



## Encoder absoluto monovuelta DVS58

- Carcasa industrial estándar de Ø58 mm
- 16 Bit Unavuelta
- Interface Device-Net desacoplado galvánicamente
- Brida servo o brida de sujeción



### Función

Los encoders absolutos proporcionan un valor de paso absoluto para cada ajuste de ángulo. Todos estos valores se representan con muestras de códigos en uno o varios discos de códigos. Los discos de códigos se examinan mediante un LED de infrarrojos y se detecta la muestra de bits obtenida mediante una matriz óptica. Sus señales se amplifican electrónicamente y se reenvían a la interfaz para su procesamiento. El encoder absoluto cuenta con una resolución básica máxima de 65 536 pasos por revolución (16 bits).

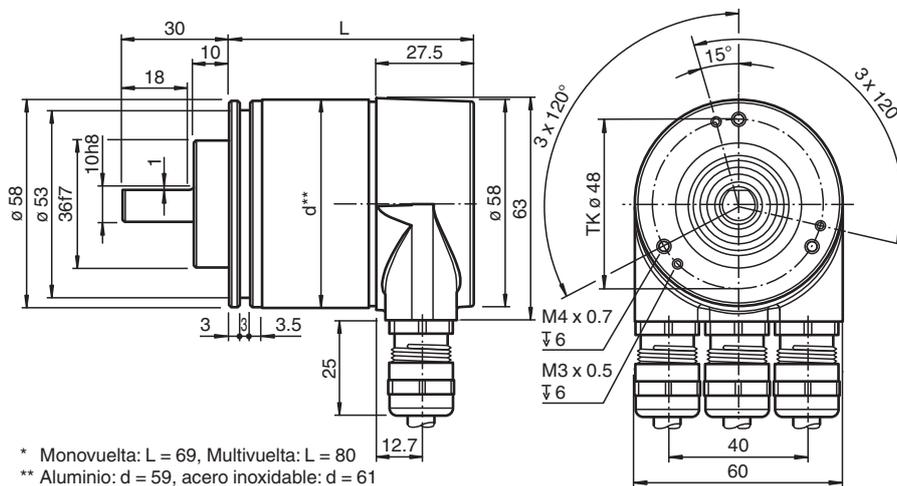
La interfaz de bus CAN integrada del encoder absoluto es compatible con todas las funciones DeviceNet. Los siguientes modos de funcionamiento se pueden programar y activar o desactivar de forma selectiva:

- Modo de sondeo
- Modo cíclico
- Modo de cambio de estado

El dispositivo está diseñado para el montaje sobre eje y está disponible con servobrida o brida de apriete.

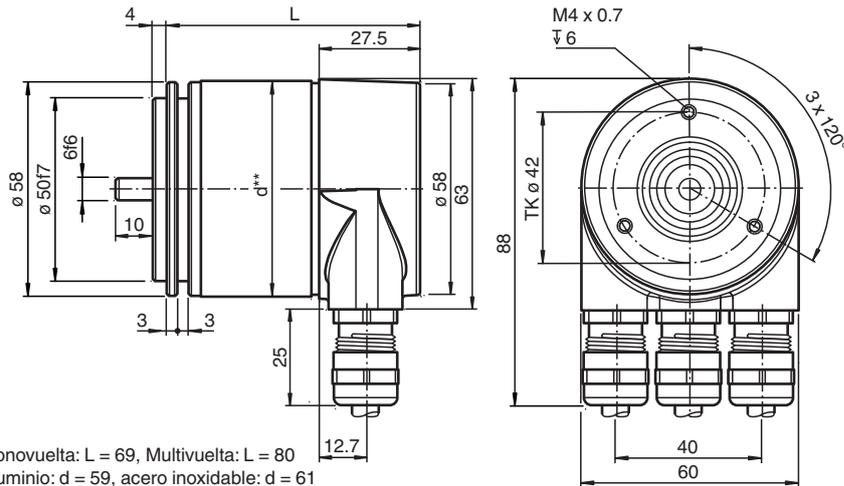
El módulo electrónico de bus está integrado en la cubierta del alojamiento desmontable. Esto permite montar o sustituir los nuevos encoders y el sistema electrónico de bus correspondiente por separado durante la instalación o el mantenimiento.

