

Electrical connection

Pin	Male connector M12 x 1, 4-pin, A-coded	Female connector M12 x 1, 4-pin, D-coded
1	+ 24 V	Tx +
2	-	Rx +
3	0 V	Tx -
4	-	Rx -

Technische Daten

Allgemeine Daten

Erfassungsart optische Abtastung

Kenndaten funktionale Sicherheit

MTTF_d 130 aGebrauchsduer (T_M) 20 aL_{10h} 1,9 E+11 bei 6000 min⁻¹ und 20/40 N axialer/radialer Wellenbelastung

Diagnosedeckungsgrad (DC) 0 %

Elektrische Daten

Betriebsspannung U_B 10 ... 30 V DC, sichere galvanische Trennung nach EN 50178Leistungsaufnahme P₀ max. 3 W

Linearität ± 0,5 LSB (12 Bit), ± 2 LSB (16 Bit)

Ausgabe-Code Binär-Code

Codeverlauf (Zählrichtung) parametrierbar, cw steigend (bei Drehung im Uhrzeigersinn Codeverlauf steigend) cw fallend (bei Drehung im Uhrzeigersinn Codeverlauf fallend)

Schnittstelle

Schnittstellentyp Ethernet Powerlink

Auflösung

Singleturm bis 16 Bit

Gesamtauflösung bis 16 Bit

Physikalisch Ethernet

Übertragungsrate 100 MBit/s

Anschluss

Gerätestecker Ethernet: 2 Buchsen M12 x 1, 4-polig, D-kodiert

Versorgung: 1 Stecker M12 x 1, 5-polig, A-kodiert*

Normenkonformität

Schutzzart DIN EN 60529, Wellenseite: IP64 (ohne Wellendichtring)/IP66 (mit Wellendichtring) Gehäuseseite: IP65

Klimaprüfung DIN EN 60068-2-3, keine Befeuung

Störaussendung EN 61000-6-4:2007

Störfestigkeit EN 61000-6-2:2005

Schockfestigkeit DIN EN 60068-2-27, 100 g, 6 ms

Schwingungsfestigkeit DIN EN 60068-2-6, 10 g, 10 ... 2000 Hz

Umgebungsbedingungen

Arbeitstemperatur -40 ... 79 °C (-40 ... 174,2 °F)

Lagertemperatur -40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)

Relative Luftfeuchtigkeit 98 %, keine Befeuung

Mechanische Daten

Material Gehäuse: Aluminium, pulverbeschichtet Flansch: Aluminium Welle: Edelstahl

Masse ca. 550 g

Drehzahl max. 12000 min⁻¹Trägheitsmoment 30 gcm²

Anlaufdrehmoment ≤ 3 Ncm (Ausführung ohne Wellendichtring)

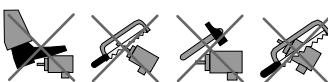
Anzugsmoment Befestigungsschrauben max. 1,8 Nm

Wellenbelastung

Winkelversatz ± 0,9 °

Axialversatz statisch: ± 0,3 mm, dynamisch: ± 0,1 mm

Radialversatz statisch: ± 0,5 mm, dynamisch: ± 0,2 mm



Installationshinweise

Sicherheitshinweise

Beachten Sie bei allen Arbeiten am Drehgeber die nationalen Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften sowie die nachfolgenden Sicherheitshinweise in dieser Betriebsanleitung.
 - Wenn Störungen nicht beseitigt werden, ist das Gerät außer Betrieb zu setzen und gegen versehentliche Inbetriebnahme zu schützen.
 - Reparaturen dürfen nur vom Hersteller durchgeführt werden. Eingriffe und Änderungen am Gerät sind unzulässig.
 - Den Klemmring nur anziehen, wenn im Bereich des Klemmringes eine Welle eingesteckt ist (nur Hohlwellendrehgeber).
 - Alle Schrauben und Steckverbinder anziehen bevor der Drehgeber in Betrieb genommen wird.

