

ENCODER

EtherCAT Multiturn Drehgeber



Serie 8.5868, 8.5888

Key-Features:

- Vollwelle bis maximal 10 mm Durchmesser
- Sackhohlwelle bis maximal 15 mm Durchmesser
- Schnittstellen: EtherCAT, CAN over Ethernet
- Gehäusedurchmesser 58 mm
- Schutzklasse bis zu IP67
- Gesamtauflösung maximal 28 Bit
- Drehzahl max. 9.000 U/min
- Temperaturbereich -40...+80°C

Inhalt:

Bestellcode2
Technische Daten3
EtherCAT Schnittstelle4
Anschluss4
Technische Zeichnung5

Absolute Drehgeber – Multiturn

Standard mechanischer Multiturn, optisch		Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)	EtherCAT
Montagezubehör für Wellen-Drehgeber			Bestell-Nr.
Kupplung	Balgkupplung ø 19 mm für Welle 6 mm		8.0000.1102.0606
	Balgkupplung ø 19 mm für Welle 10 mm		8.0000.1102.1010
Montagezubehör für Hohlwellen-Drehgeber			Bestell-Nr.
Zylinderstift, lang	mit Befestigungsgewinde		8.0010.4700.0000
für Flansch mit Federelement (Flanschtyp 1 und 2)			
Anschlussstechnik			Bestell-Nr.
Vorkonfektionierter Kabelsatz	M12 Stift mit Außengewinde für Port IN und Port OUT, 4-polig 2 m PUR-Kabel		05.00.6031.4411.002M
	M12 Buchse mit Überwurfmutter für Spannungsversorgung, 4-polig 2 m PUR-Kabel		05.00.6061.6211.002M
Selbstkonfektionierbarer Steckverbinder (gerade)	M12 Stift mit Außengewinde für Port IN und Port OUT, 4-polig		05.WASCSY4S
	M12 Buchse mit Überwurfmutter für Spannungsversorgung, 4-polig		05.B8141-0

Technische Daten	
Mechanische Kennwerte	
Maximale Drehzahl	IP65 bis 70°C 9000 min ⁻¹ , 7000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb) IP65 bis T _{max} 7000 min ⁻¹ , 4000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb) IP67 bis 70°C 8000 min ⁻¹ , 6000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb) IP67 bis T _{max} 6000 min ⁻¹ , 3000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb)
Anlaufdrehmoment (bei 20°C)	IP65 < 0,01 Nm IP67 < 0,05 Nm
Massenträgheitsmoment	Wellenausführung 3,0 x 10 ⁻⁶ kgm ² Hohlwellenausführung 7,5 x 10 ⁻⁶ kgm ²
Wellenbelastbarkeit	radial 80 N axial 40 N
Gewicht	ca. 0,54 kg
Schutzart nach EN 60529	gehäuseseitig IP67 wellenseitig IP65, opt. IP67
Arbeitstemperaturbereich	-40°C ... +80°C
Werkstoffe	Welle/Hohlwelle nicht rostender Stahl Flansch Aluminium Gehäuse Zink-Druckguss
Schockfestigkeit nach EN 60068-2-27	2500 m/s ² , 6 ms
Vibrationsfestigkeit nach EN 60068-2-6	100 m/s ² , 55 ... 2000 Hz
Elektrische Kennwerte	
Versorgungsspannung	10 ... 30 V DC
Stromaufnahme (ohne Last)	max. 120 mA
Verpolschutz der Versorgungsspannung	ja
UL-Zulassung	File 224618
CE-konform gemäß	EMV-Richtlinie 2014/30/EU RoHS-Richtlinie 2011/65/EU
Kennwerte zur Schnittstelle EtherCAT	
Auflösung Singleturn	1 ... 65536 (16 bit), skalierbar Default: 8192 (13 bit)
Anzahl der Umdrehungen (Multiturn)	max. 4096 (12 bit) nur über Gesamtauflösung skalierbar
Gesamtauflösung	1 ... 268.435.456 (28 bit), skalierbar Default: 33.554.432 (25 bit)
Code	binär
Protokoll	EtherNet/EtherCAT
Diagnose LED (Rot)	
LED leuchtet bei folgenden Fehlern: Sensorfehler (Interner Code bzw. LED-Fehler), zu niedrige Spannung, Übertemperatur	
Run LED (Grün)	
LED leuchtet bei folgenden Zuständen: Preop-, Safeop und Op-State (EtherCAT-Status-Maschine)	
2 x Link LED (Gelb)	
LED leuchtet bei folgenden Zuständen (Port IN und Port OUT): Link detected	
Modi	
Freerun, Distributed Clock	

Absolute Drehgeber – Multiturn

**Standard
mechanischer Multiturn, optisch**

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

EtherCAT

Allgemeine Hinweise zu CoE (CAN over EtherNet)

Die EtherCAT-Drehgeber unterstützen das CANopen Kommunikationsprofil nach DS301. Zusätzlich stehen gerätespezifische Profile wie das Encoderprofil DS406 zur Verfügung.

