rtum sowie Anderungen in Technik und Design vorbehal

Absolute Drehgeber - Busschnittstellen

Durchgehende Hohlwelle

EtherCAT / 13 Bit ST / 16 Bit MT / Drehzahlschalter Impulszahl und Schaltdrehzahl frei programmierbar

HMG10P-T - EtherCAT



HMG10P-T - Abbildung ähnlich

| Technische Daten - elektr | risch |
|------------------------------|--|
| Betriebsspannung | 1030 VDC |
| Kurzschlussfest | Ja |
| Betriebsstrom ohne Last | ≤200 mA |
| Initialisierungszeit | ≤500 ms nach Einschalten |
| Schnittstelle | EtherCAT |
| Funktion | Multiturn |
| Übertragungsrate | 100 MBaud |
| Teilnehmeradresse | Automatische Adressvergabe |
| Schrittzahl pro Umdrehung | 8192 / 13 Bit |
| Anzahl der Umdrehungen | 65536 / 16 Bit |
| Zusatzausgänge | Rechteck TTL/HTL, TTL/RS422 |
| Abtastprinzip | Magnetisch |
| Störfestigkeit | EN 61000-6-2 |
| Störaussendung | EN 61000-6-3 |
| Programmierschnittstelle | RS485 (≤600 m) |
| Programmierbare Parameter | Bussystem: siehe Merkmale Bus |
| | Zusatzausgang (Impulszahl), Abschalt-/Anschaltdrehzahlen |
| Diagnosefunktion | Positions- und Parameterfehler |
| Statusanzeige | DUO-LED und LEDs Link/ Activity in Busanschlusskasten 4 LEDs auf der Geräterückseite |
| Zulassungen | CE, UL-Zulassung / E256710 |

| Technische Daten - elektrisch (Drehzahlschalter) | | | | |
|--|--|--|--|--|
| Schaltgenauigkeit | ±2 % (oder 1 Digit) | | | |
| Schaltausgänge | 1 Ausgang (Open-Collector, Halbleiter-Relais auf Anfrage) | | | |
| Ausgangsschaltleistung | 30 VDC; ≤100 mA | | | |
| Schaltverzögerung | ≤20 ms | | | |

Merkmale

- Schnittstelle EtherCAT
- Magnetisches Abtastprinzip
- Auflösung: Singleturn 13 Bit, Multiturn 16 Bit
- Funktionsanzeige über LEDs
- Multiturn Abtastung mit Energy Harvesting Technologie, ohne Getriebe und Batterie
- Zweiseitige Lagerung mit Hybridlagern
- Spezieller Korrosionsschutz C5-M

Optional

1

- Integrierter Drehzahlschalter programmierbar
- Zusatzausgang Inkremental programmierbar

| Technische Daten - mech | anisch |
|---------------------------|---|
| Baugrösse (Flansch) | ø105 mm |
| Wellenart | ø1620 mm (durchgehende Hohlwelle) |
| Flansch | Drehmomentblech, 360° frei positionierbar |
| Schutzart DIN EN 60529 | IP 66/IP 67 |
| Betriebsdrehzahl | ≤6000 U/min |
| Schaltdrehzahlbereich | ns (off) = ±26000 U/min, Werkseinstellung 6000 U/min |
| Betriebsdrehmoment typ. | 10 Ncm |
| Trägheitsmoment Rotor | 950 gcm ² |
| Zulässige Wellenbelastung | ≤450 N axial ≤650 N radial |
| Werkstoffe | Gehäuse: Aluminiumlegierung Welle: Edelstahl |
| Korrosionsschutz | IEC 60068-2-52 Salzsprühnebel für Umgebungsbedingungen C5-M (CX) nach ISO 12944-2 |
| Betriebstemperatur | -40+85 °C |
| Relative Luftfeuchte | 95 % nicht betauend |
| Widerstandsfähigkeit | IEC 60068-2-6 Vibration 30 g, 10-2000 Hz IEC 60068-2-27 Schock 400 g, 1 ms |
| Masse ca. | 2,2 kg (je nach Version) |
| Anschluss | Busanschlusskasten Klemmenkasten inkremental |

Absolute Drehgeber - Busschnittstellen

Durchgehende Hohlwelle

EtherCAT / 13 Bit ST / 16 Bit MT / Drehzahlschalter Impulszahl und Schaltdrehzahl frei programmierbar