Betriebshinweis

Jeder Pepperl+Fuchs-Drehgeber verlässt das Werk in einem einwandfreien Zustand. Um diese Qualität zu erhalten und einen störungsfreien Betrieb zu gewährleisten, sind die folgenden Sicherheitsmaßnahmen zu berücksichtigen:
 - Schockeinwirkungen auf das Gehäuse und vor allem auf die Geberwelle sowie axiale und radiale Überbelastung der Geberwelle sind zu vermeiden.
 - Die Genauigkeit und Lebensdauer des Gebers wird nur bei Verwendung einer geeigneten Kupplung garantiert.
 - Das Ein- oder Ausschalten der Betriebsspannung für den Drehgeber und das Folgegerät (z. B. Steuerung) muss gemeinsam erfolgen.
 - Die Verdrahtungsarbeiten sind nur im spannungsfreien Zustand durchzuführen.
 - Die Verbrauchspannungen dürfen nicht überschritten werden. Die Geräte sind mit Sicherheitskleinspannungen zu betreiben.

Entstörmaßnahmen

Der Einsatz hochentwickelter Mikroelektronik erfordert ein konsequent ausgeführtes Entstör- und Verdrahtungskonzept. Dies umso mehr, je kompakter die Bauweise und je höher die Leistungsanforderungen in modernen Maschinen werden. Die folgenden Installationshinweise und -vorschläge gelten für „normale Industrienumgebungen“. Eine für jede Störungsumgebung optimale Lösung gibt es nicht.

Beim Anwenden der folgenden Maßnahmen sollte der Geber eine einwandfreie Funktion zeigen:
 - Abschirmung der seriellen Leitung mit 120 Ω-Widerstand (zwischen Receive/Transmit und Receive/Transmit) am Anfang und Ende der seriellen Leitung (z. B. die Steuerung und der letzte Geber).
 - Die Verdrahtung des Drehgebers ist in großem Abstand von mit Störungen belasteten Energieleitungen zu legen.

- Kabelquerschnitt des Schirms mindestens 4 mm².
 - Kabelquerschnitt mindestens 0,14 mm².
 - Die Verdrahtung von Schirm und 0 V ist möglichst sternförmig zu halten.
 - Kabel nicht knicken oder klemmen.

- Minimalen Krümmungsradius gemäß der Angabe im Datenblatt einhalten und Zug- sowie Scherbeanspruchung vermeiden.

Hinweise zum Auflegen des Schirms

Die Störabschirmung einer Anlage wird entscheidend von der richtigen Schirmung bestimmt. Gerade in diesem Bereich treten häufig Installationsfehler auf. Oft wird der Schirm nur einseitig aufgelegt und dann mit einem Draht an die Erdungsklemme angelötet, was im Bereich der HF-Technik seine Berechtigung hat. Bei EMV geben jedoch die Regeln der HF-Technik den Ausschlag. Ein Grundziel der HF-Technik ist, dass HF-Energie über eine möglichst niedrige Impedanz auf Erde geführt wird, da sie sich ansonsten in das Kabel entlädt. Eine niedrige Impedanz erreicht man durch eine großflächige Verbindung mit Metallflächen.

Folgende Hinweise sind zu beachten:

- Der Schirm ist beidseitig großflächig auf „gemeinsame Erde“ aufzulegen, sofern nicht die Gefahr von Potenzialausgleichsstromen besteht.
- Der Schirm ist in seinem Umlauf hinter die Isolierung zurückzuziehen und dann großflächig unter eine Zuggentlastung zu klemmen.
- Die Zuggentlastung ist bei Kabelanschluss an die Schraubklemmen direkt und großflächig mit einer geerdeten Fläche zu verbinden.
- Bei der Verwendung von Steckern sind nur metallisierte Stecker zu verwenden (z. B. Sub-D-Stecker mit metallisiertem Gehäuse). Auf die direkte Verbindung der Zuggentlastung mit dem Gehäuse ist zu achten.

