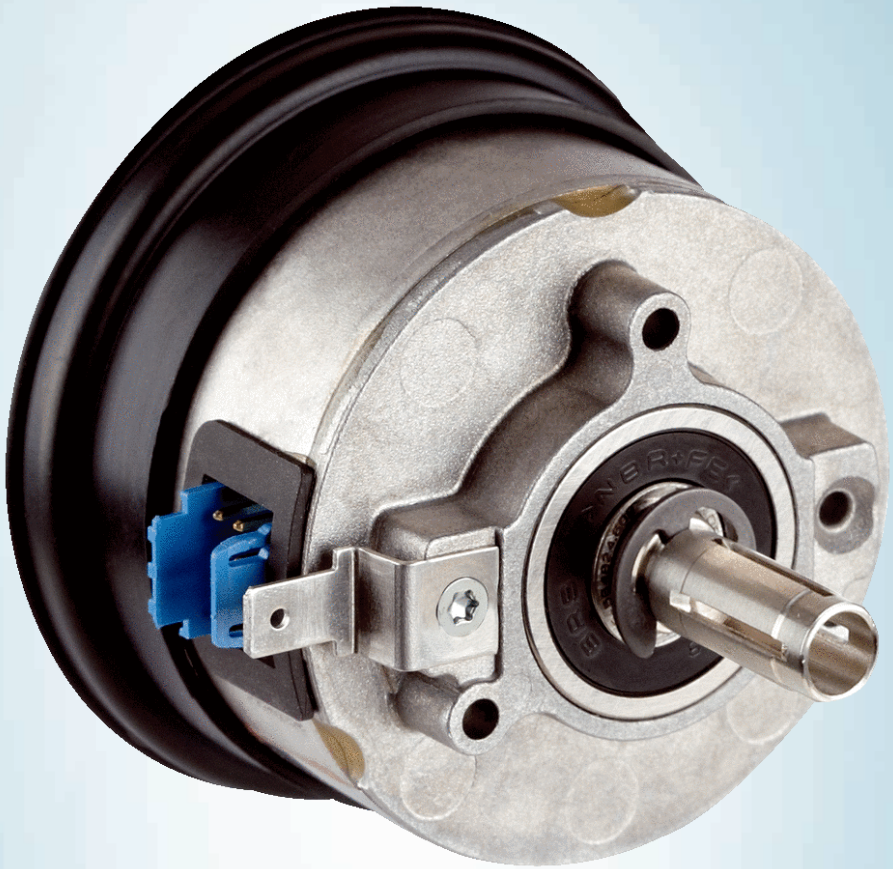
Техническое описание

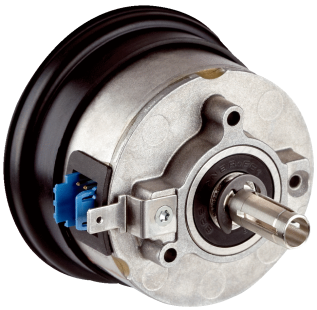


SRS50-HAA0-K21

SRS/SRM50

ДАТЧИКИ СИСТЕМЫ ОБРАТНОЙ СВЯЗИ

SICK
Sensor Intelligence.



Изображения могут отличаться от оригинала

информация для заказа

тип	артикул
SRS50-HAA0-K21	1037059

Другие варианты исполнения устройства и аксессуары ➜ www.sick.com/SRS_SRM50

подробные технические данные

Характеристики

Комплект поставки	Монтажные винты для статорной муфты или сервозажимов в комплект не входят.

Параметры техники безопасности

$MTTF_D$ (средняя наработка до отказа, вызывающего опасное состояние)	235 лет (EN ISO 13849) [1]

[1] Данный продукт является стандартным изделием, а не предохранительным устройством, в соответствии с директивой по машиностроению. Расчет на основе номинальной нагрузки компонентов, средней температуры окружающей среды 60 °C, частота применения 8760 ч./год. Все выходы из строя электрических систем рассматриваются как опасные выходы из строя. Более подробная информация приведена в документе № 8015532.

