SICK.COM



HOJA DE DATOS

# AFS60S-SDKA262144

AFS/AFM60S Pro
Encoder de seguridad

SICK Sensor Intelligence



Imagen aproximada

# ENCODER DE SEGURIDAD

# AFS60S-SDKA262144

## INFORMACIÓN SOBRE PEDIDOS

| Tipo | N.º de artículo |
|---|---|
| AFS60S-SDKA262144 | 1085625 |

Para otras versiones del dispositivo y accesorios, véase www.sick.com/AFS_AFM60S_Pro

## DATOS TÉCNICOS DETALLADOS

### CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS DE SEGURIDAD

| | |
|---|---|
| Nivel de integridad de seguridad | SIL 3 (IEC 61508, IEC 61800-5-3) [1] |
| Performance Level | PL e (EN ISO 13849-1) [1] |
| Categoría | 3 (EN ISO 13849-1)<br>4 (EN ISO 13849-1) |
| PFH (probabilidad media de un potencial riesgo por fallo a la hora) | $5{,}5 \times 10^{-9}$ a 40 °C [2]<br>$1{,}8 \times 10^{-8}$, a 80 °C [2] |
| TM (tiempo de uso) | 20 años (EN ISO 13849-1) [3] |
| Exactitud orientada a la seguridad | 0,09° Categoría de seguridad 3 [4]<br>0,35° Categoría de seguridad 4 [4] |

[1] Para más información sobre la configuración exacta de su máquina/instalación, póngase en contacto con su representante de SICK.

[2] Los valores indicados hacen referencia a la temperatura de servicio en el punto de medición y a un grado de cobertura de diagnóstico del 99% que debe alcanzarse mediante la unidad de evaluación externa.

[3] Dependiendo de la aplicación, la vida de los rodamientos tambiénpuede limitar la duración de uso.

[4] La exactitud orientada a la seguridad indica el límite máximo de fallos de posición permitido para la implementación de funciones de seguridad.

### RENDIMIENTO

| | |
|---|---|
| Número de pasos por revolución (resolución máx.) | 262.144 (18 bit) |
| Límites de fallos G | 0,05° [1] |
| Desviación típica de repetición $\sigma_r$ | 0,002° [2] |

[1] Según DIN ISO 1319-1, la posición del límite de fallo superior e inferior depende de la situación de montaje; el valor especificado se refiere a la posición simétrica, es decir, la desviación tiene el mismo valor en dirección superior e inferior.

[2] Según DIN ISO 55350-13; el 68,3% de los valores medidos se encuentran dentro del rango especificado.

## INTERFAZ

| | |
|---|---|
| Interfaz de comunicación | SSI |
| Detalle de la interfaz de comunicación | SSI + Sin/Cos |
| Tiempo de inicialización | 2 s [1] |
| Tiempo de formación de posición | < 1 µs |
| Datos de parametrización | Rango de pasos por revolución<br>Posición predefinida, posición predefinida con pin de hardware, dirección de recuento, dirección de recuento mediante pin de hardware, restaurar ajustes de fábrica, leer memoria de errores, generar informe |
| Tipo de código | Gray |
| Desarrollo de la codificación programable | CW/CCW parametrizable [2] |
| Frecuencia de ciclo | 100 kHz, ≤ 1 MHz |
| Set (ajuste electrónico) | H activo (L = 0 - 1,5 V, H = 2,0 - Us V) |
| Horario/antihorario (secuencia de pasos en el sentido de giro) | L activo (L = 0 - 1,5 V, H = 2,0 - Us V) |
| Periodos senoidales/cosenoidales por revolución | 1.024 |
| Frecuencia de salida | ≤ 153,6 kHz |
| Resistencia | ≥ 120 Ω |
| Señales de la interfaz antes de diferenciación | 0,5 $v_{ss}$, ± 20 % |
| Desplazamiento de señal antes de diferenciación | 2,5 V ± 10 % |
| Señales de la interfaz después de diferenciación | 1 $v_{ss}$, ± 20 % |

[1] Transcurrido este tiempo pueden leerse las posiciones válidas.

[2] Ajuste de fábrica: sentido horario mirando hacia el árbol.

## SISTEMA ELÉCTRICO

| | |
|---|---|
| Tipo de conexión | Conector macho, M23, 12 polos, radial |
| Tensión de alimentación | 4,5 ... 32 V |
| Consumo de energía | 0,7 W (sin carga) |
| Protección frente a inversión de polaridad | ✓ |
| Resistencia a cortocircuitos | ✓ [1] |

[1] Interfaz SinCos: se permite el cortocircuito con otro canal o con GND durante 30 s como máximo. Con $U_s$ ≤ 12 V se permite también cortocircuito contra $U_s$ durante máx. 30 s.

