# Serie 2

**ENCODERS ANGULARES** 







# **Encoders**angulares y rotativos

Más de 40 años en constante evolución





Fagor Automation fabrica encoders angulares y rotativos con tecnología óptica de alta calidad y fiabilidad desde hace más de 40 años.

Para ello Fagor Automation crea, desarrolla y patenta, sistemas y componentes que por su diseño y por la utilización de innovadores métodos de producción, ofrecen la máxima calidad y prestaciones en toda la gama de productos.

Todo esto convierte a Fagor Automation en la alternativa más eficiente en el mundo de los sistemas de captación.

# A la vanguardia en instalaciones y procesos

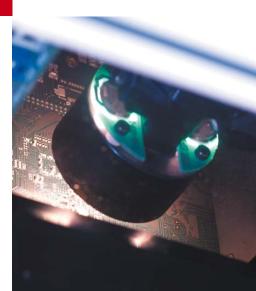
Para garantizar la calidad y fiabilidad en todos sus productos, Fagor Automation dispone de la tecnología, instalaciones, medios de testeo y fabricación más avanzados: desde los equipos de control computerizado de temperatura, limpieza y humedad relativa –requeridas en el proceso de fabricación de los sistemas de captación (salas blancas)– hasta los laboratorios de ensayo climáticos, vibración y EMC para la certificación de los diseños.

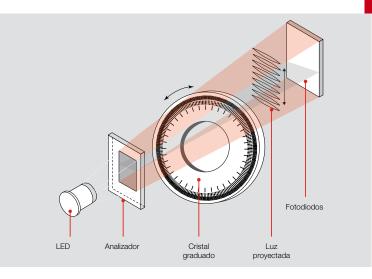


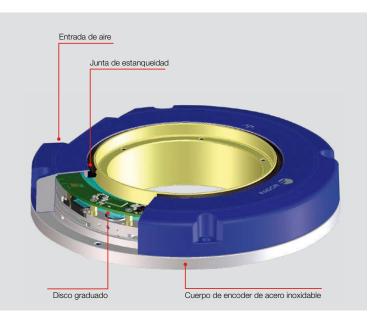
# Con la tecnología más avanzada

Un claro ejemplo de la apuesta de Fagor Automation por la tecnología y la calidad es la puesta en marcha en 2002 de su centro tecnológico **Aotek**, que ha supuesto un salto cualitativo en investigación y desarrollo de nuevas tecnologías. El éxito de esta inversión se refleja en el gran número de patentes y de elementos customizados lanzados desde entonces en los campos de la electrónica, óptica y mecánica.











# La alternativa más eficiente

Fagor Automation desarrolla con la máxima profesionalidad los tres puntos angulares en diseño de encoders: el diseño óptico, electrónico y mecánico. Obteniendo como resultado un producto en el estado del arte.

# Diseño óptico

En la vanguardia de las tecnologías de medición, Fagor Automation utiliza tanto la transmisión como la reflexión óptica en sus gamas de encoders. Con nuevas técnicas de escaneado, como la nueva tecnología de escaneado de ventana única, la cual es más inmune a la contaminación lo que resulta crítico para operaciones en condiciones extremas, y además contribuye a lograr señales de gran calidad que minimizan los errores de interpolación y resulta en una mejor precisión del sistema de medida.

# Diseño electrónico

Los encoders de Fagor Automation cuentan con componentes electrónicos integrados de última generación. Gracias a ello se consigue la optimización de las señales a grandes velocidades de giro, logrando elevadas precisiones y resoluciones angulares.

# Diseño mecánico

Fagor Automation diseña y fabrica los más innovadores y efectivos sistemas de medición gracias a sus avanzados desarrollos mecánicos. Estos diseños avanzados minimizan la acumulación de líquidos facilitando su drenaje y ofrecen mayor resistencia ante líquidos y mejor estanqueidad con retenes de doble labio con material VITON® en la composición. Además, elementos de ayuda como las marcas señalando el sentido de contaje positivo y negativo facilitan la instalación. Estos diseños, junto con los materiales utilizados –titanio y acero inoxidable–, aportan al producto la robustez necesaria para asegurar el óptimo funcionamiento en sus diferentes aplicaciones.

