SENSOR DE PAR ROTATIVO · BRIDA · ALTA VELOCIDAD · SERIE HSTT

SENSOR DE PAR DE ALTA VELOCIDAD HSTT1eS

50 · 100 N·m | Frecuencia RS422, tensión, corriente y CAN | Clase 0,05 % | 30 000 rpm | Rotor Ø82/58, taladros Ø66/44 mm | Electrónica TCU2 separada

HSTT1eS
ATESTEO



50 … 100 N·m
Rango de medida

Frecuencia, tensión, corriente y CAN
Salidas

0,05 %
Clase de precisión

30 000 rpm
Velocidad máx.

Sensor de par rotativo (brida) de alta velocidad de la serie HSTT de ATESTEO, de 50 N·m a 100 N·m, con clase de precisión 0,05 % y hasta 30 000 rpm (40 000 rpm con la opción de velocidad ampliada). La señal pasa del rotor al estator por infrarrojos, sin contacto, con muy alta inmunidad a las interferencias electromagnéticas. La unidad de evaluación TCU2 va aparte, unida al anillo del estator con cables de 1,5 m.

Características

- Pares nominales de 50 N·m y 100 N·m
- Clase de precisión 0,05 % (frecuencia y CAN)
- Salidas de frecuencia (RS422), tensión (±5 V, ±10 V, 0 a 5 V y 0 a 10 V), corriente (4 a 20 mA y 0 a 20 mA), bus CAN y alarmas
- Rango de medida hasta el 120 % del par nominal
- Par límite del 275 al 400 % del par nominal, según el tamaño
- Rotor de titanio, ligero y de baja inercia: Ø82 / 58 mm y círculos de taladros Ø66 / 44 mm
- Velocidad de 30 000 rpm; hasta 40 000 rpm con la opción de velocidad ampliada
- Estator eS con unidad de evaluación TCU2 aparte (cables de 1,5 m)
- Transmisión por infrarrojos: muy alta inmunidad a las interferencias electromagnéticas
- Sin medida de velocidad (integrada ni opcional)
- Calibración acreditada DAkkS según DIN 51309 (opción)

Tipos[1]

Tipo HSTT1eS	50 N·m	100 N·m
Par límite (% de Mdn) [10]	400	275
Par de rotura aprox. (% de Mdn)	800	550
Fuerza axial límite (kN) [10]	3,3	3,9
Fuerza transversal límite (N) [10]	1265	1610
Momento flector límite (N·m) [10]	22	28
Rigidez torsional (kN·m/rad)	59	80
Ángulo de torsión a Mdn (°)	0,05	0,07
Rigidez axial (kN/mm)	166	198
Rigidez radial (kN/mm)	74	94
Rigidez a flexión (kN·m/°)	0,4	0,55
Frecuencia propia (Hz)	4450	5350

Sensores e Instrumentación Guemisa · C/ Del Electrodo, 68 Of. 23 · 28522 Rivas Vaciamadrid (Madrid)
Tel. 917 64 21 00 · ventas@guemisa.com · guemisa.es · Especificaciones sujetas a modificaciones sin previo aviso.

Descripción

Tecnología	Sensor de par rotativo de brida, sin contacto: la señal pasa del rotor al estator por infrarrojos y el rotor se alimenta por inducción
Rotor	Titanio · Ø exterior 82 / 58 mm (dos valores en la hoja; ver plano) [4] · longitud 40 mm (sin centrado) · círculo de taladros Ø66 / 44 mm [5]
Estator	Tipo eS: anillo sin electrónica; la unidad de evaluación va aparte · 1,1 kg [12]
Unidad de evaluación	TCU2, externa, unida al estator con cables de 1,5 m · configuración por RS232
Salidas	Frecuencia (RS422), tensión, corriente, bus CAN (tipo 2B) y alarmas de par, velocidad e infrarrojos
Rango de medida	120 % de Mdn
Señal de prueba	Según el informe de ensayo
Grado de protección	Rotor IP54 · estator IP54; protección ampliada: rotor bajo pedido, estator bajo pedido
Certificado FCC (EE. UU.)	No requerido

