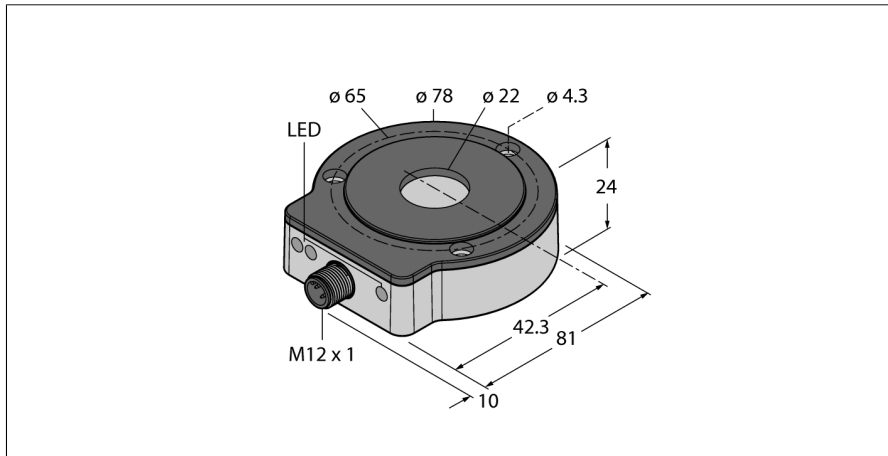


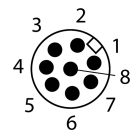
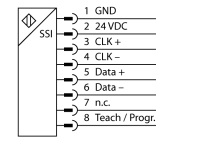
**Бесконтактный кодер
Ri360P0-EQR24M0-HESG25X3-H1181**



- Компактный, прочный корпус
- Активная поверхность, пластмасса PA12-GF30
- Корпус, нержавеющая сталь V4A (1.4404)
- Индикация состояния с помощью светодиодов
- SSI выход
- Код Грея, 25 бит
- SSI тактовая частота: 62.5 кГц... 1 МГц
- Одно- или многооборотный, настройка параметров длины фрейма данных и кодировки битов через PACTware с помощью адаптера для программирования USB-2-IOL-0002 и кабеля RKC8.302T-1,5-RSC4T/LX320
- Настройки по умолчанию: Однооборотный Бит 0 ... Бит 15, Многооборотный Бит 16 ... Бит 21, Статусный бит 22 ... Бит 24
- Нулевая точка и режим работы (синхр./асинхр.) настраивается через Easy Teach
- Совместим со всеми стандартными SSI мастерами
- В синхронном режиме, джиттер < 5 мкс требуется на стороне мастера
- Иммунитет к электромагнитным помехам
- 15...30 В =
- Вилка, M12 x 1, 8-конт.

Тип	Ri360P0-EQR24M0-HESG25X3-H1181
Идент. №	1590911
Принцип измерения	Индуктивный
Max. Rotational Speed	6 000 rpm Определяется стандартной конструкцией, стальным валом Ø 20 мм, L = 50 мм и редукционным переходником Ø 20 мм
Нагрузка на валу при начальном вращающем моменте (радиальная / осевая)	не применяется ввиду бесконтактного способа измерения
Разрешение	16 бит
Диапазон измерений [A...B]	0...360 °
Номинальное расстояние	1.5 мм
Повторяемость	≤ 0.01 % полн. шкалы
Отклонение от линейности	≤ 0.05 % всей шкалы
Температурный дрейф	≤ ± 0.003 %/K
Температура окружающей среды	-25...+85 °C
Рабочее напряжение	15... 30В =
Остаточная пульсация	≤ 10 % U _{ис}
Номинальное напряжение на изоляции	≤ 0.5 кВ
Выходная функция	8-контакт., SSI, 25 Bit, Серый код
Тип выхода	абсолютный многооборотный
Разрешение однооборотн.	16 Бит
Разрешение многооборотн.	6 Бит
Область данных	конфигурируемый
Диагностические биты	Бит 22: Позиция была изменена во время отключения питания Бит 23: Позиционирующий элемент достиг края диапазона измерения. Отображается как индикация сигнала низкой мощности Бит 24: Позиционирующий элемент вне диапазона измерения
скорость выборки	Сообщения настраиваются как данные с многооборотного датчика, однооборотного или биты ошибок. 5000 Гц Частота опроса датчика зависит от времени цикла SSI главного устройства. Частота опроса 1... 5 кГц в режиме синхронизации (задержка сигнала 200 мкс)
Потребление тока	< 100 mA

