ENCODER EtherCAT Multiturn Drehgeber



Serie 8.5868, 8.5888

Inhalt:

Bestellcode	2
Technische Daten	3
EtherCAT Schnittstelle	4
Anschluss	4
Technische Zeichnung	5

Key-Features:

- Vollwelle bis maximal 10 mm Durchmesser
- Sackhohlwelle bis maximal 15 mm Durchmesser
- Schnittstellen: EtherCAT, CAN over Ethernet
- Gehäusedurchmesser 58 mm
- Schutzklasse bis zu IP67
- Gesamtauflösung maximal 28 Bit
- Drehzahl max. 9.000 U/min
- Temperaturbereich -40...+80°C



Standard mechanischer Multiturn, optisch

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

EtherCAT



Die Multiturn-Drehgeber Sendix 5868 und 5888 mit EtherCAT-Schnittstelle der 2. Generation und optischer Sensorik sind in allen Applikationen mit EtherCAT Technologie einsetzbar.

Die Datenkommunikation basiert auf CAN over EtherNet und ist ideal geeignet für Echtzeitanwendungen.

Diese Geber sind mit Welle bis maximal 10 mm Durchmesser oder als Sacklochhohlwelle bis 15 mm verfügbar.

























Getriebe

Hohe Drehzahl

Temperatur bereich

Hohe Schutzart

belastbarkeit

Schockfest / Vibrationsfest

Verpolschutz

Sensorik

Oberflächenschutz salznebelgetestet

Zuverlässig

- EtherCAT conformance tested.
- Integration des neuesten Slave EtherCAT Stacks von Beckhoff mit der Version 5.01.
- Durch den IP67-Schutz und den widerstandsfähigen Gehäuseaufbau optimal geeignet für härteste äußere Einsatzbedingungen.

Flexibel

- Echte neue Positionsinformation durch minimale Zykluszeit im DC-Mode von 62.5 µs.
- Schneller, einfacher und fehlerfreier Anschluss durch M12-Stecker.

Bestellschlüssel

8.5868 |X|X|B|2B2 12 **000**

(3) Welle (ø x L), mit Fläche

3 = 1/4" x 7/8"

4 = 3/8" x 7/8"

- Verwendung von CoE (CAN over EtherNet).
- · Unterstützt Hot-Connect.

G Schnittstelle / Versorgungsspannung

d Anschlussart, Bushaube abnehmbar

B2= EtherCAT mit CoE (CAN over EtherNet)

B = EtherCAT / 10 ... 30 V DC

2 = 3 x M12-Stecker, 4-polig

Welle

1 = Klemmflansch, IP65 ø 58 mm

3 = Klemmflansch, IP67 ø 58 mm

2 = Synchroflansch, IP65 ø 58 mm

4 = Synchroflansch, IP67 ø 58 mm

5 = Quadratflansch, IP65 □ 63,5 mm [2.5"] 7 = Quadratflansch, IP67 □ 63,5 mm [2.5"]

a Flansch

1 = 6 x 10 mm 1)

2 = 10 x 20 mm 2)

Optional auf Anfrage Ex 2/22

Oberflächenschutz salznebelgetestet

Bestellschlüssel

8.5888 Tvn

XXB2 Ø

B2 12 0000

e Feldbusprofile

B = EtherCAT / 10 ... 30 V DC

Anschlussart, Bushaube abnehmbar 2 = 3 x M12-Stecker, 4-polig

e Feldbusprofile

Optional auf Anfrage

Ex 2/22

Oberflächenschutz salznebelgetestet

Hohlwelle

a Flansch

1 = mit Federelement, lang, IP65

2 = mit Federelement, lang, IP67

5 = mit Statorkupplung, IP65 ø 63 mm

3 = mit Statorkupplung, IP65 ø 65 mm 4 = mit Statorkupplung, IP67 ø 65 mm

6 = mit Statorkupplung, IP67 ø 63 mm

Sackloch-Hohlwelle (Einstecktiefe max. 30 mm)

