

Encoder absoluto multivuelta

IVM42H

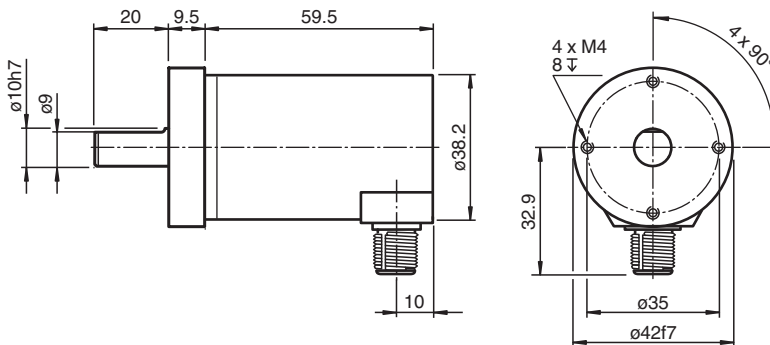
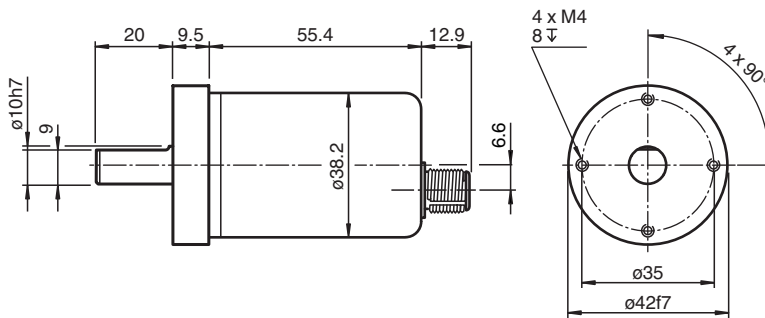


- Versión robusta
- Alta resistencia a golpes/vibraciones y suciedad
- Carga admisible del eje incrementada
- carcasa acero inoxidable
- IP69K
- Construcción muy pequeña

Encoder de alto rendimiento



Dimensiones



Fecha de publicación: 2022-04-08 Fecha de edición: 2022-12-12 : t1180456_spa.pdf

Consulte "Notas generales sobre la información de los productos de Pepperl+Fuchs".

Pepperl+Fuchs Group
www.pepperl-fuchs.com

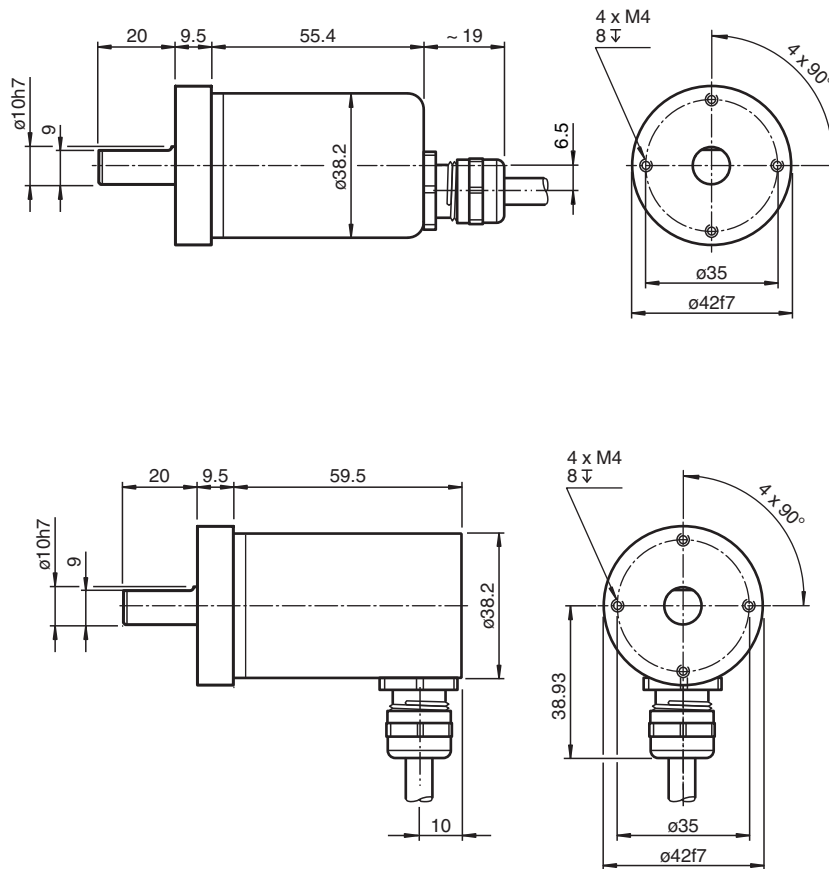
EE. UU.: +1 330 486 0001
fa-info@us.pepperl-fuchs.com

