creazione del valore. La vicinanza ai nostri clienti è più che una mera promessa: insieme, miglioriamo la produttività, aumentiamo la qualità, proteggiamo la salute e la sicurezza e garantiamo che il futuro sia sostenibile. Il tutto con empatia e fiducia.

Dal 1946 SICK sviluppa tecnologie innovative con passione e spirito pionieristico. Grazie alla rete globale di esperti in circa 40 paesi, SICK è presente in tutto il mondo e sempre nelle tue vicinanze.
La sede principale dell'azienda si trova a Waldkirch, presso Friburgo, in Germania. I nostri clienti traggono vantaggio dalla nostra comprensione dei requisiti locali e mondiali, che traduciamo in soluzioni personalizzate.

SICK
Sensor Intelligence