

Sendix Mutlak Tek Turlu Tip 5858EtherCAT



Güvenlik-
Kilidi™



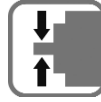
Yüksek rota-
syon hızı



Sıcaklık



Yüksek IP



Yüksek mil
yükü kapasitesi



Darbe/Titreş
im Dayanımı



Manyetik
alan
dayanımı



Kısa devre
koruması



Ters polariza-
syon koruması

Güvenilir

• Titreşim ve kurulum hatalarına karşı artırılmış dayanım. Makina bakım ve tamir süresini kısaltır. Dayanıklı montaj yapısı 'Safety-Lock™ Design'

• Daha az sayıda bileşen ve bağlantı noktası operasyonel güvenilirliği artırır. Yüksek entegrasyon yoğunluğunda Kubler OptoASIC teknolojisi (Chip-on-Board)

• En zorlu koşullarda dahi sızdırmazlığını korur, alansal kesintilere karşı en yüksek güvenliği sağlar IP 67'e kadar dayanıklı dökme kasa

• İlave masraf oluşturmadan geniş ısı aralığında kullanılabilir. Geniş ısı aralığı (-40 °C ... +80 °C).



Sendix® absolut



Hızlı

- **Zamana sekronlu çeşitli eksenele durumlarda pozisyon tespiti**
Gerçek zamanlı pozisyon tespiti için Distributed clock
- **Bu ve kontrollerde yükleme süresini kısaltan hızlı veri erişimi**
Hız, hızlanma veya çalışma alanı terki transmisyonu gibi akıllı fonksiyonlar
- **Hızlı, basit, hatasız bağlantı**
Bus terminali kapağı 3 x M12 konnektörleri

Çok amaçlı

- **CoE uygulamasında güncel fieldbus performansı**
Ethernet üzerinden CAN
- **İster pozisyon, hız, hızlanma veya çalışma alanı - gerçek zamanda hangi bilginin kullanılacağına kullanıcı karar verir.**
Bellekte PDO haritalama
- **Hızlı, hatasız başlatma - switch ayarı gerektirmez**
Tüm parametreler bus üzerinden programlanır
- **Geniş montaj durumlarına uygun güvenilir kurulum**
Kanıtlanmış montaj opsiyonlarında geniş seçenek imkanı
- **Sayırsız özel fonksiyonlar**
Isı izleme, operasyon zamanı, müşteri bilgisi (veya kurulum yeri)

Mekanik özellikler:

Mil contasız max hız (IP 65) 70 °C'ye kadar:	9 000 min ⁻¹ ; sürekli 7 000 min ⁻¹
Mil contasız max hız (IP 65) az. Tmax:	7 000 min ⁻¹ ; sürekli 4 000 min ⁻¹
Mil contalı max hız (IP 67) 70 °C'ye kadar:	8 000 min ⁻¹ ; sürekli 6 000 min ⁻¹
Mil contalı max hız (IP 67) az. Tmax:	6 000 min ⁻¹ ; sürekli 3 000 min ⁻¹
Contasız başlangıç torku (IP65):	< 0,01 Nm
Mil contalı başlangıç torku (IP67):	< 0.05 Nm
Atalet momenti:	3.0 x 10 ⁻⁶ kgm ²
Radyal mil yüklenme sınırı:	80 N
Eksenel mil yüklenme sınırı:	40 N
Ağırlık:	Yakl. 0,50 kg
EN 60 529'e göre koruma sınıfı:	Kasa: IP 67, Mil: IP 65, opt. IP 67
Çalışma ısısı:	-40° C ... +80 °C
Materyaller:	Mil: paslanmaz çelik, flanş: alüminyum,
Kasa: dökme çinko kasa	
DIN-IEC 68-2-27'e göre darbe dayanımı:	>2500 m/s ² , 6 ms
DIN-IEC 68-2-6'e göre titreşim dayanımı:	>100 m/s ² , 55 ... 2000 Hz

Sendix Mutlak Tek Turlu Tip 5858 EtherCAT

Genel elektriksel özellikler:

Besleme gerilimi:	10 ... 30 V DC
Akım tüketimi (w/o çıkış yükü):	24 V DC, max. 60 mA
Ters polarizasyon koruması	Evet
besleme geriliminde (Ub):	
EN 61000-6-1, EN 61000-6-4 ve EN 61000-6-3 CE normlarına uygundur	

Aygıt Özellikleri:

Tek Turlu Çözünürlük	1 ... 65535 (16 bit), (ölçülebilir: 1 ... 65535)
Varsayılan değer:	8192 (13 bit)
Toplam çözünürlük:	Ölçülebilir 1 ila 65535 (13 Bit)
Kod:	EtherNet Frame binary
Protocol:	EtherNet/EtherCAT

General information about CoE (CAN over EtherCAT)

The EtherCAT encoders of the 58X8 series support the CANopen communication profile according to DS 301. In addition device-specific profiles like the encoder profile DS 406 are available.

Scaling, preset values, limit switch values and many other parameters can be programmed via the EtherCAT bus.

When switching the device on, all parameters are loaded from an EEPROM, where they were saved to protect them against power-failure.

As output values, position, speed, acceleration and tempera-

Diagnoz LED (Kırmızı)

Aşağıdaki hata durumlarında LED ON durumundadır:

Sensör hatası (dahili kod veya LED hatası), düşük voltaj, aşırı ısınma

Run LED (Yeşil)

Aşağıdaki durumlarda LED ON konumundadır:

Init-, Preop-, Safeop ve Op-State

2 x Link LED (Sarı)

Aşağıdaki durumlarda LED ON konumundadır (Port A ve B)

Link tespiti

Modes

Freerun, Distributed clock, Sync

ture as well as the working area state can be combined as PDO (PDO Mapping).

CANopen Encoder Profile CoE (CAN over EtherCAT)

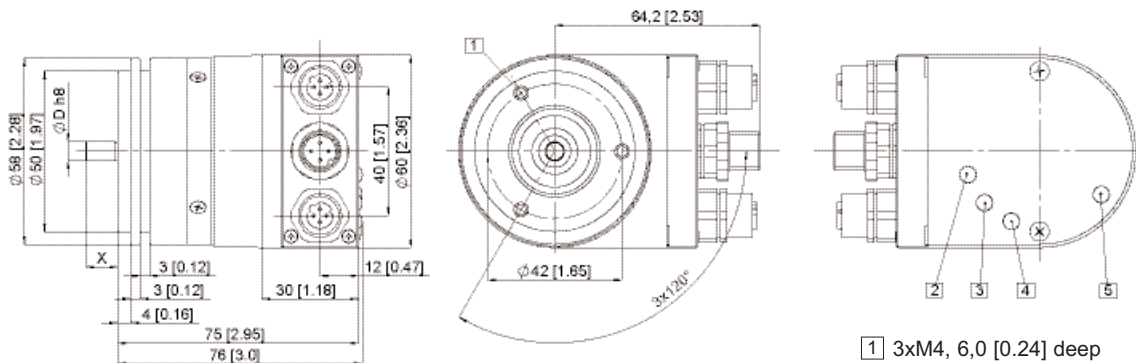
The following parameters are programmable:

- Units for speed selectable (Steps/Sec or RPM)
- Factor for speed calculation (e.g. circumference of measuring wheel)
- Integration time for the speed value from 1 ... 32
- 2 working area with 2 upper and lower limits and the corresponding output states
- PDO mapping of position, speed/velocity, acceleration and working area
- Extended error management for position sensing with integrated temperature control
- User interface with visual display of bus and fault status – 4 LEDs
- Alarm and warning messages

