



Encoder absoluto monovuelta DSS58

- Carcasa industrial estándar de Ø58 mm
- 16 Bit Unavuelta
- Interface Device-Net desacoplado galvánicamente
- Eje hueco insertable



Función

Además de los encoders con CANopen, PROFIBUS y AS-Interface, hemos ampliado nuestra gama de encoders absolutos compatibles con bus con el modelo DSS58 para DeviceNet.

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.

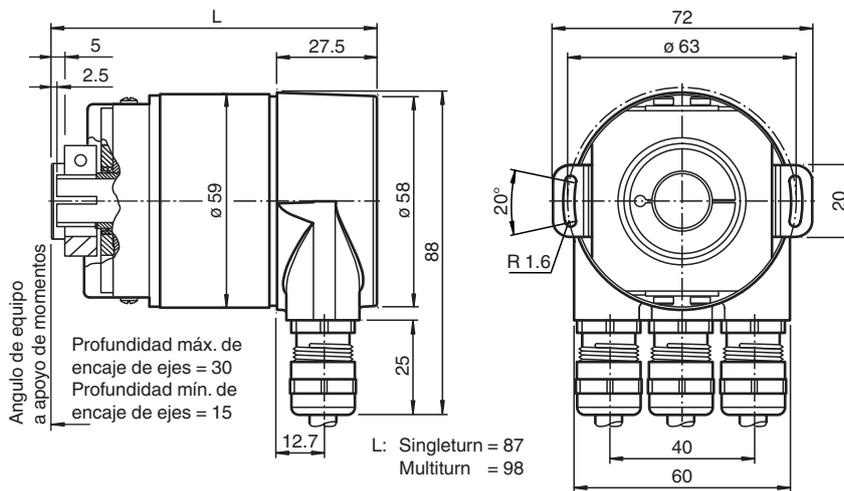
El encoder absoluto cuenta con una resolución básica máxima de 65 536 pasos por revolución (16 bits).

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 encoder absoluto se monta directamente en el eje de la aplicación, sin ningún acoplamiento. Un bloqueo impide que el encoder absoluto gire.

Dimensiones



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 máx. 100 mA a 24 V CC

Datos técnicos

Retardo a la disponibilidad	t_v	< 250 ms
Linealidad		± 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
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 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 Brida: Aluminio Onda: Acero inoxidable
Combinación 2 (Inox)		Carcasa: Acero inoxidable Brida: Acero inoxidable Onda: Acero inoxidable
Masa		aprox. 550 g (combinación 1) aprox. 1100 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)
Momento de apriete de los tornillos de fijación		máx. 1,8 Nm
Carga sobre el eje		
Desplazamiento angular		$\pm 0,9^\circ$
Desplazamiento axial		estático: $\pm 0,3$ mm, dinámico: $\pm 0,1$ mm
Distancia radial		estático: $\pm 0,5$ mm, dinámico: $\pm 0,2$ mm

Accesorios

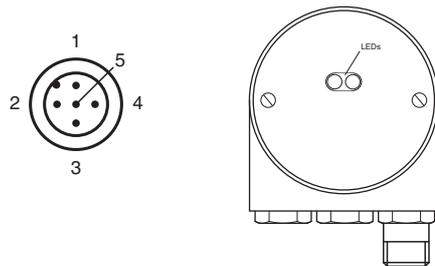
	AH 58-B1CA-2BW	Cubierta de conexión
	ACC-PACK-ABS-_S_58 Ø15	Juego de accesorios para encoder giratorio absoluto con Ø 58 y eje semihueco de 15 mm
	ACC-PACK-ABS-_S_58 Ø14	Juego de accesorios para encoder giratorio absoluto con Ø 58 y eje semihueco de 14 mm

Accesorios

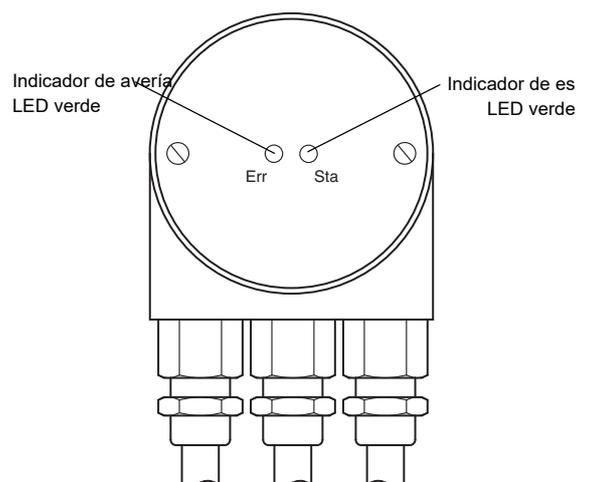
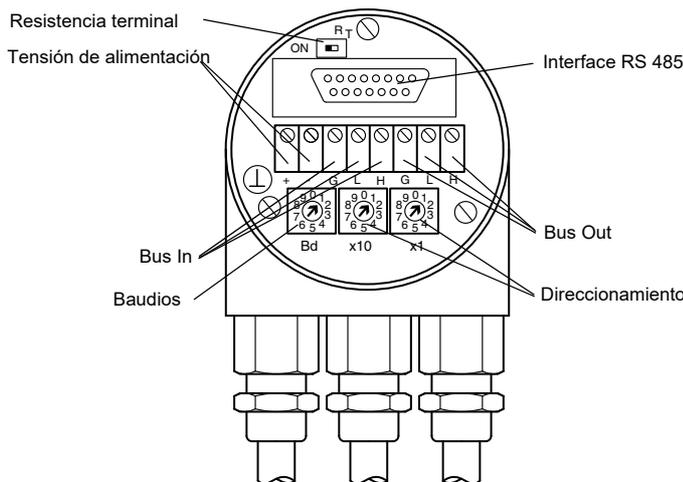
	ACC-PACK-ABS-_S_58 ø12	Juego de accesorios para encoder giratorio absoluto con Ø 58 y eje semihueco de 12 mm
	ACC-PACK-ABS-_S_58 ø10	Juego de accesorios para encoder giratorio absoluto con Ø 58 y eje semihueco de 10 mm