# Diseño cerrado

El diseño cerrado protege el disco de cristal graduado. Las juntas tóricas y los mecanizados en el cuerpo del encóder diseñados específicamente para ambientes de trabajo exigentes lo salvaguardan del polvo y de la acumulación o la proyección de líquidos. La cabeza lectora y el disco graduado forman un tándem equilibrado que permite transmitir el movimiento angular y captar su posición de forma precisa. El eje del encóder que está unido al cristal graduado integra rodamientos de alta calidad que requieren bajo par de giro tanto en el arranque como durante el funcionamiento. La opción de entrada de aire aumenta el grado de protección frente el polvo y líquidos.

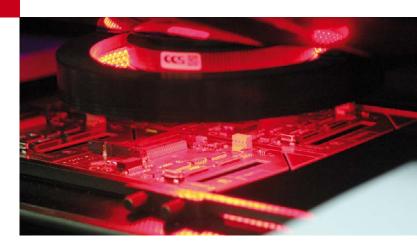
# Calidad

# Certificado de precisión

Todos y cada uno de los encoders Fagor se someten a un control final de precisión. Este control se realiza sobre una bancada de medición computerizada y equipada con un patrón calibrado situado en el interior de una cámara climatizada a una temperatura de 20 °C. El gráfico resultante del control final de la precisión se entrega junto con cada encoder Fagor.

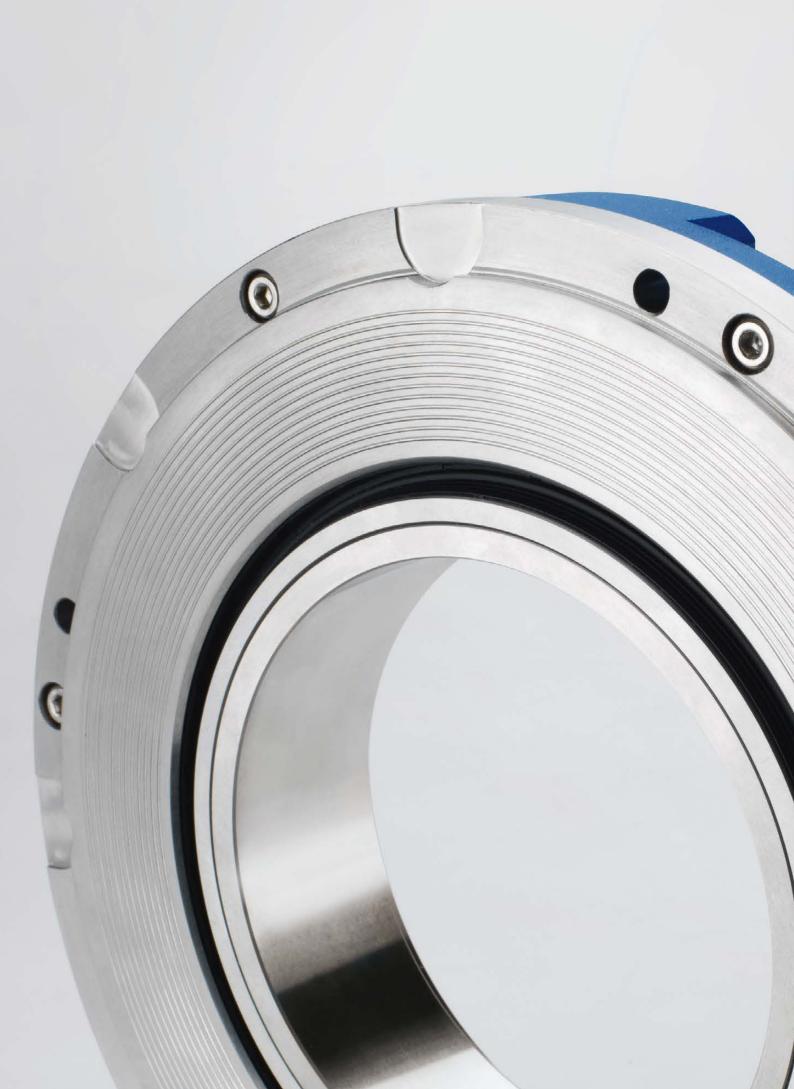
# La calidad de la medición se determina principalmente por:

- La calidad de la grabación
- La calidad del proceso de escaneado
- La calidad de la electrónica que procesa las señales









/ .	_

# ABSOLUTOS

i ecnologia y gama	٦١٠
Señales	12
Serie <b>H2A-D200i100</b>	14
Serie <b>H2A-D200</b>	16
Serie <b>H2A-D90</b>	18
Serie <b>S2A-D170</b>	20
Serie <b>S2A-D90</b>	22
Serie <b>H2A-D87</b>	24
Cables y alargaderas	26

# INCREMENTALES

Tecnología y gama	32
Señales	33
Serie <b>H2-D200</b>	36
Serie <b>H2-D90</b>	38
Serie <b>S2-D170</b>	40
Serie <b>S2-D90</b>	42
Serie H	44
Serie <b>S</b>	44
Cables y alargaderas	46
Accesorios	50

# Gama

# Es necesario evaluar la aplicación para garantizar que se ha instalado el encoder apropiado en la máquina.

Para ello, hay que considerar los siguientes puntos:

**Instalación:** Este punto considera las dimensiones físicas de la instalación y el espacio disponible para ello. Es fundamental determinar el tipo de eje que sea: hueco o saliente.

**Precisión:** Cada encoder es suministrado con un gráfico que muestra la precisión del encoder angular.

**Señal:** La selección de la señal considera los protocolos de comunicación compatibles con los principales fabricantes de controles numéricos y de reguladores.

**Resolución:** La resolución del control de las Máquinas-Herramienta se determina a partir del encoder.

Longitud de cable: La longitud del cable depende del tipo de señal.

Compatibilidad: La señal debe ser compatible con el sistema de control.

**Velocidad:** Los requisitos de velocidad para la aplicación deberían evaluarse antes de elegir el encoder.

**Impacto y vibración:** Los encoders angulares Fagor soportan vibraciones de hasta 100 m/s² e impactos de hasta 1000 m/s²

Serie	Sección
H2A-D200i100	38,3
H2A-D200	38.3
H2A-D90	55
S2A-D170	500
S2A-D90	42
H2A-D87	e - 18 Ø

e = 49, 55 ó 59 según modelo

# Tecnología

La medición absoluta, es una medida digital, precisa, rápida y directa sin necesidad de búsqueda de cero máquina. La posición está disponible desde la puesta en marcha de la máquina y puede ser solicitada en cualquier momento por el controlador al que esté conectado.

Estos encoders miden la posición de los ejes directamente, sin ningún elemento mecánico intermedio. Los errores producidos en la mecánica de la máquina se evitan porque el encoder está unido al eje de la máquina y envía el dato real del desplazamiento al controlador; algunas de las fuentes de error potenciales, como las producidas por el comportamiento térmico de la máquina o los errores de giro, pueden ser minimizadas con el uso de los encoders.

El sustrato graduado de cristal dispone de dos grabaciones diferentes:

 Graduación incremental: Utilizada para generar las señales incrementales, que se cuentan internamente en la cabeza lectora. De la graduación incremental además, se generan las señales de salida analógica de 1 Vpp excepto en los sistemas que utilizan señales puramente digitales.  Graduación absoluta: Es un código con una determinada secuencia especial que evita su repetición a lo largo de todo el recorrido del encoder.

En los encoders absolutos Serie 2 de Fagor, la posición absoluta se calcula utilizando la tecnología propia patentada **3STATECH**. El principio básico de funcionamiento se basa en la generación de un tercer estado que identifica la contaminación en el estándar de medida lo que supone una evolución tecnológica respecto a otros desarrollos. Las características específicas de ese código grabado leído mediente un detector óptico de alta precisión y la posterior decodificación a través del software embebido en la electrónica permite realizar un cálculo correcto de la posición con menos información. La tecnología **3STATECH** aporta una mayor resistencia a la contaminación y suciedad y por lo tanto resulta en una

la contaminación y suciedad y por lo tanto resulta en una mayor robustez de los encoders en ambientes hostiles en los que desempeñan su trabajo.



