ЛИР-ДА237Т

Абсолютный угловой энкодер

Описание

Малогабаритный абсолютный однооборотный оптоэлектронный преобразователь угловых перемещений (абсолютный энкодер) с посадкой на вал. Для компенсации несоосности и упрощения монтажа предусмотрен внешний упругий элемент.

Диаметр корпуса 37,5 мм, диаметр сквозного полого вала 8 мм, разрешающая способность - до 2097152 позиций на обороте (до 21 бит), напряжение питания +5 В, последовательные интерфейсы передачи данных RS422 SSI и BiSS C. Интерфейс BiSS C является предпочтительным и рекомендуется для применения в новых проектах. Возможна выдача инкрементного сигнала CH (1Vpp) 1024 периода/оборот для позиционирования при больших скоростях вращения вала.

Применяется в качестве датчика обратной связи электромотора, а также датчика перемещения или скорости на дерево- и металлообрабатывающем оборудовании, стендовом и испытательном оборудовании, для нужд автоматизации в пищевой промышленности и во многих других областях.

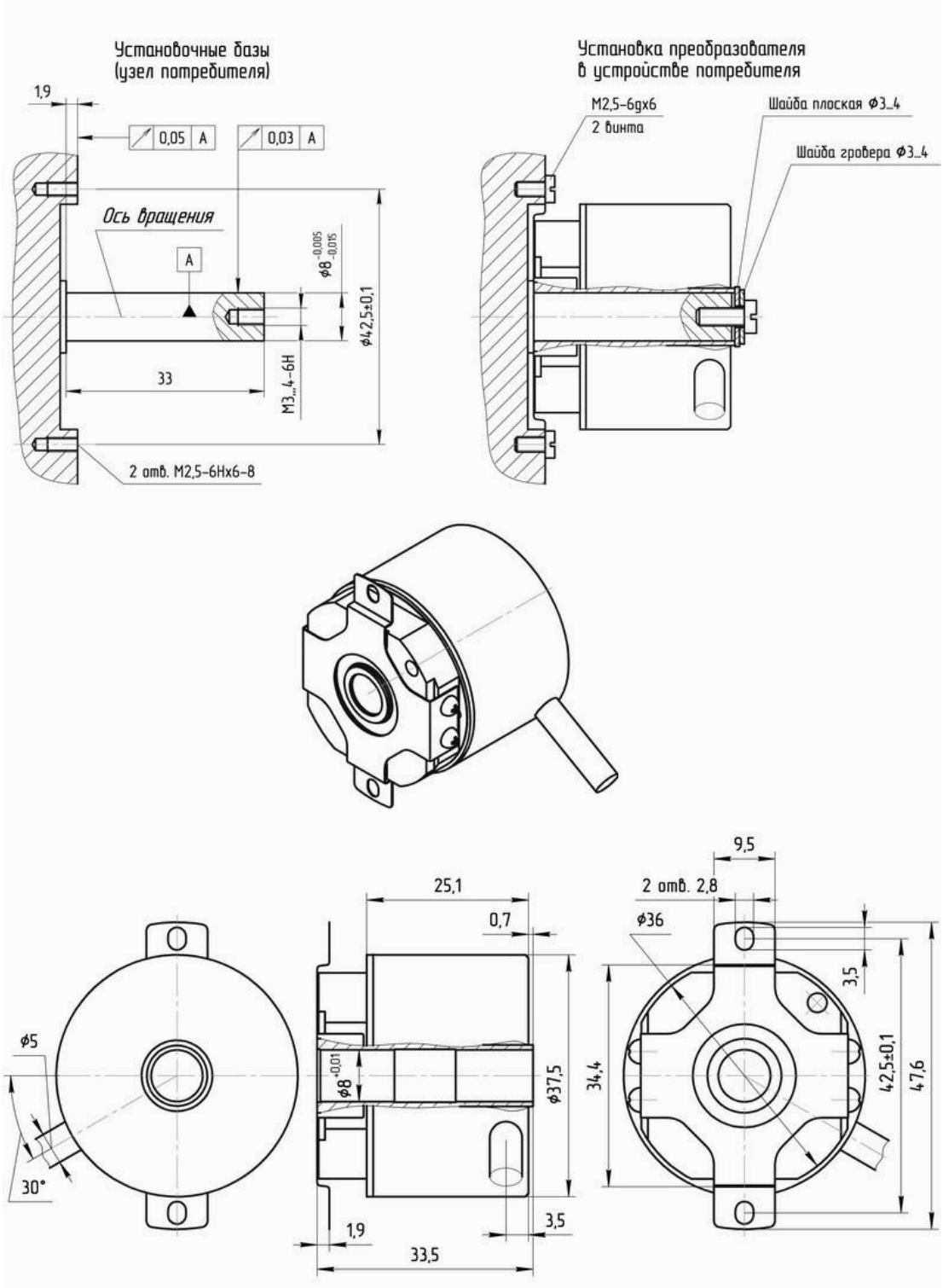
» Ссылка на карточку изделия

Технические характеристики

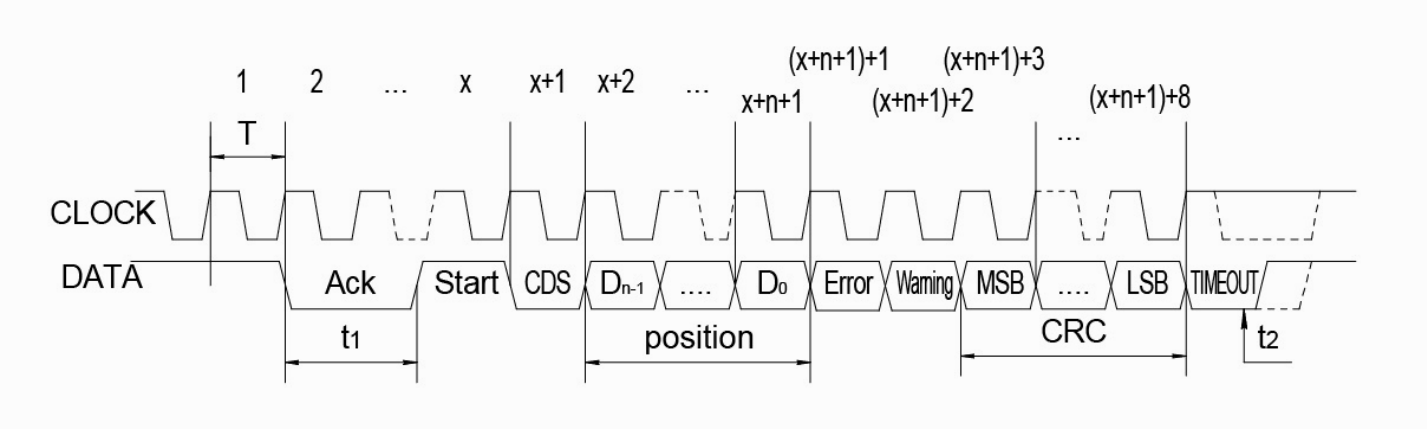
Носитель	Стеклянный лимб с нанесенным позиционным кодом
Особенность конструкции	Полый вал
Масса (без кабеля)	~0.1 кг
Диаметр вала	8 мм
Момент трогания ротора	≤ 0,005 Нм
