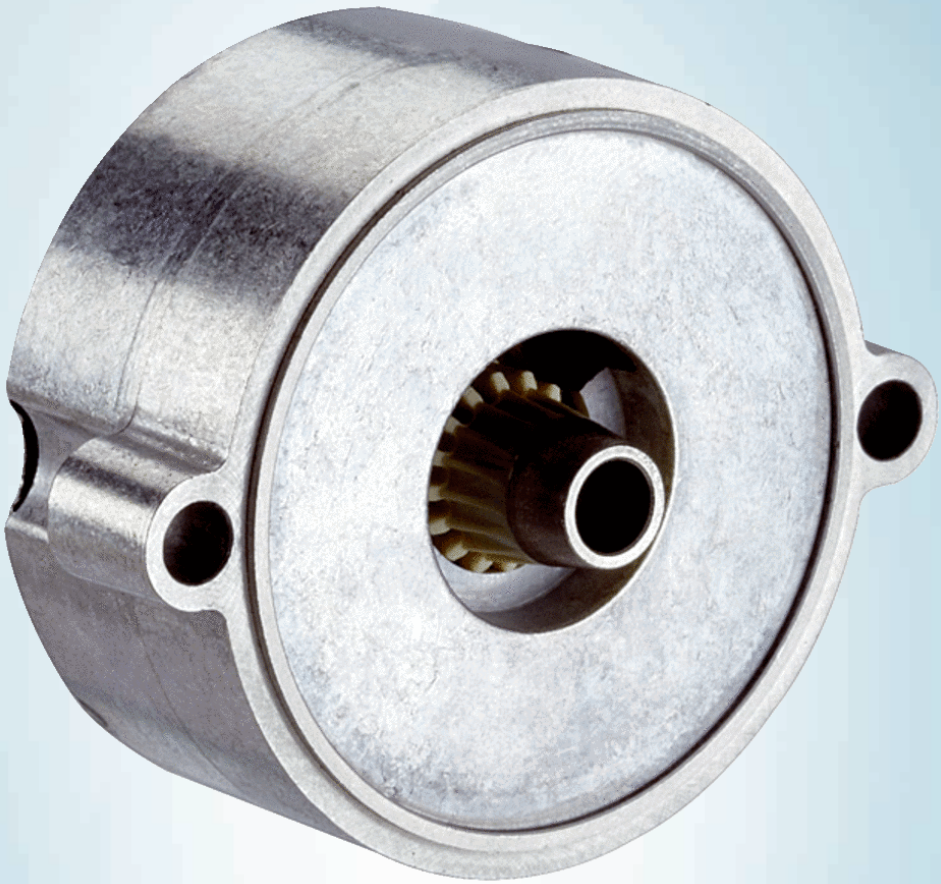
Fiche technique en ligne



SEK37-HFB0-K02

SEK/SEL37

SYSTÈMES FEEDBACK-MOTEUR ROTATIFS HIPERFACE®

SICK
Sensor Intelligence.

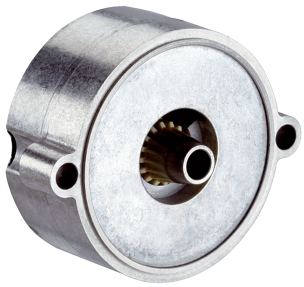


illustration non contractuelle

Informations de commande

Type	Référence
SEK37-HFB0-K02	1037378

Autres modèles d'appareil et accessoires ➜ www.sick.com/SEK_SEL37

Caractéristiques techniques détaillées

Performance

Périodes sin/cos par tour	16
Nombre de tours, en valeur absolue	1
Nombre de pas maximal par tour	512 via RS 485
Nombre total de pas	512
Pas de mesure	20 ″ lors de l'interpolation des signaux sinus/cosinus avec par ex. 12 bits
Non-linéarité intégrale	± 288 Winkelsekunden, limites d'erreur lors de l'analyse des signaux sinus/cosinus, valeurs standard pour une position nominale ± 0,1 mm et +20 °C
Non-linéarité différentielle	± 144 ″, non-linéarité d'une période sinus/cosinus, valeurs standard pour une position nominale ± 0,1 mm et +20 °C
Vitesse de fonctionnement	≤ 6.000 min^{-1}, jusqu'à laquelle la position absolue peut être formée de manière fiable
Plage de mémoire disponible	1.792 Byte

Interfaces

Type de code pour la valeur absolue	Binaire
Séquence de code	Ascendant, avec rotation de l'arbre. Dans le sens horaire, vue dans la direction « A » (voir plan coté)., pour une rotation de l'axe dans le sens horaire, vue dans la direction « A » (voir dessin coté)
Interface de communication	HIPERFACE®
Sicherung/Alte Schnittstellensignale/Alle MFB außer HIPERFACE DSL	Canal de données de process SIN, REFSIN, COS, REFCOS analogique, différentiel Canal de paramètre RS 485 numérique

Caractéristiques électriques

Mode de raccordement	Connecteur mâle, 8 pôles, radial
Plage de tension d'alimentation	7 V DC ... 12 V DC
Tension d'alimentation recommandée	8 V DC
Consommation	< 50 mA [1]

[1] Sans charge.