Interfaz SSI: se permite el cortocircuito con otro canal o con GND durante 30 s como máximo. Con $U_s$ ≤ 5 V se permite también cortocircuito contra $U_s$ durante máx de 30 s.

## SISTEMA MECÁNICO

| | |
|---|---|
| Características mecánicas | Eje macizo, Brida servo |
| Diámetro del eje | 6 mm |
| Longitud del eje | 10 mm |
| Característica del eje | Con chaveta |
| Peso | 0,3 kg [1] |
| Material, eje | Acero inoxidable |
| Material de la brida | Aluminio |
| Material, par de apoyo | Acero inoxidable |
| Material de la carcasa | Fundición inyectada de aluminio |
| Par de arranque | ≤ 0,5 Ncm (+20 °C) |
| Par de operación | ≤ 0,3 Ncm (+20 °C) |
| Carga admisible del eje | 80 N (radial) |

[1] Referido a dispositivos con conector macho.

[2] Dependiendo de la aplicación, la vida de los rodamientos tambiénpuede limitar la duración de uso.

[3] El valor se corresponde con $L_{10mr}$ (ISO/TS 16281) con una temperatura de servicio de 10 °C a 60 °C, nº de revoluciones > 10 rpm, con carga máxima y movimiento máximo admitidos del eje.

| | |
|---|---|
| | 40 N (axial) |
| Velocidad de servicio | ≤ 9.000 $min^{-1}$ |
| Momento de inercia del rotor | 8 $gcm^2$ |
| Tiempo de vida de los cojinetes | 3,6 x $10^9$ revoluciones [2) 3)] |
| Aceleración angular | ≤ 500.000 $rad/s^2$ |

[1)] Referido a dispositivos con conector macho.

[2)] Dependiendo de la aplicación, la vida de los rodamientos tambiénpuede limitar la duración de uso.

[3)] El valor se corresponde con $L_{10mr}$ (ISO/TS 16281) con una temperatura de servicio de 10 °C a 60 °C, nº de revoluciones > 10 rpm, con carga máxima y movimiento máximo admitidos del eje.

## DATOS DE AMBIENTE

| | |
|---|---|
| CEM | EN 61000-6-2<br>EN 61000-6-3<br>EN 61000-6-7 |
| Grado de protección | IP65 (CEI 60529) |
| Humedad relativa permisible | 90 % (Condensación no permitida) |
| Rango de temperatura de servicio | –30 °C ... +95 °C [1)] |
| Rango de temperatura de almacenamiento | –30 °C ... +85 °C, Sin embalaje |
| Resistencia a choques | 100 g, 6 ms (Según la norma EN 60068-2-27) [2)] |
| Resistencia a las vibraciones | 30 g, 10 Hz ... 1.000 Hz (EN 60068-2-6) [2)] |
| Altura de servicio (sobre el nivel del mar) | ≤ 2.000 m (80 kPa) |
| Clase de protección | III (Según DIN EN 61140) |
| Grado de suciedad | 2 (IEC 60664-1) |