Производительность

Синусоидальных/косинусоидальных периодов на один оборот	1.024
Количество абсолютно регистрируемых оборотов	1
Общее количество шагов	32.768
Измерительный шаг	0,3 ″ при интерполяции синусоидальных и косинусоидальных сигналов, например 12 бит
Интегральная нелинейность	Тур. ± 45 ″, Допуски при обработке синусоидальных/косинусоидальных сигналов, при ненагруженной статорной муфте
Дифференциальная нелинейность	± 7 ″
Рабочая частота вращения	≤ 6.000 min^{-1}, до возможности надежного выстраивания абсолютного положения
Доступная область памяти	128 Byte
Системная точность	± 52 ″

Интерфейсы

Тип кодирования для абсолютного значения	Двоичный
Кривая кода	С возрастанием, при вращении вала. По часовой стрелке, если смотреть в направлении A (см. размерный чертеж)., При повороте вала по часовой стрелке, если смотреть в направлении A (см. размерный чертеж)
Интерфейс связи	HIPERFACE®

Может быть изменено производителем без предварительного уведомления

Электрика

Вид подключения	Разъем, 8-контактный, радиальная
Напряжение питания	7 V DC ... 12 V DC
Рекомендуемое напряжение питания	8 V DC
Потребление тока	80 mA [1]
Частота выхода синусоидальных/косинусоидальных сигналов	≤ 200 kHz

[1] Без нагрузки.

Механика

Исполнение вала	Вставной вал
Тип фланца / статорная муфта	Резиновая опора, Резиновая опора
Размеры	См. размерный чертеж
Вес	≤ 0,2 kg
Момент инерции ротора	10 gcm²
Рабочая частота вращения	≤ 12.000 min⁻¹
Угловое ускорение	≤ 200.000 rad/s²
Рабочий крутящий момент	0,2 Ncm
Пусковой момент	+ 0,4 Ncm
Допустимое перемещение вала, статическое	± 0,5 mm, радиальная ± 0,75 mm, осевая
Допустимое перемещение вала, динамическое	± 0,1 mm, радиальная ± 0,2 mm, осевая
Угловое перемещение перпендикулярно оси вращения, статическое	± 0,005 mm/mm
Угловое перемещение перпендикулярно оси вращения, динамическое	± 0,0025 mm/mm
Срок службы шарикоподшипников	3,6 x 10^9 оборотов

Данные окружающей среды

Диапазон рабочей температуры	–30 °C ... +115 °C
Диапазон температуры хранения	–40 °C ... +125 °C, без упаковки
Относительная влажность воздуха/образование конденсата	90 %, Образование конденсата не допускается
Ударопрочность	100 g, 10 ms, 10 ms (согласно EN 60068-2-27)
Диапазон частоты вибростойкости	20 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)
ЭМС	По EN 61000-6-2 и EN 61000-6-3 [1]
Тип защиты	IP40, при установленном ответном штекере (IEC 60529)

[1] Электромагнитная совместимость в соответствии с приведенными стандартами обеспечивается, если система обратной связи двигателя установлена в электропроводящем корпусе, который соединен экранированным кабелем с центральной точкой заземления регулятора двигателя. Соединение GND-(0 В) напряжения питания там также связано с землей. При применении другой концепции экранирования пользователь должен провести собственное тестирование.

Сертификаты

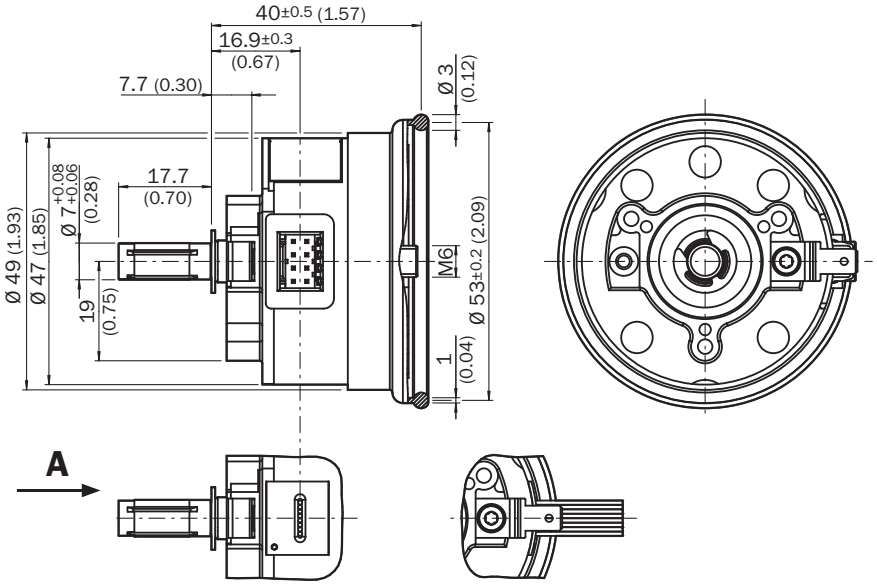
EU declaration of conformity	✓
UK declaration of conformity	✓
ACMA declaration of conformity	✓