Es lassen sich Skalierungen, Presetwerte, Endschalterwerte und viele weitere, zusätzliche Parameter über den EtherCAT-Bus programmieren.

Beim Einschalten werden sämtliche Parameter aus einem EEPROM geladen, die zuvor nullspannungssicher abgespeichert wurden.

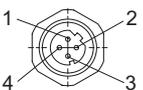
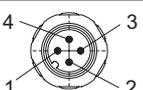
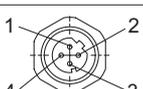
Als Ausgabewerte können **Position, Geschwindigkeit, Temperaturwerte, Status des Arbeitsbereiches** sowie andere Prozessgrößen als PDO kombiniert werden (PDO Mapping).

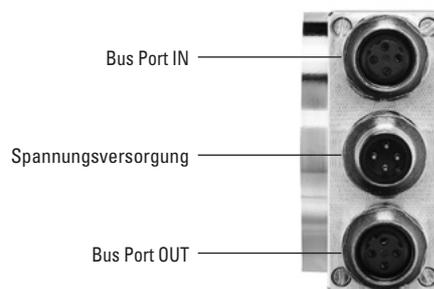
CANopen Encoder Profil 3.2.10 CoE (CAN over EtherNet)

Folgende Funktionalitäten sind unter anderem integriert:

- Positionsupdate-Zeit von 62.5 µs.
- EtherCAT-Konformitätsnachweis.
- Geschwindigkeit mit Vorzeichen.
- Vier Einheiten für Geschwindigkeitsberechnung: Steps/sec, Steps/100 ms, Steps/10 ms, min⁻¹.
- Zeitstempel als Systemzeit zum Zeitpunkt des Positionslensens.
- Zwei Working Area State Register.
- Neben der skalierten Position sind auch die Rohdaten – Position als Prozessgröße – mappbar.
- Dynamisches Mapping.
- Gating Time: Einstellung des Zeitintervalls, über das der Geschwindigkeitswert interpoliert wird.
- Sensortemperatur in Grad Celsius.
- Umfangreiche Plausibilitätsprüfung beim Download von Parametern auf den Drehgeber.
- Alarm- und Warnmeldungen.
- User Interface mit optischer Anzeige der Bus- und Fehlerzustände - 4 LEDs.
- Erweitertes Fehlermanagement für die Positionsabtastung mit integrierter Temperaturkontrolle.
- Implementierung des neuesten CANopen-Profiles 3.2.10 vom 18. Februar 2011.
- Hot-Connect - Unterstützung für schnellen Wechsel der Bus-Topologie.

Anschlussbelegung Bus

Schnittstelle	Anschlussart	Funktion	M12-Stecker, 4-polig				Diagramm	
			Signal:	Sendedaten+	Empfangsdaten+	Sendedaten -		Empfangsdaten -
B	2 (3 x M12-Stecker)	Bus Port IN	Signal:	Sendedaten+	Empfangsdaten+	Sendedaten -	Empfangsdaten -	 D-codiert
			Kurzzeichen:	TxD+	RxD+	TxD-	RxD-	
			Pin:	1	2	3	4	
		Spannungsversorgung	Signal:	Spannung +	–	Spannung –	–	
			Kurzzeichen:	+ V	–	0 V	–	
			Pin:	1	2	3	4	
		Bus Port OUT	Signal:	Sendedaten+	Empfangsdaten+	Sendedaten -	Empfangsdaten -	 D-codiert
			Kurzzeichen:	TxD+	RxD+	TxD-	RxD-	
			Pin:	1	2	3	4	



Absolute Drehgeber – Multiturn

**Standard
mechanischer Multiturn, optisch**

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

EtherCAT

Maßbilder Wellenausführung, mit abnehmbarer Bushaube

Maße in mm [inch]

