



AFM60I-BDKK262144

AFS/AFM60 Inox

ABSOLUT-ENCODER

SICK
Sensor Intelligence.



Abbildung kann abweichen



Bestellinformationen

Typ	Artikelnr.
AFM60I-BDKK262144	1093674

Weitere Geräteausführungen und Zubehör → www.sick.com/AFS_AFM60_Inox

Technische Daten im Detail

Performance

Auflösung max. (Schrittzahl pro Umdrehung x Anzahl Umdrehungen)	18 bit x 12 bit (262.144 x 4.096) Siehe maximale Drehzahlbetrachtung
Fehlergrenzen G	0,03° ¹⁾
Wiederholstandardabweichung σ_r	0,002° ²⁾

¹⁾ 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.

²⁾ Gemäß DIN ISO 55350-13; es liegen 68,3 % der gemessenen Werte innerhalb des angegebenen Bereichs.

Schnittstellen

Kommunikationsschnittstelle	SSI
Kommunikationsschnittstelle Detail	SSI + Sin/Cos
Initialisierungszeit	50 ms ¹⁾
Positionsbildungszeit	< 1 μ s
SSI	
Codeart	Gray
Codeverlauf parametrierbar	CW/CCW
Taktfrequenz	≥ 2 MHz ²⁾
Set (elektronische Justage)	H-aktiv (L = 0 - 3 V, H = 4,0 - Us V)
CW/CCW (Schrittfolge in Drehrichtung)	L-aktiv (L = 0 - 1,5 V, H = 2,0 - Us V)
Sin/Cos	
Sinus-/Cosinusperioden pro Umdrehung	1.024
Ausgabefrequenz	≤ 200 Hz
Lastwiderstand	≥ 120 Ω
Schnittstellensignale vor Differenzbildung	0,5 V _{SS} , ± 20 %, 120 Ω

¹⁾ Nach dieser Zeit können gültige Positionen gelesen werden.

²⁾ SSI max. Taktfrequenz 2 MHz, bzw. min. LOW-Pegel (Clock+): 500 ns.

Signaloffset vor Differenzbildung	2,5 V \pm 10 %
Schnittstellensignale nach Differenzbildung	1 V _{SS} , \pm 20 %, 120 Ω

¹⁾ Nach dieser Zeit können gültige Positionen gelesen werden.

²⁾ SSI max. Taktfrequenz 2 MHz, bzw. min. LOW-Pegel (Clock+): 500 ns.

Elektrische Daten

Anschlussart	Leitung, 12-adrig, radial, 1,5 m
Versorgungsspannung	4,5 ... 32 V DC
Ausgabefrequenz	\leq 200 kHz
Leistungsaufnahme	\leq 0,7 W (ohne Last)
Verpolungsschutz	✓
MTTF_c: Zeit bis zu gefährlichem Ausfall	250 Jahre ¹⁾

¹⁾ 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	Aufsteckhohlwelle
Wellendurchmesser	10 mm
Gewicht	0,5 kg ¹⁾
Material, Welle	Edelstahl V2A
Material, Flansch	Edelstahl V2A
Material, Gehäuse	Edelstahl V2A
Anlaufdrehmoment	1 Ncm
Betriebsdrehmoment	0,5 Ncm
Zulässige Wellenbewegung axial statisch/dynamisch	\pm 0,5 mm, \pm 0,1 mm
Zulässige Wellenbewegung radial statisch/dynamisch	\pm 0,3 mm, \pm 0,1 mm
Zulässige Wellenbelastung	80 N / radial 40 N / axial
Trägheitsmoment des Rotors	40 gcm ²
Lagerlebensdauer	3,0 x 10 ⁹ Umdrehungen
Winkelbeschleunigung	\leq 500.000 rad/s ²
Betriebsdrehzahl	\leq 6.000 min ⁻¹ ²⁾

¹⁾ Bezogen auf Geräte mit Steckeranschluss.

²⁾ Eigenerwärmung von 3,3 K pro 1.000 min⁻¹ bei der Auslegung des Arbeitstemperaturbereichs beachten.

Umgebungsdaten

EMV	Nach EN 61000-6-2 und EN 61000-6-3 ¹⁾
Schutzart	IP67, wellenseitig IP67, gehäuseseitig, Steckeranschluss ²⁾ IP67, gehäuseseitig, Leitungsanschluss

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

²⁾ Bei montiertem Gegenstecker.

³⁾ Bei fester Verlegung der Leitung.

⁴⁾ Bei beweglicher Verlegung der Leitung.