Adressen/Addresses

Singleturn-Absolutwertdrehgeber
Singleturn absolute encoder

ESS58-PZ



Doc. No.: 45-4338

DIN A3_>

Part. No.: T163532

10/16/2013

Date:

www.pepperl-fuchs.com
PEPPERL+FUCHS
SENSING YOUR NEEDS

Technical Data

General specifications

Detection type photoelectric sampling

Functional safety related parameters

MTTF_d 130 aMission Time (T_M) 20 aL_{10h} 1.9 E+11 at 6000 rpm and 20/40 N axial/radial shaft load

Diagnostic Coverage (DC) 0 %

Electrical specifications

Operating voltage U_B 10 ... 30 V DC, safe galvanic isolation per EN 50178Power consumption P₀ max. 3 W

Linearity ± 0,5 LSB (12 Bit), ± 2 LSB (16 Bit)

Output code binary code

Code course (counting direction) programmable, cw ascending (clockwise rotation, code course ascending) cw descending (clockwise rotation, code course descending)

Interface

Interface type Ethernet Powerlink

Resolution

Single turn up to 16 Bit

Overall resolution up to 16 Bit

Physical Ethernet

Transfer rate 100 MBit/s

Connection

Connector Ethernet: 2 sockets M12 x 1, 4-pin, D-coded Supply: 1 plug M12 x 1, 5-pin, A-coded

Standard conformity

Protection degree DIN EN 60529, shaft side: IP64 (without shaft seal)/IP66 (with shaft seal) housing side: IP65

Climatic testing DIN EN 60068-2-3, no moisture condensation

Emitted interference EN 61000-6-4:2007

Noise immunity EN 61000-6-2:2005

Shock resistance DIN EN 60068-2-27, 100 g, 6 ms

Vibration resistance DIN EN 60068-2-6, 10 g, 10 ... 2000 Hz

Ambient conditions

Operating temperature -40 ... 79 °C (-40 ... 174,2 °F)

Storage temperature -40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)

Relative humidity 98 %, no moisture condensation

Mechanical specifications

Material housing: powder coated aluminum flange: aluminum shaft: stainless steel

Mass approx. 550 g

Rotational speed max. 12000 min⁻¹Moment of inertia 30 gcm²

Starting torque ≤ 3 Ncm (version without shaft seal)

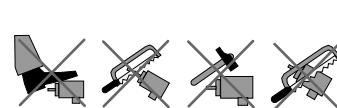
Tightening torque, fastening screws max. 1.8 Nm

Shaft load

Angle offset ± 0,9 °

Axial offset static: ± 0,3 mm, dynamic: ± 0,1 mm

Radial offset static: ± 0,5 mm, dynamic: ± 0,2 mm



Installation instructions

Safety instructions

Please observe the national safety and accident prevention regulations as well as the subsequent safety instructions in these operating instructions when working on encoders.

- If failures cannot be remedied, the device has to be shut down and has to be secured against accidental operation.
- Repairs may be carried out only by the manufacturer. Entry into and modifications of the device are not permissible.
- Tighten the clamping ring only, if a shaft has been fitted in the area of the clamping ring (only hollow shaft encoders).
- Tighten all screws and plug connectors prior to operating the encoder.

Operating instructions

Every encoder manufactured by Pepperl+Fuchs leaves the factory in a perfect condition. In order to ensure this quality as well as a faultless operation, the following specifications have to be taken into consideration:

- Avoid any impact on the housing and in particular on the encoder shaft as well as the axial and radial overload of the encoder shaft.
- The accuracy and service life of the encoder is guaranteed only, if a suitable coupling is used.
- The operating voltage for the encoder and the follow-up device (e. g. control) has to be switched on and off simultaneously.
- Any wiring work has to be carried out with the system in a dead condition.
- The maximum operating voltages must not be exceeded. The devices have to be operated at extra-low safety voltage.