### Dimensiones



Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49156\_spa.pdf

## Dimensiones



\* Monovuelta: L = 69, Multivuelta: L = 80  
 \*\* Aluminio: d = 59, acero inoxidable: d = 61

## Datos técnicos

| Datos generales                              |  |
|--|--|
| Modo de detección                            | Exploración fotoeléctrico  |
| Tipo de dispositivo                          | Encoder absoluto monovuelta  |
| Datos eléctricos                             |  |
| Tensión de trabajo                           | $U_B$ 10 ... 30 V CC   |
| Corriente en vacío                           | $I_0$ máx. 230 mA a 10 V CC<br>máx. 100 mA a 24 V CC   |
| Retardo a la disponibilidad                  | $t_v$ < 250 ms   |
| Linearidad                                   | $\pm 2$ LSB a 16 Bit, $\pm 1$ LSB a 13 Bit, $\pm 0,5$ LSB a 12 Bit   |
| Código de salida                             | Código binario   |
| Desarrollo del código (dirección de contaje) | cw ascendente (si gira en sentido horario el código asciende)<br>cw descendente (si gira en sentido horario el código desciende) |
| Interfaz                                     |  |
| Tipo de Interfaz                             | DeviceNet  |
| Resolución                                   |  |
| Monovuelta                                   | hasta 16 Bit   |
| Resolución total                             | hasta 16 Bit   |
| Cuadencia de la transferencia                | máx. 0,5 MBit/s  |
| Conexión                                     |  |
| Compartimento de terminales                  | en cubierta movable  |
| Conformidad con la normativa                 |  |
| Grado de protección                          | DIN EN 60529, IP65<br>IP66 (con anillo de retención)   |
| Control climático                            | DIN EN 60068-2-30, sin aturdimiento  |
| Aviso de perturbación                        | DIN EN 61000-6-4   |
| Resistencia a la perturbación                | DIN EN 61000-6-2   |
| Resistencia a choques                        | DIN EN 60068-2-27, 100 g, 6 ms   |
| Resistencia a las vibraciones                | DIN EN 60068-2-6, 20 g, 10 ... 2000 Hz   |
| Autorizaciones y Certificados                |  |
| Autorización UL                              | cULus Listed, General Purpose, Class 2 Power Source  |
| Condiciones ambientales                      |  |
| Temperatura de trabajo                       | -40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)   |
| Temperatura de almacenaje                    | -40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)   |
| Datos mecánicos                              |  |
| Material                                     |  |
| Combinación 1                                | Carcasa: Aluminio, recubierto de polvo<br>Brida: Aluminio<br>Onda: Acero inoxidable  |

Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49156\_spa.pdf

## Datos técnicos

|                       |  |
|-----------------------|--|
| Combinación 2 (Inox)  | Carcasa: Acero inoxidable<br>Brida: Acero inoxidable<br>Onda: Acero inoxidable |
| Masa                  | aprox. 550 g (combinación 1)<br>aprox. 1000 g (combinación 2)                  |
| Velocidad de rotación | máx. 12000 min <sup>-1</sup>   |
| Momento de inercia    | 30 gcm <sup>2</sup>  |
| Momento de arranque   | ≤ 3 Ncm (Versión sin anillo-retén)   |
| Carga sobre el eje    |  |
| Axial                 | 40 N   |
| Radial                | 110 N  |