Zulässige relative Luftfeuchte	90 % (Betaung der optischen Abtastung nicht zulässig)
Betriebstemperaturbereich	-40 °C ... +100 °C ³⁾ -30 °C ... +100 °C ⁴⁾
Lagerungstemperaturbereich	-40 °C ... +100 °C, ohne Verpackung
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	100 g, 6 ms (nach EN 60068-2-27)
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	10 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (nach EN 60068-2-6)

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

²⁾ Bei montiertem Gegenstecker.

³⁾ Bei fester Verlegung der Leitung.

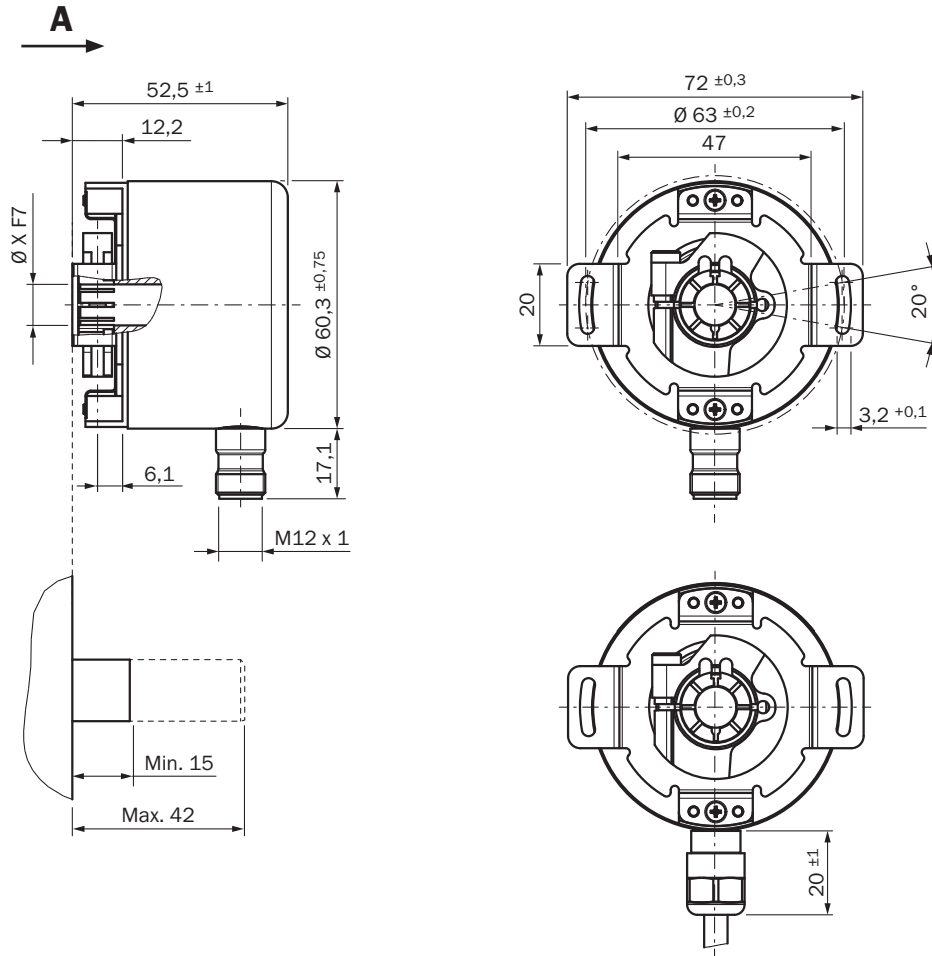
⁴⁾ Bei beweglicher Verlegung der Leitung.

Klassifikationen

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

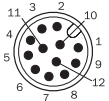
Maßzeichnung (Maße in mm)

Aufsteckhohlwelle



PIN-Belegung

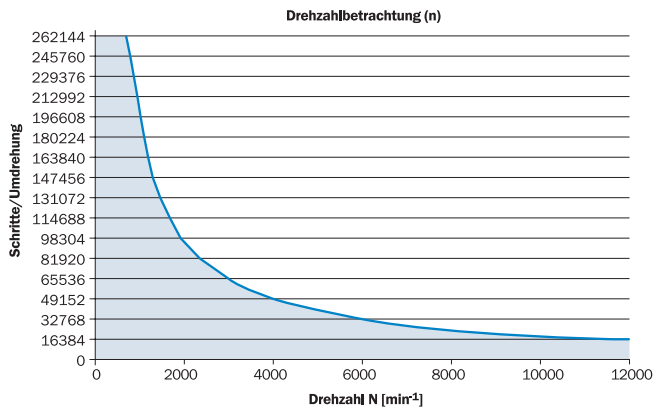
Stecker M12, 12-polig und Leitungsanschluss, Leitung 12-adrig, SSI/Gray + Sin/Cos