Datos de medida por salida

Dato (referido a Mdn)	Frecuencia	CAN	Tensión	Corriente
Clase de precisión	≤±0,05 %	≤±0,05 %	≤±0,10 %	≤±0,10 %
Clase con la opción de mayor precisión	—	—	—	—
Linealidad con histéresis [6] 0-30 / 30-60 / 60-100 % de Mdn	≤±0,015 / ≤±0,030 / ≤±0,050 %	≤±0,015 / ≤±0,030 / ≤±0,050 %	≤±0,10 %	≤±0,10 %
Reproducibilidad (desv. típica rel., DIN 1319)	≤±0,03 %	≤±0,03 %	≤±0,10 %	≤±0,10 %
Influencia de la temperatura por 10 K, sensibilidad	≤±0,05 %	≤±0,05 %	≤±0,10 %	≤±0,10 %
Influencia de la temperatura por 10 K, cero	≤±0,05 %	≤±0,05 %	≤±0,10 %	≤±0,10 %
Deriva a largo plazo (48 h)	—	—	<1 mV	<0,8 µA
Tiempo de retardo de grupo (TCU principal)	10 µs	1000 µs	3000 µs	—
Dinámica	≤7 kHz	≤1000 valores/s	≤1 kHz	≤1 kHz
Resistencia de carga	RS422	—	≥5 kΩ	—

Valores referidos al par nominal Mdn, en el rango nominal de temperatura.

Condiciones ambientales

Temperatura nominal	rotor 0 … 80 · estator 0 … 80 · TCU2 0 … 70 °C
Temperatura de servicio [8] [9]	rotor -20 … 85 · estator -20 … 85 · TCU2 -20 … 70 °C
Temperatura de almacenamiento	rotor -30 … 85 · estator -30 … 85 · TCU2 -30 … 85 °C
Choque mecánico (EN 60068-2-27)	650 m/s², 3 ms, 1000 choques
Vibración (EN 60068-2-6)	200 m/s², 10 … 2000 Hz, 150 min

Mecánica y montaje [3]

Desplazamiento con la fuerza axial límite	<0,03 mm
Desviación radial con la fuerza transversal límite	<0,02 mm
Desviación de paralelismo con el momento flector límite	<0,06 mm
Grado de equilibrado (DIN ISO 1940)	G 2,5
Vibración relativa máx. del eje (pico a pico) [11]	Según ISO 7919-3, en función de la velocidad
Salto axial / radial del rotor [13]	0,01 mm / 0,01 mm
Distancia radial rotor - estator	1,5 mm (±0,1 mm)
Distancia axial rotor - estator [7]	2 mm (±0,5 mm)
Tornillos del círculo de taladros	6 × M6 (8,8)

Señales de salida

Señal (a elegir)	Par cero	Sensibilidad	+Mdn	−Mdn	Rango máx. de modulación
Frecuencia (RS422)	60 kHz	20 kHz	80 kHz	40 kHz	30 … 90 kHz
Tensión 1	0 V	5 V	5 V	−5 V	−10,5 … 10,5 V
Tensión 2	0 V	10 V	10 V	−10 V	−10,5 … 10,5 V
Tensión 3	2,5 V	2,5 V	5 V	0 V	−10,5 … 10,5 V
Tensión 4	5 V	5 V	10 V	0 V	−10,5 … 10,5 V
Corriente 1	12 mA	8 mA	20 mA	4 mA	0 … 24 mA
Corriente 2	10 mA	10 mA	20 mA	0 mA	0 … 24 mA

Se configuran en la unidad de evaluación. Deriva a largo plazo en 48 h a la temperatura de referencia: <1 mV (tensión) · <0,8 µA (corriente).

Velocidad

Velocidad máx. (sin medida de velocidad)	30 000 rpm
Velocidad ampliada (opción)	40 000 rpm
Medida de velocidad	Sin medida de velocidad, integrada ni opcional