Схема подключения



Принцип действия

Принцип действия индуктивных датчиков угла поворота основан на связи колебательных контуров позиционирующего элемента и датчика, при этом выходной сигнал пропорционален углу поворота позиционирующего элемента. Эти прочные датчики не изнашиваются и не требуют обслуживания благодаря бесконтактному принципу действия. Их достоинствами являются превосходная повторяемость, разрешение и линейность в широком диапазоне температур. Инновационная технология защищает от воздействия электромагнитных полей постоянного и переменного тока.

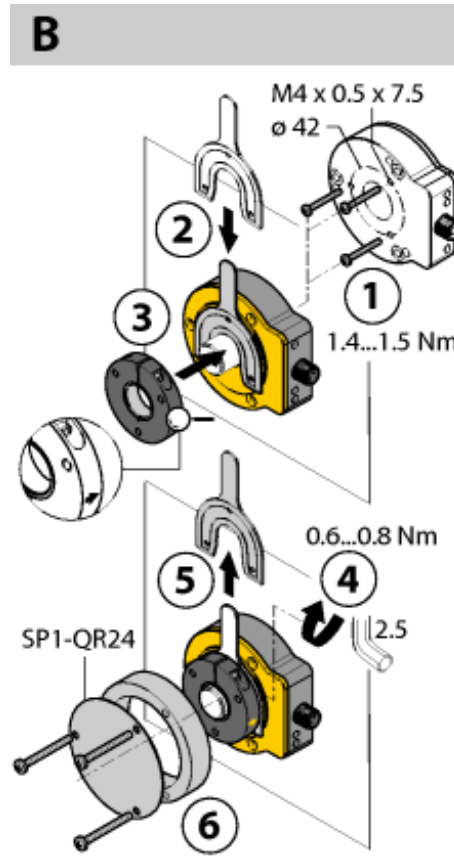
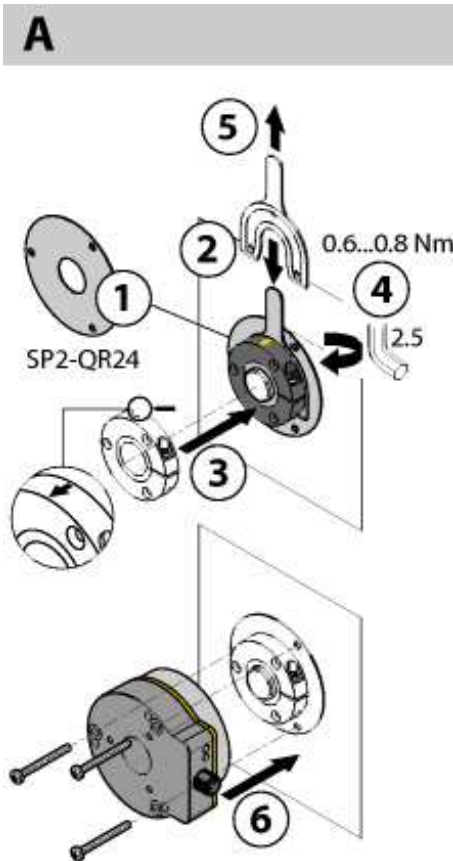
Бесконтактный кодер Ri360P0-EQR24M0-HESG25X3-H1181

TURCK

Industrial
Automation

Размеры	81 x 78 x 24 мм
Тип вала	Полый вал
Материал корпуса	Нержавеющая сталь/пластмасса
Соединение	разъем, M12 x 1
Вибростойкость	55 Гц (1 мм)
Виброустойчивость (EN 60068-2-6)	20 г; 10–3000 Гц; 50 циклов; 3 оси
Ударопрочность (EN 60068-2-27)	100 г; 11 мс ½ синус; каждый 3х; 3 оси
Прочность к продолжительному воздействию ударов (EN 60068-2-29)	40 г; 6 мс ½ синус; каждый 4000 х; 3 оси
Класс защиты	IP68 / IP69K
MTTF	138лет в соответствии с SN 29500-(Изд. 99) 40 °C

Индикатор рабочего напряжения	светодиодзел.
Индикатор диапазона измерений	светодиод, желтый / желтый мигающий
Индикация ошибки	светодиод красн.
В объем поставки включены:	Переходная втулка MT-QR24



Широкий диапазон монтажных аксессуаров для простоты адаптации под различные диаметры валов. Благодаря принципу измерения, который основан на коммутации колебательного контура, энкодер имеет иммунитет к намагниченным металлическим частям и другим помехам.

