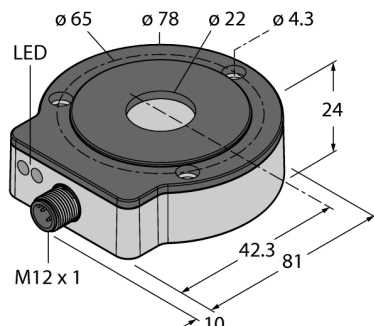


Бесконтактный энкодер в корпусе из нерж. стали

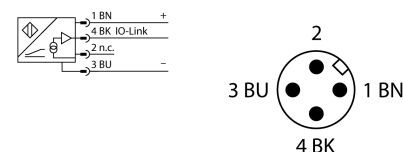
IO-Link

RI360P0-EQR24M0-IOLX2-H1141



- Компактный, прочный корпус
- Активная поверхность, пластмасса PA12-GF30
- Корпус, нержавеющая сталь V4A (1.4404)
- Индикация состояния с помощью светодиодов
- Нечувствительность к электромагнитным помехам
- 16 бит однооборотный
- Измеренное значение в 32-битной телеграмме IO-Link
- 3 бита ошибок
- 16 бит однооборотный
- 13 бит многооборотный
- 15...30 В DC
- M12 x 1, вилка, 4-контактн.

Схема подключения



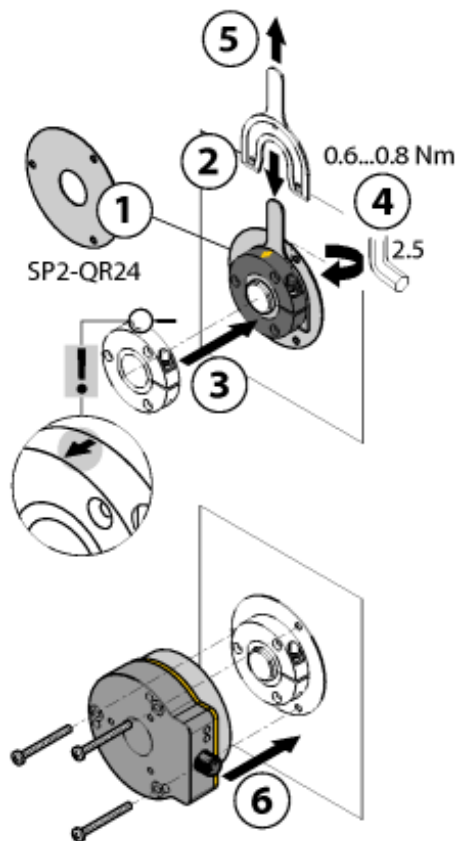
Принцип действия

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 превосходные повторяемость, разрешение и линейность в широком диапазоне температур. Инновационная технология защищает от воздействия электромагнитных полей постоянного и переменного тока.

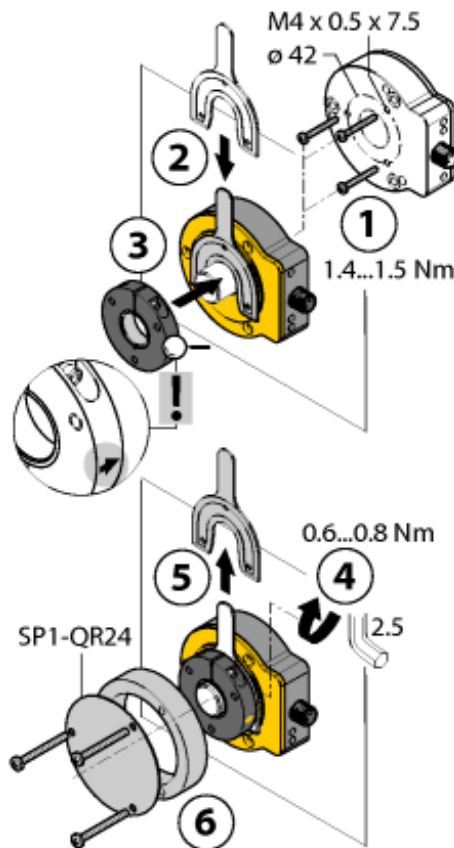
Тип	RI360P0-EQR24M0-IOLX2-H1141
Идент. №	1590978
Принцип измерения	Индуктивный
Max. Rotational Speed	800 rpm
Нагрузка на валу при начальном вращающем моменте (радиальная / осевая)	Определяется со стандартной конструкцией, со стальным валом Ø 20 мм, L = 50 мм и редуктором Ø 20 мм
Разрешение	не применяется ввиду бесконтактного способа измерения
Диапазон измерения	16 бит
Номинальное расстояние	0...360 °
повторяемость (стабильность) позиционирования	1.5 мм
Отклонение от линейности	≤ 0.01 % полн. шкалы
Температурный дрейф	≤ 0.05 % всей шкалы
Температура окружающей среды	≤ ± 0.003 %/K
	-25...+85 °C
Рабочее напряжение	15...30 В =
Остаточная пульсация	≤ 10 % U _н
Испытательное напряжение изоляции	≤ 0.5 кВ
Протокол передачи данных	IO-Link
Тип выхода	абсолютный многооборотный
скорость выборки	1000 Гц
Потребление тока	< 50 mA
Спецификация IO-Link	Специально для версии 1.1
Parameterization	FDT/DTM
Communication Mode	COM 2 (38.4 kBaud)
Ширина обрабатываемых данных	32 бит
Minimum cycle time	3 ms
Function Pin 4	IO-Link
Размеры	81 x 78 x 24 мм
Тип вала	Полый вал
Материал корпуса	Нержавеющая сталь / пластик, V4A (1.4404)/PA12-GF30
Электрическое подключение	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
Степень защиты	IP68 / IP69K
Средняя наработка до отказа	138лет в соответствии с SN 29500-(Изд. 99) 40 °C
укомплектованное количество	1
Индикатор рабочего напряжения	светодиод, зел.
Индикатор диапазона измерений	светодиод, желтый / желтый мигающий
В объем поставки включены:	Переходная втулка MT-QR24