Moroccan declaration of conformity	✓
China RoHS	✓
Information according to Art. 3 of Data Act (Regulation EU 2023/2854)	✓

Классификации

ECLASS 5.0	27270590
ECLASS 5.1.4	27270590
ECLASS 6.0	27270590
ECLASS 6.2	27270590
ECLASS 7.0	27270590
ECLASS 8.0	27270590
ECLASS 8.1	27270590
ECLASS 9.0	27270590
ECLASS 10.0	27273805
ECLASS 11.0	27273901
ECLASS 12.0	27273901
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
ETIM 8.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

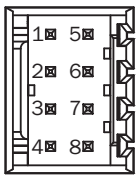
Габаритный чертеж Резиновая опора, вставной вал



Размеры, мм
общие допуски по ISO 3302-1

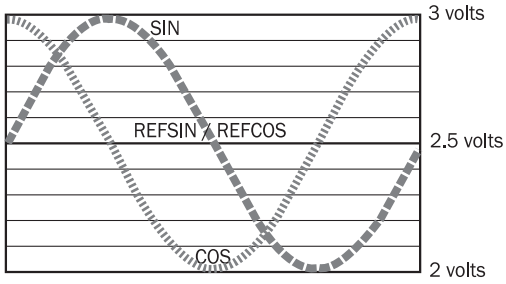
Может быть изменено производителем без предварительного уведомления

Anschlussbelegung

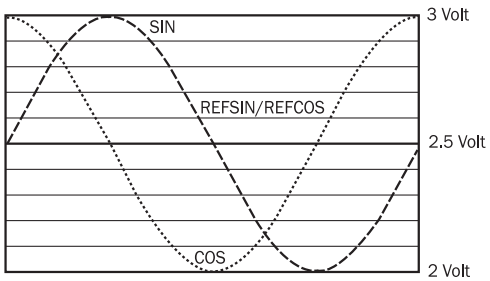


PIN	Сигнал	Цвет жил (кабельный ввод)	Пояснение
1	U_S	Красный	Напряжение питания
2	GND	Синий	Заземление
3	REFSIN	Коричневый	Канал технологических данных
4	REFCOS	Черный	Канал технологических данных
5	Данные +	Серый или жёлтый	Канал параметров RS 485
6	Данные -	Зелёный или фиолетовый	Канал параметров RS 485
7	+ SIN	Белый	Канал технологических данных
8	+ COS	Розовый	Канал технологических данных

Диаграммы Характеристика сигнала при повороте вала по часовой стрелке, если смотреть в направлении «A» (см. габаритный чертеж)1 период = 360 ° : 1024



Диаграммы Спецификация сигнала канала процесса



характеристика сигнала при повороте вала по часовой стрелке, если смотреть в направлении «A» (см. габаритный чертеж)
1 период = 360 ° : 1024

Указание по обслуживанию Настройки для конкретного типа

Type-specific settings	SRS	SRM
Model ID (command 52h)	22h	27h
Free E^2PROM [bytes]	128/1.792	128/1.792
Address	40h	40h
Mode_485	E4h	E4h
Codes 0 to 3	55h	55h
Counter	0	0