 $3 = \emptyset 10 \text{ mm}$ $4 = \emptyset 12 \text{ mm}$

 $5 = \emptyset 14 \text{ mm}$ $6 = \emptyset 15 \text{ mm}$

 $8 = \emptyset 3/8"$

 $9 = \emptyset 1/2"$

Schnittstelle / Versorgungsspannung

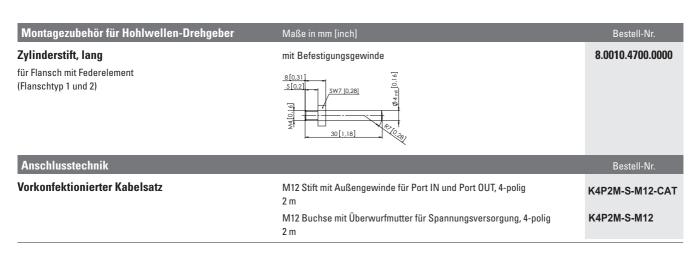
B2= EtherCAT mit CoE (CAN over EtherNet)

Vorzugstyp nur in Verbindung mit Flansch Typ 2

Vorzugstyp nur in Verbindung mit Flansch Typ 1



Standard mechanischer Multiturn, optisch Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle) EtherCAT



Technische Daten

Mechanische Kennwerte			
Maximale Drehzahl	IP65 bis 70°C IP65 bis T _{max} IP67 bis 70°C IP67 bis T _{max}	9000 min ⁻¹ , 7000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb) 7000 min ⁻¹ , 4000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb) 8000 min ⁻¹ , 6000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb) 6000 min ⁻¹ , 3000 min ⁻¹ (Dauerbetrieb)	
Anlaufdrehmoment (bei	20°C) IP65 IP67	< 0,01 Nm < 0,05 Nm	
Massenträgheitsmomen	t		
Wellenausführung Hohlwellenausführung		3,0 x 10 ⁻⁶ kgm ² 7,5 x 10 ⁻⁶ kgm ²	
Wellenbelastbarkeit	radial axial	80 N 40 N	
Gewicht		ca. 0,54 kg	
Schutzart nach EN 60529)		
	gehäuseseitig	IP67	
	wellenseitig	IP65, opt. IP67	
Arbeitstemperaturberei	ch	-40°C +80°C	
Werkstoffe V	Velle/Hohlwelle Flansch Gehäuse	nicht rostender Stahl Aluminium Zink-Druckguss	
Schockfestigkeit nach EN 60068-2-27		2500 m/s², 6 ms	
Vibrationsfestigkeit nac	h EN 60068-2-6	100 m/s², 55 2000 Hz	

Elektrische Kennwerte	
Versorgungsspannung	10 30 V DC
Stromaufnahme (ohne Last)	max. 120 mA
Verpolschutz der Versorgungsspannung	ja
UL-Zulassung	File 224618
CE-konform gemäß	EMV-Richtlinie 2014/30/EU RoHS-Richtlinie 2011/65/EU

Kennwerte zur Schnittstelle EtherCAT			
Auflösung Singleturn	1 65536 (16 bit), skalierbar Default: 8192 (13 bit)		
Anzahl der Umdrehungen (Multiturn)	max. 4096 (12 bit) nur über Gesamtauflösung skalierbar		
Gesamtauflösung	1 268.435.456 (28 bit), skalierbar Default: 33.554.432 (25 bit)		
Code	binär		
Protokoll	EtherNet/EtherCAT		

Diagnose LED (Rot)

LED leuchtet bei folgenden Fehlern:

Sensorfehler (Interner Code bzw. LED-Fehler), zu niedrige Spannung, Übertemperatur

Run LED (Grün)

LED leuchtet bei folgenden Zuständen:

Preop-, Safeop und Op-State (EtherCAT-Status-Maschine)

2 x Link LED (Gelb)

LED leuchtet bei folgenden Zuständen (Port IN und Port OUT): Link detected

Modi

Freerun, Distributed Clock



Standard mechanischer Multiturn, optisch

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

EtherCAT

Allgemeine Hinweise zu CoE (CAN over EtherNet)

Die EtherCAT-Drehgeber unterstützen das CANopen Kommunikationsprofil nach DS301. Zusätzlich stehen gerätespezifische Profile wie das Encoderprofil DS406 zur Verfügung.