Момент инерции ротора	$1x10^{-6}$ кг·м²
Интервал рабочих температур **(*)**	0...+70°C -40...+85°C
Максимальная скорость вращения без сбоя выходного кода	6000 об/мин
Вибрационное ускорение (от 55 до 2000 Гц)	≤ 100 м/с²
Максимальное ударное ускорение при t = 11 мс	≤ 2000 м/с²
Максимальная скорость вращения *Максимальная частота вращения вала, при которой гарантируется целостность конструкции*	6000 об/мин
Степень защиты от внешних воздействий	IP40
Интерфейс **(*)**	BiSS C *(Последовательный открытый высокоскоростной интерфейс передачи данных стандарта RS422. Управляющее устройство подает на датчик синхроимпульсы, а датчик последовательно выдает код положения. Также могут передаваться сообщения об ошибках, контрольная сумма и пр.)* SSI *(Последовательный интерфейс передачи данных стандарта RS422. Управляющее устройство подает на датчик синхроимпульсы, а датчик последовательно выдает код положения)*
Тип выходного кода **(*)**	Код Грея Двоичный код
Вид выходного сигнала	RS422 *(Стандарт RS422)*
Напряжение питания	+5 В
Инкрементный сигнал CH 1Vpp 1024 периода на оборот **(*)** *Возможность выдачи абсолютным датчиком дополнительного инкрементного сигнала для позиционирования на больших скоростях вращения вала*	Нет / Да
Ток потребления	≤ 140 мА