На рисунке справа показаны два отдельных блока: датчик и элемент позиционирования.

Вариант монтажа A:

Сначала присоедините элемент позиционирования к вращающейся части машины. Затем поместите датчик над вращающейся частью таким образом, чтобы получить надежный защищенный модуль.

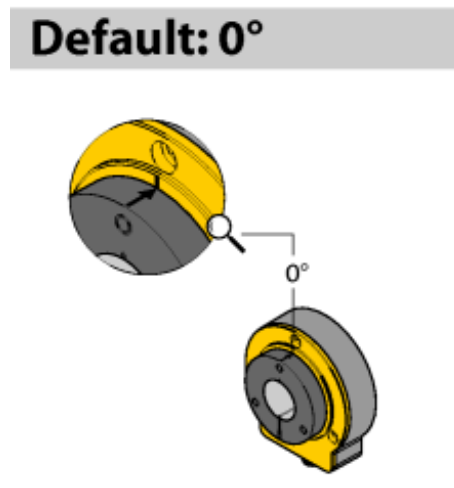
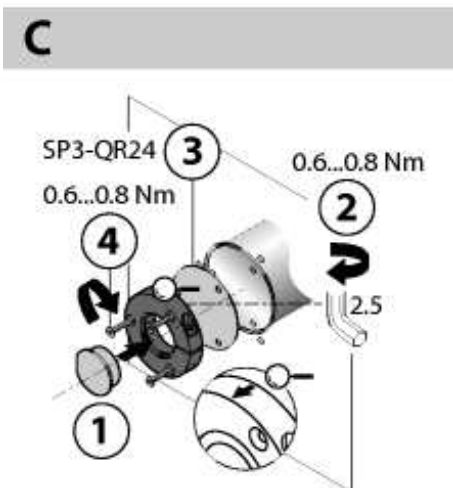
Монтажная опция B:

Установите энкодер так, чтобы вал прошёл сквозь отверстие энкодера, и прикрепите заднюю поверхность энкодера к машине. Затем закрепите позиционирующий элемент на валу клеммным соединением.

Монтажная опция C:

Если элемент позиционирования должен устанавливаться на вращающуюся часть машины, а не на вал, сначала установите заглушку RA8-QR24. Затем затяните зажим. Закрепите энкодер с помощью трех винтов.

При установке убедитесь, что позиционирующий элемент правильно выровнен к активной поверхности датчика. Направление установки указано стрелкой на грани позиционирующего элемента. (Стрелка должна указывать в направлении датчика)



Независимая установка позиционирующего элемента и датчика обеспечивает отсутствие электрической связи и разрушительных механических воздействий на вал датчика. Также энкодер обеспечивает высокую степень защиты и всегда остается герметичным.

Аксессуары, входящие в комплект служат для монтажа датчика и позиционирующего элемента на оптимальной дистанции относительно друг друга. Светодиоды отображают текущее состояние переключения. Как опцию вы можете использовать щитки, входящие в комплект, для увеличения допустимой дистанции между позиционирующим элементом и датчиком.

Индикация состояния с помощью светодиодов зел.

Датчик подключен правильно, синхронный режим

зеленый мигающий:

Датчик подключен правильно, синхронный режим

зеленый быстро мигающий:

Датчик подключен правильно, но не получает CLK импульсов от SSI мастера.

желт.

Позиционирующий магнит в диапазоне измерения, низкий уровень сигнала (например дистанция слишком велика), см. статусный бит 23

желтый мигающий

Позиционирующий элемент вне диапазона измерения, см. статусный бит 24

выкл.

Позиционирующий элемент в диапазоне измерения

Бесконтактный кодер
Ri360P0-EQR24M0-HESG25X3-H1181

TURCK

Industrial
Automation

Ошибка многооборотн.

