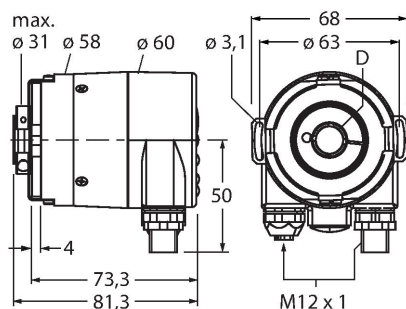


RS-33B12E-9A16B-R3M12

Enkoder absolutny obrotowy – jednoobrotowy Seria Industrial



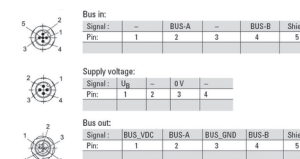
Cechy charakterystyczne

- Kołnierz z połączeniem stojana, # 58 mm
- Zaślepiony otwór # 12 mm
- Minimalna głębokość montażu 30 mm
- Zasada pomiaru optycznego
- Materiał osi, stal nierdzewna
- Protection class IP67 on the shaft side
- -40...+80°C
- max. 3000 rev/min
- PROFIBUS
- Zdemontowalna osłona dla 3 złączy sieciowych M12
- 360° zdefiniowane przez 16 bitów (65536 pozycji)
- Skalowane, wartość domyślna to 13 bitów

Dane techniczne

Typ	RS-33B12E-9A16B-R3M12
Nr katalogowy	1544434
Measuring principle	Photoelectric
Max. Rotational Speed	3000 rpm
Moment of inertia of the rotor	6 x10 ⁻⁶ kgm ²
Starting torque	< 0.03 Nm
Zakres pomiarowy	0...360 °
Temperatura pracy	-40...+80 °C
Napięcie zasilania	10...30 V DC
Prąd bez obciążenia	≤ 110 mA
Ochrona przed przerwą w obwodzie/odwrotną polaryzacją	tak
Protokół komunikacyjny	PROFIBUS-DP
Output type	absolute singleturn
Rozdzielczość jednoobrotowa	16 Bit
	skalowane
Wykonanie	Otwór
Flange type	Flange with stator coupling
Flange diameter	Ø 63 mm
Shaft Type	Hollow shaft
Średnica osi D (mm)	12
	Blind hole hollow shaft, minimum plug-in depth 30mm
Shaft material	Stainless steel
Materiał obudowy	Odlew ciśnieniowy cynku
Połączenie elektryczne	Połączenie sieciowe
	3 x M12

Schemat podłączenia



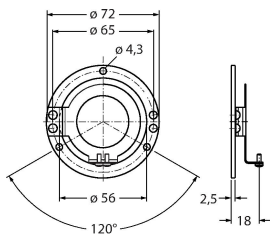
Dane techniczne

Axial shaft load	40 N
Radial shaft load	40 N
Odporność na wibracje (EN 60068-2-6)	100 m/s ² , 55...2000 Hz
Odporność na uderzenia (EN 60068-2-27)	2500 m/s ² , 6 ms
Protection class housing	IP67
Protection class shaft	IP67

Sygnal	we BUS-A	we BUS-B	wy ekran	wy BUS_VDC	wy BUS-A	wy BUS_masa	wy BUS-B	wy ekran	-
Piny sygnałowe	we BUS 2	we BUS 4	we BUS 5	wy BUS 1	wy BUS 2	wy BUS 3	wy BUS 4	wy BUS 5	-
Zasilanie	U _B	-	0V	-	-	-	-	-	-
Piny zasilania	1	2	3	4	5	-	-	-	-

Akcesoria

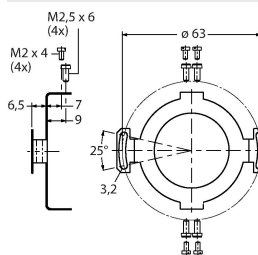
RME-1



Podłączenie statora ze stali nierdzewowej do enkoderów z otworem pod wałek, średnica odniesienia, 65 mm, do standardowych aplikacji dynamicznych o biciu radialnym i osiowym

1544612

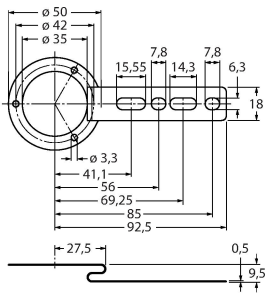
RME-2



Podłączenie statora ze stali nierdzewnej dla enkodera z otworem na wałek, średnica odniesienia 63 mm, dla aplikacji wymagających wysokiej dokładności

1544613

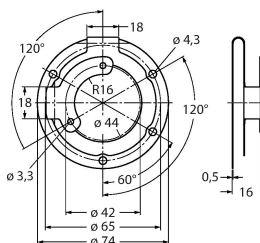
RME-4



Panel montażowy dla enkoderów
z otworem pod wałek; średnica
odniesienia, 80...170 mm, do wolnych
aplikacji dynamicznych o biciu
radialnym i osiowym

1544615

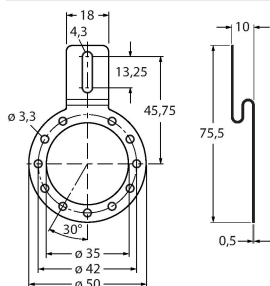
RME-7



Podłączenie statora ze stali nierdzewnej do enkoderów z otworem pod wałek, średnica odniesienia 65 mm, dla wysoce dynamicznych aplikacji o bicu radialnym i osiowym

1544618

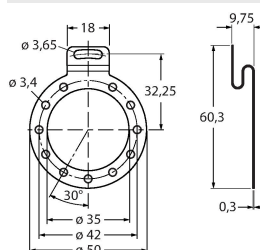
RME-8



Panel montażowy ze stali nierdzewnej dla enkoderów z otworem pod wałek; średnica odniesienia 65...91,5 mm, do wolnych aplikacji dynamicznych z biciem radialnym i osiowym oraz ze stałą prędkością obrotową

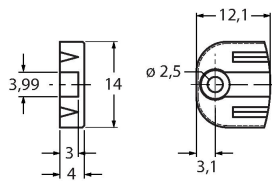
1544619

RME-9

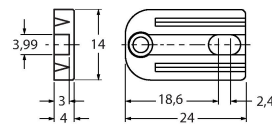


Panel montażowy ze stali nierdzewnej dla enkoderów z otworem pod wałek; średnica odniesienia 64,5 mm, dla aplikacji o niskim poziomie dynamiczności i biciu radialnym oraz osiowym

1544620

RME-13
1544624


Element sprężynowy z tworzywa sztucznego dla enkoderów z otworem dla wałka, średnica odniesienia 42 mm, dla aplikacji o niskim poziomie dynamiczności z ograniczonym biciem osiowym i niewielkiej przestrzeni montażowej.

RME-14
1544625


Element sprężynujący z tworzywa sztucznego, średnica odniesienia 44 mm, 60 mm, 63 mm, 65 mm, dla aplikacji o niskim poziomie dynamiczności, wysokim biciu osiowym.