Tipo de eje	Precisión	Señales	Modelo	Pag.	
		SSI + 1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	H2A / H2AS		
Fig. Hugge	±1"	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	H2AF / H2AM / H2AP / H2AD	14	
Eje Hueco	±2"	SIEMENS® (*)	H2AD + EC-PA-DQ1-M	14	
		BiSS® C	H2ABC		
		SSI + 1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	H2A / H2AS		
Fig. Llugge	±1"	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	H2AF / H2AM / H2AP / H2AD	16	
Eje Hueco	±2"	SIEMENS® (*)	H2AD + EC-PA-DQ1-M		
		BiSS® C	H2ABC		
		SSI + 1 Vpp FAGOR / SIEMENS (*)	H2A / H2AS		
Fig. Hugge	±2,5"	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	H2AF / H2AM / H2AP / H2AD	18	
Eje Hueco	±5"	SIEMENS® (*)	H2AD + EC-PA-DQ1-M	10	
		BiSS® C	H2ABC		
	±2"	SSI + 1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	S2A / S2AS		
Fio Colionto		FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	S2AF / S2AM / S2AP / S2AD	20	
Eje Saliente		SIEMENS® (*)	S2AD + EC-PA-DQ1-M		
		BiSS® C	S2ABC		
	±2,5" ±5"	SSI + 1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	S2A / S2AS		
Fio Colionto		FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	S2AF / S2AM / S2AP / S2AD	22	
Eje Saliente		SIEMENS® (*)	S2AD + EC-PA-DQ1-M		
		BiSS® C	S2ABC		
		SSI + 1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	H2A / H2AS		
Fig Huggs	±10" ±20"	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR		24	
Eje Hueco		SIEMENS® (*)	H2AD + XC-C8-PA-DQ-M	24	
		BiSS® C	H2ABC		

(\*) SIEMENS®: válido para familia Solution Line y Sinumerik One.

# fotodiodos receptores | lentes plano| convexas | LED incremental | | graduación incremental | | graduación absoluta | | LED absoluto | | LE

# Encoders angulares

Los encoders angulares se emplean como sensores de movimiento angular en máquinas donde sean necesarias una alta resolución y una alta precisión.

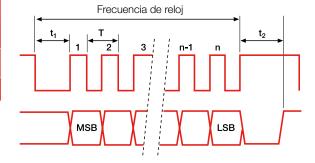
Los encoders angulares Fagor alcanzan una resolución angular de hasta 29 bits que equivale a 536 870 912 posiciones y unos grados de precisión de  $\pm$  5",  $\pm$  2,5",  $\pm$  2" y  $\pm$  1" según modelo. En ellos el disco graduado del sistema de medida se une directamente con el eje. Disponen de rodamientos y acoplamientos, que sirven de guía y ajuste.

Los acoplamientos, además de minimizar las desviaciones estáticas y dinámicas, compensan los movimientos axiales del eje, ofreciendo una mayor sencillez en el montaje, un tamaño reducido y la posibilidad de ejes huecos.

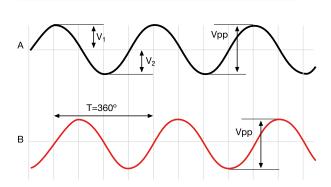
# Señales eléctricas de salida

Las señales eléctricas de salida vienen definidas en función del protocolo de comunicación. Los protocolos son lenguajes específicos que los encoders angulares utilizan para comunicarse con el controlador de la máquina (CNC, regulador, PLC...). Existen diferentes protocolos de comunicación en función del fabricante del CNC. Fagor Automation dispone de encoders absolutos con distintos protocolos de comunicación compatibles con los principales fabricantes de CNC del mercado como son FAGOR, FANUC®, MITSUBISHI®, SIEMENS®, PANASONIC® y otros.

# ∐∏ absolutas



# ↑ 1 Vpp diferenciales



# Sistemas FAGOR

## Fagor FeeDat® Serial Interface

Estos sistemas utilizan señales puramente digitales. La conexión del encoder absoluto se realiza a través de la regulación QUERCUS.

Las características de comunicación rápida a 10 MHz permiten tiempos de cierre de lazo de 10 microsegundos. La comunicación también incluye las alarmas, valores de las señales analógicas y otros parámetros del encoder.

Fagor FeeDat® es un protocolo de comunicación abierto que también se emplea para comunicarse con otros fabricantes de sistemas CNC.



