

DE Montageanleitung
GB Assembly Instructions

G 080

Kontakt-Drehgeber
Contact Encoder

2-4
5-8

Baumer IVO GmbH & Co. KG

Dauchinger Strasse 58-62
DE-78056 Villingen-Schwenningen
Phone +49 7720 942-0
Fax +49 7720 942-900
info.de@baumerivo.com
www.baumer.com

Printed in Germany · 05.15 · 178.51.060/7 · 81005024
Irrtum sowie Änderungen in Technik
und Design vorbehalten.
Subject to modification in technic and design.
Errors and omissions excepted.



Gefahr

Warnung bei möglichen Gefahren.



Hinweis

Info für bestimmungsgerechte Produkthandhabung.



Allgemeiner Hinweis

Zusätzliche Informationen

Die Montageanleitung ist eine Ergänzung zu weiteren Dokumentationen (z.B. Katalog, Datenblatt, Handbuch).



Anleitung unbedingt vor Inbetriebnahme lesen.

Bestimmungsgemässer Gebrauch

- Der Drehgeber ist ein Präzisionsmessgerät. Er dient zur Erfassung von Winkelpositionen und Umdrehungen, Aufbereitung und Bereitstellung von Messwerten als elektrische Ausgangssignale für das Folgegerät. Drehgeber nur zu diesem Zweck verwenden.

Inbetriebnahme

- Einbau und Montage des Drehgebers darf ausschliesslich durch eine Fachkraft erfolgen.
- Betriebsanleitung des Maschinenherstellers beachten.



Sicherheitshinweise

- Vor Inbetriebnahme der Anlage alle elektrischen Verbindungen überprüfen.
- Wenn Montage, elektrischer Anschluss oder sonstige Arbeiten am Drehgeber und an der Anlage nicht fachgerecht ausgeführt werden, kann es zu Fehlfunktion oder Ausfall des Drehgebers führen.
- Eine Gefährdung von Personen, eine Beschädigung der Anlage und eine Beschädigung von Betriebseinrichtungen durch den Ausfall oder Fehlfunktion des Drehgebers muss durch geeignete Sicherheitsmassnahmen ausgeschlossen werden.
- Drehgeber nicht ausserhalb der Grenzwerte betreiben, welche im Datenblatt angegeben sind.



Bei Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise kann es zu Fehlfunktionen, Sach- und Personenschäden kommen.

2

Entsorgung

Bestandteile nach länderspezifischen Vorschriften entsorgen.



Transport und Lagerung

- Ausschliesslich in Originalverpackung.
- Drehgeber nicht fallen lassen oder grösseren Erschütterungen aussetzen.



Montage

- Schläge oder Schocks auf Gehäuse und Welle vermeiden.
- Gehäuse nicht verspannen.
- Keine starre Verbindung von Drehgeberwelle und Antriebswelle vornehmen.
- Drehgeber nicht öffnen oder mechanisch verändern.



Welle, Kugellager oder elektronische Teile können beschädigt werden. Die sichere Funktion ist dann nicht mehr gewährleistet.

Mechanischer Anbau

- Gebergehäuse an den Befestigungslöchern flanschseitig mit vier Schrauben montieren.
- Antriebswelle und Drehgeberwelle über eine geeignete Kupplung verbinden. Geeignete Verbindungen siehe Zubehör.



Die Wellenenden dürfen sich nicht berühren. Die Kupplung muss Verschiebungen durch Temperatur und mechanisches Spiel ausgleichen. Zulässige axiale oder radiale Achsbelastung beachten. Befestigungsschrauben fest anziehen.

Elektrische Inbetriebnahme

- Drehgeber elektrisch nicht verändern.
- Keine Verdrahtungsarbeiten unter Spannung vornehmen



Bei Nichtbeachtung kann es zu Fehlfunktionen, Sach- und Personenschäden kommen.

Anschluss - Kabel

- Max. zulässiger Biegeradius 90 mm.

Anschlussbelegung

Aderfarben	Belegung
blau	(+)
braun	(-)

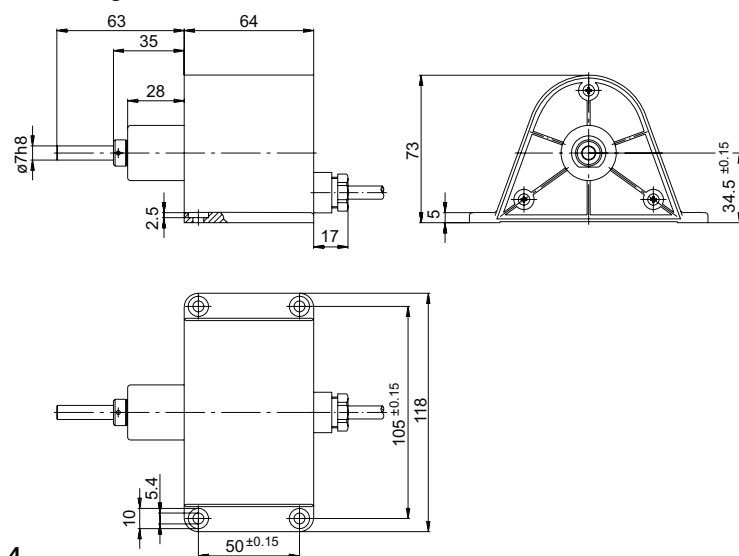
Beschreibung

Der G 080 ist ein mechanisch angetriebener Drehimpulsgeber mit Aufbaugehäuse. Die Umwandlung der mechanischen Drehbewegung in Impulse erfolgt durch einen Unterbrecherkontakt im Gebergehäuse. Ein bestehender Stromkreis wird geschlossen oder geöffnet.

