



Encoder absoluto multivuelta DVM58

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



Función

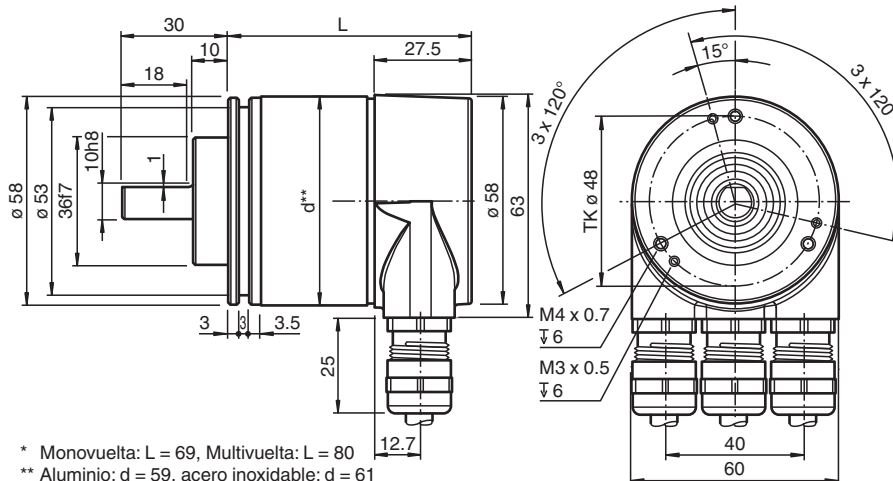
Los encoders absolutos proporcionan un valor de paso absoluto para cada ajuste de ángulo. Todos estos valores se representan con muestras de códigos en uno o varios discos de códigos. Los discos de códigos se examinan mediante un LED de infrarrojos y se detecta la muestra de bits obtenida mediante una 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). En la versión multivuelta, se pueden resolver hasta 16 384 revoluciones adicionales (14 bits). Esto da como resultado una resolución máxima total de 1 073 741 824 pasos (30 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

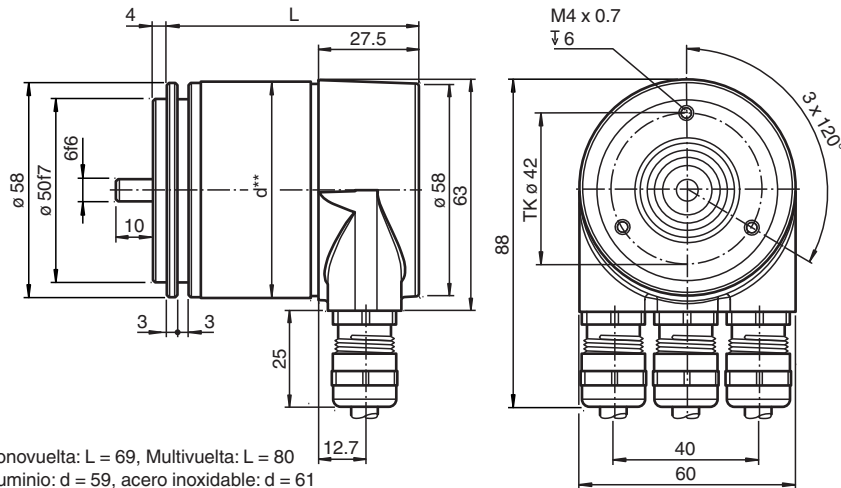
El dispositivo está diseñado para el montaje sobre eje y está disponible con servobrida o brida de apriete.

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



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 multivuelta
Datos eléctricos	
Tensión de trabajo	U_B 10 ... 30 V CC
Corriente en vacío	I_0 máx. 230 mA a 10 V CC máx. 100 mA a 24 V CC
Retardo a la disponibilidad	t_v < 250 ms
Linearidad	± 2 LSB a 16 Bit, ± 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) cw descendente (si gira en sentido horario el código desciende)
Interfaz	
Tipo de Interfaz	DeviceNet
Resolución	
Monovuelta	hasta 16 Bit
Multivuelta	14 Bit
Resolución total	hasta 30 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 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	

Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49157_spa.pdf

Datos técnicos

Combinación 1	Carcasa: Aluminio, recubierto de polvo Brida: Aluminio Onda: Acero inoxidable
Combinación 2 (Inox)	Carcasa: Acero inoxidable Brida: Acero inoxidable Onda: Acero inoxidable
Masa	aprox. 700 g (combinación 1) aprox. 1200 g (combinación 2)
Velocidad de rotación	máx. 12000 min ⁻¹
Momento de inercia	30 gcm ²
Momento de arranque	≤ 3 Ncm (Versión sin anillo-retén)
Carga sobre el eje	
Axial	40 N
Radial	110 N

Accesorios

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

Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49157_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

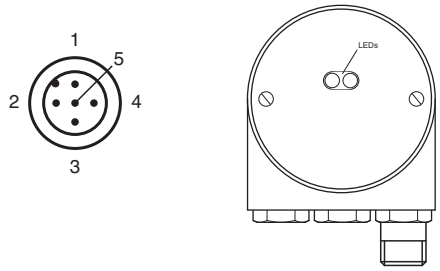
 **PEPPERL+FUCHS**

Accesorios

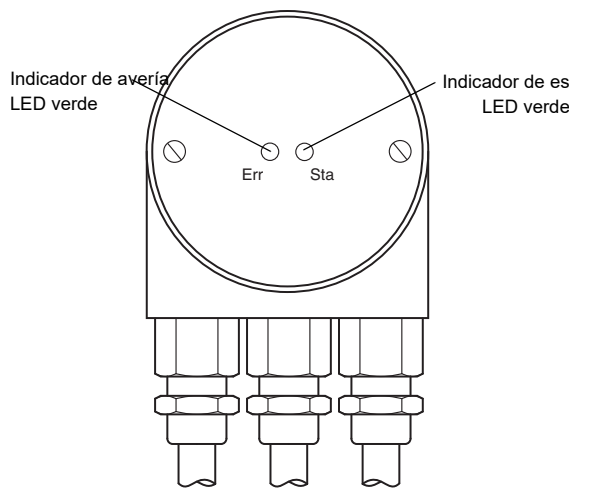
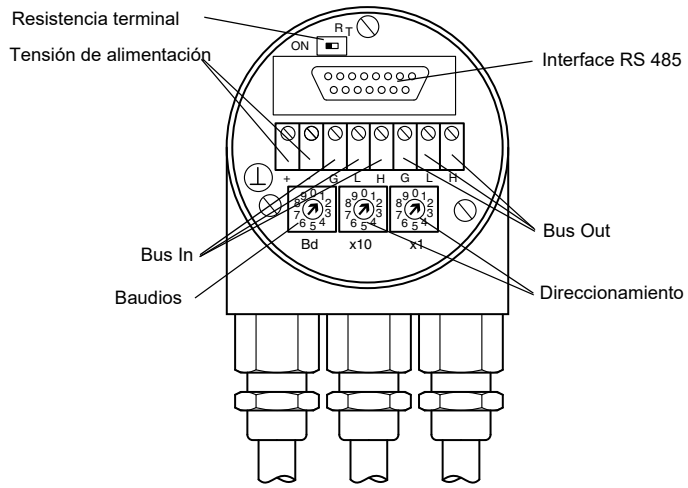
	9409 10*10	Acoplamiento de fuelle
	9409 6*10	Acoplamiento de fuelle
	9409 6*6	Acoplamiento de fuelle
	9409 6*8	Acoplamiento de fuelle
	9410 10*10	Acoplamiento de precisión
	9410 6*6	Acoplamiento de precisión
	MBT-36ALS	Soporte de montaje de resorte con un diámetro de 36 mm.

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

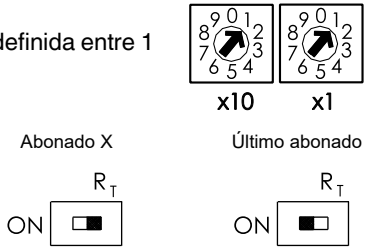


Ajuste de la dirección de abonados

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 Ω):



Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : 149157_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: - No existe ningún otro abonado - Cota de baudios errónea - 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.