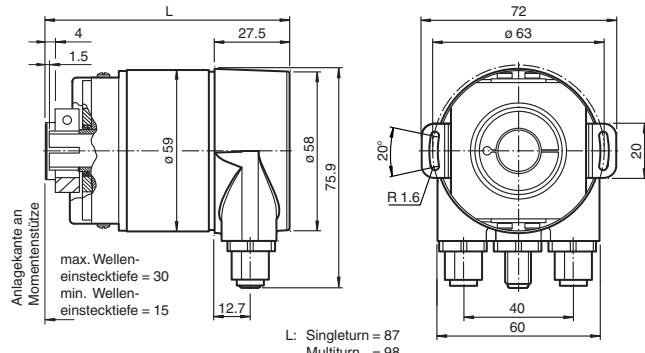
Anti-interference measures

The use of highly sophisticated microelectronics requires a consistently implemented anti-interference and wiring concept. This becomes all the more important the more compact the constructions are and the higher the demands are on the performance of modern machines.

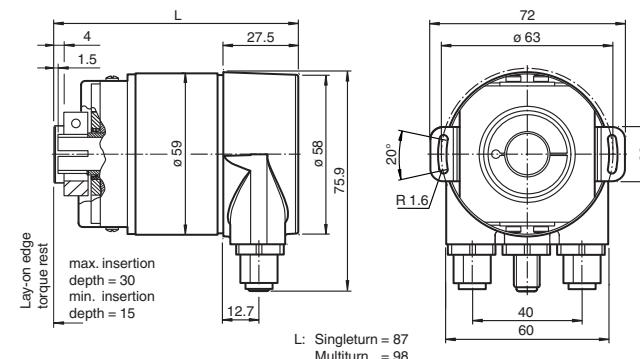
The following installation instructions and proposals apply for "normal industrial environments". There is no ideal solution for all interfering environments.

- When the following measures are applied, the encoder should be in perfect working order:
- Termination of the serial line with a 120 Ω resistor (between Receive/Transmit and Receive/Transmit) at the beginning and end of the serial line (e. g. the control and the last encoder).
- The wiring of the encoder should be laid at a large distance to energy lines which could cause interferences.
- Cable cross-section

Abmessungen



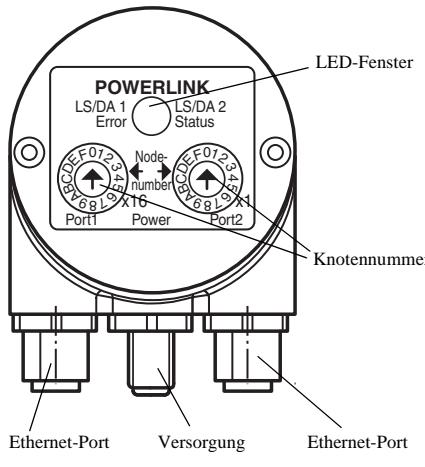
Dimensions



Anzeigen und Bedienelemente

LED-Anzeigen für HUB Port

LED	Farbe	Status	Bedeutung
LS/DA 1	grün	ein	LINK aktiv für HUB Port 1
		blinkt	Aktivität an HUB Port 1
LS/DA 2	grün	ein	LINK aktiv für HUB Port 2
		blinkt	Aktivität an HUB Port 2



LED-Anzeigen für Powerlink

LED	Farbe	Status	Bedeutung
Error	rot	ein	<ul style="list-style-type: none"> - unerlaubte Knotennummer - interner Kommunikationsfehler - Puffer Leer- oder Überlauf - Datenkollision - CRC-Fehler - SoC-Verlust
		aus	kein Fehler
Status	grün	aus	inaktiv
		flackert	Basic Ethernet Mode
		blinkt 1x	Pre-Operational 1
		blinkt 2x	Pre-Operational 2
		blinkt 3x	betriebsbereit
		ein	Operational
		blinkt	Stopped

Einstellen der Knotennummer

Die Einstellung der Knotennummer erfolgt mittels der beiden Hexadezimalschalter x16 und x1. Der Bereich möglicher Knotennummern ist 1 – 239. Die eingestellte Knotennummer errechnet sich zu:

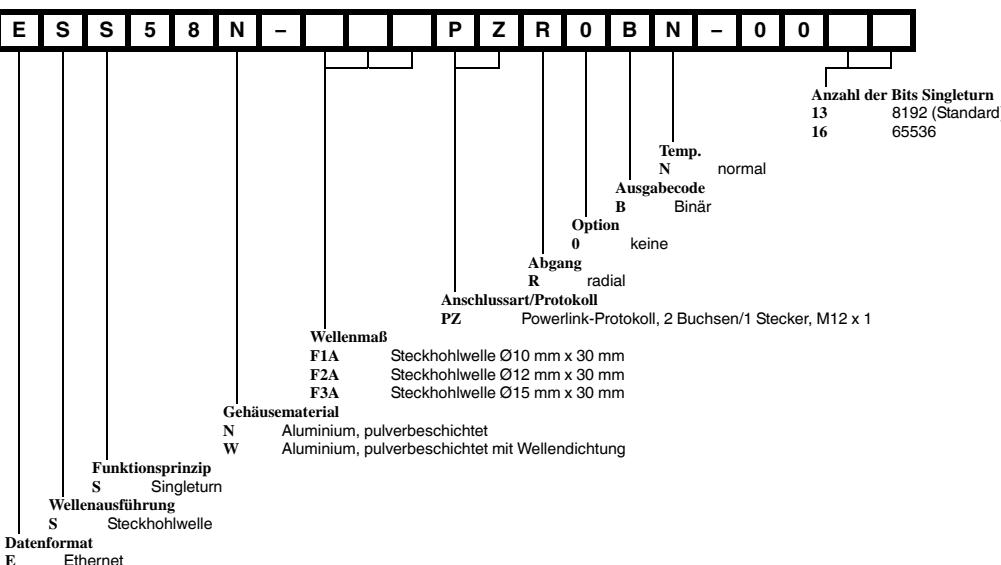
Der Bereich möglicher Knotennummern ist 1 ... 239. Die eingestellte Knotennummer errechnet sich zu Knotennummer = Dezimalwert + Dezimalwert

Knotennum Beispiel:

Beispiel: [Schalter x16] = A, [Schalter x1] = 5

$$[\text{Schalter } x 16] = A, [\text{Schalter } x 1] = A_1 = 10 \cdot x 16 = 160 + 5 = 165$$

Bestellbezeichnung



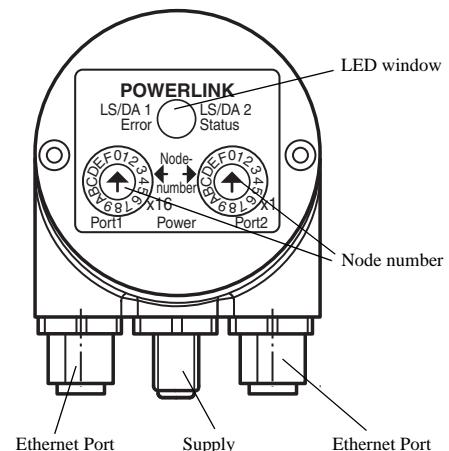
Indicators and operation means

LEDs for HUB Port

LED	Color	Status	Meaning
LS/DA 1	green	on	LINK active for HUB Port 1
		blinking	Activity on HUB Port 1
LS/DA 2	green	on	LINK active for HUB Port 2
		blinking	Activity on HUB Port 2

LEDs for Powerlink

LED	Color	Status	Meaning
Error	red	on	- not allowed node number - internal communication error - buffer underrun/overflow - collision - CRC error - loss of SoC
		off	no error
Status	green	off	not active
		flickering	Basic Ethernet mode
		flashes 1x	Pre-Operational 1
		flashes 2x	Pre-Operational 2
		flashes 3x	ready to operate
		on	Operational
		blinking	Stopped



Node number adjustment

The setting of the controlled node number is achieved by 2 hexadeciml switches x16 and x1.

Allowed node numbers range is 1 ... 239. The adjusted node number is calculated as follows:

Node number = Decimal value_[switch x16] x 16 + Decimal value_[switch x1] x 1

Example:

[switch x16] = A, [switch x1] = 5

$$A_{hex} = 10_{dec} \times 16 = 160 + 5 = 165$$

Order code