Количество разрядов **(*)**	8 *(256 позиций)* 9 *(512 позиций)* 10 *(1024 позиции)* 11 *(2048 позиций)* 12 *(4096 позиций)* 13 *(8192 позиции)* 14 *(16384 позиции)* 15 *(32768 позиций)* 16 *(65536 позиций)* 17 *(131072 позиции)* 18 *(262144 позиции)* 19 *(524288 позиций)* 20 *(1048576 позиций)* 21 *(2097152 позиции)* 22 *(4194304 позиции)* 23 *(8388608 позиций)*
Вариант конструктивного исполнения	Кабель радиально (сбоку)
Пределы допускаемой основной абсолютной погрешности	6 класс (±30″)
Длина кабеля **(*)**	0,5 метра ; 1 метр ; 2 метра ; 3 метра
Кабельное окончание 1 **(*)**	Вилка РС10ТВ ; Розетка РС10ТВ ; Вилка DB9 ; Розетка DB9 ; Вилка DB15 ; Розетка DB15 ; Без соединителя

(*) — Требуемое значение выбирается при заказе, см. форму далее


Установочные базы
(узел потребителя)
1,9
0,05 A
0,03 A
Ось вращения
A
ϕ8 -0,005 -0,015
ϕ42,5±0,1
33
M3...4-6H
2 отв. M2,5-6Hx6-8
Установка преобразователя
в устройстве потребителя
M2,5-6gx6
2 винта
Шайба плоская ϕ3...4
Шайба гровера ϕ3...4
9,5
25,1
2 отв. 2,8
0,7
ϕ36
3,5
ϕ5
ϕ8 +0,01
ϕ37,5
34,4
42,5±0,1
47,6
30°
1,9
3,5
33,5

Выходные сигналы



BiSS C

Информация $\overline{\text{CLOCK}}$ и $\overline{\text{DATA}}$ на рисунке не показаны

CLOCK - входной управляющий сигнал
DATA - выходной сигнал

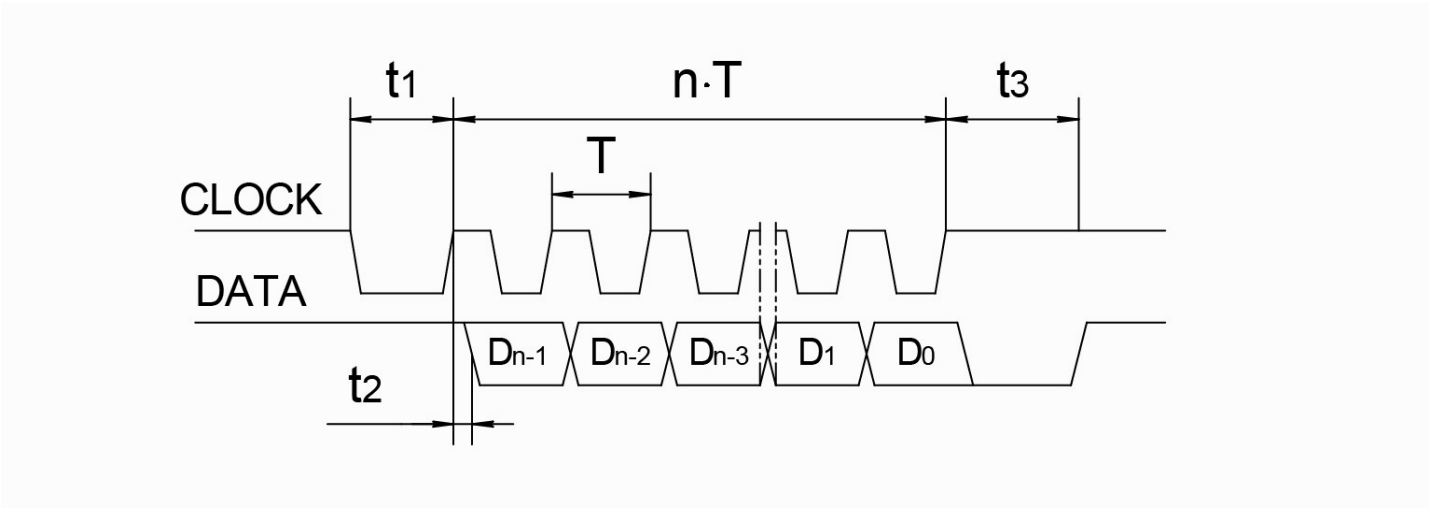
T - не менее 100 нс

Время расчета позиции $\mathbf{t_1}$:

- до 19 бит: ≤ 9.5 мкс
- 20 бит: ≤ 9.9 мкс
- 21 бит: ≤ 10.2 мкс
- 22 бита: ≤ 10.6 мкс
- 23 бита: ≤ 11 мкс