Alemania: +49 621 776 1111
fa-info@de.pepperl-fuchs.com

Singapur: +65 6779 9091
fa-info@sg.pepperl-fuchs.com

PEPPERL+FUCHS

Dimensiones



Datos técnicos

Datos generales	
Modo de detección	Exploración magnética
Tipo de dispositivo	Encoder absoluto multivuelta
Rango de medición	mín. 0 ... 22,5 ° máx. 16 x 360 °
Resolución	16 Bit (12 bits/revolución)
Datos característicos de seguridad funcional	
MTTF _d	566,6 a a 40 °C
L ₁₀	2,8 E+9 a 6000 min ⁻¹ y 270/270 N carga admisible del eje axial/radial
Datos eléctricos	
Tensión de trabajo	U _B 15 ... 30 V CC , PELV
Consumo de corriente	tip. 15 mA
Retardo a la disponibilidad	t _v < 250 ms
Entrada 1	
Modo de entrada	límite inferior de rango de medición
Tensión de la señal	
High	12 ... 30 V CC
Duración de la señal	min. 1 s
Entrada 2	
Modo de entrada	límite superior de rango de medición
Tensión de la señal	
High	12 ... 30 V CC

Fecha de publicación: 2022-04-08 Fecha de edición: 2022-12-12 : t180456_spa.pdf

Datos técnicos

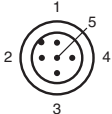
Duración de la señal	min. 1 s	
Salida analógica		
Tipo de salida	1 salida analógica, corriente (ver referencia de pedido)	
Preajuste	Rampa ascendente con rotación hacia la izquierda	
Error de linealidad	≤ 0,15 %	
Conexión		
Conector	Conec. macho M12, 5 polos	
Cable	2 m cable fijo , 5 hilos apantallado	
Conformidad con la normativa		
Grado de protección	IEC/EN 60529	
Control climático	DIN EN 60068-2-3 , 95 % , sin aturdimiento	
Aviso de perturbación	EN 61000-6-4:2007	
Resistencia a la perturbación	EN 61000-6-2:2005	
Resistencia a choques	DIN EN 60068-2-27, 300 g, 6 ms	
Resistencia a las vibraciones	DIN EN 60068-2-6, 30 g, 55 ... 2000 Hz	
Condiciones ambientales		
Temperatura de trabajo	-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)	
Temperatura de almacenaje	-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)	
Humedad del aire relativa	98 % , sin aturdimiento	
Datos mecánicos		
Brida	Brida servo 42 mm con 4 x Rosca M4	
Longitud de onda	Ø x l	10 mm x 20 mm
Grado de protección	IP65 / IP67 / IP68 / IP69k	
Material		
Carcasa	Acero inoxidable 1.4404 / AISI 316L	
Brida	Acero inoxidable 1.4404 / AISI 316L	
Eje	Acero inoxidable 1.4412 / AISI 440B	
Masa	aprox. 350 g	
Velocidad de rotación	máx. 6000 min ⁻¹	
Momento de inercia	30 gcm ²	
Momento de arranque	< 5 Ncm	
Carga sobre el eje		
Axial	270 N	
Radial	270 N	

Función

Este encoder absoluto con muestreo magnético interno incluye una salida analógica. El valor de corriente de la salida se corresponde con el ajuste del eje.

El encoder se puede programar fácilmente mediante entradas eléctricas.

Conexión

Señal	Extremo de cable	Conector M12
Salida analógica	Verde	1
+V _s (encoder)	Rojo	2
GND (encoder)	Amarillo	3
Ajuste 2	Blanco	4
Ajuste 1	Marrón	5
Protección	Pantalla	Carcasa
Disposición de clavijas	-	

Información adicional

Descripción de las funciones del encoder

Ajustes de serie

	Límite de rango de medición inferior	Rango de medición central	Límite de rango de medición superior
Encoder absoluto monovuelta	0	180°	360°
Encoder absoluto multivuelta	0	8 x 360°	16 x 360°

Programación de encoders sin botones de funcionamiento

Creación de la escala del rango de medición

Utilice las entradas de señal "Set 1" y "Set 2" para crear la escala del rango de medición (rango de medición mínimo: 22,5°).