Es lassen sich Skalierungen, Presetwerte, Endschalterwerte und viele weitere, zusätzliche Parameter über den EtherCAT-Bus programmieren.

Beim Einschalten werden sämtliche Parameter aus einem EEPROM geladen, die zuvor nullspannungssicher abgespeichert wurden.

Als Ausgabewerte können **Position, Geschwindigkeit, Temperaturwerte, Status des Arbeitsbereiches** sowie andere Prozessgrößen als PDO kombiniert werden (PDO Mapping).

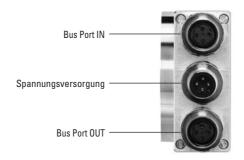
CANopen Encoder Profil 3.2.10 CoE (CAN over EtherNet)

Folgende Funktionalitäten sind unter anderem integriert:

- Positionsupdate-Zeit von 62.5 μs.
- EtherCAT-Konformitätsnachweis.
- · Geschwindigkeit mit Vorzeichen.
- Vier Einheiten für Geschwindigkeitsberechnung: Steps/sec, Steps/100 ms, Steps/10 ms, min⁻¹.
- Zeitstempel als Systemzeit zum Zeitpunkt des Positionslesens.
- · Zwei Working Area State Register.
- Neben der skalierten Position sind auch die Rohdaten Position als Prozessgröße – mappbar.
- · Dynamisches Mapping.
- Gating Time: Einstellung des Zeitintervalls, über das der Geschwindigkeitswert interpoliert wird.
- · Sensortemperatur in Grad Celsius.
- Umfangreiche Plausibilitätsprüfung beim Download von Parametern auf den Drehgeber.
- Alarm- und Warnmeldungen.
- User Interface mit optischer Anzeige der Bus- und Fehlerzustände 4 LEDs.
- Erweitertes Fehlermanagement für die Positionsabtastung mit integrierter Temperaturkontrolle.
- Implementierung des neuesten CANopen-Profils 3.2.10 vom 18. Februar 2011.
- Hot-Connect Unterstützung für schnellen Wechsel der Bus-Topologie.

Anschlussbelegung Bus

Schnittstelle	Anschlussart	Funktion	M12-Stecker, 4-polig					
		Bus Port IN	Signal:	Sendedaten+	Empfangsdaten+	Sendedaten -	Empfangsdaten -	12
			Kurzzeichen:	TxD+	RxD+	TxD-	RxD-	D-codiert
			Pin:	1	2	3	4	4 3
		Spannungs-	Signal:	Spannung +	-	Spa nung –	-	4 3
В	2	versorgung	Kurzzeichen:	+ V	-	0 V	_	
	(3 x M12-Stecker)		Pin:	1	2	3	4	1 2
		Bus Port OUT	Signal:	Sendedaten+	Empfangsdaten+	Sendedaten -	Empfangsdaten -	12
			Kurzzeichen:	TxD+	RxD+	TxD-	RxD-	D-codiert
			Pin:	1	2	3	4	4 3





Standard

mechanischer Multiturn, optisch

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

EtherCAT

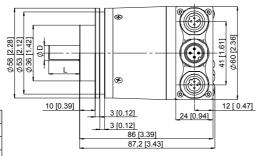
Maßbilder Wellenausführung, mit abnehmbarer Bushaube

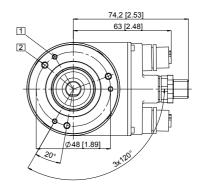
Maße in mm [inch]

Klemmflansch, ø 58 Flanschtyp 1 und 3

1 3 x M3, 6,0 [0.24] tief

2 3 x M4, 8,0 [0.31] tief

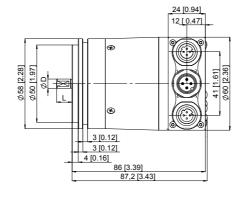


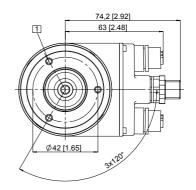


D	Passung	L
6 [0.24]	h7	10 [0.39]
10 [0.39]	f7	20 [0.79]
1/4"	h7	7/8"
3/8"	h7	7/8"

