

# Multiturn-Absolutwert-Drehgeber CVM78E

- Bis zu 30 Bit Multiturn
- ATEX-Zulassung
- IECEx-Zulassung
- Druckfest gekapselt
- Abnehmbare Bushaube











#### **Funktion**

Absolutwertdrehgeber liefern für jede Winkelstellung einen absoluten Schrittwert. Alle diese Werte sind als Codemuster auf einer oder mehreren Codescheiben abgebildet, welche optisch ausgelesen wird.

Der Absolutwertdrehgeber hat eine maximale Grundauflösung von 65536 Schritten pro Umdrehung (16 Bit). In der Multiturn-Ausführung werden bis zu 16384 Umdrehungen (14 Bit) aufgelöst. Daraus ergibt sich eine Gesamtauflösung von maximal 1073741824 Schritten (30 Bit). Die integrierte CAN-Bus-Schnittstelle des Absolutwertdrengebers unterstützt alle DeviceNet-Funktionen. So können folgende Betriebsarten programmiert werden, die wahlweise zu- oder abgeschaltet werden können:

• Polled Mode

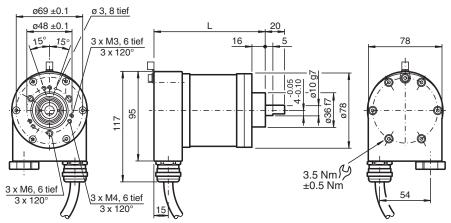
- · Cyclic Mode
- · Sync Mode

Das Gerät ist für die Wellenmontage ausgelegt und wird in Servo- und Klemmflansch-Ausführung geliefert. Die Buselektronik ist im abnehmbaren Gehäusedeckel integriert. Dadurch können bei Montage und Service die neuen Drehgeber und die passende Buselektronik getrennt montiert oder ausgetauscht werden.

#### Abmessungen

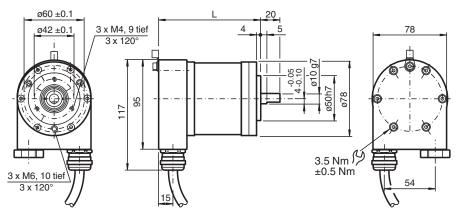
#### Drehgeberlänge L

Ausführung		Länge L
Kabelabgang radial	Klemmflansch	109 mm
	Servoflansch	109 mm
Kabelabgang axial	Klemmflansch	125 mm
	Servoflansch	125 mm

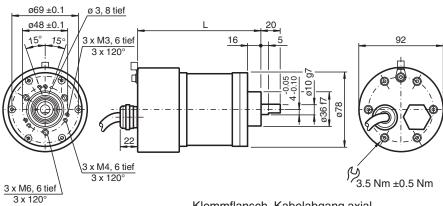


Klemmflansch, Kabelabgang radial

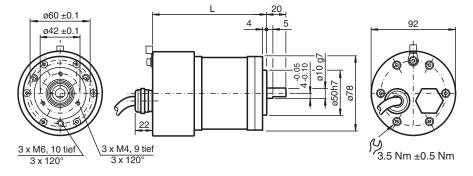
**5**PEPPERL+FUCHS



Servoflansch, Kabelabgang radial



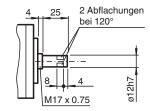


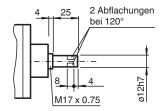


Servoflansch, Kabelabgang axial



Veröffentlichungsdatum: 2024-03-11 Ausgabedatum: 2024-03-11 Dateiname: t160345\_ger.pdf





