

DFS60B-BEEC01024

DFS60

ENCODERS INCREMENTALES

SICK
Sensor Intelligence.

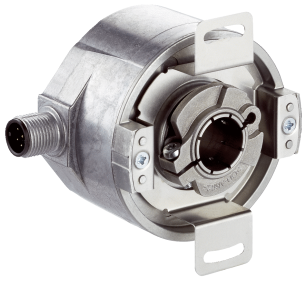


Imagen aproximada



Información sobre pedidos

Tipo	N.º de artículo
DFS60B-BEEC01024	1062400

Otros modelos del dispositivo y accesorios → www.sick.com/DFS60

Datos técnicos detallados

Rendimiento

Impulsos por revolución	1.024 ¹⁾
Paso de medición	90° eléctrico/impulsos por revolución
Divergencia del paso de medición con rango de líneas binario	± 0,008°
Límites de error	± 0,05°

¹⁾ Véase la visualización de revoluciones máximas.

Interfaz

Interfaz de comunicación	Incremental
Detalle de la interfaz de comunicación	HTL / Push pull
Número de canales de señal	6 canales
Tiempo de inicialización	40 ms
Frecuencia de salida	≤ 600 kHz
Corriente de carga	≤ 30 mA
Consumo de energía	≤ 0,5 W (sin carga)

Datos eléctricos

Tipo de conexión	Conector macho, M12, 8 polos, radial
Tensión de alimentación	10 ... 32 V
Señal de referencia, número	1
Señal de referencia, posición	90°, Unión eléctrica, lógica, con A y B
Protección frente a inversión de polaridad	✓
Resistencia a cortocircuitos de las salidas	✓ ¹⁾
MTTFd: Tiempo medio hasta un fallo peligroso	300 años (EN ISO 13849-1) ²⁾

¹⁾ Se permite el cortocircuito con otro canal US o GND durante 30 s como máximo.

²⁾ Este producto es un producto estándar y no constituye un producto de seguridad en el sentido de la Directiva de Máquinas. Cálculo basado en la carga nominal de los componentes, a una temperatura ambiente media de 40 °C y a una frecuencia de uso de 8760 h/a. Todos los fallos electrónicos son considerados peligrosos. Para información más detallada, véase el documento n.º 8015532.

Datos mecánica

Características mecánicas	Eje hueco desmontable
Diámetro del eje	12 mm
Peso	+ 0,2 kg
Material, eje	Acero inoxidable
Material de la brida	Aluminio
Material de la carcasa	Fundición inyectada de aluminio
Par de arranque	0,8 Ncm (+20 °C)
Par de operación	0,6 Ncm (+20 °C)
Movimiento axial del eje admisible estático/dinámico	± 0,5 mm / ± 0,2 mm
Movimiento radial del eje admisible estático/dinámico	± 0,3 mm / ± 0,1 mm
Velocidad de servicio	≤ 6.000 min ⁻¹ ¹⁾
Momento de inercia del rotor	40 gcm ²
Tiempo de vida de los cojinetes	3,6 x 10 ¹⁰ revoluciones
Aceleración angular	≤ 500.000 rad/s ²

¹⁾ Para la definición del rango de la temperatura de servicio debe tenerse en cuenta un autocalentamiento de 3,3 K por cada 1.000 rpm.

Datos de ambiente

CEM	Según EN 61000-6-2 y EN 61000-6-4
Grado de protección	IP67, en el lado de la carcasa, conector macho (Según IEC 60529) ¹⁾ IP65, En el lado del eje (Según IEC 60529)
Humedad relativa permisible	90 % (No permite la condensación en la exploración óptica.)
Rango de temperatura de servicio	-40 °C ... +100 °C ²⁾ -30 °C ... +100 °C ³⁾
Rango de temperatura de almacenamiento	-40 °C ... +100 °C, Sin embalaje
Resistencia a choques	70 g, 6 ms (Según la norma EN 60068-2-27)
Resistencia a las vibraciones	30 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (Según la norma EN 60068-2-6)

¹⁾ Con contraconector montado.

²⁾ Con tendido de cable fijo.

³⁾ Con tendido de cable móvil.