Таймаут $\mathbf{t_2}$ ≤ 16 мкс (адаптивный для ЛИР-ДА116В, ЛИР-ДА119А.01, ЛИР-ДА120А.02, ЛИР-ДА290А, ЛИР-ДА156А, ЛИР-ДА165А и серии ЛИР-ДА216)

Подтверждение **Ack** - всегда установлен в 0
Бит **Start** - всегда установлен в 1
Бит **CDS** - всегда установлен в 0
D - код положения, количество бит кода **n**
Бит **Error** - указывает на наличие ошибки если установлен в 0
Бит **Warning** - указывает на наличие предупреждения если установлен в 0
Шесть бит контрольной суммы **CRC**, полином 0x43, начальное значение 0



Последовательный SSI

Информация $\overline{\text{CLOCK}}$ и $\overline{\text{DATA}}$ на рисунке не показаны

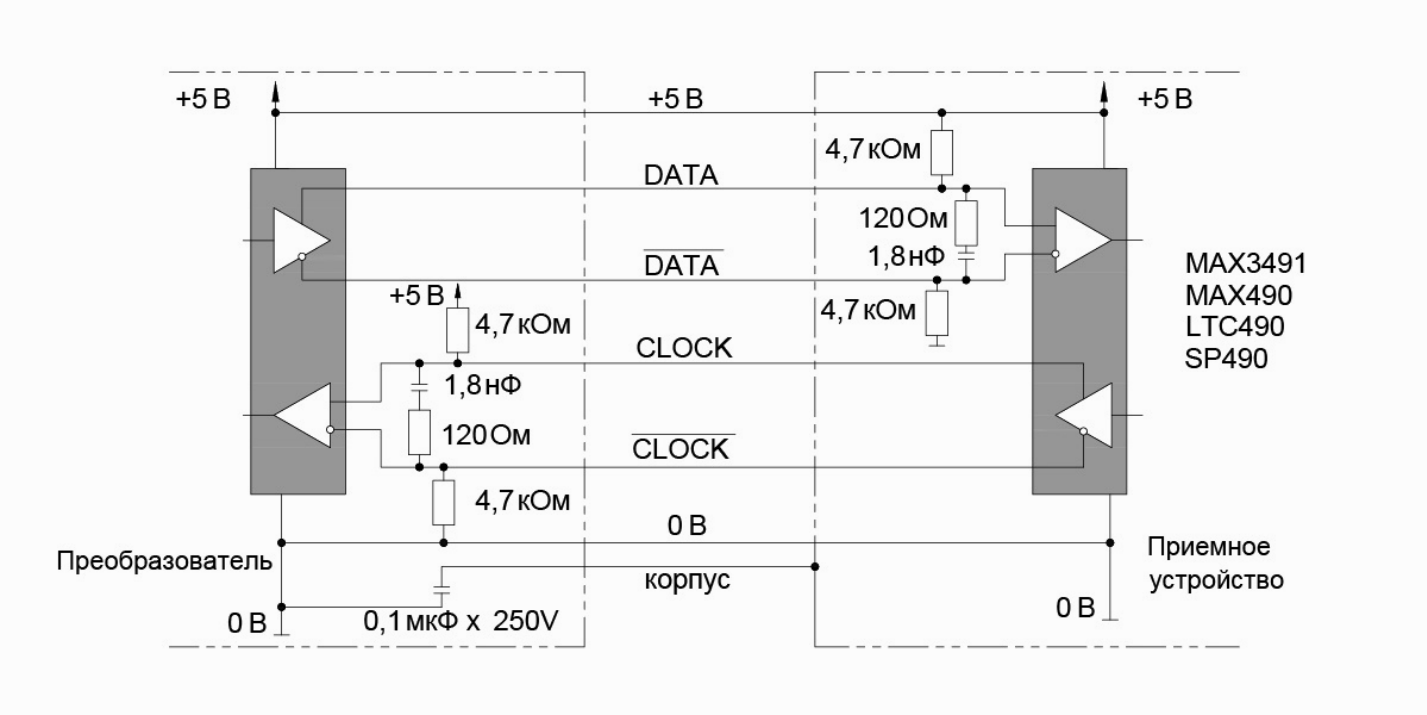
CLOCK - входной управляющий сигнал
DATA - выходной сигнал с числом разрядов **n**