красный:

Позиция была изменена во время отключения, см.
статусный бит 22

Параметризация

Параметры	Вход Easy-Teach	Светодиодная индикация	Описание
Нулевая точка	Соедините Пин 1 (GND) и Пин 8 на 2 с	Светодиод статуса мигает, после 2 сек. горит постоянно	Позиция энкодера установлена на ноль. Сброс флага оборотов и красного светодиода
Переключение между синхронным и асинхронным режимом	Соедините Пин 2 (U _a) и Пин 8 на 2 с.	Светодиод статуса мигает, после 2 сек. горит постоянно Светодиод питания горит зеленым постоянно: асинхронный режим Светодиод питания мигает зеленым: синхронный режим	По умолчанию установлен асинхронный режим энкодера. Энкодер переключается переключается между режимами с помощью обучающих импульсов
Режим работы	Соедините Пин 2 (U _a) и Пин 8 на 10 с.	После 10-ти секунд светодиод мигает в течение 2 секунд.	Рабочее направление энкодера — по часовой стрелке (заводская настройка) Значения оборотов сброшены
	Соедините Пин 1 (GND) и Пин 8 на 10 с	После 10-ти секунд светодиод мигает в течение 2 секунд.	Рабочее направление энкодера — против часовой стрелки Значения оборотов сброшены
Многооборотная ошибка - метка	Соедините Пин 1 (GND) и Пин 8 на 15 с	После 15-ти секунд светодиоды питания и статуса мигают попеременно	Ошибка оборотов и счетчик оборотов сброшены
Переключение между одно- и многооборотным режимом	Соедините Пин 2 (U _a) и Пин 8 на 20 с.	Красный светодиод начинает мигать через 20 с.	Срок действия зависит от статуса ревизии
Easy-Teach сброс	Соедините Пин 2 (U _a) и Пин 8 на 15 с.	После 15 с светодиоды питания и статуса мигают попеременно; В случае если загорается красный светодиод, необходимо заново сбросить Easy-Teach	Следующие параметры сбрасываются на заводские установки: Рабочее направление (по часовой), нулевая точка, многооборотная ошибка (удалить), счетчик оборотов (ноль)

Во избежание непреднамеренного обучения контакт 8 должен оставаться беспотенциальным.

Аксессуары

Наименование	Идент. №	Описание	Чертеж с размерами
PE1-EQR24	1590966	Позиционирующий элемент с обжимным штуцером из нерж. стали без переходной втулки	
M5-QR24	1590965	Пластмассовое защитное кольцо, для индуктивных энкодеров Ri-EQR24	
P1-Ri-EQR24	1590972	Переходная втулка из нерж. стали, для подсоединения валов Ø 20 мм	
P3-Ri-EQR24	1590973	Переходная втулка из нерж. стали, для подсоединения валов Ø 12 мм	
R4-Ri-EQR24	1590974	Переходная втулка из нерж. стали, для подсоединения валов Ø 10 мм	

Аксессуары

Наименование	Идент. №		Чертеж с размерами
RA1-EQR24	1593019	Переходная втулка из нержавеющей стали, для валов Ø 20 мм	
RA3-EQR24	1593020	Переходная втулка из нержавеющей стали, для валов Ø 12 мм	
RA4-EQR24	1593023	Переходная втулка из нерж. стали, для валов Ø 10 мм	
TX2-Q20L60	6967117	Обучающий адаптер для индуктивных энкодеров 8-конт. вилка M12 x 1, для упрощенного программирования через Easy Teach	
E-RKC8T-264-2	6611746	Кабельный соединитель, розетка M12, прямая, 8-конт. (витая пара), длина кабеля: 2 м, материал оболочки: ПВХ, черн.; сертификат cULus; возможны другие длины и материалы кабеля см. www.turck.com	

**Бесконтактный кодер
Ri360P0-EQR24M0-HESG25X3-H1181**

TURCK

Industrial
Automation

Аксессуары

Наименование	Идент. №		Чертеж с размерами
RKC8.302T-1,5-RSC4T/ TX320	6625003	Адаптер для подключения датчика к блоку параметризации USB-2-IOL-0002; розетка M12, прямая, 8-пин - вилка M12, прямая, 3-пин; длина кабеля: 1.5 м; материал оболочки: ПУР, цвет оболочки: черный, допуск cULus, соответствие RoHS, класс защиты IP67	
USB-2-IOL-0002	6825482	Мастер соединения входа/выхода с интегрированным портом USB	