Alimentación

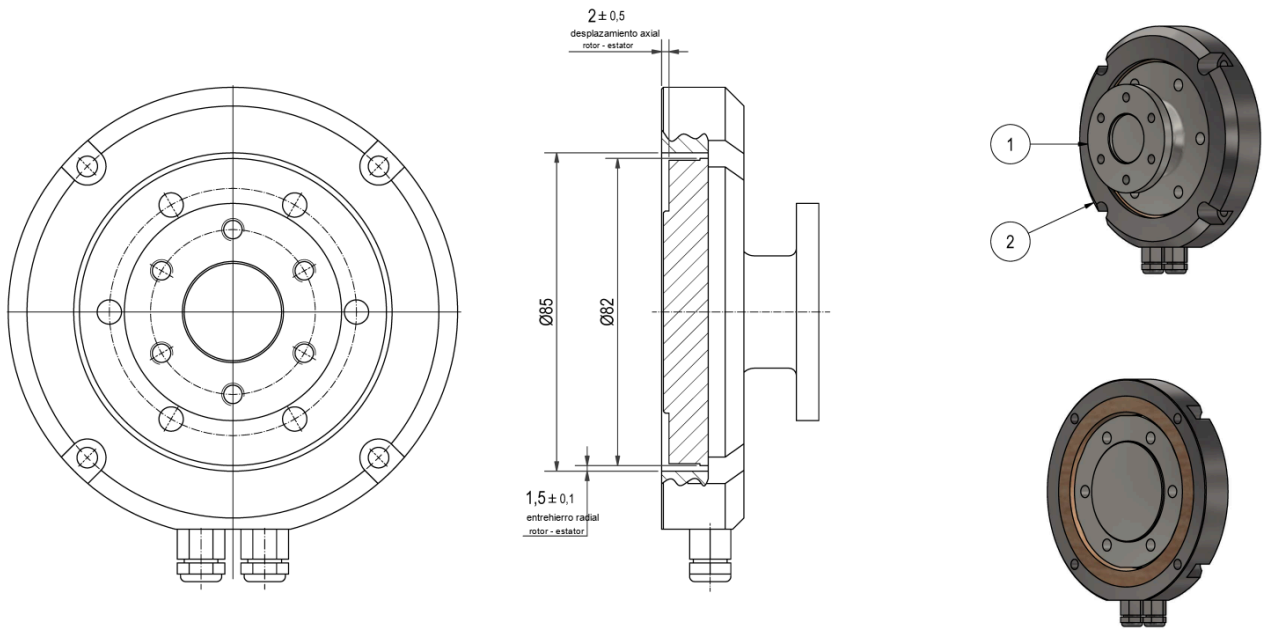
Alimentación nominal / rango [14]	24 V DC / 23 … 25 V DC
Consumo máx. en medida / en el arranque	<0,7 A / <2 A
Potencia nominal absorbida	<17 W

Salidas de la unidad de evaluación TCU2

Magnitud	Frecuencia RS422	Tensión	Corriente	Bus CAN	Alarmas
Par	X750, pines 7/8 (Mdf1)	Salida A: X751, pin 10	X751, pin 7 (opción; anula la salida A)	X751, pines 5/6	Alarma de par: X751, pin 11
Estado	—	Salida C: X751, pin 9 (4,9 V sin error, 0,1 V error; o temperatura de la electrónica)	—	Sí	Alarma de infrarrojos: X751, pin 14 · reset: pin 15

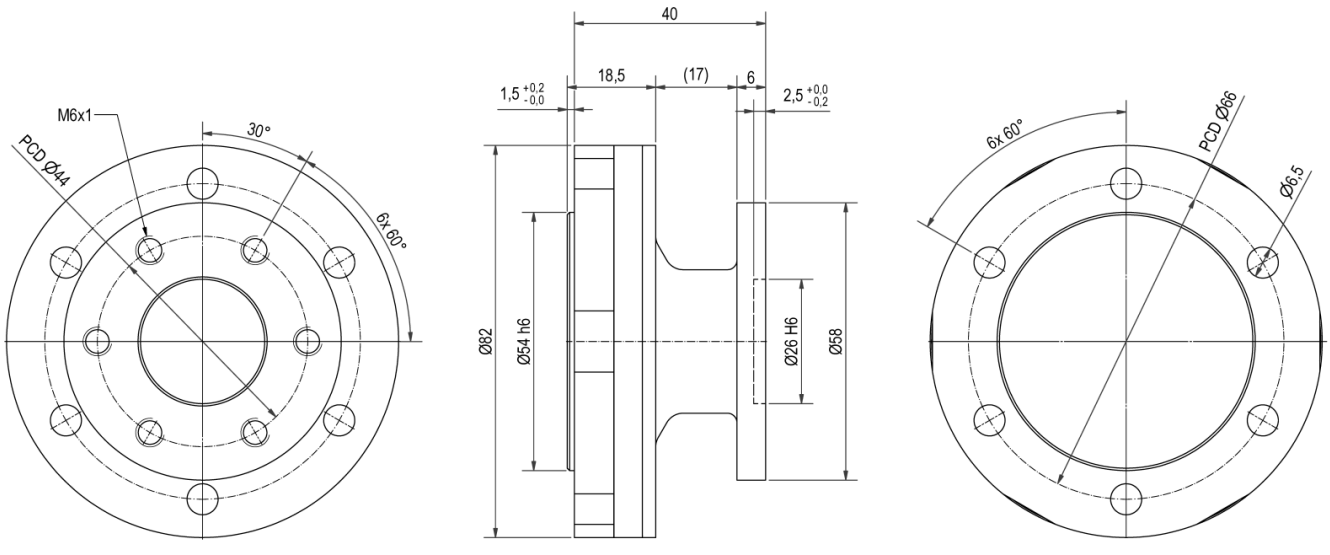
Alimentación de 24 V por X750 (pin 10; masa 11 y 12) y entrada de control en el pin 9 (autotest, ajuste de cero y señal de prueba). Configuración por RS232 (X751, pines 1 a 3). Las alarmas son salidas de colector abierto (máx. 36 V, 50 mA). Fuente: manual de las series F, T, RT1 y HSTT de ATESTEO (V1.2), cap. 5.

