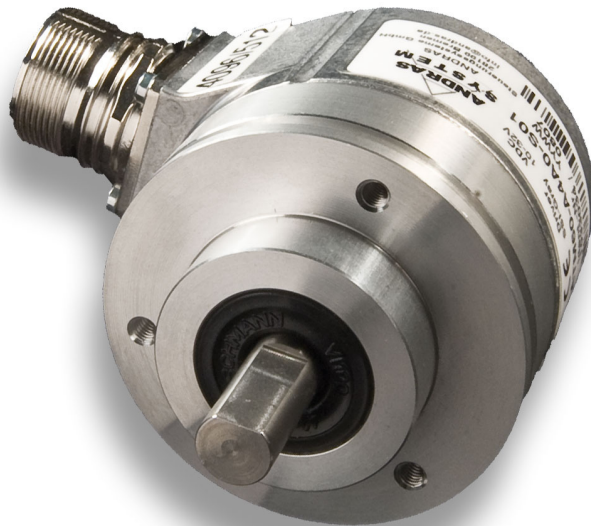


**ANDRAS
SYSTEM**

Wir finden den Weg

Open Automation Drive Absolut-Encoder Multiturn

AG-XX



AG-XX

Open Automation Drive

AG-XX

Absolut-Encoder Multiturn ATM60-A4A0, einstellbar ANDRAS-Handelsbezeichnung: AG-XX

Gebervariante (ROT od. WS) erkennbar an der Farbe des zusätzlichen Typenschildes.
Parametrierte Auflösung (Schritte pro Umdrehungen/Anzahl Umdrehungen) siehe Angabe auf dem Typenschild.

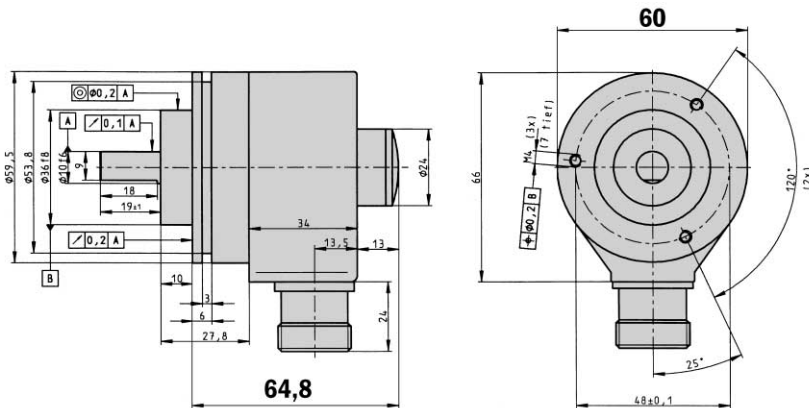
Auflösung bis 24 Bit

Absolut-Encoder Multiturn

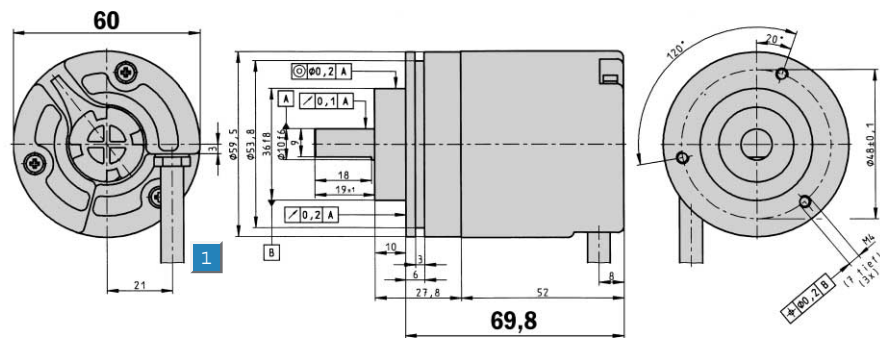
Extrem robust
SSI
Hohe Schock- und
Vibrationsfestigkeit
Schutzart bis IP 67



Maßbild Klemmflansch Gerätestecker radial



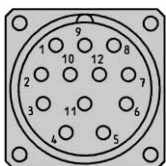
Maßbild Klemmflansch Leitung radial



1 = min. Biegeradius 40 mm

Allgemeintoleranzen nach DIN ISO 2768-mk

PIN-Belegung



Ansicht
Gerätestecker
am Encoder

PIN	Signal	Farbe der Ader	PIN-Belegung ROT	Stecker 7 pol. Geber WS
1	GND	weiss	1	1
2	Data +	grau	2	2
3	Clock +	grün	5	4
4	R x D +			
5	R x D -			
6	T x D +			
7	T x D			
8	Clock +	braun	7	7
9				
10	Data -	rosa	3	3
11	Clock -	gelb	4	5
12	-			
	Schirm		Gehäusepotential	