### **Technische Daten**

#### **Allgemeine Daten**

Technische Daten

#### Erfassungsart optische Abtastung Gerätetyp Multiturn-Absolutwert-Drehgeber Kenndaten funktionale Sicherheit $MTTF_d$ 25 a 7,7 E+9 bei 3000 min-1 L<sub>10</sub> **Elektrische Daten** Betriebsspannung $U_B$ 10 ... 30 V DC max. 350 mA Leerlaufstrom $I_0$ Bereitschaftsverzug < 250 ms $t_{\rm v}$ $\pm$ 2 LSB bei 16 Bit, $\pm$ 1 LSB bei 13 Bit, $\pm$ 0,5 LSB bei 12 Bit Linearität Ausgabe-Code Codeverlauf (Zählrichtung) cw steigend (bei Drehung im Uhrzeigersinn Codeverlauf steigend) cw fallend (bèi Drehung im Uhrzeigersinn Codeverlauf fallend) Schnittstelle Schnittstellentyp **CANopen** Auflösung Singleturn bis 16 Bit Multiturn bis 14 Bit Gesamtauflösung bis 30 Bit Übertragungsrate max. 1 MBit/s Kommunikationsprofil: DS 301 Geräteprofile: DS 406 und DS 417 , programmierbar nach Class 2 $\,$ Normenkonformität **Anschluss** Kabel Ø 10,2 mm, Radox 9 x 0,5 mm<sup>2</sup> siehe Bestellinformationen Klemmraum Normenkonformität Schutzart DIN EN 60529, IP66 DIN EN 60068-2-78, keine Betauung Klimaprüfung Störaussendung EN 61000-6-4:2007/A1:2011 EN 61000-6-2:2005 Störfestigkeit Schockfestigkeit DIN EN 60068-2-27, 100 g, 3 ms Schwingungsfestigkeit DIN EN 60068-2-6, 10 g, 10 ... 2000 Hz Zulassungen und Zertifikate IECEx-Zulassung IECEx ITS 15.0061X Geräteschutzniveau Gb ATEX-Zulassung Geräteschutzniveau Gb ITS 15 ATEX 18372X Umgebungsbedingungen Arbeitstemperatur -40 ... 70 °C (-40 ... 158 °F) Lagertemperatur -40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F) Mechanische Daten Material Kombination 1 Gehäuse: Aluminium, eloxiert Flansch: Aluminium, eloxiert Welle: Edelstahl 1.4404 / AISI 316L (V4A) Gehäuse: Edelstahl 1.4404 / AISI 316L (V4A) Flansch: Edelstahl 1.4404 / AISI 316L (V4A) Welle: Edelstahl 1.4404 / AISI 316L (V4A) Kombination 2 (Inox) ca. 2600 g (Kombination 1) ca. 3900 g (Kombination 2) Masse Drehzahl max. 3000 min -1 Trägheitsmoment 180 gcm<sup>2</sup> Anlaufdrehmoment < 4 Ncm Wellenbelastung Axial 60 N Radial 80 N

# **Technische Daten**

Allgemeine Informationen

Einsatz im explosionsgefährdeten Bereich

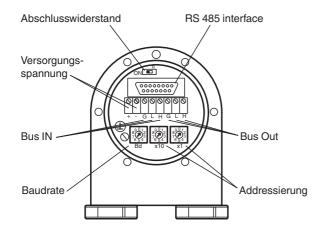
siehe Betriebsanleitung

Dateiname: t160345_ger.pdf
1 Ausgabedatum: 2024-03-11 Date
Veröffentlichungsdatum: 2024-03-11

Klemme	Kabel	Erklärung
(-)	1	- Versorgungsspannung
(+)	2	+ Versorgungsspannung
L	3	CAN Low
Н	4	CAN High
G	5	CAN Ground
L	6	CAN Low
Н	7	CAN High
G	8	CAN Ground
Τ	grün/gelb	Masseanschluss Geber

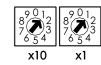
### Konfiguration

### Anzeigen und Bedienelemente



Einstellen der Teilnehmeradresse

Stellen Sie die Teilnehmeradresse über die Drehschalter ein. Die Adresse kann zwischen 1 und 96 definiert werden und darf nur einmal vergeben werden. Die Adressen 97 ... 99 sind reserviert.



Einstellen des Abschlusswiderstandes

Mit dem Schiebeschalter  $R_T$  wird der Abschlusswiderstand (121  $\Omega$ ) zugeschaltet:





#### Einstellen der Baudrate

Baudrate [kBit/s]	Drehschalter-	Baudrate [kBit/s]	Drehschalter-
	Position		Position
20	0	500	5
50	1	800	6
100	2	1000	7
125	3	reserviert	8
250	4	Baudrateneinstellung durch SDO message und LSS	9

## Programmierung

### **Programmierbare CAN-Betriebsarten**

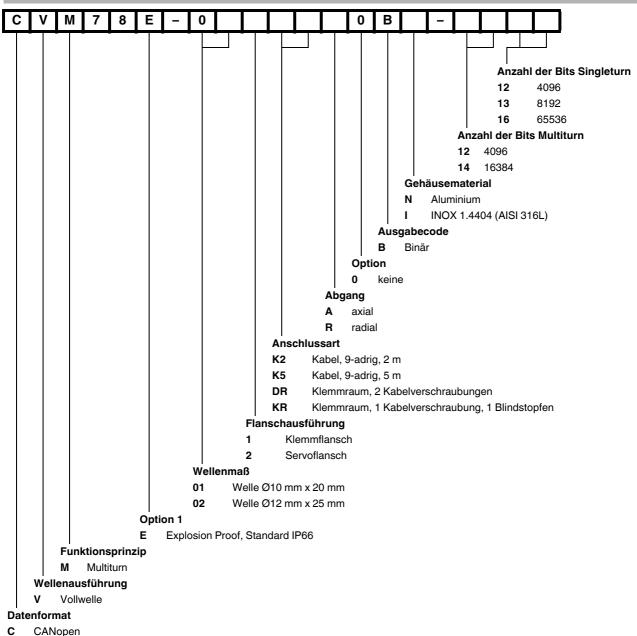
Modus	Erklärung
Polled Mode	Der angeschlossene Host fragt über ein Remote-Transmission-Request-Telegramm den aktuellen Positions-Istwert ab. Der
	Absolutwertgeber liest die aktuelle Position ein, verrechnet evtl. gesetzte Parameter und sendet über den selben CAN-Identifier
	den Prozess-Istwert zurück.

