

# AFM60B-S1LA000S11

AFS/AFM60 SSI

**ABSOLUT-ENCODER** 





### Bestellinformationen

Тур	Artikelnr.
AFM60B-S1LA000S11	1080817

Weitere Geräteausführungen und Zubehör → www.sick.com/AFS\_AFM60\_SSI

Abbildung kann abweichen



### Technische Daten im Detail

### Merkmale

Sonderprodukt	✓
Besonderheit	Stecker M23, 12-polig Radial mit kundenspezifischer Pin Belegung
Standard-Referenzgerät	AFM60B-S1LA008192, 1060452

### Performance

Auflösung max. (Schrittzahl pro Umdrehung x Anzahl Umdrehungen)	13 bit x 12 bit (8.192 x 4.096)
Fehlergrenzen G	0,05° <sup>1)</sup>
Wiederholstandardabweichung $\sigma_{\text{r}}$	0,002° <sup>2)</sup>

<sup>1)</sup> Gemäß DIN ISO 1319-1, Lage der oberen und unteren Fehlergrenze abhängig von der Einbausituation, angegebener Wert bezieht sich auf symmetrische Lage, d.h. Abweichung in obere und untere Richtung haben den gleichen Betrag.

### Schnittstellen

Kommunikationsschnittstelle	SSI
Kommunikationsschnittstelle Detail	SSI + Inkremental HTL
Initialisierungszeit	50 ms <sup>1)</sup>
Positionsbildungszeit	< 1 µs
SSI	
Codeart	Gray
Codeverlauf parametrierbar	CW/CCW (V/R) parametrierbar
Taktfrequenz	≤ 2 MHz <sup>2)</sup>
Set (elektronische Justage)	H-aktiv (L = $0 - 3 \text{ V}$ , H = $4,0 - U_s \text{ V}$ )
CW/CCW (Schrittfolge in Drehrichtung)	L-aktiv (L = $0 - 1.5 \text{ V}$ , H = $2.0 - U_s \text{ V}$ )

 $<sup>^{1)}</sup>$  Nach dieser Zeit können gültige Positionen gelesen werden.

 $<sup>^{2)}</sup>$  Gemäß DIN ISO 55350-13; es liegen 68,3 % der gemessenen Werte innerhalb des angegebenen Bereichs.

<sup>&</sup>lt;sup>2)</sup> Minimal, LOW-Pegel (Clock+): 250 ns.

Inkremental	
Ausgabefrequenz	≤ 600 kHz
Laststrom	≤ 30 mA
Sin/Cos	
Lastwiderstand	≥ 120 Ω

 $<sup>^{1)}</sup>$  Nach dieser Zeit können gültige Positionen gelesen werden.

### Elektrische Daten

Anschlussart	Stecker, M23, 12-polig, radial
Versorgungsspannung	4,5 32 V DC
Leistungsaufnahme	≤ 0,7 W (ohne Last)
Verpolungsschutz	✓
MTTF <sub>d</sub> : Zeit bis zu gefährlichem Ausfall	250 Jahre (EN ISO 13849-1) <sup>1)</sup>

<sup>1)</sup> Bei diesem Produkt handelt es sich um ein Standardprodukt und kein Sicherheitsbauteil im Sinne der Maschinenrichtlinie. Berechnung auf Basis nominaler Last der Bauteile, durchschnittlicher Umgebungstemperatur 40°C, Einsatzhäufigkeit 8760 h/a. Alle elektronischen Ausfälle werden als gefährliche Ausfälle angesehen. Nähere Informationen siehe Dokument Nr. 8015532.

### Mechanische Daten

Mechanische Ausführung	Vollwelle, Servoflansch
Wellendurchmesser	6 mm
Wellenlänge	10 mm
Gewicht	0,3 kg
Anlaufdrehmoment	< 0,5 Ncm <sup>1) 1)</sup>
Betriebsdrehmoment	< 0,3 Ncm <sup>1) 1)</sup>
Zulässige Wellenbelastung	80 N / radial 40 N / axial
Trägheitsmoment des Rotors	6,2 gcm <sup>2</sup>
Lagerlebensdauer	3,0 x 10^9 Umdrehungen
Winkelbeschleunigung	+ 500.000 rad/s²

<sup>&</sup>lt;sup>1)</sup> Bei 20 °C.

