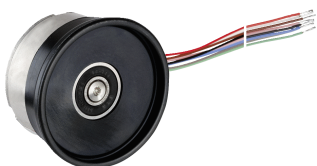


SRS50S-HEV0-K22

SRS/SRM50-S

БЕЗОПАСНЫЕ СИСТЕМЫ ОБРАТНОЙ СВЯЗИ ДВИГАТЕЛЕЙ

SICK
Sensor Intelligence.



информация для заказа

тип	артикул
SRS50S-HEVO-K22	1051808

Изображения могут отличаться от оригинала

Другие варианты исполнения устройства и аксессуары → www.sick.com/SRS_SRM50-S



подробные технические данные

Характеристики

Комплект поставки	Монтажные винты для статорной муфты или сервозажимов в комплект не входят.
--------------------------	--

Параметры техники безопасности

Класс надежности	SIL 2 (IEC 61508), SILCL2 (IEC 62061)
Категория	3 (EN ISO 13849)
Максимальная частота запроса	Непрерывно (Аналоговые сигналы)
Уровень производительности	PL d (EN ISO 13849) ¹⁾
PFH (средняя вероятность опасного отказа в час)	$1,0 \times 10^{-8}$ ²⁾
T_M (заданная продолжительность работы)	20 лет (EN ISO 13849)
MTTF_D (средняя наработка до отказа, вызывающего опасное состояние)	1.073 лет (EN ISO 13849)

¹⁾ Для уточнения параметров вашего оборудования/установки свяжитесь с соответствующим региональным филиалом компании SICK.

²⁾ Приведенные значения относятся к степени диагностируемости 90 %, которая должна достигаться через внешнюю приводную систему.

Производительность

Синусоидальных/косинусоидальных периодов на один оборот	1.024
Количество абсолютно регистрируемых оборотов	1
Общее количество шагов	32.768
Измерительный шаг	0,3 " при интерполяции синусоидальных и косинусоидальных сигналов, например 12 бит
Интегральная нелинейность	Тур. ± 45 ", Допуски при обработке синусоидальных/косинусоидальных сигналов, при ненагруженной статорной муфте
Дифференциальная нелинейность	± 7 "
Рабочая частота вращения	≤ 6.000 min ⁻¹ , до возможности надежного выстраивания абсолютного положения
Доступная область памяти	1.792 Byte
Системная точность	± 52 "

Интерфейсы

Тип кодирования для абсолютного значения	Двоичный
Кривая кода	С возрастанием, при вращении вала. По часовой стрелке, если смотреть в направлении А (см. размерный чертеж)., При повороте вала по часовой стрелке, если смотреть в направлении А (см. размерный чертеж)

Интерфейс связи	HIPERFACE®
------------------------	------------

Электрика

Вид подключения	Кабель, 8 жил, радиальная, 2 m
Напряжение питания	7 V DC ... 12 V DC
Рекомендуемое напряжение питания	8 V DC
Потребление тока	80 mA ¹⁾
Частота выхода синусоидальных/косинусоидальных сигналов	≤ 200 kHz

¹⁾ Без нагрузки.

Механика

Исполнение вала	Конический вал
Тип фланца / статорная муфта	Резиновая опора, Резиновая опора
Размеры	См. размерный чертеж
Вес	≤ 0,2 kg
Момент инерции ротора	10 gcm ²
Рабочая частота вращения	≤ 12.000 min ⁻¹
Угловое ускорение	≤ 200.000 rad/s ²
Рабочий крутящий момент	0,2 Ncm
Пусковой момент	+ 0,4 Ncm
Допустимое перемещение вала, статическое	± 0,3 mm, радиальная ± 0,75 mm, осевая
Допустимое перемещение вала, динамическое	± 0,1 mm, радиальная ± 0,2 mm, осевая
Угловое перемещение перпендикулярно оси вращения, статическое	± 0,005 mm/mm
Угловое перемещение перпендикулярно оси вращения, динамическое	± 0,0025 mm/mm
Срок службы шарикоподшипников	3,6 x 10 ⁹ оборотов