1. Conecte las entradas de señal "Set 1" y "Set 2" simultáneamente a +U_B durante 15 segundos. Ahora el modo de programación está activado.
2. Gire el eje del encoder a la posición 1 (límite de rango de medición inferior).
3. Conecte la entrada de señal "Set 1" a una fuente de potencial alto ($12 \text{ V CC} \leq \text{potencial alto} \leq +U_B$) durante 1 segundo.
4. Conecte la entrada de señal "Set 1" a tierra.
5. Gire el eje del encoder a la posición 2 (límite de rango de medición superior).
6. Conecte la entrada de señal "Set 2" a una fuente de potencial alto ($12 \text{ V CC} \leq \text{potencial alto} \leq +U_B$) durante 1 segundo.
7. Conecte la entrada de señal "Set 2" a tierra.

Ya se ha creado la escala de la salida analógica según el rango de medición programado, y el encoder funcionará en el modo normal.

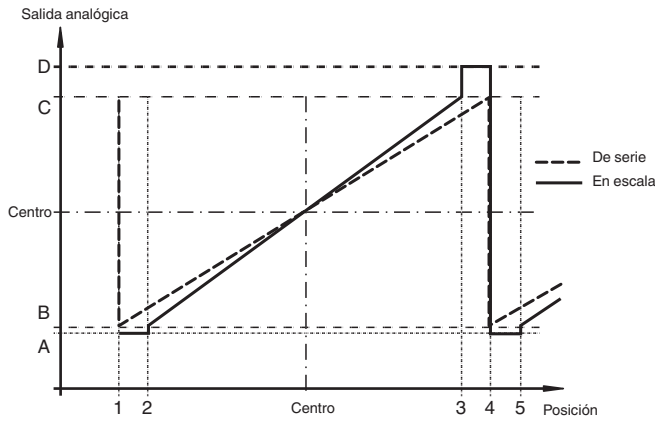
Restablecimiento de los ajustes de serie

1. Conecte las entradas de señal "Set 1" y "Set 2" a una fuente de potencial alto ($12 \text{ V CC} \leq \text{potencial alto} \leq +U_B$) durante 1 segundo.

El rango de medición se restablecerá a los ajustes de fábrica.

Propiedades de la salida analógica

Según su diseño, el encoder proyecta la posición angular actual del eje del encoder en forma de un valor de tensión o corriente analógica. El siguiente gráfico muestra los valores que acepta la salida en las distintas posiciones angulares:



Leyenda:

Tipo de encoder ¹⁾		Posición angular					
		1	2	Centro	3	4	5
Monovuelta	Ajuste predeterminado de fábrica	0°	-	180°	-	360°	-
	En escala	0°	Límite de rango de medición inferior	-	Límite de rango de medición superior	360°	Límite de rango de medición inferior
Multivuelta	Ajuste predeterminado de fábrica	0°	-	2 ⁿ x 180°	-	2 ⁿ x 360°	-
	En escala ²⁾	0°	Límite de rango de medición inferior	-	Límite de rango de medición superior	2 ⁿ x 360°	Límite de rango de medición inferior

n = número entero entre 1 y 16

1) Consulte el número de modelo

2) Desbordamiento a 360°, 720°, 1440°, 2880°, 5760°, etc. según la escala ajustada.

Tipo de salida del encoder	Valor de la salida analógica				
	A	B	Centro	C	D
4 mA ... 20 mA	3,6 mA	4 mA	12 mA	20 mA	22 mA
0 mA ... 20 mA	-	0 mA	10 mA	20 mA	-

Código de pedido

I	V	M	4	2	H	-	0	1	R				0	N	-	0	4	1	2
																		Número de bits, monovuelta	
																		12 4096 (estándar)	
																		Número de bits, multivuelta	
																		04 16 revoluciones	
																		Opción 2	
																		N Normal	
																		Código de salida	
																		5 4 mA ... 20 mA	
																		6 0 mA ... 20 mA	
																		Opción 1	
																		0 Sin LED de estado	
																		Posición de salida	
																		A Axial	
																		R Radial	
																		Tipo de conexión	
																		BD Conector del dispositivo M12 x 1, 5 pines	
																		K2 Cable de 2 m	
																		Dimensión de eje/versión de brida	
																		01R Eje de Ø10 mm x 21 mm con brida servo de 42 mm	
																		Material de la carcasa	
																		H Alto rendimiento	
																		Principio de funcionamiento	
																		M Multivuelta	
																		Versión de eje	
																		V Eje macizo	
																		Formato de datos	
																		I Salida analógica de corriente	

Instalación

Medidas de desparasitaje

La utilización de microelectrónica de último desarrollo exige un concepto de desparasitaje y cableado consecuentemente realizado. Sobre todo cuanto más compacto es la construcción y mayores son las exigencias de prestaciones de la máquinas modernas. Las siguientes indicaciones y propuestas de instalación son válidas para „ambientes industriales normales“. Una solución óptima para cada ambiente de parasitaje no existe.