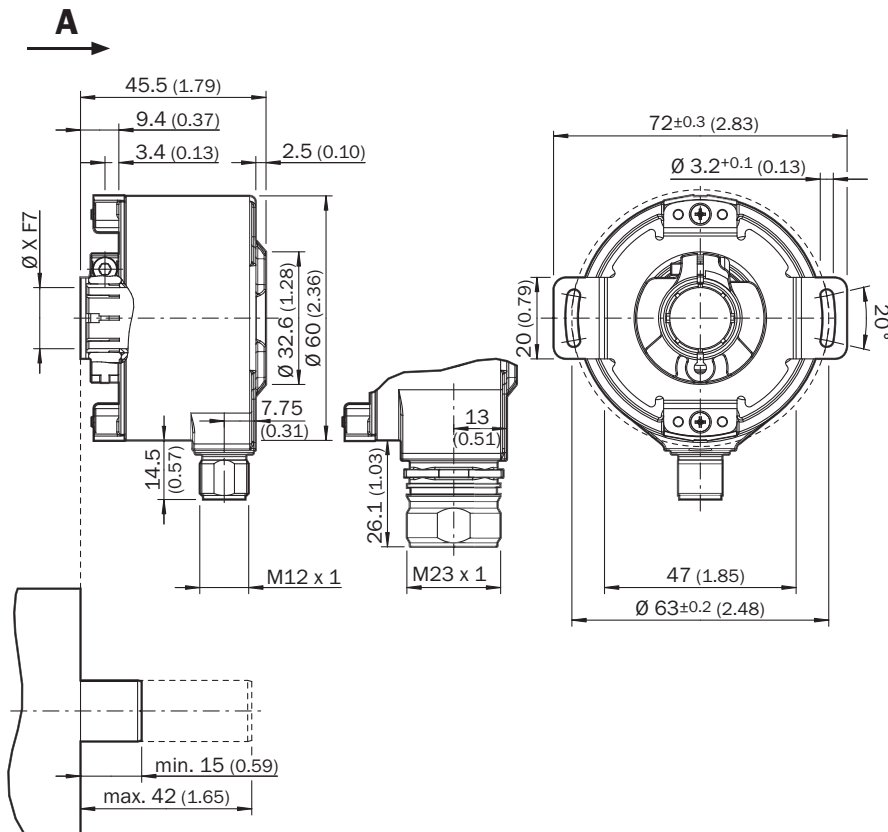
Clasificaciones

ECl@ss 5.0	27270501
ECl@ss 5.1.4	27270501
ECl@ss 6.0	27270590
ECl@ss 6.2	27270590
ECl@ss 7.0	27270501
ECl@ss 8.0	27270501
ECl@ss 8.1	27270501
ECl@ss 9.0	27270501
ECl@ss 10.0	27270501
ECl@ss 11.0	27270501

ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
ETIM 8.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

Esquema de dimensiones (Medidas en mm)

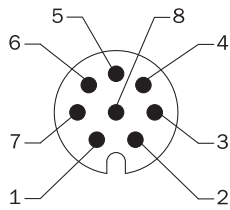
Eje hueco ciego, conector macho radial M12 y M23



Tolerancias generales según ISO 2768-mk

Tipo Eje hueco desmontable		
DFS60x-BAxxxxxxx	6 mm	Por parte del cliente
DFS60x-BBxxxxxxx	8 mm	
DFS60x-BCxxxxxxx	3/8"	
DFS60x-BDxxxxxxx	10 mm	
DFS60x-BExxxxxxx	12 mm	
DFS60x-BFxxxxxxx	1/2"	
DFS60x-BGxxxxxxx	14 mm	
DFS60x-BHxxxxxxx	15 mm	
DFS60x-BJxxxxxxx	5/8"	

Asignación de PIN



Vista conector de aparato M12 en el encoder

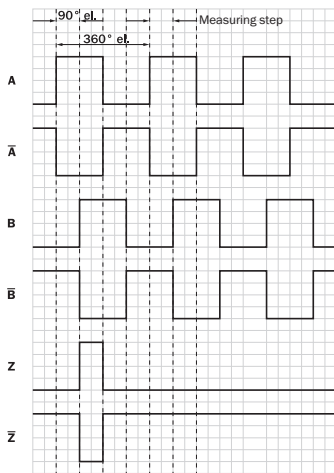
Clavija Conector macho M12 de 8 polos	Clavija Conector macho M23, 12 polos	Color de los conductores (conexión de cable)	Señal TTL/HTL	Sin/Cos 1,0 V _{SS}	Descripción
1	6	Marrón	\bar{A}	COS-	Cable de señal
2	5	Blanco	A	COS+	Cable de señal
3	1	Negro	\bar{B}	SIN-	Cable de señal
4	8	Rosa	B	SIN+	Cable de señal
5	4	Amarillo	\bar{Z}	\bar{Z}	Cable de señal
6	3	Lila	Z	Z	Cable de señal
7	10	Azul	GND	GND	Conexión a masa
8	12	Rojo	+U _S	+U _S	Tensión de alimentación
-	9	-	N.c.	N.c.	Sin ocupar
-	2	-	N.c.	N.c.	Sin ocupar
-	11	-	N.c.	N.c.	Sin ocupar
-	7 ¹⁾	-	0-SET ¹⁾	N.c.	Establecer impulso cero ¹⁾
Pantalla	Pantalla	Pantalla	Pantalla	Pantalla	Pantalla unida con la carcasa en el lado del encoder. Conectar con tierra en el lado de control.