Caractéristiques mécaniques

Exécution de l'axe	Axe conique
Dimensions	Voir le plan coté

Poids	≤ 0,05 kg
Moment d'inertie du rotor	1 gcm²
Vitesse de fonctionnement	12.000 min⁻¹, 12.000 U/min
Accélération angulaire	≤ 500.000 rad/s²
Mouvement radial admissible de l'arbre	± 0,15 mm
Mouvement axial admissible de l'arbre	± 0,3 mm

Caractéristiques ambiantes

Plage de température de fonctionnement	–40 °C ... +115 °C
Plage de température de stockage	–50 °C ... +125 °C, sans emballage
Humidité relative/condensation	90 %, condensation inadmissible
Résistance aux chocs	100 g, 10 ms, 10 ms (selon EN 60068-2-27)
Plage de fréquence de la résistance aux vibrations	50 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (selon EN 60068-2-6)
CEM	Selon EN 61000-6-2 et EN 61000-6-3 [1)]
Indice de protection	IP20, à l'état monté, avec contre-connecteur enfiché et capot fermé (selon CEI 60529)

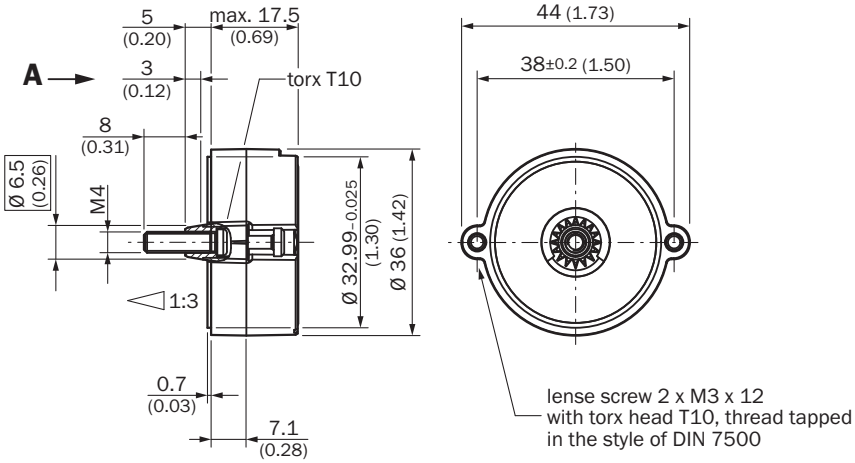
[1)] La CEM est garantie conformément aux normes mentionnées si le système de Feedback-moteur est monté dans un boîtier électroconducteur relié à la mise à la terre centrale du régulateur de moteur via un blindage du câble. Lors de l'utilisation d'autres concepts de blindage, l'utilisateur doit exécuter ses propres tests.

Classifications

ECl@ss 5.0	27270590
ECl@ss 5.1.4	27270590
ECl@ss 6.0	27270590
ECl@ss 6.2	27270590
ECl@ss 7.0	27270590
ECl@ss 8.0	27270590
ECl@ss 8.1	27270590
ECl@ss 9.0	27270590
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

Plan coté (Dimensions en mm (inch))