Estos sistemas utilizan señales puramente digitales. La conexión del encoder absoluto se realiza a través de un cable con electrónica integrada en el conector que se conecta sin necesidad de módulos intermedios a la familia Solution Line y Sinumerik One.

# DRIVE CE STATE OF THE STATE O

# Sistemas FANUC®

## Serial Interface for position feedback encoder

Estos sistemas utilizan señales puramente digitales. La conexión del encoder absoluto se realiza a través del dispositivo SDU (Separate Detector Unit) y es válido para las versiones del protocolo de comunicación FANUC®  $\alpha$  y  $\alpha$ i serial interface.

# Sistemas MITSUBISHI®

High Speed Serial Interface - HSSI

Estos sistemas utilizan señales puramente digitales. La conexión del encoder absoluto se realiza a través del regulador MDS Series y es válido para las versiones del protocolo de comunicación MITSUBISHI® versión Mit 03-2/4.



# Sistemas PANASONIC®

### Serial Communication

Estos sistemas utilizan señales puramente digitales.

La conexión del encoder absoluto se realiza a través de las series de reguladores MINAS.

- Los sistemas se pueden conectar a motores lineales, rotativos y motores DD.
- Disponen de un software de emparejamiento automático regulador/ motor.
- Disponen de filtros de supresión de vibración y resonancia que pueden ajustarse automática o manualmente.
- Rango de reguladores entre 50 W y 15 kW a 100 V / 200 V / 400 V AC.
- Disponen de la prestación de seguridad de cancelación de Par.



Sistemas PANASONIC® Serie A5

## Sistemas con SSI o BiSS®

Los interfaces de comunicación SSI o BiSS® están ampliamente implantados en fabricantes de sistemas de regulación y control (FAGOR, SIEMENS®, etc). Los encoder absolutos con interfaz SSI o BiSS® y los sistemas con dichos protocolos se pueden conectar siempre que ambos sean compatibles entre sí.

## 1. Sistemas con Serial Synchronous Interface - SSI

Estos sistemas sincronizan el interfaz SSI con las señales senoidales de 1 Vpp. Una vez adquirida la posición absoluta mediante el interfaz SSI, los encoder continúan operando con señales incrementales de 1 Vpp.

#### A. Sistemas FAGOR

# 

Transmisión	SSI transferencia serie síncrona vía RS 485
Niveles	EIA RS 485
Frecuencia reloj	100 kHz - 500 kHz
Max. bit (n)	32
Т	1 µs + 10 µs
t <sub>1</sub>	> 1 µs
t <sub>2</sub> SSI	20 µs - 35 µs
SSI	Binario
Paridad	No

## 1 Vpp Señales DIFERENCIALES

Señales		A, /A, B, /B
VApp		1 V +20%, -40%
V <sub>Bpp</sub>		1 V +20%, -40%
DC offset		2,5 V ± 0,5 V
Período de señal	360/204	48°, 360/16384°, 360/32768°
Alimentación V		5 V±10%
Máx. longitud cable		75 metros
A,B centrado:  V <sub>1</sub> -V <sub>2</sub>	/ 2 V <sub>pp</sub>	< 0,065
Relación A&B: V <sub>App</sub> /	V <sub>Bpp</sub>	0,8 ÷ 1,25
Desfase A&B		90°±10°

## B. Sistemas SIEMENS®

La conexión del encoder absoluto con sistemas SIEMENS® se realizar a través de los modulos SME 25 o SMC 20 de la familia Solution Line.

## □□ Señales ABSOLUTAS

Transmisión	SSI transferencia serie síncrona vía RS 485
Niveles	EIA RS 485
Frecuencia reloj	100 kHz - 500 kHz
Max. bit (n)	28
T	1 µs + 10 µs
t <sub>1</sub>	> 1 µs
t <sub>2</sub> SSI	20 µs - 35 µs
SSI	Gray
Paridad	Sí, impar

## 

O 1 1 pp		
Señales		A, /A, B, /B
$\overline{V_{App}}$		1 V +20%, -40%
V <sub>Bpp</sub>		1 V +20%, -40%
DC offset		2,5 V ± 0,5 V
Período de señal	360/20	)48°, 360/16384°, 360/32768°
Alimentación V		5 V ± 10%
Máx. longitud cable		100 metros
A,B centrado:  V <sub>1</sub> -V <sub>2</sub>	/ 2 V <sub>pp</sub>	< 0,065
Relación A&B: V <sub>App</sub> / V	V <sub>Bpp</sub>	0,8 ÷ 1,25
Desfase A&B		90° ± 10°

# C. Otros sistemas

Consultar con FAGOR la compatibilidad de los encoders con otros sistemas.