## Accesorios

|   |                       |  |
|---|-----------------------|--|
|    | <b>9203</b>           | Brida angular                          |
|    | <b>AH 58-B1CA-2BW</b> | Cubierta de conexión                   |
|    | <b>9310-3</b>         | Dispositivos de sujeción sincronizados |
|   | <b>9300</b>           | Soporte de montaje para servobrida     |
|  | <b>KW-10/10</b>       | Acoplamiento helicoidal                |
|  | <b>KW-6/10</b>        | Acoplamiento helicoidal                |
|  | <b>KW-6/6</b>         | Acoplamiento helicoidal                |
|  | <b>KW-6/8</b>         | Acoplamiento helicoidal                |
|  | <b>9401 10*10</b>     | Acoplamiento de acero para resortes    |
|  | <b>9401 10*12</b>     | Acoplamiento de acero para resortes    |
|  | <b>9401 6*10</b>      | Acoplamiento de acero para resortes    |
|  | <b>9401 6*6</b>       | Acoplamiento de acero para resortes    |
|  | <b>9402 6*6</b>       | Acoplamiento de acero para resortes    |
|  | <b>9404 10*10</b>     | Acoplamiento de arandela elástica      |
|  | <b>9404 6*6</b>       | Acoplamiento de arandela elástica      |

Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49156\_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

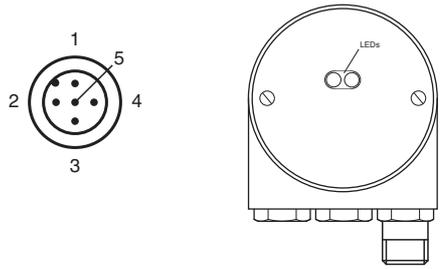
 **PEPPERL+FUCHS**

## Accesorios

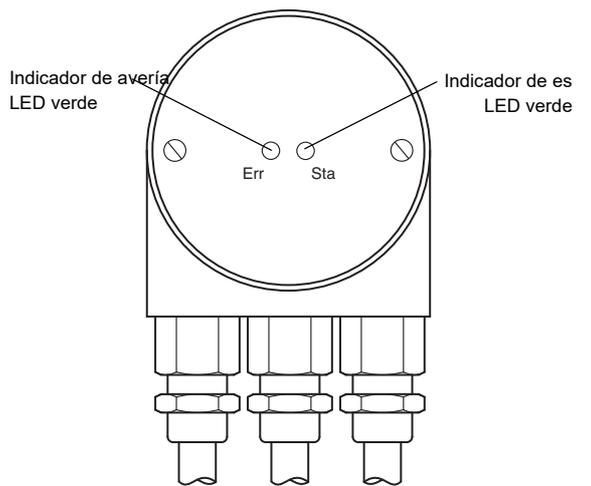
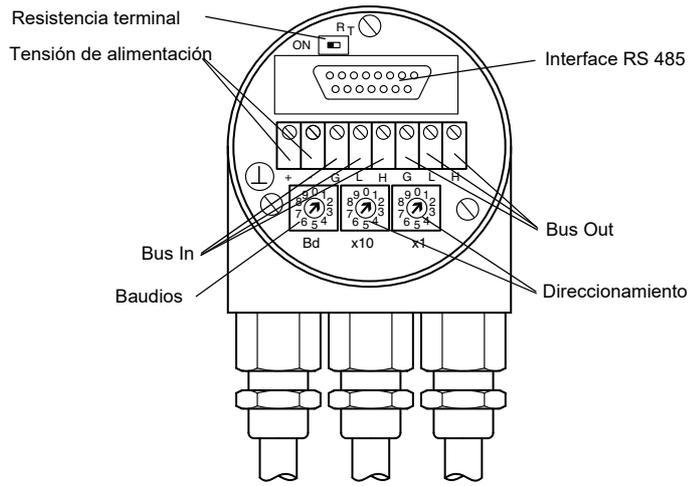
|   |                   |   |
|---|-------------------|---|
|  | <b>9409 10*10</b> | Acoplamiento de fuelle                                  |
|  | <b>9409 6*10</b>  | Acoplamiento de fuelle                                  |
|  | <b>9409 6*6</b>   | Acoplamiento de fuelle                                  |
|  | <b>9409 6*8</b>   | Acoplamiento de fuelle                                  |
|  | <b>9410 10*10</b> | Acoplamiento de precisión                               |
|  | <b>9410 6*6</b>   | Acoplamiento de precisión                               |
|  | <b>MBT-36ALS</b>  | Soporte de montaje de resorte con un diámetro de 36 mm. |

