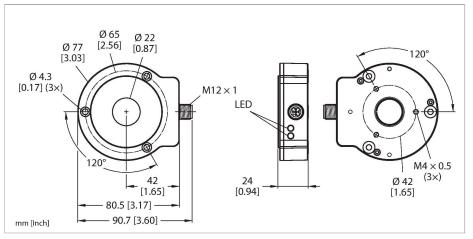


RI360P0-QR24M0-ELIU5X2LD-H1151 Codeur sans contact – Analogique Premium-Line





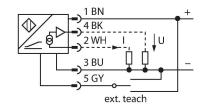
Туре	RI360P0-QR24M0-ELIU5X2LD-H1151	
N° d'identification	100029756	
Principe de mesure	inductif	
Caractéristiques générales		
Vitesse de rotation max.	12 000 tours/min	
	Déterminé par une construction standar- disée avec un arbre en acier Ø 20mm, L=50mm et bague de réduction Ø 20mm.	
Couple de démarrage, capacité de charge sur l'arbre (radiale/axiale)	ne s'applique pas, à cause du principe de mesure sans contact	
Résolution	16 bit	
Plage de mesure	0360 °	
Distance nominale	1.5 mm	
Reproductibilité	≤ 0.01 % de la valeur finale	
Erreur de linéarité	≤ 0.05 % v.f.	
Dérive en température	≤ ± 0.004 %/K	
Type de sortie	Codeurs absolus monotours	
Résolution monotour	16 Bit	
Données électriques		
Tension de service U _B	1030 VDC	
Ondulation U _{ss}	≤ 10 % U _{Bmax}	
Tension d'essai d'isolement	0.5 kV	
Protection contre les courts-circuits	oui	
Protection contre les ruptures de câble/inversions de polarité	oui/oui (alimentation en courant)	
Fonction de sortie	5 pôles, sortie analogique	
Sortie de tension	010 V	

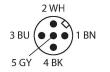


Caractéristiques

- ■Boîtier compact et robuste
- Options de montage polyvalentes
- ■Visualisation de l'état par LED
- visualisation de la plage de mesure par LED
- insensibilité par rapport aux champs parasites électromagnétiques
- plage de mesure programmable par Easy Teach
- ■signal de sortie réglable par Easy Teach
- ■résolution 16 Bit
- ■10...30 VDC
- ■0...10 V et 4...20 mA
- ■Connecteur, M12 × 1, 5 broches

Schéma de raccordement





Principe de fonctionnement

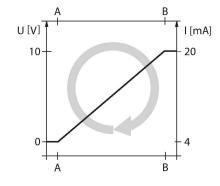
Le principe de mesure des codeurs inductifs s'est basé sur un couplage de circuit oscillant entre le transmetteur de position et le capteur, où un signal de sortie proportionnel à la position du transmetteur de position est mis à disposition. Grâce au principe sans contact les capteurs robustes ne nécessitent



Données techniques

Sortie de courant	420 mA	
Diagnostic	Transmetteur de position hors de la plage de détection : Signal de sortie 24 mA ou 11 V	
Résistance de charge de la sortie de tension	≥ 4.7 kΩ	
Résistance de charge sortie de courant	≤ 0.4 kΩ	
Vitesse d'échantillonnage	5000 Hz	
Protection load-dump	Impuls 5a: 123 V, Kriterium A	
Courant absorbé	< 100 mA	
Données mécaniques		
Format	QR24	
Dimensions	81 x 78 x 24 mm	
Type de bride	bride sans élément de fixation	
Type d'arbre	arbre sortant	
Diamètre d'arbre D (mm)	6 6.35 9.525 10 12 12.7 14 15.875 19.05	
Matériau de boîtier	Métal / plastique, ZnAlCu1/PBT-GF30-V0	
Raccordement électrique	Connecteur, M12 × 1	
Conditions ambiantes		
Température ambiante	-40+85 °C	
	selon homologation UL jusqu'à 70 °C	
Résistance aux vibrations	55 Hz (1 mm)	
Résistance aux oscillations (EN 60068-2-6)	20 g ; 103 000 Hz ; 50 cycles ; 3 axes	
Résistance aux chocs (EN 60068-2-27)	100 g ; 11 ms ½ sinus ; chacun 3 × ; 3 axes	
Résistance aux chocs (EN 60068-2-29)	40 g ; 6 ms ½ sinus ; chacun 4 000 × ; 3 axes	
Mode de protection	IP68 IP69K	
MTTF	138 Années suivant SN 29500 (Ed. 99) 40 °C	
Indication de la tension de service	LED, vert	
Visualisation plage de mesure	LED, jaune, jaune clignotant	
Fait partie de la livraison	accessoire de montage MT-QR24, RA0- QR24 (alternative pour la douille de ré- duction)	
Certificat UL		

pas d'entretien et sont sans usure. Ils se distinguent par une reproductibilité, résolution et linéarité optimales sur une plage de température étendue. La technique innovatrice assure une insensibilité aux champs de courant continue et alternatif magnétiques.