Бесконтактный энкодер в корпусе из нерж. стали IO-Link RI360P0-EQR24M0-IOLX2-H1141

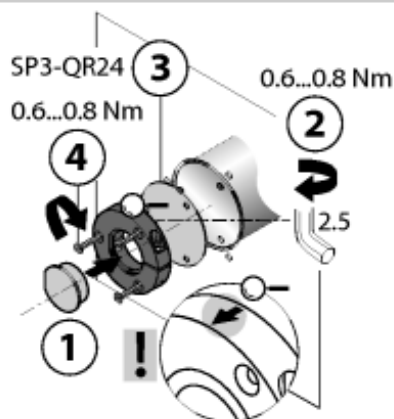
A



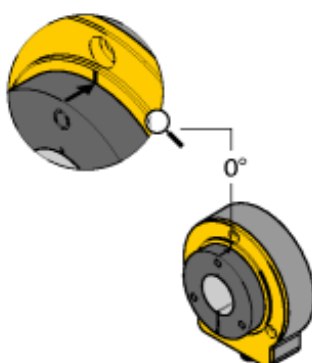
B



C



Default: 0°



Широкий диапазон монтажных аксессуаров для простоты адаптации под различные диаметры валов. Благодаря принципу измерения, который основан на коммутации колебательного контура, датчик линейного перемещения имеет иммунитет к намагниченным металлическим частям и другим полям помех. Неправильный вариант установки практически невозможен.

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

Монтажная опция 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:

Закрепите энкодер на машине с задней стороны вала. Затем прикрепите позиционирующий элемент к валу с помощью зажима.

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.

Отсутствие механической связи датчика и позиционирующего элемента обеспечивает подавление компенсационных токов и разрушающих механических нагрузок передаваемых через вал на датчик. Кроме того датчик остается защищенным в течении всего срока службы.

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 зеленый постоянно:

Датчик в работе

желтый постоянно:

Позиционирующий элемент достиг края диапазона измерения. Отображается как индикация сигнала низкой мощности

желтый мигающий:

Позиционирующий элемент вне диапазона измерения

выкл.:

Позиционирующий элемент в диапазоне измерения

Бесконтактный энкодер в корпусе из нерж. стали

IO-Link

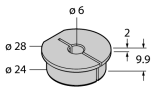
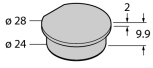
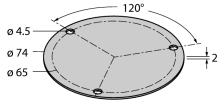
RI360P0-EQR24M0-IOLX2-H1141

Аксессуары

Наименование	Идент. №	Позиционирующий элемент с обжимным штуцером из нерж. стали без переходной втулки	Чертеж с размерами
PE1-EQR24	1590966	Позиционирующий элемент с обжимным штуцером из нерж. стали без переходной втулки	
M5-QR24	1590965	Пластиковое защитное кольцо, для индуктивных энкодеров Ri-EQR24	
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	

Бесконтактный энкодер в корпусе из нерж. стали
IO-Link
RI360P0-EQR24M0-IOLX2-H1141

Аксессуары

Наименование	Идент. №		Чертеж с размерами
RA5-EQR24	100000375	Переходная втулка из нержавеющей стали, для валов Ø 6 мм	
RA8-EQR24	100000289	Соединитель из нержавеющей стали для монтажной опции С	
SP1-EQR24	1590979	Экран Ø 74 мм, нержавеющая сталь	
SP5-QR24	100003689	Защитная пластина Ø 74 мм, пластиковая	