**Conexión**

| Terminal | Cable  | Conector M12 x 1 | Explicación                                  |
|----------|--------|------------------|--|
| ⊥        | -      | -                | Conexión a masa para tensión de alimentación |
| (+)      | rojo   | 2                | Tensión de alimentación                      |
| (-)      | negro  | 3                | Tensión de alimentación                      |
| CG       | -      | 1                | CAN Ground                                   |
| CL       | azul   | 5                | CAN Low                                      |
| CH       | blanco | 4                | CAN High                                     |
| CG       | -      | -                | CAN Ground                                   |
| CL       | azul   | -                | CAN Low                                      |
| CH       | blanco | -                | CAN High                                     |



**Configuración**

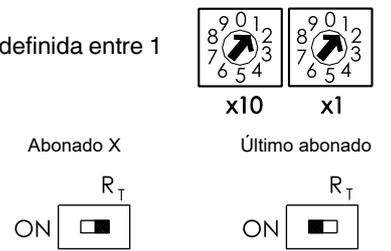


**Ajuste de la dirección de abonados**

Ajuste la dirección de abonado a través del conmutador giratorio. La dirección puede estar definida entre 1 y 63 y sólo se puede dar una vez.

**Ajuste de la resistencia terminal**

Mediante el conmutador deslizante  $R_T$  se conecta la resistencia terminal (121  $\Omega$ ):



Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49156\_spa.pdf

**Ajuste de la cota de baudios**

| Cota de baudios [kBit/s] | Posición de conmutador giratorio |
|--------------------------|----------------------------------|
| 125                      | 0                                |
| 250                      | 1                                |
| 500                      | 2                                |
| 125                      | 3                                |
| reservado                | 4... 9                           |

**Indicadores LED**

| LED rojo     | LED verde    | Significado   |
|--------------|--------------|---|
| desconectado | desconectado | Sin alimentación de tensión   |
| desconectado | conectado    | Transductor de rotación preparado para su funcionamiento, no se ha enviado aún ningún mensaje Boot-up. Posibles causas:<br>- No existe ningún otro abonado<br>- Cota de baudios errónea<br>- Transductor de rotación en estado Prepared |
| parpadea     | conectado    | Mensaje Boot-up enviado, se puede configurar el aparato.  |
| conectado    | conectado    | Función normal, transductor de rotación en estado operativo.  |