Cyclic Mode	Der Absolutwertgeber sendet zyklisch - ohne Aufforderung durch den Host - den aktuellen Prozess-Istwert. Die Zykluszeit kann millisekundenweise für Werte zwischen 1 ms und 65536 ms programmiert werden.	
Sync Mode	Nach Empfang des Sync-Telegramms durch den Host sendet der Absolutwertgeber den aktuellen Prozess-Istwert. Sollen mehrere Knoten auf das Sync-Telegramm antworten, melden sich die einzelnen Knoten nacheinander entsprechend ihres CAN-Identifiers. Die Programmierung einer Offset-Zeit entfällt. Der Sync-Zähler kann so programmiert werden, dass der Drehgeber erst nach einer definierten Anzahl von Sync-Telegrammen sendet.	

### **Programmierbare Drehgeber-Parameter**

Parameter	Erklärung	
Betriebsparameter	Als Betriebsparameter kann die Drehrichtung (Complement) parametriert werden. Dieser Parameter bestimmt die Drehrichtung, in der der Ausgabecode steigen bzw. fallen soll.	
Auflösung pro Umdrehung	Der Parameter "Auflösung" wird dazu verwendet, den Drehgeber so zu programmieren, dass eine gewünschte Anzahl von Schritten bezogen auf eine Umdrehung realisiert werden kann.	
Gesamtauflösung	Dieser Parameter gibt die gewünschte Anzahl der Messeinheiten der gesamten Verfahrlänge an. Dieser Wert darf die Gesamtauflösung des Absolutwertgebers nicht übersteigen.	
Presetwert	Der Presetwert ist der gewünschte Positionswert, der bei einer bestimmten physikalischen Stellung der Achse erreicht sein soll. Über den Parameter Presetwert wird der Positions-Istwert auf den gewünschten Prozess-Istwert gesetzt.	
2 Endschalter	Es können 2 Positionen programmiert werden, bei deren Unter- bzw. Überschreiten der Absolutwertgeber im 32-Bit- Prozess-Istwert ein Bit auf High setzt.	
8 Schaltnocken	Acht Positionswerte können als Nocken programmiert werden. Bei Erreichen dieser Werte werden Bits im Objekt 6300h Cam state register gesetzt.	

# **Typenschlüssel**



#### Installation

CANopen

#### 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 Industrieumgebungen". Eine für jede Störumgebung optimale Lösung gibt es nicht.

Beim Anwenden der folgenden Maßnahmen sollte der Geber eine einwandfreie Funktion zeigen:

- Abschließen 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 mm<sup>2</sup>.
- Kabelquerschnitt mindestens 0,14 mm<sup>2</sup>.
- 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.

#### **Betriebshinweise**

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 Spezifikationen 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 spannungslosen Zustand durchzuführen.
- Die maximalen Betriebsspannungen dürfen nicht überschritten werden. Die Geräte sind mit Sicherheitskleinspannungen zu betreiben.

#### Hinweise zum Auflegen des Schirms

Die Störsicherheit an 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 NF-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 Potenzialausgleichsströmen besteht.
- Der Schirm ist in seinem ganzen Umfang hinter die Isolierung zurückzuziehen und dann großflächig unter eine Zugentlastung zu klemmen.
- Die Zugentlastung 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 Zugentlastung mit dem Gehäuse ist zu achten.

Vorteil: metallisierter Stecker,

Schirm

unter Zugentlastung

geklemmt

Nachteil: Anlöten des Schirms



#### Sicherheitshinweise



Beachten Sie bei allen Arbeiten am Drehgeber die nationalen Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften sowie die nachfolgenden Sicherheitshinweise in dieser Betriebsanleitung.

Können 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 Klemmrings eine Welle eingesteckt ist (Hohlwellendrehgeber).

Alle Schrauben und Steckverbinder anziehen bevor der Drehgeber in Betrieb genommen wird.



Nicht auf dem Drehgeber stehen!



Antriebswelle nicht nachträglich bearbeiten!



Schlagbelastung vermeiden!