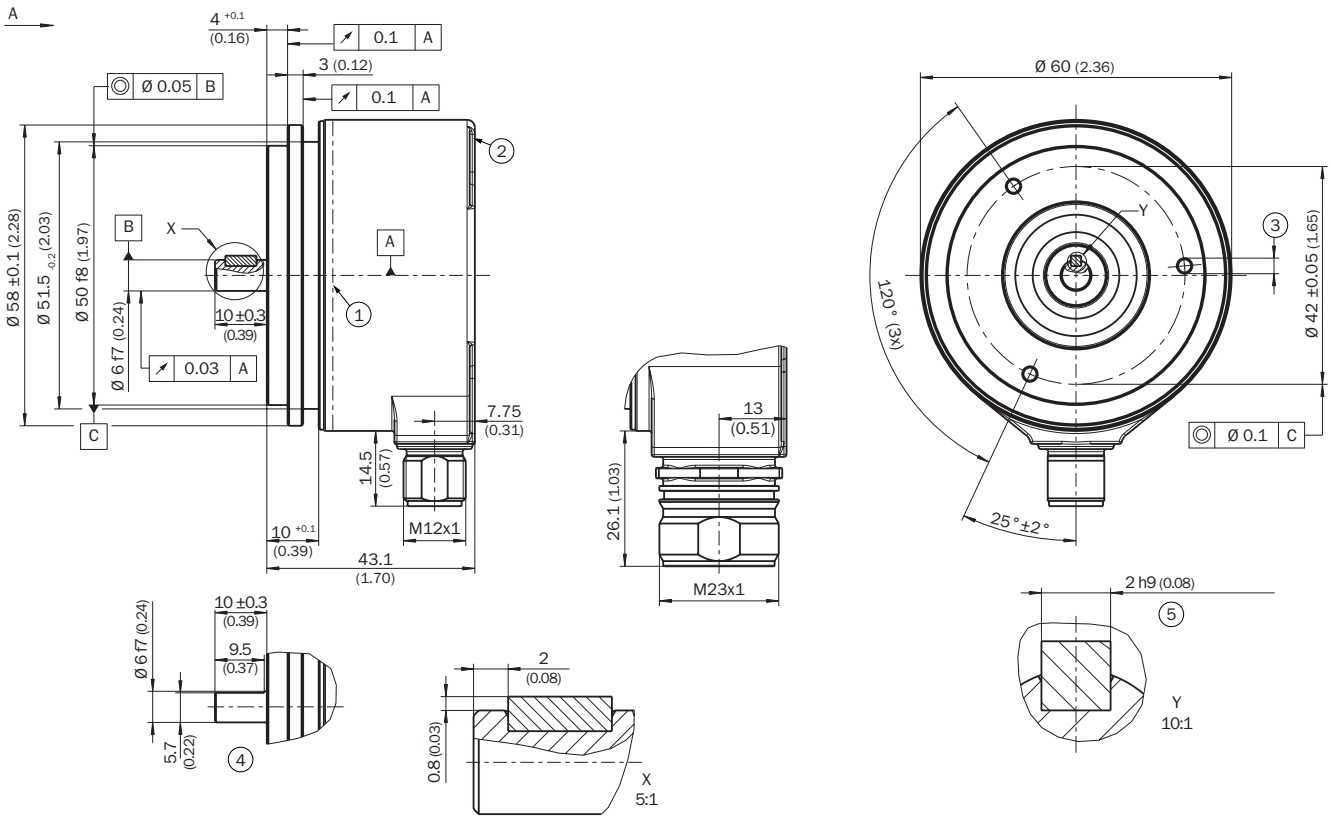
[1)] Temperatura de servicio en el punto de medición.

[2)] Probado durante el funcionamiento respetando la exactitud orientada a la seguridad.

## CERTIFICADOS

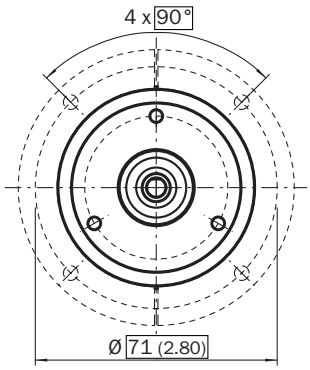
| | |
|---|---|
| EU declaration of conformity | ✓ |
| UK declaration of conformity | ✓ |
| ACMA declaration of conformity | ✓ |
| Moroccan declaration of conformity | ✓ |
| China RoHS | ✓ |
| cULus certificate | ✓ |
| EC-Type-Examination approval | ✓ |
| Information according to Art. 3 of Data Act (Regulation EU 2023/2854) | ✓ |

**ESQUEMA DE DIMENSIONES EJE MACIZO, BRIDA SERVO, CONECTOR MACHO RADIAL M12 Y M23**




Medidas en mm
Tolerancias generales según ISO 2768-mk
① punto de medición de la temperatura de servicio (libre elección, dentro del perímetro de la superficie lateral de la carcasa, aprox. a 3 mm de la brida)
② punto de medición de la vibración (en la superficie frontal de la carcasa, aprox. a 3 mm del borde de esta)
③ M3 / M4 (3x) (6 de fondo)
④ árbol con superficie
⑤ muelle de ajuste

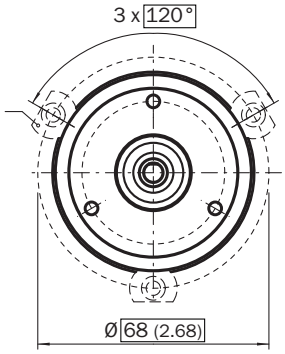
**ESPECIFICACIONES DE MONTAJE PARA LA MEDIA CARCASA DE LA PINZA SERVO**




All dimensions in mm (inch)