**Parametrización****Modos operativos CAN programables**

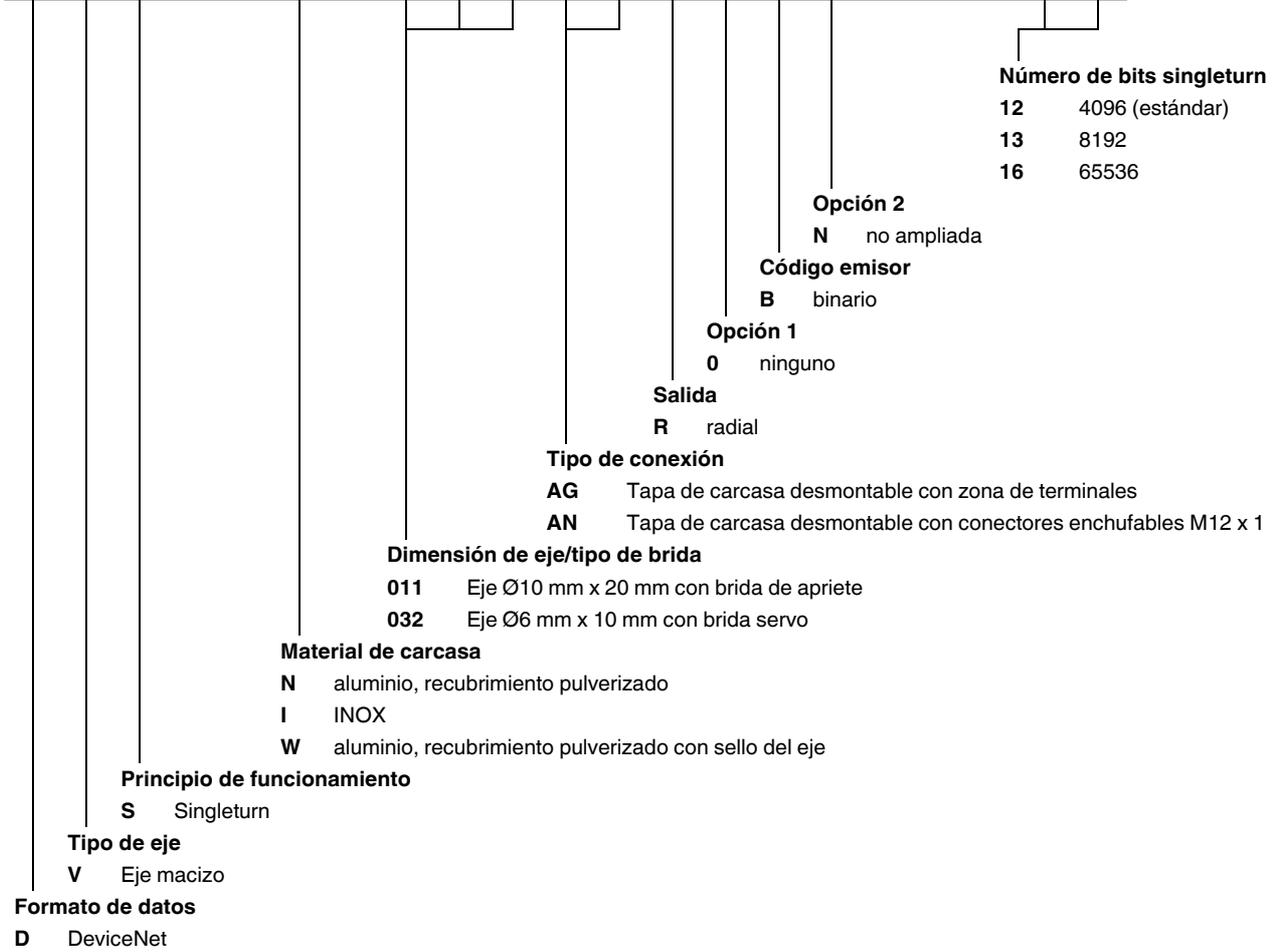
| Modo                 | Explicación  |
|----------------------|--|
| Polled Mode          | El Host conectado consulta a través de un telegrama el valor real de posición actual. El transductor de valor absoluto lee la posición actual, calcula posibles parámetros introducidos y devuelve el valor real de posición.  |
| Cyclic Mode          | El transductor de valor absoluto envía el valor de proceso actual en función de un tiempo programable. Aquí se puede producir una reducción de la carga del bus, porque los participantes de la red sólo comunican después de un determinado intervalo de tiempo, sin solicitud por parte del maestro. |
| Change of State Mode | El transductor de valor absoluto vigila el valor de proceso actual y transmite por sí mismo ese valor en caso de modificación. Aquí se puede producir una reducción de la carga del bus porque el participante sólo comunica en caso de modificación.  |

**Parámetros programables del transductor de rotación**

| Parámetros                         | Explicación   |
|------------------------------------|---|
| Parámetros operativos              | Como parámetro operativo se puede parametrizar la dirección de giro (Complement). Este parámetro determina la dirección de giro en la que el código emisor debe aumentar o bajar.   |
| Resolución por revolución (vuelta) | El parámetro „resolución“ se utiliza para programar el transductor de rotación de modo que se pueda realizar un número de pasos deseado con respecto a una revolución (vuelta).   |
| Valor de puesta a cero             | El valor de puesta a cero es el valor de posición deseado que se tiene que conseguir en una determinada posición física del eje. A través del parámetro de valor de puesta a cero, se ajusta el valor real de la posición en el valor real del proceso deseado. |

Referencia de pedido

D V S 5 8 - - - - R 0 B N - 0 0



Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : 149156\_spa.pdf

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