## 2. Sistemas con interfaz BiSS®

Estos sistemas utilizan señales puramente digitales.

El encoder absoluto con protocolo BiSS® C BP3 compatible con BiSS® C Unidirectional.

La conexion del encoder absoluto se realiza al regulador o sistema con Interfaz BiSS® C BP3 o BiSS® C unidirectional. Consultar con FAGOR la compatibilidad de los encoders con estos sistemas.



# serie H2A-D200i100



## Descripción de modelos:

H2A: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

FAGOR y otros.

H2AS: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

SIEMENS® (Solution Line).

H2AF: Encoders angulares absolutos con protocolo FANUC® ( $\alpha$  y  $\alpha$ i). H2AM: Encoders angulares absolutos con protocolo MITSUBISHI® CNC.

H2AP: Encoders angulares absolutos con protocolo PANASONIC®

(Matsushita).

**H2AD:** Encoders angulares absolutos con protocolo FeeDat® para

FAGOR y otros.

H2AD + EC-PA-DQ1-M: Encoders angulares absolutos con protocolo

DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line y

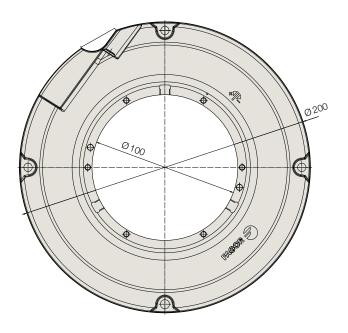
Sinumerik One).

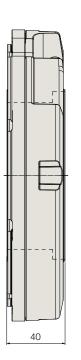
**H2ABC:** Encoders angulares absolutos con protocolo BiSS® C.

Características				
	H2A	H2AS	H2AF	
Medición		Mediante disco de cristal graduado		
Precisión		± 1 segundo de arco ± 2 segundos de arco		
Señales de salida	$\sim$ 1 Vpp	$\sim$ 1 Vpp	-	
Resolución / Número máximo posiciones vuelta	27 bits (134217728 posiciones) 1 Vpp: 32768 imp/vuelta	27 bits (134217728 posiciones) 1 Vpp: 32768 imp/vuelta	αi: 29 bits (536 870 912 posiciones) α: 27 bits (134 217 728 posiciones)	
Frecuencia máxima	180 kHz para señal 1 Vpp	180 kHz para señal 1 Vpp	-	
Velocidad eléctrica permisible	< 300 min <sup>-1</sup>	< 300 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	
Frecuencia natural		> 500 Hz		
Alimentación		3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)		
Longitud de cable permitida	75 m (1)	100 m	30 m	
Velocidad mecánica máxima		1000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico		
Momento de Inercia		10 <sup>-3</sup> kgm <sup>2</sup>		
Par de giro en el arranque		< 0,5 Nm		
Vibración		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
Impacto		1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27		
Temperatura ambiente de trabajo		0°C50°C		
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)		-20 °C60 °C		
Peso		3,2 kg		
Protección	IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (3)			
Conexión		Con conector incorporado		









■ Información adicional en la documentación técnica y en el manual de instalación disponibles en la página web www.fagorautomation.com

#### Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: H2AF-29-D200i100-1 D200 i100 Tipo de Eje: Letra Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Diámetro exterior: Diámetro interior: Precisión: identificativa • H2: Eje Hueco • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • 29 bits • D200: 200 mm • i100: 100 mm • 2: ±2 segundos de arco de encoder • D: Protocolo FeeDat® (FAGOR) (1) (536 870 912 posiciones) • 1: ±1 segundo de arco absoluto • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) 27 bits • F: Protocolo FANUC® (α y αi) (134 217 728 posiciones) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita) • BC: Protocolo BiSS® C

(1) Más EC-PA-DQ1-M con protocolo DRIVE-CLiQ® para SIEMENS® (Solution Line y Sinumerik One).