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

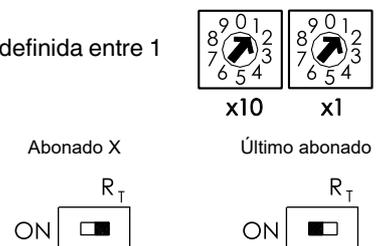


Ajuste de la dirección de abonados

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 : t49158_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.

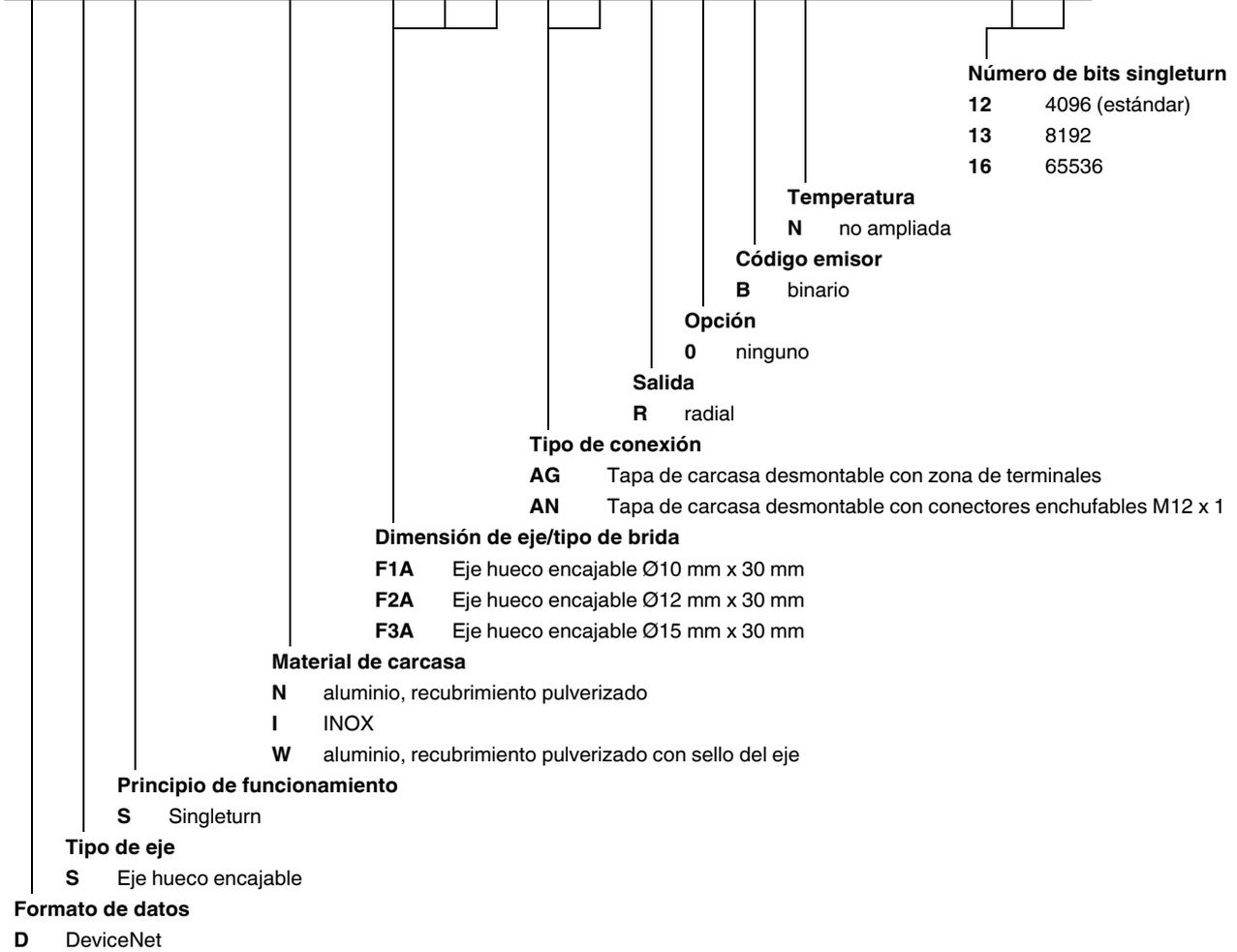
Parámetros programables del transductor de rotación

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 (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.

Código de tipo

Referencia de pedido

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



Fecha de publicación: 2023-02-14 Fecha de edición: 2023-02-14 : t49158_spa.pdf

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