T - от 0.25 мкс до 16 мкс
$\mathbf{t_1} \leq 9.5$ мкс
$\mathbf{t_2} \leq 0.4$ мкс
$\mathbf{t_3} \leq 20$ мкс

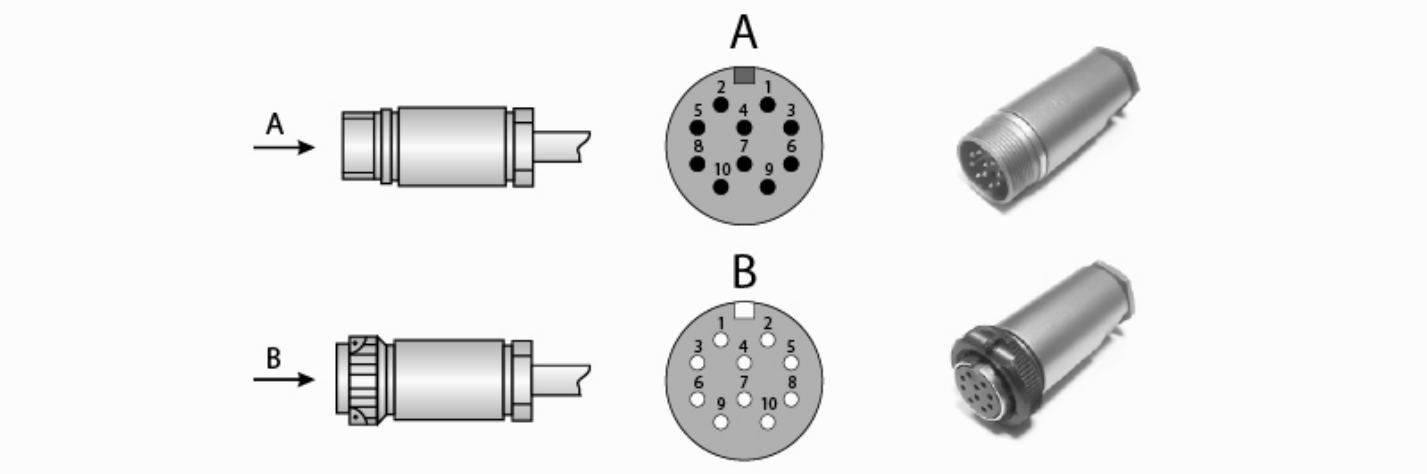
В исходном состоянии шины CLOCK и DATA установлены в логическую 1. После первого спада CLOCK шина DATA устанавливается в 0 и в преобразователе происходит фиксация текущей позиции.

По фронтам сигнала CLOCK производится побитовая передача зафиксированного значения кода по шине DATA, после чего шина DATA устанавливается в состояние логического 0 и удерживается в нем в течение времени $\mathbf{t_3}$. В этот промежуток времени может быть повторно считано зафиксированное значение кода позиции путем перевода CLOCK в состояние логического 0 и подачи импульса. Повторение выдачи может производиться неограниченное число раз. По окончании времени $\mathbf{t_3}$ DATA устанавливается в состоние логической 1 и преобразователь готов к выдаче текущего значения позиции. Если в процессе считывания кода состоние CLOCK не изменяется в течение времени большего $\mathbf{t_3}$, то преобразователь автоматически возвращается в исходное состояние.

Рекомендуемая схема подключения

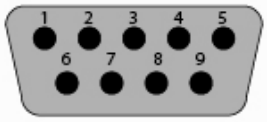


Распайка соединителя



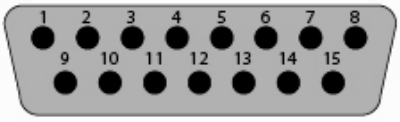
Соединитель PC10TB. Последовательный интерфейс:

Назначение	Clock	Data	$\overline{\text{Clock}}$	$\overline{\text{Data}}$	—	—	—	Питание	0В	Экран
Номер контакта	5	3	8	6	1	10	7	2	9	4



Соединитель DB9. Последовательный интерфейс:

Назначение	Clock	Data	$\overline{\text{Clock}}$	$\overline{\text{Data}}$	—	—	Питание	0В	Экран
Номер контакта	2	6	3	7	4	8	5	9	1



Соединитель DB15. Последовательный интерфейс с инкрементными сигналами:

Назначение	Data	$\overline{\text{Data}}$	Clock	$\overline{\text{Clock}}$	—	—	A	$\overline{\text{A}}$	B	$\overline{\text{B}}$	—	—	0В	Питание	Экран
Номер контакта	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15

Без соединителя. Последовательный интерфейс:

Назначение	Clock	Data	$\overline{\text{Clock}}$	$\overline{\text{Data}}$	Питание	0В (GND)	Питание*	0В*
Кабель 4 пары	Зеленый	Красный	Желтый	Синий	Коричневый	Белый	Розовый	Серый
* - дополнительные контакты питания, которые могут быть использованы для контроля и компенсации падения напряжения на линиях питания								

Без соединителя. Последовательный интерфейс с инкрементными сигналами:

Назначение	Clock	Data	$\overline{\text{Clock}}$	$\overline{\text{Data}}$	A	B	$\overline{\text{A}}$	$\overline{\text{B}}$	Питание	0В	Питание*	0В*
Кабель 6 пар	Зеленый	Красный	Желтый	Синий	Фиолетовый	Красно-синий	Черный	Серо-Розовый	Коричневый	Белый	Розовый	Серый
* - дополнительные контакты питания, которые могут быть использованы для контроля и компенсации падения напряжения на линиях питания												

Форма заказа

Код заказа: **ЛИР-ДА237Т-Х1-Х2-ХХ3-ХХ4-ХХ5-Х6-Х7-ХХХ8-Х9**

Вариант исполнения	**Х1**	**3** - выход кабеля сбоку корпуса (радиально)	
Интервал рабочих температур	**Х2**	**Н** - от 0 до +70 градусов Цельсия **Т** - от -40 до +85 градусов Цельсия	
Количество разрядов	**ХХ3**	**8** - 8 бит **9** - 9 бит **10** - 10 бит **11** - 11 бит **12** - 12 бит **13** - 13 бит **14** - 14 бит **15** - 15 бит **16** - 16 бит **17** - 17 бит **18** - 18 бит **19** - 19 бит **20** - 20 бит **21** - 21 бит **22** - 22 бита **23** - 23 бита	
Напряжение питания	**ХХ4**	**05** - +5В	
Вид выходного сигнала	**ХХ5**	**RS** - Стандарт RS422	
Интерфейс	**Х6**	**3** - Последовательный SSI **5** - Последовательный SSI с инкрементными сигналами CH	**4** - BiSS C **6** - BiSS C с инкрементными сигналами CH
Тип выходного кода	**Х7**	**1** - Код Грея **2** - Двоичный код	**2** - Двоичный код
Длина кабеля	**ХХХ8**	**0,5** - 0,5 метра **1,0** - 1 метр **2,0** - 2 метра **3,0** - 3 метра	
Кабельное окончание	**Х9**	**В(РС10ТВ)** - Разъем вилка РС10ТВ **Р(РС10ТВ)** - Разъем розетка РС10ТВ **В(DB9)** - Разъем вилка DB9 **Р(DB9)** - Разъем розетка DB9 **В(DB15)** - Разъем вилка DB15 **Р(DB15)** - Разъем розетка DB15 **О** - Без соединителя *При выдаче дополнительных инкрементных сигналов CH - разъемы только DB15*	

Пример заказа : **ЛИР-ДА237Т-3-Т-19-05-RS-3-1-1.0-В(DB9)**

ЛИР-ДА237Т, исполнение 3, температура эксплуатации - от -40 до +85 град. Цельсия, количество разрядов - 19, напряжение питания +5 В, интерфейс - последовательный SSI RS422, код Грея, длина кабеля 1,0 м, вилка DB9.

Может понадобиться

PC10TB соединитель
Промышленный кабельный 10-контактный соединитель (вилка-розетка), широко применяемый во многих энкодерах ЛИР
» Ссылка на карточку изделия

DB9 соединитель
Кабельный 9-контактный соединитель D-sub, применяемый для подключения к контроллерам СППУ, некоторым УЦИ, платам и модулям интерфейса
» Ссылка на карточку изделия

Трасса для абсолютных энкодеров кабельная трасса
Кабель с распаянными соединителями для подключения абсолютных энкодеров ЛИР
» Ссылка на карточку изделия

Контактная информация

ОАО "СКБ ИС"

Санкт-Петербург, 195009
Кондратьевский пр-т, д.2, литер А

Телефон: **+7(812) 334-17-72**
Факс: **+7(812) 540-29-33**
Электронная почта: **lir@skbis.ru**

ООО "СКБ ИС Центр"

Москва, 109117
ул. Окская, д.5, корп.1

Телефон: **+7(495) 225-66-16, 709-42-41**
Факс: **+7(495) 225-66-16, #20**
Электронная почта: **lircenter@skbis.ru**