### Umgebungsdaten

EMV	Nach EN 61000-6-2 und EN 61000-6-3 <sup>1)</sup>
Schutzart	IP65, wellenseitig (nach IEC 60529) IP67, gehäuseseitig (nach IEC 60529) <sup>2)</sup>
Zulässige relative Luftfeuchte	90 % (Betauung der optischen Abtastung nicht zulässig)
Betriebstemperaturbereich	-40 °C +100 °C <sup>3)</sup>
Lagerungstemperaturbereich	-40 °C +100 °C, ohne Verpackung
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	70 g, 6 ms (nach EN 60068-2-27)
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	30 g, 10 Hz 2.000 Hz (nach EN 60068-2-6)

<sup>1)</sup> Die EMV entsprechend den angeführten Normen wird gewährleistet, wenn geschirmte Leitungen verwendet werden.

<sup>2)</sup> Minimal, LOW-Pegel (Clock+): 250 ns.

 $<sup>^{2)}</sup>$  Für Geräte mit Stecker: Bei montiertem Gegenstecker.

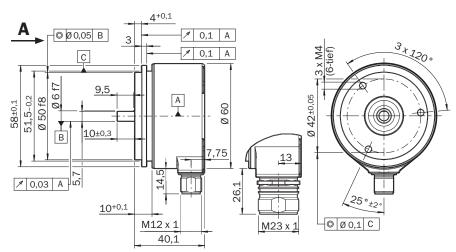
<sup>&</sup>lt;sup>3)</sup> Bei fester Verlegung der Leitung.

### Klassifikationen

ECI@ss 5.0	27270502
ECI@ss 5.1.4	27270502
ECI@ss 6.0	27270590
ECI@ss 6.2	27270590
ECI@ss 7.0	27270502
ECI@ss 8.0	27270502
ECI@ss 8.1	27270502
ECI@ss 9.0	27270502
ECI@ss 10.0	27270502
ECI@ss 11.0	27270502
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

### Maßzeichnung (Maße in mm)

Servoflansch, radialer Stecker M12 und M23



Allgemeintoleranzen nach DIN ISO 2768-mk

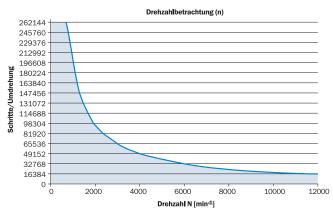
## PIN-Belegung

PIN	Signal	Explanation
1	GND	Earth connection
2	+U <sub>s</sub>	Supply voltage (potential free to housing)
3	Clock +	Interface signals
4	Clock -	Interface signals
5	Data +	Interface signals
6	Data -	Interface signals
7	Preset	Electronic adjustment
8	CW/CCW	Counting sequence when turning
9	Α	Signal line
10	A_	Signal line
11	В	Signal line
12	B_	Signal line
Screen		Shield connected to housing on side of encoder. Connected to ground on side of control.



View of the connector M23

# Drehzahlbetrachtung



Die maximale Drehzahl ist außerdem abhängig von der Wellenart.

### Diagramme

### SSI-Datenformat Singleturn



#### Bit 1-18: Positionsbits

- · LSB: Least significant Bit
- . MSB: Most significant Bit

#### Bit 19-21: Errorbits

- ERRDIG: Fehlermeldung über Drehzahl. Wenn dieser Fehler während der Positionsbildungs-Prozedur auftritt, wird dies durch das ERRDIG-Bit angezeigt.
- ERRSI: Fehler an der Lichtquelle.
- ERRSYNC: Verschmutzung der Codescheibe oder des Lesesystems. Während der Positionsermittlung ist ein Fehler seit der letzten SSI-Datenübermittlung aufgetreten. Das Errorbit wird während der nächsten Datenübermittlung gelöscht.

#### Die Auswertung der Errorbits muss in der Steuerung realisiert werden.

Die ausgegebenen Errorbits müssen nicht zwangsweise von der Steuerung verwendet werden.

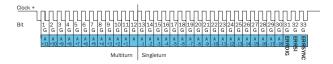
#### **Beispiel**

Wenn der Absolutwert-Encoder auf eine Auflösung von 13 Bits eingestellt ist, so werden 16 Bits ausgegeben: 13 Datenbits und 3 Errorbits.

Kann die Steuerung die Errorbits nicht verwerten, so ist die Steuerung auf eine Encoder-Auflösung von 13 Bits einzustellen. Die Errorbits müssen dann steuerungsseitig ausgeblendet werden.