Указание по обслуживанию Обзор сообщений о состоянии для HIPERFACE®

	Status code	Description	SRS	SRM
Error type	00h	The encoder has not detected any faults	■	■
Initialization	01h	Incorrect alignment data	■	■
	02h	Incorrect internal angular offset	■	■
	03h	Data field partitioning table destroyed	■	■
	04h	Analog limit values not available	■	■
	05h	Internal I2C bus inoperative	■	■
	06h	Internal checksum error	■	■
Protocol	07h	Encoder reset occurred as a result of program monitoring	■	■
	09h	Parity error	■	■
	0Ah	Checksum of transmitted data is incorrect	■	■
	0Bh	Unknown command code	■	■
	0Ch	Number of transmitted data is incorrect	■	■
	0Dh	Transmitted command argument is not allowed	■	■
Data	0Eh	The selected data field may not be written to	■	■
	0Fh	Incorrect access code	■	■
	10h	Size of specified data field cannot be changed	■	■
	11h	Specified word address lies outside the data field	■	■
	12h	Access to non-existent data field	■	■
Position	01h	Analog signals outside specification	■	■
	1Fh	Speed too high, no position formation possible	■	■
	20h	Singleturn position unreliable	■	■
	21h	Multiturn position error		■
	22h	Multiturn position error		■
	23h	Multiturn position error		■
Other	1Ch	Value monitoring of the analog signals (process data)	■	■
	1Dh	Transmitter current critical or P2RAM-Error	■	■
	1Eh	Encoder temperature critical	■	■
	08h	Counter overflow	■	■
For more information on the interface see HIPERFACE® - description, part no. 8010701				

Указание по обслуживанию Значения действительны для всех указанных условий окружающей среды

Signal	Values/unit
Signal peak, peak V_{SS} of SIN, COS	0.9 V ... 1.1 V
Signal offset REFSIN, REFCOS	2.2 V ... 2.8 V

Может быть изменено производителем без предварительного уведомления

Указание по обслуживанию Обзор поддерживаемых команд для HIPERFACE®

			SRS	SRM
Command byte	**Function**	**Code 0**[1]	**Comments**	**Comments**
42h	Read position		15 bit	27 bit
43h	Set position	■		
44h	Read analog value		Channel number F0H 48h	Channel number F0H 48h
			Temperature [°C]	Temperature [°C]
46h	Read counter			
47h	Increment Counter			
49h	Delete counter	■		
4Ah	Read data			
4Bh	Store data			
4Ch	Determine status of a data field			
4Dh	Create data field			
4Eh	Determine available memory area			
4Fh	Change access code			
50h	Read encoder status			
52h	Read out type label		Encoder type = 22h	Encoder type = 27h
53h	Encoder reset			
55h	Allocate encoder address	■		
56h	Read serial number and program version			
57h	Configure serial interface	■		

[1] The commands thus marked include the parameter "Code 0". Code 0 is a byte inserted into the protocol to provide additional protection of vital system parameters against accidental overwriting. When the device is supplied, "Code 0" = 55h.

рекомендуемые аксессуары

Другие варианты исполнения устройства и аксессуары ➜ www.sick.com/SRS_SRM50

	Краткое описание	тип	артикул
Система крепления			
	• **Описание:** 50 винтов для CFS50, SRS50 и SRM50	BEF-MK-S02	2074582
Программирующие устройства			
	• **Сегмент продуктов:** Программирующие устройства • **Продукт:** PGT-11-S • **Описание:** Инструмент программирования sVip® LAN для всех систем обратной связи двигателей • **Комплект поставки:** 1 инструмент программирования PGT-11-S LAN, 1 блок питания 100–240 В перем. тока/12 В пост. тока, первичный переходник (Европа, Великобритания, США/Япония, Австралия), кабель Ethernet 3 м	PGT-11-S LAN	1057324

ОБЗОР КОМПАНИИ SICK

Компания SICK – ведущий производитель интеллектуальных датчиков и комплексных решений для промышленного применения. Уникальный спектр продукции и услуг формирует идеальную основу для надежного и эффективного управления процессами, защиты людей от несчастных случаев и предотвращения нанесения вреда окружающей среде.

Мы обладаем солидным опытом в самых разных отраслях и знаем все о ваших технологических процессах и требованиях. Поэтому, благодаря интеллектуальным датчикам, мы в состоянии предоставить именно то, что нужно нашим клиентам. В центрах прикладного применения в Европе, Азии и Северной Америке системные решения тестируются и оптимизируются под нужды заказчика. Все это делает нас надежным поставщиком и партнером по разработке.

Всеобъемлющий перечень услуг придает завершенность нашему ассортименту: SICK LifeTime Services оказывает поддержку на протяжении всего жизненного цикла оборудования и гарантирует безопасность и производительность.

Вот что для нас значит термин «Sensor Intelligence».

РЯДОМ С ВАМИ В ЛЮБОЙ ТОЧКЕ МИРА:

Контактные лица и представительства → www.sick.com