Данные окружающей среды

Диапазон рабочей температуры	-30 °C ... +115 °C
Диапазон температуры хранения	-40 °C ... +125 °C, без упаковки
Относительная влажность воздуха/образование конденсата	90 %, Образование конденсата не допускается
Ударопрочность	100 g, 10 ms, 10 ms (согласно EN 60068-2-27)
Диапазон частоты вибростойкости	20 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)
ЭМС	По EN 61000-6-2 и EN 61000-6-3 ¹⁾
Тип защиты	IP40, при установленном ответном штекере (IEC 60529)
Рабочая высота (над уровнем моря)	2.000 m

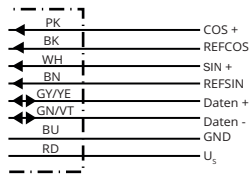
¹⁾ Электромагнитная совместимость в соответствии с приведенными стандартами обеспечивается, если система обратной связи двигателя установлена в электропроводящем корпусе, который соединен экранированным кабелем с центральной точкой заземления регулятора двигателя. Соединение GND-(0 V) напряжения питания там также связано с землей. При применении другой концепции экранирования пользователь должен провести собственное тестирование.

Сертификаты

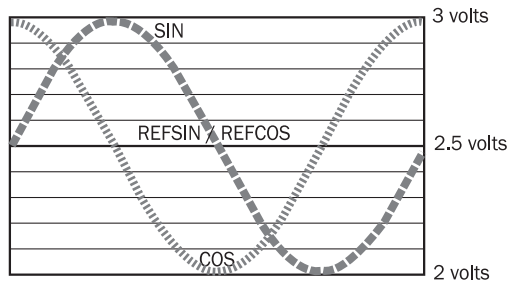
EU declaration of conformity	✓
-------------------------------------	---

общие допуски по ISO 3302-1

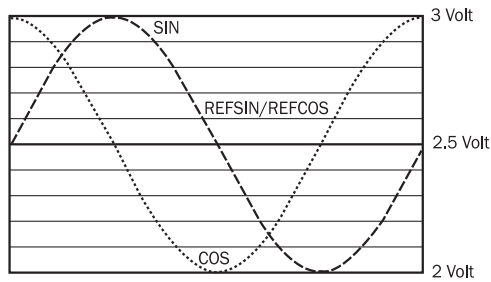
Анschlussbelegung



Диаграммы Характеристика сигнала при повороте вала по часовой стрелке, если смотреть в направлении «А» (см. габаритный чертеж) 1 период = $360^\circ : 1024$



Диаграммы Спецификация сигнала канала процесса



характеристика сигнала при повороте вала по часовой стрелке, если смотреть в направлении «А» (см. габаритный чертеж) 1 период = $360^\circ : 1024$

Указание по обслуживанию Значения действительны для всех указанных условий окружающей среды

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

Указание по обслуживанию Обзор поддерживаемых команд для 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 FOH 48h	Channel number FOH 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.

Указание по обслуживанию Обзор сообщений о состоянии для 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	■	■
	12h	Access to non-existent data field	■	■
	13h	Access to non-existent data field	■	■
Position	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

Указание по обслуживанию Настройки для конкретного типа

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

рекомендуемые аксессуары

Другие варианты исполнения устройства и аксессуары → www.sick.com/SRS_SRM50-S

	Краткое описание	тип	артикул
Система крепления			
	<ul style="list-style-type: none"> Описание: 50 винтов для CFS50, SRS50 и SRM50 	BEF-MK-S02	2074582
Программирующие устройства			
	<ul style="list-style-type: none"> Сегмент продуктов: Программирующие устройства Продукт: PGT-11-S Описание: Инструмент программирования sVip® LAN для всех систем обратной связи двигателей Комплект поставки: 1 инструмент программирования PGT-11-S LAN, 1 блок питания 100–240 В перем. тока/12 В пост. тока, первичный переходник (Европа, Великобритания, США/Япония, Австралия), кабель Ethernet 3 м 	PGT-11-S LAN	1057324

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