

# KIT DE ENCODER ABSOLUTO MAGNÉTICO MULTIVUELTA

CANopen (prototipo)

Ø 48 mm

Hasta 16 bits por vuelta

Eje hueco enchufable

8 ... 32 VDC

Sistema abierto

44 vueltas = 15840°

Plataforma prototipo para evaluar un sensor multivuelta personalizable, con acoplamientos, fijación y conexiones adaptables.

## 44 vueltas

Rango de medida, 15840°

## 16 bits

Resolución máx. por vuelta

## 6

Interfaces posibles

## ASIL-B

Frontend: dispositivo de seguridad habilitador

El kit MK2 es una plataforma prototipo para evaluar un sensor multivuelta personalizable para cada aplicación. El concepto permite adaptar de forma individual las interfaces mecánicas (acoplamiento del eje, fijación) y las conexiones eléctricas a los requisitos de la aplicación. El prototipo permite validar la tecnología directamente en la aplicación y valorar su integración y sus prestaciones. Para aplicaciones de producción en serie, el diseño del kit se puede modificar según los requisitos del cliente.

### Características

- Sin contacto, magnético
- Rango de medida de 15840° (44 vueltas)
- Sistema True-Power-On: cuenta las vueltas y detecta la posición aunque no tenga alimentación; tecnología GMR no volátil patentada, sin engranajes ni baterías
- Interfaces: SENT, SPI, IO-Link, CANopen, CAN SAE J1939 y ratiométrica de 5 V
- Resolución de hasta 16 bits por vuelta
- Frontend: dispositivo de seguridad habilitador (ASIL-B)
- Kit para un diseño a medida, con fijación y conexiones flexibles

### Aplicaciones

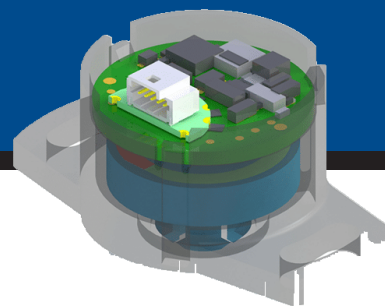
- Transductores de cable
- Ajuste de asientos
- Válvulas y actuadores
- Maquinaria agrícola (dirección, ajuste de cuchillas, ...)
- Carretillas industriales (dirección, posición de horquillas, ...)
- Maquinaria de construcción
- Robótica

### Características del prototipo actual

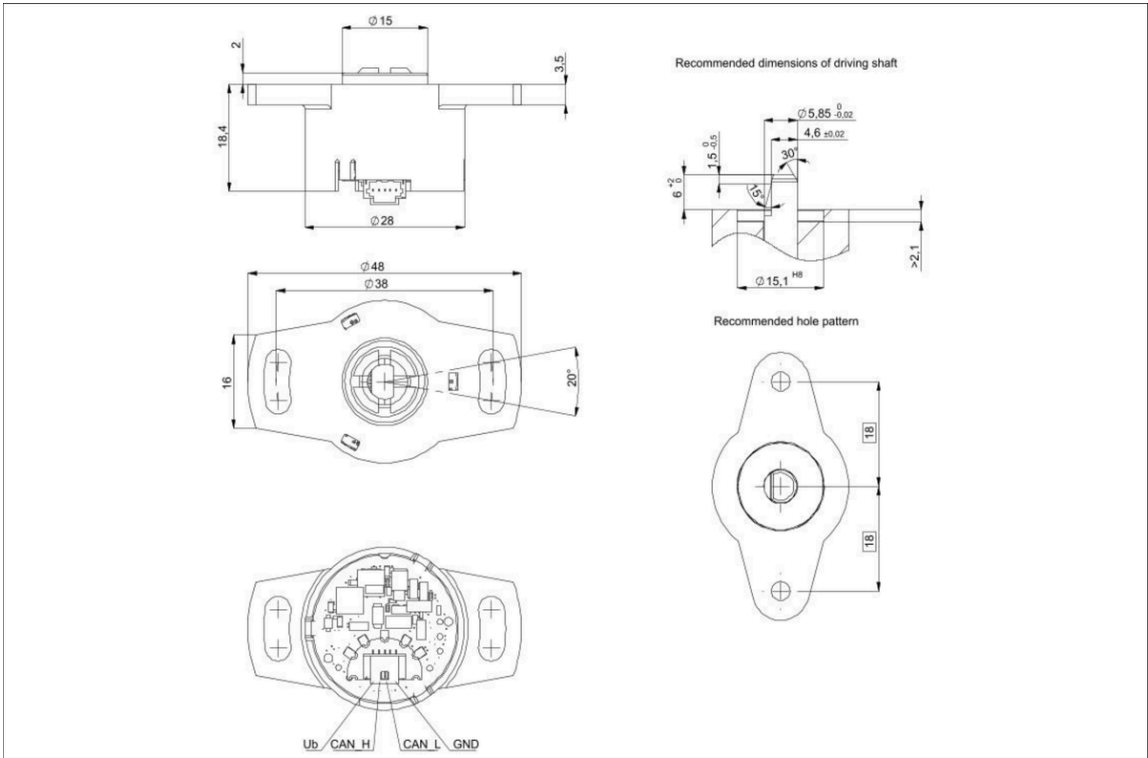
|                            |                                                                                                                  |
|----------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Acoplamiento mecánico      | Eje hueco enchufable: el eje en D del cliente se introduce en el actuador del sensor                             |
| Interfaz                   | CANopen                                                                                                          |
| Tensión de alimentación Ub | 8 ... 32 VDC                                                                                                     |
| Conexión eléctrica         | Conector Molex con contraconector con cables libres                                                              |
| Sistema                    | Abierto: la protección IP depende de la integración en la aplicación                                             |
| Apantallamiento magnético  | A realizar dentro de la aplicación: los campos magnéticos externos pueden influir en las prestaciones del sensor |
| Tipo de artículo           | Artículo de proyecto, con cantidad mínima de pedido                                                              |