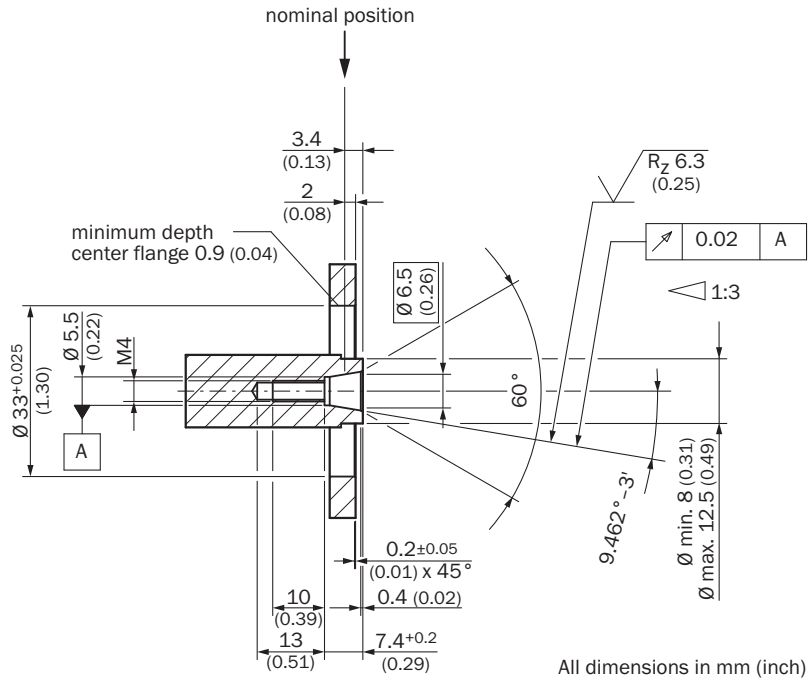
Tolérances générales selon ISO 2768-mk



Radial

Proposition de montage

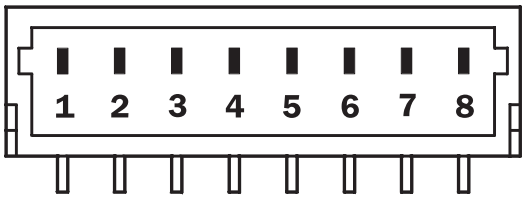
Tolérances générales selon ISO 2768-mk



Radial

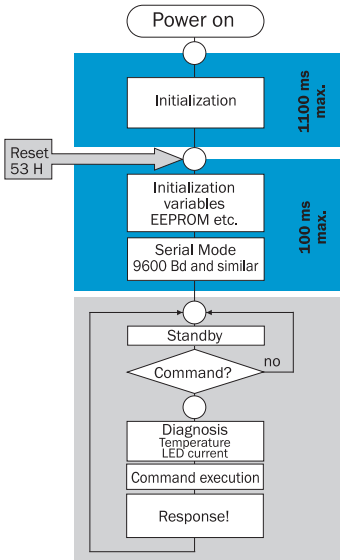
Affectation des broches

Vue côté connecteur



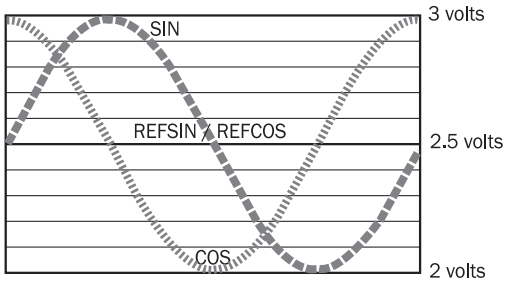
PIN	Signal	Couleurs des fils (raccordement des câbles)	Explication
1	U_S	Rouge	Tension d'alimentation
2	+ SIN	Blanc	Canal de données de processus
3	REFSIN	Marron	Canal de données de processus
4	+ COS	Rose	Canal de données de processus
5	REFCOS	Noir	Canal de données de processus
6	GND	Bleu	Raccord à la masse
7	Données +	Gris ou jaune	Canal de paramètre RS 485
8	Données -	Vert ou violet	Canal de paramètre RS 485
Le raccordement GND (0 V) de la tension d'alimentation n'est pas connecté au boîtier			

Diagrammes



CAUTION:
No **RS485 communication** is possible during the phases highlighted in blue

Évolution du signal pour une rotation de l'axe dans le sens horaire, vue dans la direction « A » (voir plan côté) 1 période = 360° : 16



Accessoires recommandés

Autres modèles d'appareil et accessoires ➜ www.sick.com/SEK_SEL37

	Description succincte	Type	Référence
Connecteurs et câbles			
	Tête A: câble Tête B: Extrémité de câble libre Câble: HIPERFACE®, HIPERFACE®, PUR, sans halogène, blindé	LTG-2708-MW	6028361
	Tête A: Connecteur femelle, JST, 8 pôles, droit Tête B: Extrémité de câble libre Câble: HIPERFACE®, non blindé, 0,2 m	DOL-0J08-G0M2XB6	2031086

Fiche technique en ligne

SICK EN BREF

SICK est l'un des principaux fabricants de capteurs et de solutions de détection intelligents pour les applications industrielles. Notre gamme unique de produits et de services vous fournit tous les outils dont vous avez besoin pour la gestion sûre et efficace de vos processus, la protection des personnes contre les accidents et la prévention des dommages environnementaux.

Nous possédons une vaste expérience dans de nombreux secteurs et connaissons vos processus et vos exigences. Nous sommes en mesure de vous proposer les capteurs intelligents qui répondent parfaitement à vos besoins. Nos solutions systèmes sont testées et améliorées dans des centres d'application situés en Europe, en Asie et en Amérique du Nord afin de satisfaire pleinement nos clients. Cette rigueur a fait de notre entreprise un fournisseur et partenaire de développement fiable.

Nous proposons également une gamme complète de services : les SICK LifeTime Services vous accompagnent tout au long du cycle de vie de vos machines et vous garantissent sécurité et productivité.

C'est ainsi que nous concevons la détection intelligente.

DANS LE MONDE ENTIER, PRÈS DE CHEZ VOUS :

Interlocuteurs et autres sites sur → www.sick.com

SICK
Sensor Intelligence.