Ansicht Gerätestecker M12 12-polig am Encoder

PIN, 12-pol., M12-Stecker	Farbe der Adern, Leitungsabgang	Signal	Erklärung
1	Orange/schwarz	V/R	Schrittfolge der Drehrichtung
2	Weiß	Daten+	Schnittstellensignale
3	Braun	Daten-	Schnittstellensignale
4	Violett	Clock-	Schnittstellensignale
5	Rot	+U _i	Betriebsspannung
6	Grau	Cos+	Signalleitung
7	Grün	Cos-	Signalleitung
8	Rosa	Sin+	Signalleitung
9	Schwarz	Sin-	Signalleitung
10	Orange	SET	Elektronische Justage
11	Gelb	Clock+	Schnittstellensignale
12	Blau	GND	Masseanschluss
	Schirm	Schirm	Schirm encoderseitig mit Gehäuse verbunden. Steuerungsseitig mit Erde verbinden.

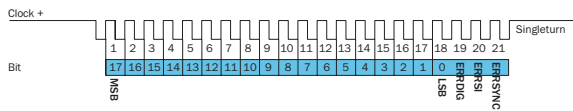
Drehzahlbetrachtung



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.

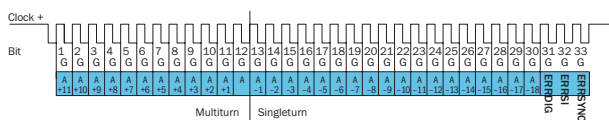
Beispiel

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 steuerungssseitig ausgeblendet werden.

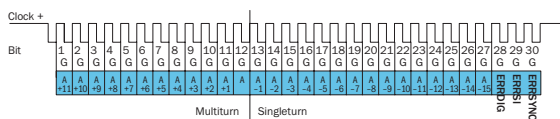
SSI-Datenformat Multiturn

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.

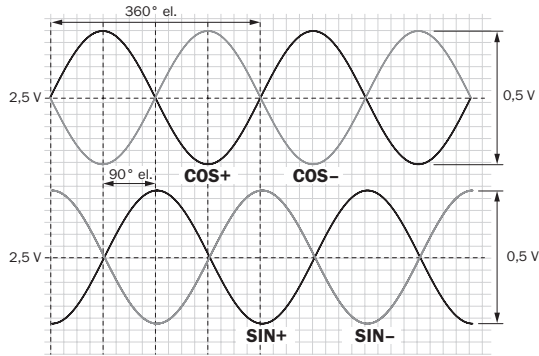
Kann die Steuerung die Errorbits nicht verwerten, so ist die Steuerung auf eine Encoder-Auflösung von 27 Bits einzustellen. Die Errorbits müssen dann steuerungssseitig ausgeblendet werden.

Elektrische Schnittstellen Sinus 0,5 V_{SS}

Versorgungsspannung	Ausgang
4,5 ... 5,5 V	Sinus 0,5 V _{SS}

Signale vor Differenzbildung bei 120 Ω Last bei U_S = 5 V

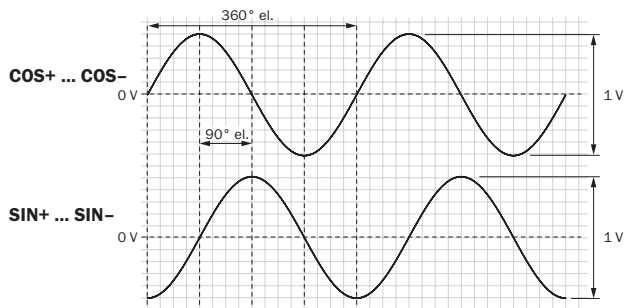
Signaldiagramm bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung „A“ (Welle)



Schnittstellensignale Sin, $\overline{\text{Sin}}$, Cos, $\overline{\text{Cos}}$	Signale vor Differenzbildung bei 120 Ω Last	Signaloffset
Analog differentiell	0,5 V _{SS} ± 20 %	2,5 V ± 10 %

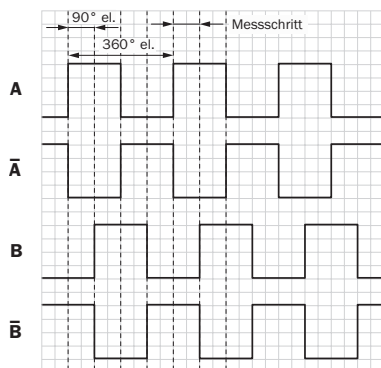
Signale nach Differenzbildung bei 120 Ω Last bei U_S = 5 V

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