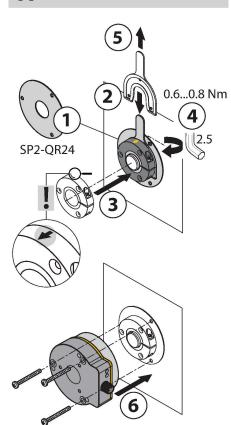




Manuel de montage

Instructions de montage / Description

A

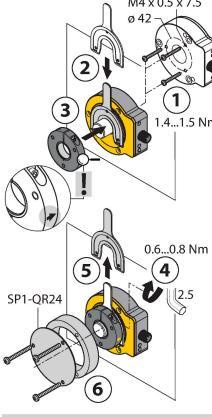


0.6...0.8 Nm

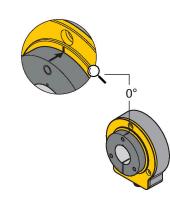
SP3-QR24

0.6...0.8 Nm

В



Default: 0°



permet l'adaptation simple à plusieurs diamètres d'axe différents. Grâce au principe de mesure qui se base sur un couplage de circuit oscillant, le codeur est insensible aux éléments de fer remagnétisés ou à d'autres champs parasites. Par conséquent, il y a peu de causes possibles d'erreur lors du montage. Les figures ci-contre illustrent la simplicité d'installation des deux unités séparées : le capteur et le transmetteur de position à l'aver rotatif à l'aide du support.

Tout d'abord, connectez le transmetteur de position à l'axe rotatif à l'aide du support. Placez ensuite le codeur avec la bague en aluminium au-dessus de la partie tournante de manière à ce que l'unité soit fermée et protégée.

La gamme étendue d'accessoires de montage

Type de montage B :

Glissez le codeur sur l'axe par l'arrière et fixez-le à la machine. Fixez ensuite le transmetteur de position à l'axe à l'aide du support.

Type de montage C :

Si le transmetteur de position est vissé sur une pièce tournante de la machine plutôt que d'être placé sur un axe, insérez d'abord le bouchon d'obturation RA8-QR24. Ensuite, serrez le support. Puis installez le codeur à l'aide des trois orifices.

En raison du montage séparé du transmetteur de position et du capteur, il est impossible de transmettre des courants électriques ou des forces mécaniques dommageables par l'axe dans le capteur. De plus, le codeur offre un degré de protection élevé pendant sa durée de vie et reste étanche en permanence. Lors de la mise en service, les accessoires inclus dans la livraison permettent de monter le codeur et le transmetteur de position à une distance optimale l'un de l'autre. En outre, l'état est indiqué grâce à des LED. En option, les plaques de protection incluses avec les accessoires peuvent être utilisées pour augmenter la distance admissible entre le transmetteur de position et le capteur.

Visualisation de l'état par LED Vert :

Le capteur est alimenté sans problèmes Jaune :

Le transmetteur de position se trouve dans la plage de mesure en cas de qualité de signaux réduite (par ex. distance trop grande) Jaune et clignote :

Le transmetteur de position ne se trouve pas dans la plage de détection Fteint

Le transmetteur de position se trouve dans la plage de mesure

Hans Turck GmbH & Co. KG | 45466 Mülheim an der Ruhr, Germany | T +49 208 4952-0 | F +49 208 4952-264 | more@turck.com | www.turck.com 3|6



Paramétrage individuel (Teach avec transmetteur de position)

Pont entre entrée	Gnd broche 3 (BU)	Ub broche1 (BN)	LED
Teach broche 5 (GY)			
2 secondes	Valeur de départ	Valeur finale	LED d'état clignote, après 2 s s'allumant permanent
10 secondes	Sens de rotation CCW et retour à la dernière valeur preset	Sens de rotation CW et retour à la dernière valeur preset	Après 10 s la LED d'état clignote rapidement pendant 2 s
15 secondes	-	Réglage en sortie d'usine (360°, CW)	Après 15 s les LED Pow- er et d'état clignotent de manière alternante

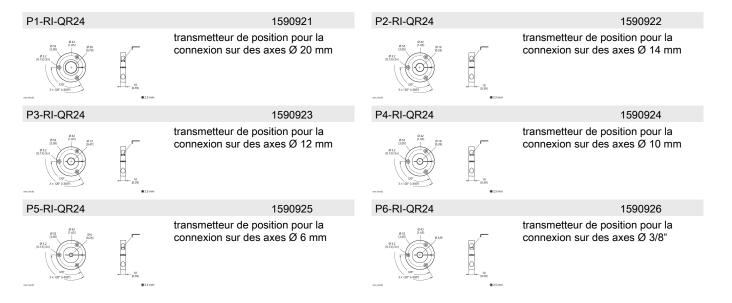
Pour éviter des processus d'apprentissage involontaires, la broche 5 doit être tenue libre de potentiel.