HMG10P-T - EtherCAT

| Bestellbezeic | chnunc | 1 | | | | | | | | |
|---------------|-----------|--------|----------------------------|---|---|---|---|--|-------------------------------|--|
| | , many | 1 | | | | | | | | |
| HMG10P | -T | Н | | G | EC | .3 | | 00 | | .A |
| HMG10P | -T | | Schu D IP 66 L IP 66 | G Well G G G G G G G G G G G G | EC Ansc 1x Bi 1x KI endurc mm, K mm, K mm, K 67, op | Betrieb 1030 chluss usansch lemmen chmesse Klemmrir Klemmrir Klemmrir | 6 pssp VD nluss kast er ng A ng A ür s ür s | Auflösi Ohne 16 Bit annung IC, Ethe skasten ten mit s-seitig r-seitig r taubige lig-nass | 6 6 ung N see Ur Umgge Ur | Zusatzausgang Ohne 1024 Imp.* TTL/HTL (Vin=Vout), 6-Kanal, galvanisch getrennt 1024 Imp.* TTL/RS422, 6-Kanal Multiturn Chnittstelle T 3 Steckern M12, radial + belverschraubung M20, radial Passfedernut gebung mgebung |
| | | пг | iaileiuilg i | ui Dielli | поше | nisiuize | , vv | enerns0 | iii e i ül | ng Hybridlager |
| _ | Ohne | ahlsch | | | | | | | | |
| D | | - | ilschalter / Open-Colle | | - | | _ | | e) | |

^{*} Werkseinstellung, programmierbar



Absolute Drehgeber - Busschnittstellen

Durchgehende Hohlwelle

EtherCAT / 13 Bit ST / 16 Bit MT / Drehzahlschalter Impulszahl und Schaltdrehzahl frei programmierbar

HMG10P-T - EtherCAT

EtherCAT - Anschlussbelegung

Ansicht A¹ 1) - Blick auf Stecker "Betriebsspannung"

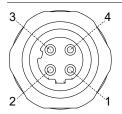
| Stift | Anschluss | Beschreibung |
|-------|-----------|---------------------------|
| 1 | UB | Betriebsspannung 1030 VDC |
| 2 | - | Nicht benutzen |
| 3 | GND | Masseanschluss für UB |
| 4 | - | Nicht benutzen |
| | | |



Stecker M12 (Stift) 4-polig, A-codiert

Ansicht A^{2 1)} und A^{3 1)} - Blick auf Stecker "Datenleitung"

| Buch | nse A | Anschluss | Beschreibung |
|------|-------|-----------|----------------|
| 1 | | TxD+ | Sendedaten+ |
| 2 | | RxD+ | Empfangsdaten+ |
| 3 | | TxD- | Sendedaten- |
| 4 | | RxD- | Empfangsdaten- |



Stecker M12 (Buchse) 4-polig, D-codiert

| EtherCAT - Merkmale | | |
|---------------------|---|--|
| Bus-Protokoll | EtherCAT | |
| Geräteprofil | Device Profil for Encoders V 1.0 | |
| Betriebsarten | CoE (CANopen over EtherCAT) DSP406 | |
| Merkmale | 100 MBaud Ethernet Automatische Adressvergabe Distributed-Clock für präzise Synchronisation. Gerät kann als "Reference Clock" konfiguriert werden Werkseinstellung 10 Byte PDO, konfigurierbar 4 Byte PDO / 2 Byte PDO für kürzere Zykluszeiten | |
| Prozessdaten | Positionswert, Warnings, Systemzeit | |
| Zykluszeiten | Abhängig von Sensortyp, aktivierte Skalierungsfunktion und PDO-Län- ge. Minimale Zykluszeit: 62,5 µs | |
| Synchronisation | 0x00 Free Run, nicht synchronisiert 0x03 Distributed clocks DC, synchronisiert mit SYNCO/SYNC1 Event | |

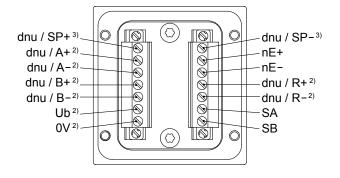
- ¹⁾ Siehe Abmessungen
- ²⁾ Zusatzausgang inkremental (Option)
- 3) Drehzahlschalter (Option)

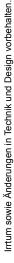
Drehzahlschalter / Zusatzausgang inkremental - Beschreibung der Anschlüsse

| Ub ²⁾ | Betriebsspannung |
|-------------------|---|
| 0V ²⁾ | Masseanschluss |
| A+ 2) | Ausgangssignal Kanal 1 |
| A-2) | Ausgangssignal Kanal 1 invertiert |
| B+ ²⁾ | Ausgangssignal Kanal 2 (90° versetzt zu Kanal 1) |
| B- ²⁾ | Ausgangssignal Kanal 2 invertiert |
| R+ 2) | Nullimpuls (Referenzsignal) |
| R-2) | Nullimpuls invertiert |
| nE+ | System OK+ / Fehlerausgang |
| nE- | System OK- / Fehlerausgang invertiert |
| SP+3) | DSL_OUT1 / Drehzahlschalter (Open-Collector, Halbleiter-Relais auf Anfrage) |
| SP- ³⁾ | DSL_OUT2 / Drehzahlschalter (0V, Halbleiter-Relais auf Anfrage) |
| SA | RS485+ / Programmierschnittstelle |
| SB | RS485- / Programmierschnittstelle |
| dnu | Nicht benutzen |
| | |

Drehzahlschalter / Zusatzausgang inkremental - Anschlussbelegung Klemmenkasten

Ansicht B 1)





Irrtum sowie Änderungen in Technik und Design vorbehalten.