Referencia 2029165

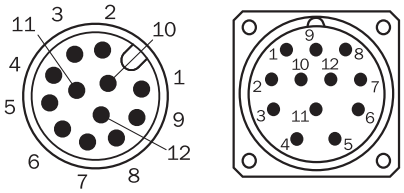
## ESPECIFICACIONES DE MONTAJE PARA PINZAS SERVO PEQUEÑAS




All dimensions in mm (inch)

Referencia 2029166

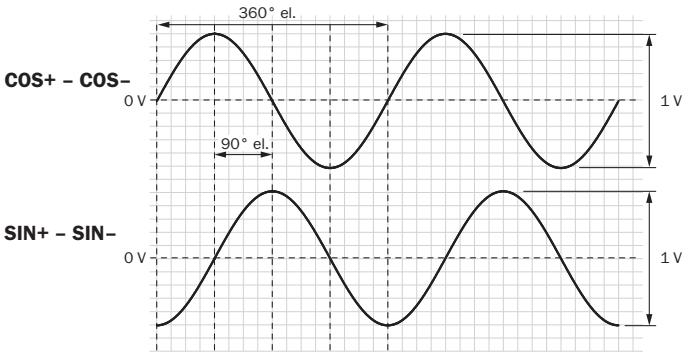
## ANSCHLUSSBELEGUNG




vista del conector de aparato M23 y M12 en el encoder

| PIN (M23) | PIN (M12) | Color de los conductores (conexión de cable) | Señal | Descripción |
|---|---|---|---|---|
| 1 | 5 | Rojo | $U_s$ | Tensión de operación |
| 2 | 12 | Azul | GND | Conexión a masa |
| 3 | 11 | Amarillo | Clock + | **Señales de interface** |
| 4 | 2 | Blanco | Datos + | **Señales de interface** |
| 5 | 10 | Naranja | SET | Ajuste electrónico |
| 6 | 3 | Marrón | Datos - | **Señales de interface** |
| 7 | 4 | Violeta | Clock - | **Señales de interface** |
| 8 | 9 | Negro | - SIN | Cable de señal |
| 9 | 1 | Naranja-negro | CW/CCW (V/R) | Secuencia de pasos en el sentido de giro |
| 10 | 7 | Verde | - COS | Cable de señal |
| 11 | 6 | Gris | + COS | Cable de señal |
| 12 | 8 | Rosa | + SIN | Cable de señal |
| – | – | – | Apantallamiento | Apantallamiento unido con la carcasa en el lado del encoder. Conectar a tierra en el lado de control. |

**DIAGRAMAS SEÑALES DE LA INTERFAZ SIN/COS DESPUÉS DE DIFERENCIACIÓN**




con giro del eje en el sentido de las agujas del reloj orientado en dirección “A” (véase el dibujo acotado)

| Tensión de alimentación | Salida |
|---|---|
| 4,5 V ... 5,5 V | Sin/Cos 1,0 $V_{ss}$ |

Encontrará más información, así como los accesorios adecuados, ejemplos de aplicación y descargas, tales como modelos CAD dimensionales, instrucciones de uso y software, en www.sick.com/1085625

SICK AG
WALDKIRCH
GERMANY
SICK.COM

# SICK EN RESUMEN

SICK es uno de los líderes tecnológicos mundiales en soluciones de sensores inteligentes y soluciones integradas en la automatización industrial. Nuestras tecnologías emplean estándares globales y hacen sus procesos industriales más eficientes y sostenibles, tanto en la logística como en la producción.

SICK combina la inteligencia sensórica con su sólido conocimiento del sector y servicios certificados de asesoramiento. Aportamos la base perfecta para unas soluciones de automatización escalables y personalizadas y ofrecemos valor añadido en toda la cadena de adquisición de valor. La estrecha colaboración que mantenemos con nuestros clientes es algo más que una promesa: unidos aumentamos la productividad, mejoramos la calidad, protegemos la salud y la seguridad y garantizamos un futuro sostenible. Todo ello con empatía y con confianza.

Con pasión y espíritu pionero, SICK lleva desde 1946 desarrollando innovaciones tecnológicas. Gracias a nuestra red mundial presente en unos 40 países SICK mantiene una presencia global que siempre está cerca de usted. La sede principal de la empresa se encuentra en Waldkirch, en las proximidades de Friburgo, Alemania. Gracias a nuestra comprensión de las necesidades tanto locales como globales, nuestros clientes se benefician de unas soluciones hechas a medida.

SICK
Sensor Intelligence