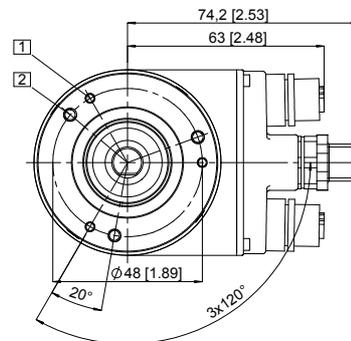
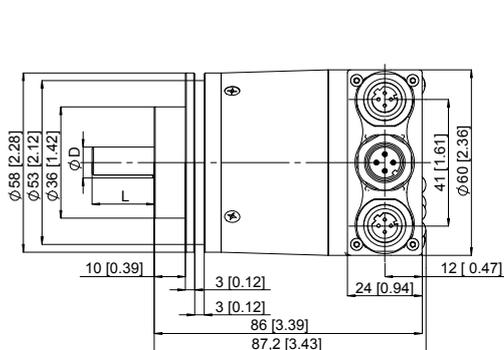
Klemmflansch, ø 58

Flanschtyp 1 und 3

1 3 x M3, 6,0 [0.24] tief

2 3 x M4, 8,0 [0.31] tief

D	Passung	L
6 [0.24]	h7	10 [0.39]
10 [0.39]	f7	20 [0.79]
1/4"	h7	7/8"
3/8"	h7	7/8"

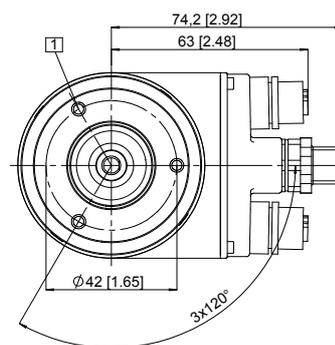
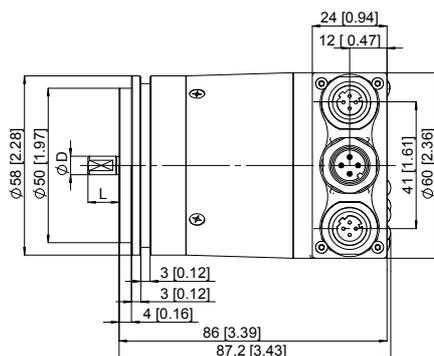


Synchroflansch, ø 58

Flanschtyp 2 und 4

1 3 x M4, 6,0 [0.24] tief

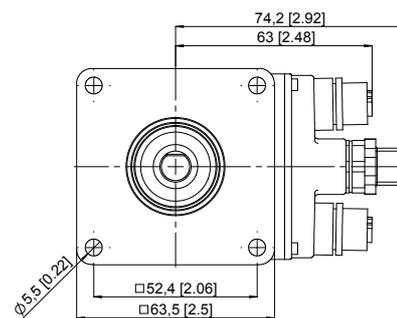
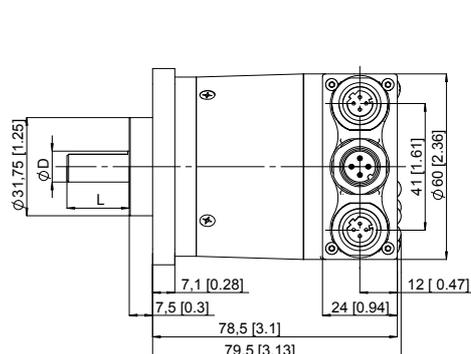
D	Passung	L
6 [0.24]	h7	10 [0.39]
10 [0.39]	f7	20 [0.79]
1/4"	h7	7/8"
3/8"	h7	7/8"



Quadratflansch, □ 63,5

Flanschtyp 5 und 7

D	Passung	L
6 [0.24]	h7	10 [0.39]
10 [0.39]	f7	20 [0.79]
1/4"	h7	7/8"
3/8"	h7	7/8"



Absolute Drehgeber – Multiturn

Standard
mechanischer Multiturn, optisch

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

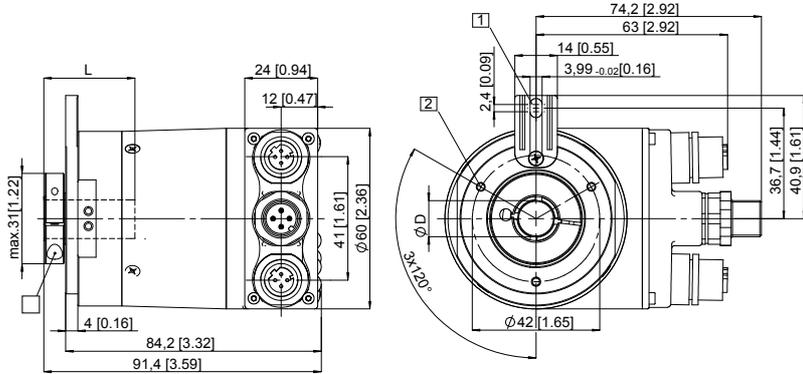
EtherCAT

Maßbilder: Hohlwellenausführung (Sackloch) mit abnehmbarer Bushaube

Maße in mm [inch]