Si se utiliza alguna de las siguientes medidas, el transductor debería funcionar perfectamente:

- Fin del cable de serie con resistencia 120 Ω (entre Receive/Transmit y Receive/Transmit) al principio y al final del cable de serie (p. ej. el control y el último transductor).
- El cableado del transductor de rotación se debe realiza a gran distancia de cables de energía con interferencias.
- Sección de cable de pantalla al menos 4 mm².
- Sección de cable al menos 0,14 mm².
- El cableado de la pantalla y 0 V se debe respetar a ser posible con forma de estrella.
- No doblar ni aprisionar el cable.
- Respetar el radio de doblar mínimo según los datos de la hoja de datos técnicos y evitar sollicitaciones de estiramiento y corte.

Indicaciones de funcionamiento

Cada transductor de rotación Pepperl+Fuchs sale de fábrica en perfecto estado. Para mantener esta calidad y garantizar un funcionamiento sin interferencias se deben tener en cuenta las siguientes especificaciones:

- Evitar choques sobre la carcasa y sobre todo sobre el eje del transductor, así como sollicitaciones excesivas axiales y radiales del eje del transductor.
- La precisión y durabilidad del transductor se garantiza si se utiliza únicamente un acoplamiento adecuado.
- La conexión y desconexión de la tensión de servicio para el transductor de rotación y el equipo posterior (p. ej. control) se debe realizar conjuntamente.
- Los trabajos de cableado se deben realizar sólo con la corriente desconectada.
- Las tensiones de funcionamiento máximas no se pueden sobrepasar. Los aparatos deben funcionar con tensiones de

seguridad pequeñas.

Indicaciones para colocación de la pantalla

La seguridad ante interferencias en una instalación viene decisivamente determinada por el apantallado correcto. Precisamente en este área se realizan frecuentemente fallos de instalación. Con frecuencia la pantalla sólo se coloca en un lado y después se suelda con un alambre al borne de toma de tierra, lo que en el ámbito de las bajas frecuencias es adecuado. En la compatibilidad electromagnética, lo importante son las reglas de la alta frecuencia. Un objetivo básico de la tecnología de alta frecuencia es que la energía de alta frecuencia se desvíe a tierra a través de una impedancia lo más baja posible, porque de lo contrario se descarga en el cable. Una impedancia baja se consigue mediante una conexión de amplia superficie con piezas metálicas.

Se deben tener en cuenta las siguientes indicaciones:

- La pantalla se debe colocar a ambos lados y tener una superficie amplia en "toma de tierra conjunta", siempre y cuando no exista el riesgo de corrientes de compensación potencial.
- La pantalla se debe retraer detrás del aislante en todo su volumen y después se debe embornar en toda la superficie posible a través de descarga de estiramiento.
- La descarga de estiramiento se debe unir en conexiones de cables a los terminales atornillados directamente y con gran medida con una superficie con toma de tierra.
- Si se utilizan conectores, sólo se deben utilizar conectores metalizados (p. ej. conector sub-D con carcasa metalizada). Se debe prestar especial atención a la conexión directa de la descarga de estiramiento con la carcasa.

Ventaja: conector metalizado,
pantalla bajo descarga de estiramiento embornada

Desventaja: Soldadura de la pantalla



Indicaciones de seguridad



Atención

Al realizar trabajos en el transductor tengan en cuenta las normativas de seguridad y de prevención de riesgos laborales nacionales, así como las indicaciones de seguridad de este manual de instrucciones.

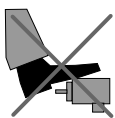
Si no se pueden eliminar las interferencias, se debe desconectar el aparato y protegerlo para que no sea puesto en marcha de forma incontrolada.

Las reparaciones sólo podrán ser realizadas por el fabricante. No está permitido realizar intervenciones ni modificaciones en el aparato.



Atención

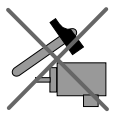
Apretar el anillo de apriete sólo cuando en la zona del anillo haya encajado un eje (transductor de eje hueco). Apretar todos los tornillos y conectores de enchufe antes de poner en funcionamiento el transductor de rotación.



¡No ponerse de pie sobre el transductor de rotación!



¡No reparar posteriormente el eje de transmisión!



¡Evitar golpes!



¡No reparar posteriormente la carcasa!

Fecha de publicación: 2022-04-08 Fecha de edición: 2022-12-12 : 1180456_spa.pdf