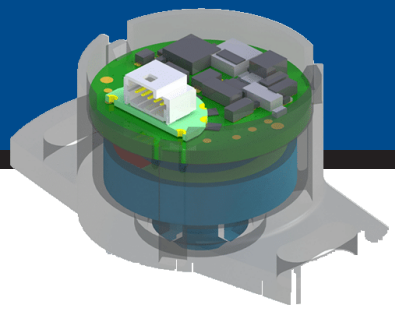
ENCODER ABSOLUTO MULTIVUELTA · KIT MK2-2801

KIT DE ENCODER ABSOLUTO MAGNÉTICO MULTIVUELTA

MK2-2800
NOVOTECHNIK



CANopen (prototipo) · Ø 48 mm · Hasta 16 bits por vuelta · Eje hueco enchufable · 8 ... 32 VDC · Sistema abierto · Rango de medida: 44 vueltas (15840°)

Kit prototipo; acoplamiento del eje, fijación y conexiones eléctricas adaptables.

44 vueltas	16 bits	6	ASIL-B
Rango de medida absoluto (15840°)	Resolución máx. por vuelta	Interfaces posibles	Frontend: dispositivo de seguridad habilitador

Kit prototipo de encoder absoluto magnético multivuelta (tecnología GMR), sin contacto. Rango de medida 44 vueltas (15840°), resolución hasta 16 bits por vuelta. Prototipo actual: eje hueco enchufable, CANopen, 8 ... 32 VDC.

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)

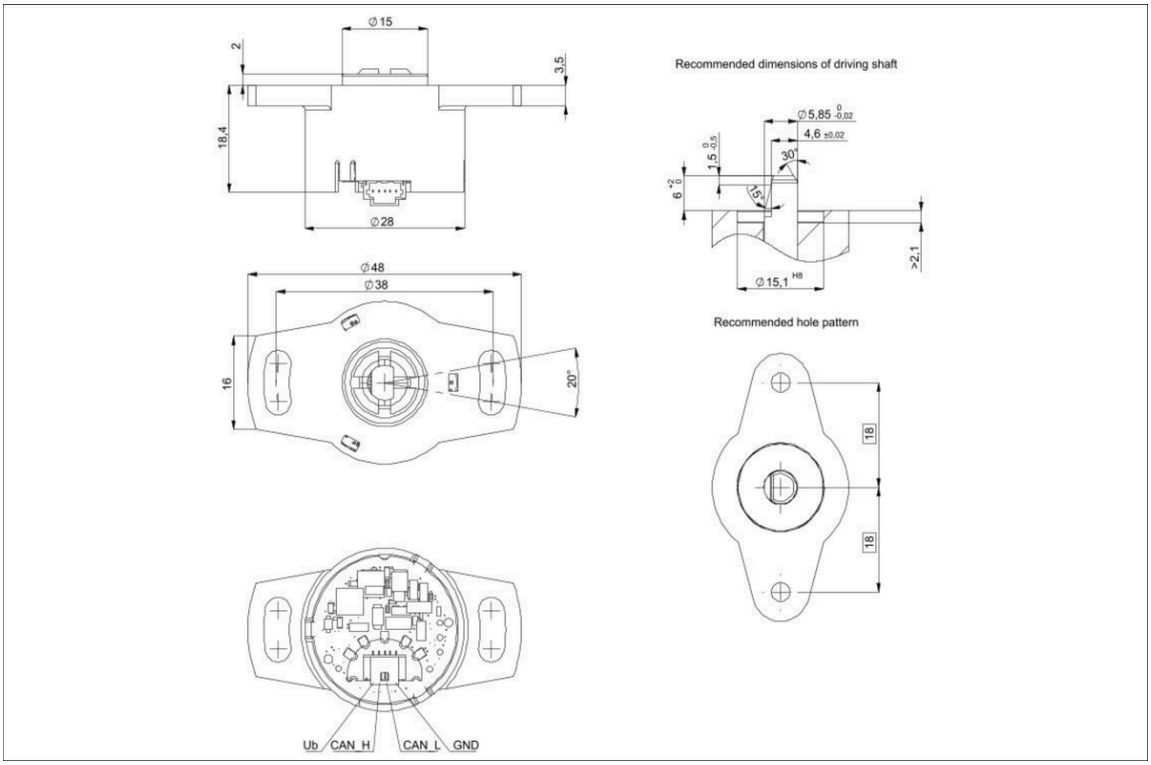
Aplicaciones

- 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

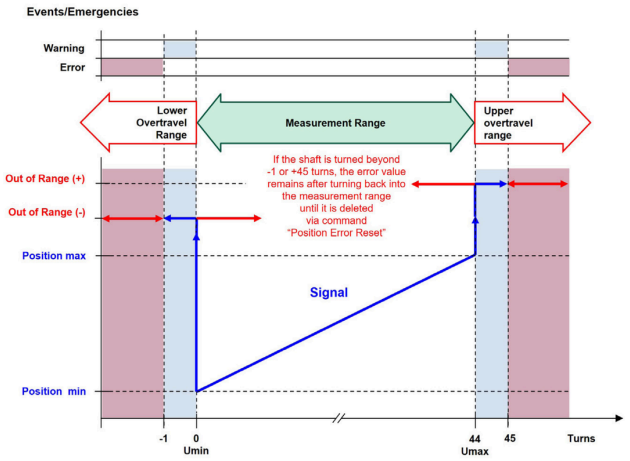
Acoplamiento mecánico	Eje hueco enchufable: el eje en D del cliente se introduce en el actuador del sensor
Interfaz	CANopen
Tensión de alimentación Ub	8 ... 32 VDC
Conexión eléctrica	Conector Molex con contraconector con cables libres
Sistema	Abierto: la protección IP depende de la integración en la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

Dibujo acotado



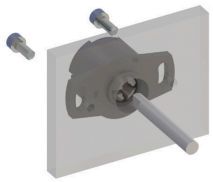
Medidas en mm. Vistas del kit, medidas recomendadas del eje de arrastre, disposición de taladros recomendada y conexiones eléctricas (UB, CAN_H, CAN_L, GND).

Rango de medida y comportamiento fuera de rango



Señal de salida en función 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 más 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
Señal de posición tras volver	Puede NO coincidir con la anterior: tras un sobrerrecorrido de más de 1 vuelta, el sensor emite una nueva curva de salida desplazada



Kit montado con dos tornillos