#### SSI-Datenformat Multiturn

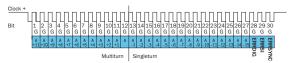
#### 30 Bits



Bit 1–12: Positionsbits Multiturn
Bit 13–30: Positionsbits Singleturn

Bit 31-33: Errorbits

#### 27 Bits



Bit 1–12: Positionsbits Multiturn
Bit 13–27: Positionsbits Singleturn
Bit 28–30: Errorbits

#### Errorbits

- ERRDIG: Fehlermeldung über Drehzahl. Wenn dieser Fehler während der Positionsbildungs-Prozedur auftritt, wird dies durch das ERRDIG-Bit angezeigt.
- ERRSI: Fehler an der Lichtquelle.
- ERRSYNC: Verschmutzung der Codescheibe oder des Lesesystems. Während der Positionsermittlung ist ein Fehler seit der letzten SSI-Datenübermittlung aufgetreten. Das Errorbit wird während der nächsten Datenübermittlung gelöscht.

### Die Auswertung der Errorbits muss in der Steuerung realisiert werden.

Die ausgegebenen Errorbits müssen nicht zwangsweise von der Steuerung verwendet werden. Die Multiturn-Auflösung ist fest auf 12 Bits eingestellt.

### Beispiel

Wenn der Absolutwert-Encoder auf eine Auflösung von 27 Bits eingestellt ist, so werden 30 Bits ausgegeben: 27 Datenbits und 3 Errorbits

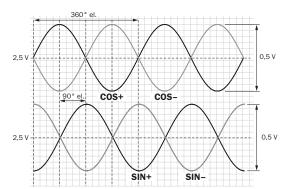
Kann die Steuerung die Errorbits nicht verwerten, so ist die Steuerung auf eine Encoder-Auflösung von 27 Bits einzustellen. Die Errorbits müssen dann steuerungsseitig ausgeblendet werden.

# Elektrische Schnittstellen Sinus 0,5 $\rm V_{ss}$

Versorgungsspannung	Ausgang
4,5 5,5 V	Sinus 0,5 V <sub>ss</sub>

Signale **vor** Differenzbildung bei 120  $\Omega$  Last bei U<sub>S</sub> = 5 V

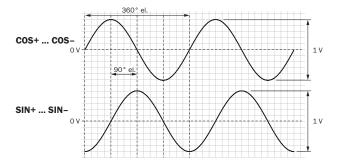
Signaldiagramm bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A" (Welle)



Schnittstellensignale Sin, Sin, Cos, Cos	Signale vor Differenzbildung bei 120 $\Omega$ Last	Signaloffset
Analog differentiell	0,5 V <sub>ss</sub> ± 20 %	2,5 V ± 10 %

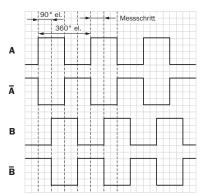
Signale **nach** Differenzbildung bei 120  $\Omega$  Last bei U $_{\rm S}$  = 5 V

Signaldiagramm bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A" (Welle)



### **Elektrische Schnittstellen HTL/TTL**

Inkremental-Signalausgänge bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A", siehe Maßzeichnung



# SICK AUF EINEN BLICK

SICK ist einer der führenden Hersteller von intelligenten Sensoren und Sensorlösungen für industrielle Anwendungen. Ein einzigartiges Produkt- und Dienstleistungsspektrum schafft die perfekte Basis für sicheres und effizientes Steuern von Prozessen, für den Schutz von Menschen vor Unfällen und für die Vermeidung von Umweltschäden.

Wir verfügen über umfassende Erfahrung in vielfältigen Branchen und kennen ihre Prozesse und Anforderungen. So können wir mit intelligenten Sensoren genau das liefern, was unsere Kunden brauchen. In Applikationszentren in Europa, Asien und Nordamerika werden Systemlösungen kundenspezifisch getestet und optimiert. Das alles macht uns zu einem zuverlässigen Lieferanten und Entwicklungspartner.

Umfassende Dienstleistungen runden unser Angebot ab: SICK LifeTime Services unterstützen während des gesamten Maschinenlebenszyklus und sorgen für Sicherheit und Produktivität.

Das ist für uns "Sensor Intelligence."

# WELTWEIT IN IHRER NÄHE:

Ansprechpartner und weitere Standorte → www.sick.com