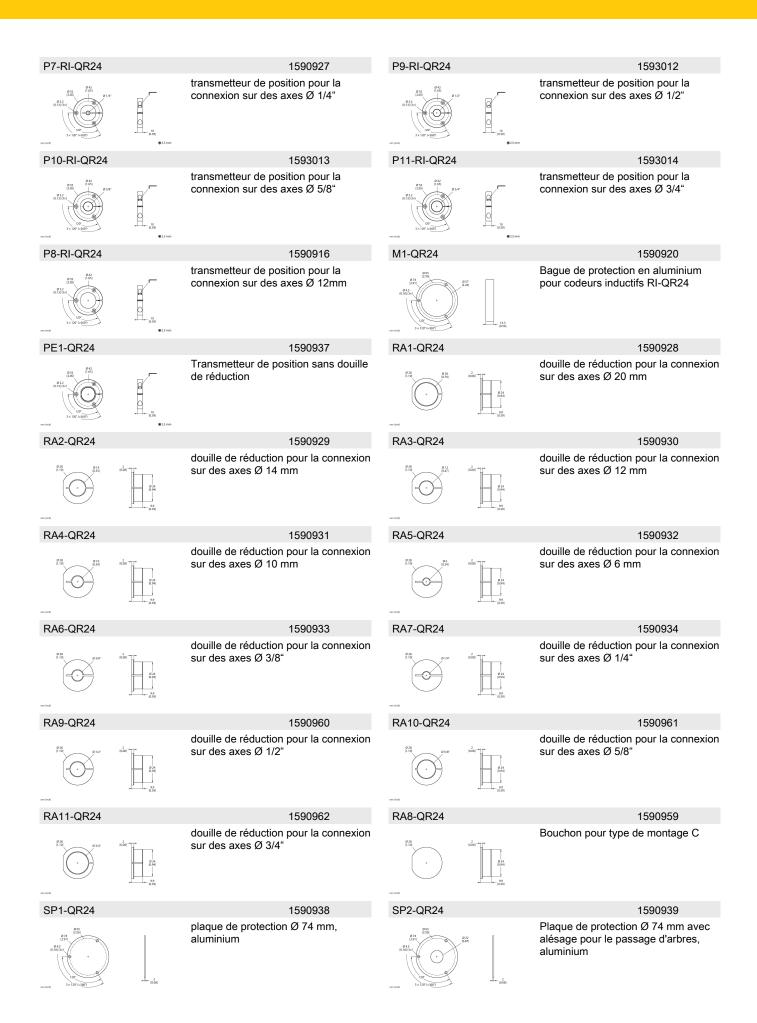
Paramétrage prédéfini (Teach sans transmetteur de position)

Paramétrage prédéfini (Tea	Gnd broche 3 (BU)	Ub broche 1 (BN)	LED
Teach broche 5 (GY)	, ,	Ob broche i (Biv)	
2 secondes	activer le mode de	activer le mode prédéfini	LED d'état s'allumant
	sélection de signal de sortie (pendant 10 s)	(pendant 10 secondes)	en continu, après 2 s clignotant
10 secondes	sens de rotation CCW	sens de rotation CW	Après 10 s la LED d'état
			clignote rapidement
			pendant 2 s
15 secondes		Réglage en sortie d'usine	Après 15 s les LED Po-
		(360°, CW)	wer et d'état clignotent
			aussi rapides
configuration de sortie	Gnd broche 3 (BU)		LED d'état
I out: 4 – 20mA	Appuyer 1 x		Clignoter 1 x
I out: 0 – 20mA	Appuyer 2 x		Clignoter 2 x
Uout: 0 – 10 V	Appuyer 3 x		Clignoter 3 x
Uout: 0-5V	Appuyer 4 x		Clignoter 4 x
Uout: 0,5V – 4,5V	Appuyer 5 x		Clignoter 5 x
mode preset/plage angulaire		Ub broche 1 (BN)	LED d'état
45°		Appuyer 1 x	Clignoter 1 x
60°		Appuyer 2 x	Clignoter 2 x
90°		Appuyer 3 x	Clignoter 3 x
180°		Appuyer 4 x	Clignoter 4 x
270°		Appuyer 5 x	Clignoter 5 x

Pour éviter des processus d'apprentissage involontaires, la broche 5 doit être tenue libre de potentiel.

Accessoires







SP3-QR24 1590958

831 (85) (150) (10 plaque de protection Ø 52 mm, aluminium

MT-QR24

1590935





Accessoire de montage pour l'alignement optimal du transmetteur de position