Im Bereich von 1 Umdrehung = 15 Impulse bis 32 Umdrehungen = 1 Impuls sind Übersetzungen realisierbar.

Lieferung mit PG9-Verschraubung und 0,3 m Kabel 2 x 1 mm.

Abmessungen



4

3

GB Assembly Instructions

G 080 Contact Encoder

5-8

5

Disposal

Encoder components are to be disposed of according to the regulations prevailing in the respective country.



Transport and storing

- In original packing only.
- Do not drop or expose encoder to major shocks.



Assembly

- Avoid punches or shocks on case and shaft.
- Avoid case distortion.
- Do not use any rigid links between encoder shaft and drive shaft.
- Do not open nor modify encoder in any mechanical way.



Shaft, bearing or electronic components might be damaged and a secure operation is no longer guaranteed.

Mechanical assembly

- Mount encoder case by four screws using the four fixing bores of the flange.
- Use appropriate coupling to link drive shaft and encoder shaft. For appropriate links please refer to accessories.



The ends of the shafts must not touch each other. Any displacements due to temperature or mechanical tolerances have to be equalized by the coupling. Mind the maximum permitted axial or radial shaft load. Tighten fixing screws firmly.

Electrical installation

- Do not modify encoder in any electrical way.
- Do not carry out any wiring work under power supply.



Any disregard may lead to malfunctions, material damage and personal injury.

7



Danger

Warnings of possible danger.



General instructions

Information on appropriate product handling.



General remarks

Additional information

The installation instruction is supplementary to further documentation (e.g. catalog, data sheet, manual).



It is imperative to read the manual carefully prior to starting the device.

Appropriate use

- The encoder is a precision measuring device. It is explicitly designed for registration of angular positions and revolutions as well as evaluation and supply of measuring values as electric output signals for the subsequently connected device. The encoder must not be used for any other purpose.

Start up

- Installation and assembly of the encoder only by electrically skilled and qualified personnel.
- Consider also the operation manual of the machine manufacturer.



Safety instructions

- All electrical connections are to be revised prior to starting the system.
- Incorrect assembly and electrical connections or any other inappropriate work at encoder and system may lead to malfunction or failure of the encoder.
- Any risk of personal injury, damage of the system or company equipment due to failure or malfunction of the encoder has to be eliminated by corresponding safety measures.
- Do not operate encoder beyond the limit values stated in the data sheet.



Any disregard may lead to malfunctions, material damage and personal injury.

6

Connection - cable

- Max. bending radius 90 mm.

Terminal assignment

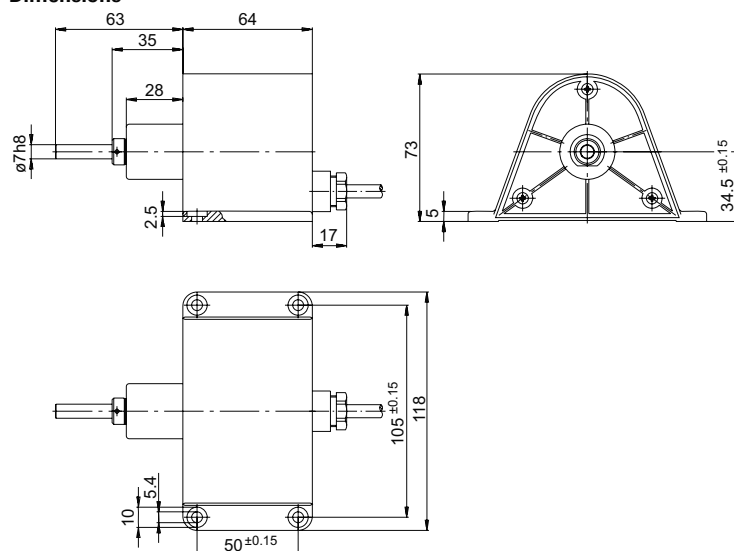
Core colour	Assignment
blue	(+)
brown	(-)

Description

G 080 is a mechanically-operated encoder providing a surface mount housing. Mechanical rotary movements are converted into impulses by interrupted contact resulting in the existing circuit opening or closing. Impulse ratios are available within the range of 1 turn = 15 impulses up to max. 32 turns.

Supplied with PG9 gland and 0.3 m cable 2 x 1 mm.

Dimensions



8