MK2-2800

NOVOTECHNIK

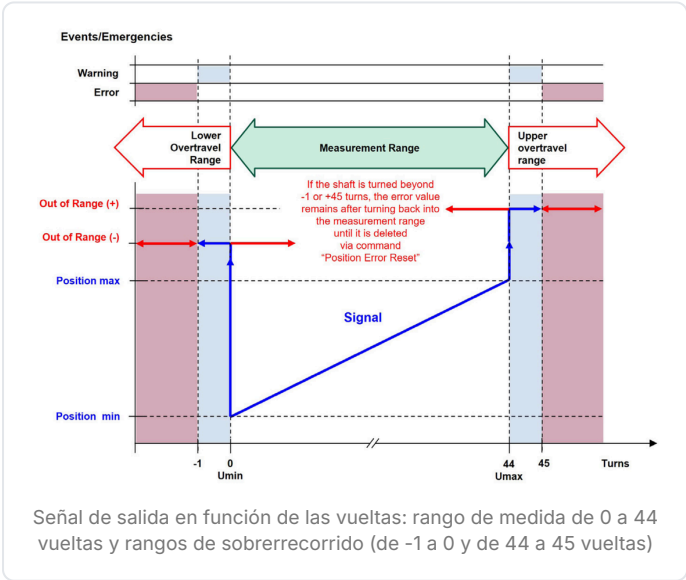


Dibujo acotado



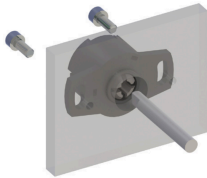
Medidas en mm. Vistas del kit, medidas recomendadas del eje de arrastre, disposici3n de taladros recomendada y conexiones el3ctricas (UB, CAN\_H, CAN\_L, GND).

Rango de medida y comportamiento fuera de rango



Se1al de salida en funci3n de las vueltas: rango de medida de 0 a 44 vueltas y rangos de sobrerrecorrido (de -1 a 0 y de 44 a 45 vueltas)

|                                                            |                                                                                                                                      |
|------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Rango de funcionamiento                                    | 44 vueltas                                                                                                                           |
| Sobrerrecorrido a menos de -1 vuelta o a m1s de 45 vueltas | El sensor emite un mensaje de error adicional                                                                                        |
| Borrado del error                                          | Tras volver al rango de medida, con «Position error reset» o apagando y encendiendo                                                  |
| Giro necesario para volver al rango de medida              | Al menos 3 vueltas en sentido contrario                                                                                              |
| Se1al de posici3n tras volver                              | Puede NO coincidir con la anterior: tras un sobrerrecorrido de m1s de 1 vuelta, el sensor emite una nueva curva de salida desplazada |



Kit montado con dos tornillos