1)

Solo con las interfaces eléctricas: M, U, V, W con función 0-SET en el PIN 7 en conector macho M23. La entrada 0-SET sirve para establecer el impulso cero en la posición actual del eje. Si la entrada 0-SET se coloca durante más de 250 ms en US, después de que haya estado previamente abierta o colocada en GND durante un mínimo de 1.000 ms, a la posición actual del eje se le asigna el impulso cero-señal "Z".

Diagramas

Salidas de señal








Cw con vista sobre el eje del encoder en dirección "A", cotejar con dibujo acotado. Visualización de las revoluciones



Tensión de alimentación	Salida
4,5 V ... 5,5 V	TTL
10 V ... 32 V	TTL
10 V ... 32 V	HTL

Accesorios recomendados

Otros modelos del dispositivo y accesorios → www.sick.com/DFS60

	Descripción breve	Tipo	N.º de artículo
Bridas			
	Par de apoyo estándar	BEF-DS00XFX	2056812
Conectores y cables			
	Cabezal A: Conector hembra, M12, 8 polos, recto Cabezal B: Extremo de cable abierto Cable: Incremental, SSI, PUR sin halógenos, Apantallado, 2 m	DOL-1208-G02MAC1	6032866
	Cabezal A: Conector hembra, M12, 8 polos, recto Cabezal B: Extremo de cable abierto Cable: Incremental, SSI, PUR sin halógenos, Apantallado, 5 m	DOL-1208-G05MAC1	6032867
	Cabezal A: Conector hembra, M12, 8 polos, recto Cabezal B: Extremo de cable abierto Cable: Incremental, SSI, PUR sin halógenos, Apantallado, 10 m	DOL-1208-G10MAC1	6032868
	Cabezal A: Conector hembra, M12, 8 polos, recto Cabezal B: Extremo de cable abierto Cable: Incremental, SSI, PUR sin halógenos, Apantallado, 20 m	DOL-1208-G20MAC1	6032869
	Cabezal A: Conector hembra, M12, 8 polos, recto, Con codificación A Cabezal B: - Cable: Incremental, SSI, Apantallado	DOS-1208-GA01	6045001
			
Otros accesorios de montaje			
	Soporte de cojinete para encoder de eje hueco, tornillos de fijación incluidos. El soporte de cojinete sirve para absorber cargas de eje radiales y axiales grandes. Particularmente para aplicaciones en poleas de transmisión, piñones de cadena y ruedas de medición. Por tanto, es apropiado para el montaje de encoders con ejes huecos de inserción de 12 mm de diámetro., Incluye tornillos de fijación	BEF-FA-B12-010	2042728
	Anillo de fijación para eje hueco metálico, Metal	BEF-KR-M	2064709

LO MÁS DESTACADO DE SICK

SICK es uno de los fabricantes líderes de sensores y soluciones de sensores inteligentes para aplicaciones industriales. Nuestro exclusivo catálogo de productos y servicios constituye la base perfecta para el control seguro y eficaz de procesos, para la protección de personas y para la prevención de accidentes y de daños medioambientales.

Nuestra amplia experiencia multidisciplinar nos permite conocer sus necesidades y procesos para ofrecer a nuestros clientes exactamente la clase de sensores inteligentes que necesitan. Contamos con centros de aplicación en Europa, Asia y Norteamérica, donde probamos y optimizamos las soluciones de sistemas específicas del cliente. Todo ello nos convierte en el proveedor y socio en el desarrollo de confianza que somos.

SICK LifeTime Services, nuestra completa oferta de servicios, garantiza la asistencia durante toda la vida útil de su maquinaria para que obtenga la máxima seguridad y productividad.

Para nosotros, esto es “Sensor Intelligence”.

CERCA DE USTED EN CUALQUIER LUGAR DEL MUNDO:

Encontrará información detallada sobre todas las sedes y personas de contacto en nuestra página web: → www.sick.com