Plano: Sistema HSTT1eS



Rotor y estator montados; distancias axial y radial rotor - estator en el plano. Medidas en mm.

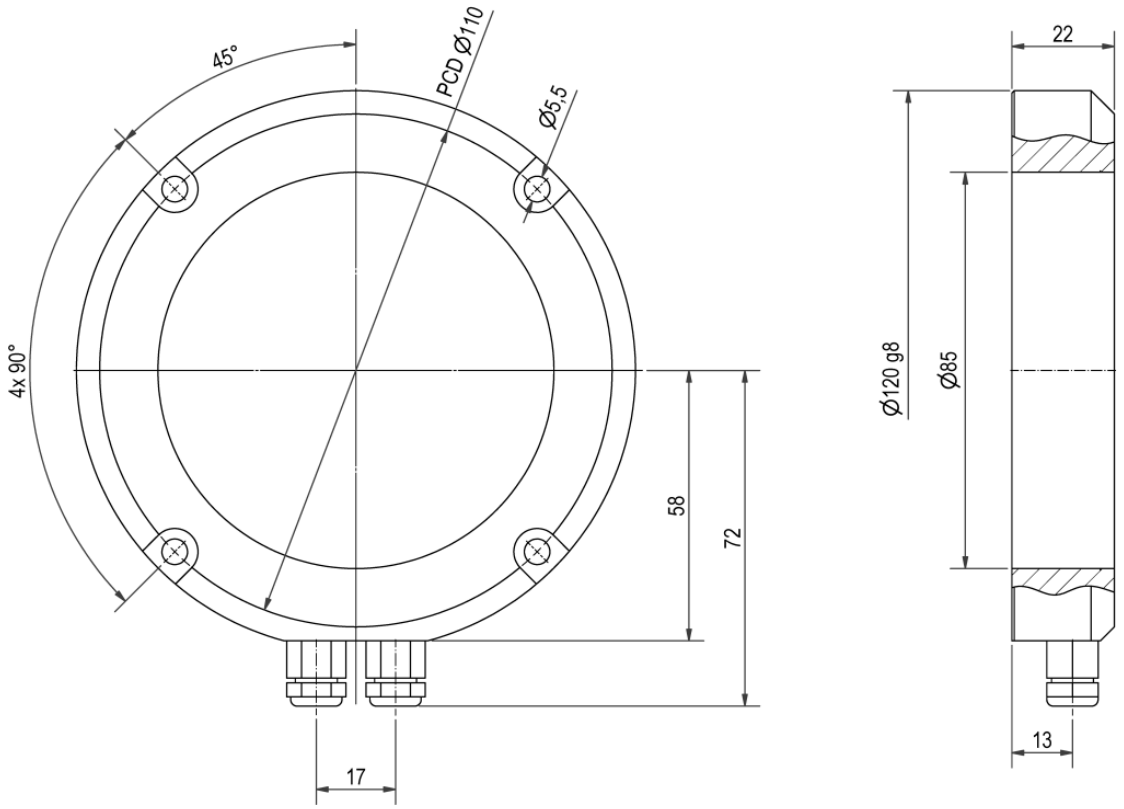
Plano: Rotor HSTT1eS



¡Atención!
Por la distinta dilatación térmica del titanio frente al acero, recomendamos bridas adaptadoras de titanio en el lado de centrado interior del torsiómetro.
Si se necesita una brida adaptadora de acero, recomendamos un ajuste g5.