Sendix absolut, Singleturn Type 5858, EtherCAT

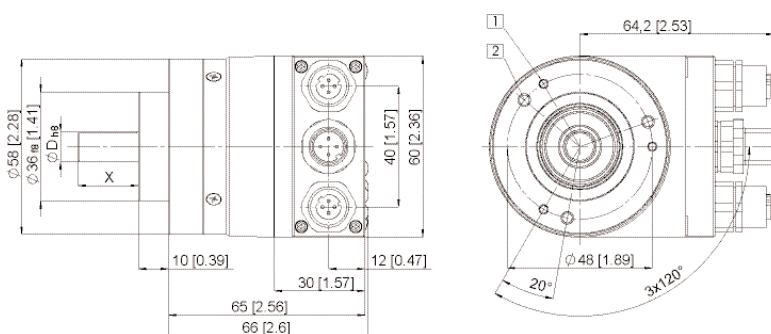
With removable bus terminal cover

∅ 58 mm, Synchro flange
Flange type 2 and 4



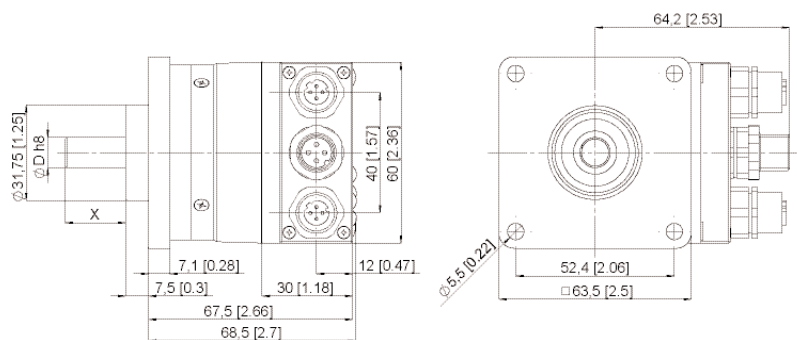
- 1 3xM4, 6,0 [0.24] deep
Link a, yellow LED
Link b, yellow LED
Run, green LED
Err, red LED
- 2 3
- 3 4
- 4 5

∅ 58 mm, Clamping flange
Flange type 1 and 3



- 1 3xM3, 6,0 [0.24] deep
3xM4, 8,0 [0.31] deep
- 2

63,5 mm, Square flange
Flange type 5 and 7

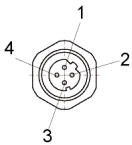


Sendix absolut, Singleturn Type 5858, EtherCAT

Terminal assignment bus:
(Type of connection 2, D-coded):

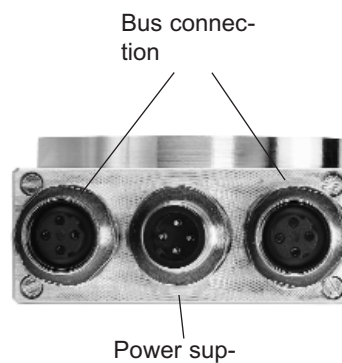
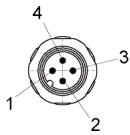
Direction:	Port A				Port B			
Signal:	Transmit	Receive data+	Transmit	Receive data-	Transmit	Receive data+	Transmit	Receive data-
Abbreviation	TxD+	RxD+	TxD-	RxD-	TxD+	RxD+	TxD-	RxD-
M12 PIN-connection:	1	2	3	4	1	2	3	4

Port A and B



Terminal assignment power supply:
M12 connector

Signal:	+UB Power sup-	n.c.	0 V	n.c.
Abbreviation	+UB	-	0 V	-
M12 PIN-connection	1	2	3	4



Order code:

8 . 5 8 5 8 . X X X X . X X 1 2

Type	8	Field bus profile	B1 = EtherCAT with CoE (CAN over EtherNet)
Flange	5	Type of connection	2 = Removable bus terminal cover with
IP65	8	Accessories:	– Mounting attachments and couplings can be found in the catalog Sensor Technology
IP67	5	Preferred types are indicated in bold	
IP65	X		
IP67	X		
Shaft	X		
1 = Shaft 6 mm x 10 mm (ø x L) ¹⁾	X		
2 = Shaft 10 mm x 20 mm (ø x L) ²⁾	X		
3 = Shaft 1/4" x 7/8" (ø x L)	X		
4 = Shaft 3/8" x 7/8" (ø x L)	2		