Synchroflansch, ø 58 Flanschtyp 2 und 4

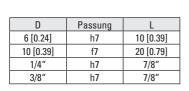
1 3 x M4, 6,0 [0.24] tief

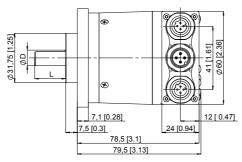


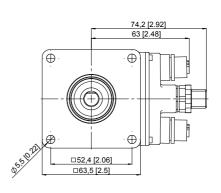


D	Passung	L
6 [0.24]	h7	10 [0.39]
10 [0.39]	f7	20 [0.79]
1/4"	h7	7/8"
3/8"	h7	7/8"

Quadratflansch, C 63,5 Flanschtyp 5 und 7









Standard mechanischer Multiturn, optisch

Sendix 5868 / 5888 (Welle / Hohlwelle)

EtherCAT

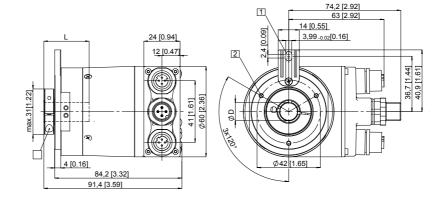
Maßbilder: Hohlwellenausführung (Sackloch) mit abnehmbarer Bushaube

Maße in mm [inch]

Flansch mit Federelement, lang Flanschtyp 1 und 2

- 1 Nut Federelement Empfehlung: Zylinderstift nach DIN 7, ø 4 [0.16]
- 2 3 x M3, 5,5 [0.22] tief
- 3 Empfohlenes Drehmoment für Klemmring 0,6 Nm

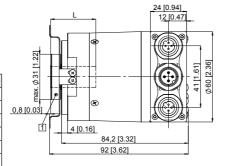
D	Passung	L	
10 [0.39]	H7	30 [1.18]	
12 [0.47]	H7	30 [1.18]	
14 [0.55]	H7	30 [1.18]	
15 [0.59]	H7	30 [1.18]	
3/8"	H7	30 [1.18]	
1/2"	H7	30 [1.18]	
L = Einstecktiefe Sackloch-Hohlwelle			

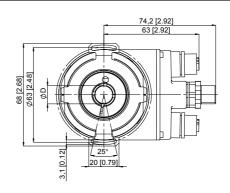


Flansch mit Statorkupplung, ø 63 Flanschtyp 5 und 6

Empfohlenes Drehmoment für Klemmring 0,6 Nm

D	Passung	L	
10 [0.39]	H7	30 [1.18]	
12 [0.47]	H7	30 [1.18]	
14 [0.55]	H7	30 [1.18]	
15 [0.59]	H7	30 [1.18]	
3/8"	H7	30 [1.18]	
1/2"	H7	30 [1.18]	
L = Einstecktiefe Sackloch-Hohlwelle			

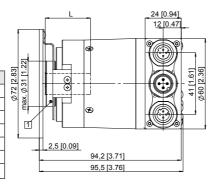


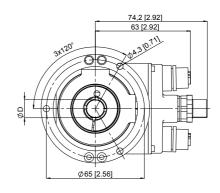


Flansch mit Statorkupplung, ø 65 Flanschtyp 3 und 4

Empfohlenes Drehmoment für Klemmring 0,6 Nm

D	Passung	L	
10 [0.39]	H7	30 [1.18]	
12 [0.47]	H7	30 [1.18]	
14 [0.55]	H7	30 [1.18]	
15 [0.59]	H7	30 [1.18]	
3/8"	H7	30 [1.18]	
1/2"	H7	30 [1.18]	
L = Einstecktiefe Sackloch-Hohlwelle			





Diese Daten können jederzeit ohne Vorankündigung geändert werden.

WayCon Positionsmesstechnik GmbH

email: info@waycon.de internet: www.waycon.de

Head Office

Mehlbeerenstr. 4 82024 Taufkirchen

Tel. +49 (0)89 67 97 13-0 Fax +49 (0)89 67 97 13-250

Office Köln

Auf der Pehle 1 50321 Brühl

Tel. +49 (0)2232 56 79 44 Fax +49 (0)2232 56 79 45