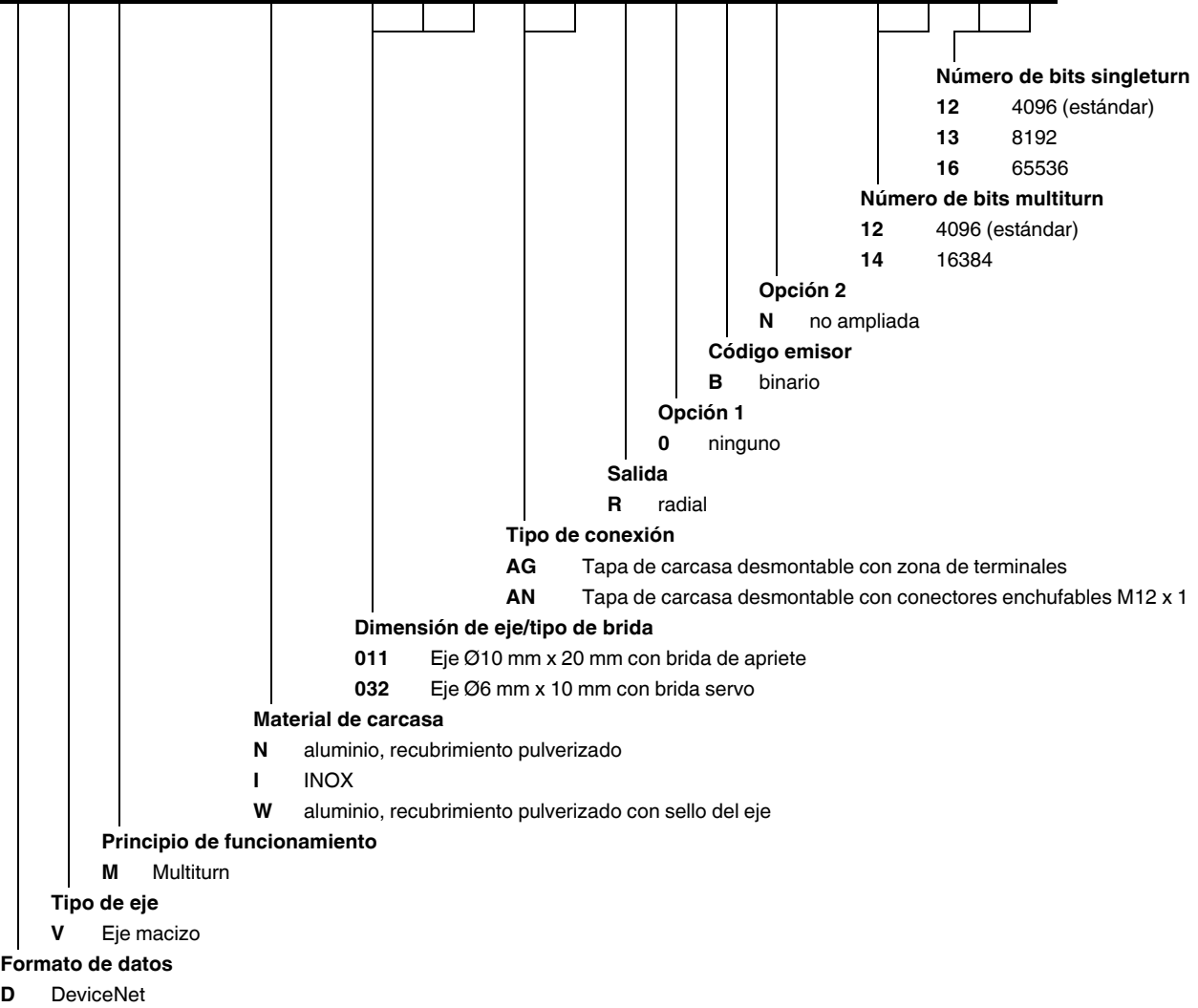
Parámetros programables del transductor de rotación

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	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).
Resolución total	Este parámetro indica la cantidad de unidades de medida deseadas a lo largo de todo el proceso. Este valor no puede sobrepasar la resolución total del transductor de rotación de valor absoluto. Si el transductor de valor absoluto se utiliza en un modo sinfín, el parámetro de resolución total sólo puede aceptar valores de 2 potencias (2x).
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.

Código de tipo

Referencia de pedido

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



Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : 149157_spa.pdf