Flansch mit Federelement, lang Flanschtyp 1 und 2

- 1 Nut Federelement
Empfehlung: Zylinderstift
nach DIN 7, \varnothing 4 [0.16]
- 2 3 x M3, 5,5 [0.22] tief
- 3 Empfohlenes Drehmoment für
Klemmring 0,6 Nm

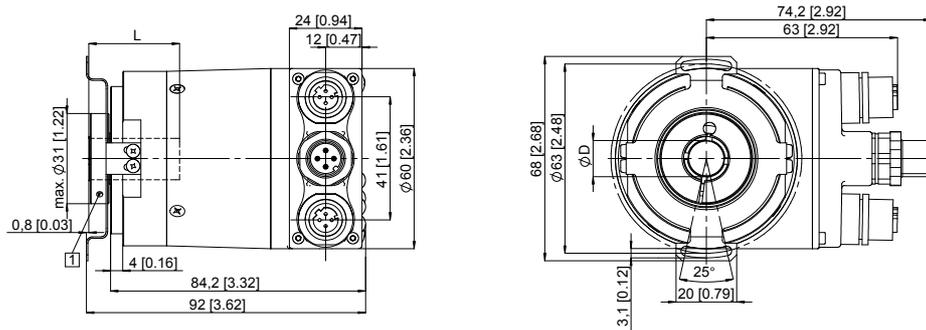


D	Passung	L
10 [0.39]	H7	30 [1.18]
12 [0.47]	H7	30 [1.18]
14 [0.55]	H7	30 [1.18]
15 [0.59]	H7	30 [1.18]
3/8"	H7	30 [1.18]
1/2"	H7	30 [1.18]

L = Einstecktiefe Sackloch-Hohlwelle

Flansch mit Statorkupplung, \varnothing 63 Flanschtyp 5 und 6

- 1 Empfohlenes Drehmoment für
Klemmring 0,6 Nm

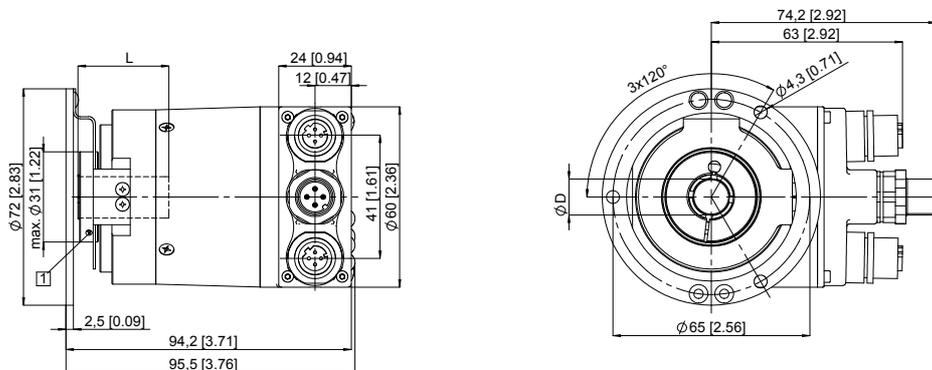


D	Passung	L
10 [0.39]	H7	30 [1.18]
12 [0.47]	H7	30 [1.18]
14 [0.55]	H7	30 [1.18]
15 [0.59]	H7	30 [1.18]
3/8"	H7	30 [1.18]
1/2"	H7	30 [1.18]

L = Einstecktiefe Sackloch-Hohlwelle

Flansch mit Statorkupplung, \varnothing 65 Flanschtyp 3 und 4

- 1 Empfohlenes Drehmoment für
Klemmring 0,6 Nm



D	Passung	L
10 [0.39]	H7	30 [1.18]
12 [0.47]	H7	30 [1.18]
14 [0.55]	H7	30 [1.18]
15 [0.59]	H7	30 [1.18]
3/8"	H7	30 [1.18]
1/2"	H7	30 [1.18]

L = Einstecktiefe Sackloch-Hohlwelle

TRANSMETRA GmbH
Messtechnik mit KnowHow.



052 624 86 26
info@transmetra.ch
www.transmetra.ch