Absolute Drehgeber - Busschnittstellen

Durchgehende Hohlwelle

EtherCAT / 13 Bit ST / 16 Bit MT / Drehzahlschalter Impulszahl und Schaltdrehzahl frei programmierbar

HMG10P-T - EtherCAT

Zusatzausgang inkremental - Ausgangssignale Version mit Zusatzausgang inkremental bei positiver Drehrichtung 1) A+ A B+ B R+ Nullimpuls+ R Nullimpuls-

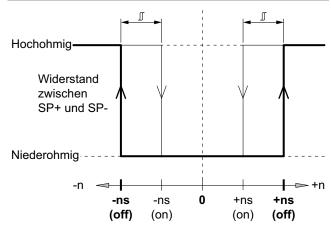
Zusatzausgang inkremental - Schaltpegel

| Schaltpegel | TTL/RS422 |
|-------------------|--|
| High / Low | ≥2,5 V / ≤0,5 V |
| Übertragungslänge | ≤550 m @ 100 kHz |
| Ausgabefrequenz | ≤600 kHz |
| Schaltpegel | TTL/HTL (Vin = Vout) |
| High / Low | ≥2,5 V / ≤0,5 V (TTL) ≥Ub -3 V / ≤1,5 V (HTL) |
| Übertragungslänge | ≤550 m @ 100 kHz (TTL) ≤350 m @ 100 kHz (HTL) |
| Ausgabefrequenz | ≤600 kHz (TTL) ≤350 kHz (HTL) |

Galvanisch getrennt:

Der Ausgang TTL/HTL (Vin = Vout) am Zusatzausgang inkremental ist galvanisch getrennt und benötigt eine separate Spannungsversorgung.

Drehzahlschalter - Ausgangsschaltverhalten



n = Drehzahl

+ns (off) = Abschaltdrehzahl bei Wellendrehung in positiver Drehrichtung ¹⁾.

 -ns (off) = Abschaltdrehzahl bei Wellendrehung in negativer Drehrichtung ¹⁾.

Schalthysterese ∃:

5...100 % (Werkseinstellung = 10 % min. 1 Digit)

+ns (on) = Anschaltdrehzahl bei Wellendrehung in positiver Drehrichtung 1).

-ns (on) = Anschaltdrehzahl bei Wellendrehung in negativer Drehrichtung 1).

¹⁾ Siehe Abmessungen



Irrtum sowie Anderungen in Technik und Design vorbehalt

Absolute Drehgeber - Busschnittstellen

Durchgehende Hohlwelle

EtherCAT / 13 Bit ST / 16 Bit MT / Drehzahlschalter Impulszahl und Schaltdrehzahl frei programmierbar

HMG10P-T - EtherCAT

| Zubehör | |
|-------------|---|
| Stecker und | d Kabel |
| 11191145 | Adapterkabel zum Programmieren der HMG10P/PMG10P Busschnittstellen Serie D-SUB Stecker 15-polig mit Anschlusskabel, D-SUB Stecker 9-polig und 7-poliger Klemmenleiste |
| Montagezu | behör |
| 11043628 | Drehmomentstütze M6, Länge 67-70 mm |
| 11004078 | Drehmomentstütze M6, Länge 120-130 mm (kürzbar ≥71 mm) |
| 11002915 | Drehmomentstütze M6, Länge 425-460 mm (kürzbar ≥131 mm) |
| 11054917 | Drehmomentstütze M6 isoliert, Länge 67-70 mm |
| 11072795 | Drehmomentstütze M6 isoliert, Länge 120-130 mm (kürzbar ≥71 mm) |
| 11082677 | Drehmomentstütze M6 isoliert, Länge 425-460 mm (kürzbar ≥131 mm) |
| 11077197 | Montageset für Drehmomentstütze Grösse M6 und Erdungsband |
| 11077087 | Montage- und Demontageset |
| Programmi | erzubehör |
| 11190106 | Z-PA.SDL.1 - <i>WLAN-Adapter</i> Programmiergerät für die xMG10P Serie |



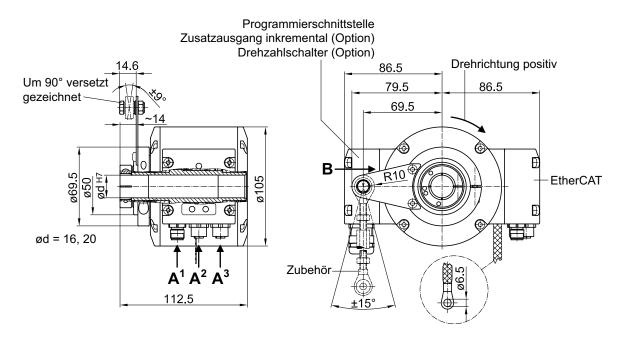
Absolute Drehgeber - Busschnittstellen

Durchgehende Hohlwelle

EtherCAT / 13 Bit ST / 16 Bit MT / Drehzahlschalter Impulszahl und Schaltdrehzahl frei programmierbar

HMG10P-T - EtherCAT

Abmessungen



6