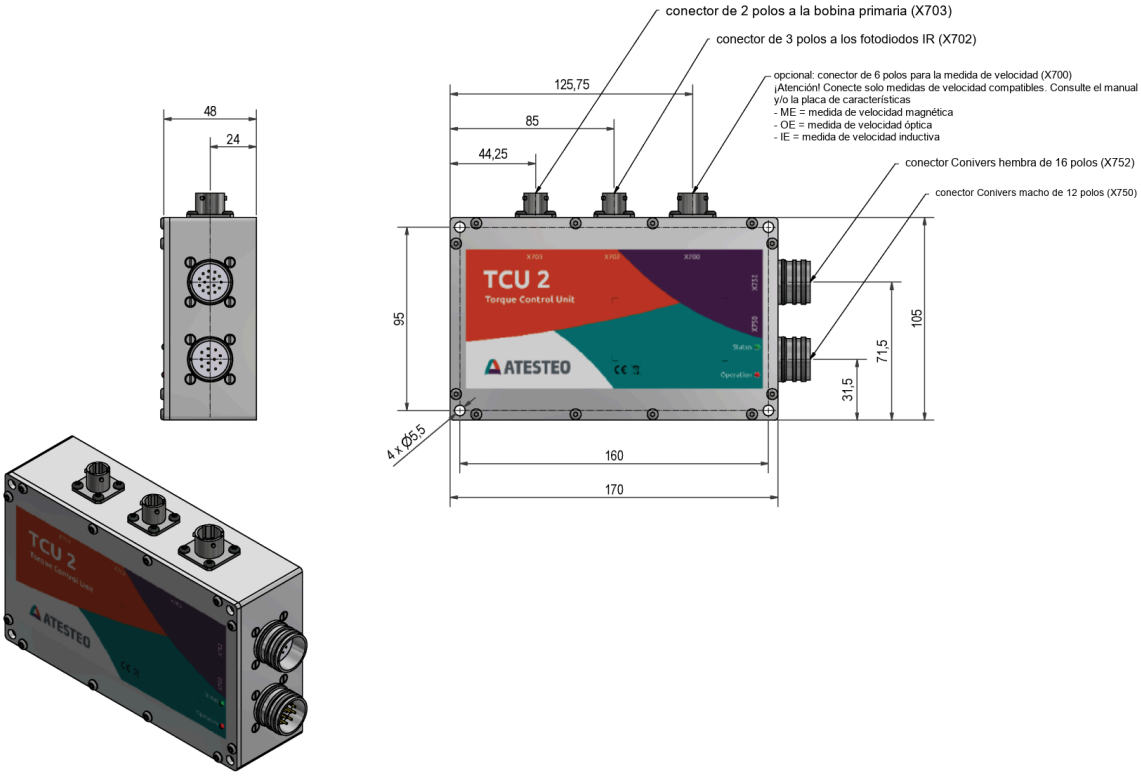
Rotor; PCD = diámetro del círculo de taladros. Medidas en mm.

Plano: Estator HSTT1eS



Anillo del estator eS; la electrónica va en la TCU2. Medidas en mm.

Plano: Unidad de evaluación TCU2



Unidad de evaluación externa de las versiones eS; conectores X750 (12 polos) y X751/752 (16 polos). Medidas en mm.

Configuración de pedido

HSTT1eS	100	30 000	DAkkS
MODELO	PAR NOMINAL (N·M)	VELOCIDAD (RPM)	CALIBRACIÓN

Ejemplo: HSTT1eS de 100 N·m, velocidad estándar y calibración DAkkS.
Indíquenos la configuración y le confirmamos la referencia y el presupuesto.

1 · PAR NOMINAL	
50	50 N·m
100	100 N·m

2 · OPCIONES	
vel.	Velocidad ampliada: 40 000 rpm
—	Estándar

3 · CALIBRACIÓN	
—	Informe de ensayo de fábrica
DAkkS	Calibración acreditada DIN 51309

Referencias disponibles

Número de artículo ATESTEO	Modelo	Pares nominales
10002428	HSTT1eS	50 N·m · 100 N·m

Notas

1. ATESTEO puede optimizar el sistema para pares nominales intermedios no listados.
3. Medidas sin garantía: para el diseño, tome como referencia los planos y los archivos STEP de ATESTEO.
4. El valor puede variar con los componentes opcionales; los detalles están en los planos de la hoja.
5. El círculo de taladros es igual en el lado de entrada y en el de salida en la mayoría de los sistemas; más información en los planos.
6. La desviación de linealidad con histéresis indicada solo se alcanza usando la sensibilidad positiva y la negativa.
7. Planos de referencia de esta medida: ver los planos.
8. Sin condensación.
9. Sin condensación. Temperatura referida al punto de masa de la carcasa.

10. Límites de carga válidos si no actúa otra carga a la vez; con la suma de cargas al 100 %, el error máximo es del 0,3 % del par nominal. El par límite y el de rotura son menores si actúan otras cargas (p. ej. fuerzas transversales).
11. Los límites de vibración no son una influencia sobre la máquina: indican el efecto admisible sobre el rotor según ISO 7919-3 (n en rpm).
12. Pesos sin opciones (p. ej. sin medida de velocidad); el peso con opciones se facilita bajo pedido.
13. Tolerancias de fabricación del rotor.
14. La tensión de alimentación debe darse en el sistema de medida: los cables largos reducen la tensión que llega desde la fuente.