Technische Daten

Vollwelle	10 mm	Lagerlebensdauer	$3,6 \times 10^9$
Masse ¹⁾	ca. 0,5 kg		Umdrehungen
Trägheitsmoment des Rotors	35 gcm ²	Temperaturbereich	-20... +85 °C
Codeart parametrierbar	Gray/binär	Lagerungstemperaturbereich	-40... +100 °C
Codeverlauf parametrierbar	CW/CCW	zulässige relative	
Messschritt	0,043°	Luftfeuchte	98 %
Schrittzahl pro Umdrehung	anwendungsabhängig	EMV ³⁾	
Anzahl der Umdrehungen	anwendungsabhängig	Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks ⁴⁾	100/6 g/ms
Fehlergrenzen	±0,25°	gegenüber Vibration ⁵⁾	20/10... 2000 g/Hz
Wiederholbarkeit	0,1°	Schutzart nach IEC 60529	
Arbeitsdrehzahl	6.000 min ⁻¹	mit Wellendichtring	IP 67
Positionbildungszeit	0,15 ms	ohne Wellendichtring ⁶⁾	IP 43
Betriebsdrehmoment		ohne Wellendichtring ⁷⁾	IP 65
mit Wellendichtring	1,8 Ncm	Betriebsspannungsbereich (Us)	10... 32 V
ohne Wellendichtring ²⁾	0,3 Ncm	Leistungsaufnahme max.	0,8 W
Anlaufdrehmoment		Initialisierungszeit ⁸⁾	1050 ms
mit Wellendichtring	2,5 Ncm	Signalleitung ⁹⁾	
ohne Wellendichtring ²⁾	0,5 Ncm	Schnittstellensignale	
zulässige Wellenbelastung		Clock +, Clock -, Data +, Data - ¹⁰⁾	
radial	300 N	SSI max. Taktfrequenz 1 MHz bzw. min. LOW-Pegel (Clock +): 500 ns	
axial	50 N	T xD +, T xD -, R xD +, R xD - RS 422	

¹⁾ Bezogen auf Encoder mit Steckerabgang

²⁾ Bei kundenseitig entferntem Wellendichtring

³⁾ Nach DIN EN 61000-6-2 und DIN EN 61000-6-3

⁴⁾ Nach DIN NE 60068-2-27

⁵⁾ Nach DIN NE 60068-2-6

⁶⁾ Am Geberflansch nicht abgedichtet

⁷⁾ am Geberflansch abgedichtet

⁸⁾ Ist die Zeit, die nach anlegen der Versorgungsspannung vergeht, bis das Datenwort korrekt eingelesen werden kann

⁹⁾ Signalleitung über 12-poligen Gerätestecker, potenzialfrei zum Gehäuse, bzw. 12-adrige Leitung

¹⁰⁾ für höhere Taktfrequenzen Synchron SSI wählen

ACHTUNG:

Ein Geber vom Typ AG-xx hat standardmäßig eine Auflösung von 4096 Inkrementen bei 512 Umdrehungen. Diese Auflösung ist auch auf dem Typenschild des Gebers vermerkt.

Wird ein solcher Gegner als Ersatz für einen älteren Geber eingesetzt, so ist es unter Umständen notwendig, die Achsparameter anzupassen. Betroffen ist der Wert **Gebertyp** innerhalb der Achsparameter der Achse, auf der der Geber getauscht worden ist. Die neben stehende Tabelle gibt einen Überblick über die notwendige Änderung.

Alter Wert	Neuer Wert
50	60
51	61
52	62
53	63
54	64
55	65
56	66
57	67
58	68
59	69
60-69	Keine Änderung notwendig

Sollte der alte Geberwert innerhalb der oben genannten Tabelle nicht aufgeführt sein, so kann kein Standardgeber mit 4096 Inkrementen und 512 Umdrehungen eingesetzt werden.



79 UNTERPROGRAMMSPRUNG
80 AKKU = AKKU - OPERAND
81 AKKU = AKKU + OPERAND
82 AKKU = AKKU / OPERAND
83 AKKU = AKKU * OPERAND
84 AKKU LADEN MIT OPERAND
85 AKKU LADEN SONDERFUNKT
86 TESTE AKKU < OPERAND
87 TESTE AKKU > OPERAND
88 TESTE AKKU = OPERAND
89 TESTE AKKU <> OPERAND
90 WARTE BIS MERKER LOW
91 WARTE BIS MERKER HIGH
92 TESTE MERKER LOW



ANDRAS Steuerungssysteme GmbH