Notas: No son posibles todas las combinaciones de protocolo, posiciones por vuelta y precisión, consultar con Fagor Automation la lista de modelos. Para otro número de posiciones por vuelta consultar con Fagor Automation.

H2AM	H2AP	H2AD	H2AD + EC-PA-DQ1-M	H2ABC	
		Mediante disco de cristal graduado			
		±1 segundo de arco ±2 segundos de arco			
-	-	-	-	(2)	
29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	
-	-	-	-		
< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	
		> 500 Hz			
	3	3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga	a)		
30 m	30 m	100 m	30 m	(1)	
1000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico					
10 <sup>-3</sup> kgm <sup>2</sup>					
< 0,5 Nm					
100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6					
1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27					
0°C50°C					
-20°C60°C					
3,2 kg					
IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (3)					
Con conector incorporado					

- (1) Consultar con Fagor Automation la longitud máxima del cable.
- (3) Para más información consultar el catálogo Unidad de Filtrado de Aire Al-1000.

# serie H2A-D200



## Descripción de modelos:

H2A: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

FAGOR y otros.

H2AS: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

SIEMENS® (Solution Line).

H2AF: Encoders angulares absolutos con protocolo FANUC® ( $\alpha$  y  $\alpha$ i). H2AM: Encoders angulares absolutos con protocolo MITSUBISHI® CNC.

H2AP: Encoders angulares absolutos con protocolo PANASONIC®

(Matsushita).

**H2AD:** Encoders angulares absolutos con protocolo FeeDat® para

FAGOR y otros.

H2AD + EC-PA-DQ1-M: Encoders angulares absolutos con protocolo

DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line y

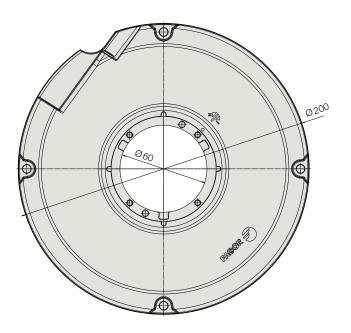
Sinumerik One).

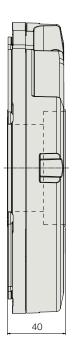
**H2ABC:** Encoders angulares absolutos con protocolo BiSS® C.

Medición	AND AND ADDRESS OF THE PARTY OF				
Medición         Mediante disco de cristal graduado           Precisión         ±1 segundo de arco ±2 segundos de arco           Señales de salida         1 Vpp         1 Vpp         −           Resolución / Número máximo posiciones vuelta         27 bits (134217728 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         1 Vpp. 32 768 imp/vuelta         ci. 29 bits (36870 912 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta           Frecuencia máxima         180 kHz para señal 1 Vpp         180 kHz para señal 1 Vpp         −           Velocidad eléctrica permisible         < 300 min¹	Características				
Precisión         ± 1 segundos de arco ± 2 segundos de arco           Señales de salida         1 Vpp         1 Vpp         -           Resolución / Número máximo posiciones vuelta         27 bits (134 217728 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         27 bits (134 217728 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         cxi: 29 bits (536 870 912 posiciones) cx: 27 bits (134 217728 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         cxi: 29 bits (536 870 912 posiciones) cx: 27 bits (134 217728 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         cxi: 29 bits (536 870 912 posiciones) cx: 27 bits (134 217728 posiciones) cx: 27 bits (134 217728 posiciones) 1 Vpp: 32 768 imp/vuelta 1 Vpp: 32 76 86 imp/vuelta 1 Vpp: 32 76 86 870 91 1 Vpp: 32 76 86 870 91 1 Vpp: 32 76 86 870 91 1 Vpp: 32 76 91 1 Vpp: 32 76 91 Vpp: 32 76 91 1 Vpp: 32 76 91		H2AS H2AF			
Señales de salida	Medición		Mediante disco de cristal graduado		
Resolución / Número máximo posiciones vuelta         27 bits (134217728 posiciones) 1 Vpp: 32768 imp/vuelta         27 bits (134217728 posiciones) 1 Vpp: 32768 imp/vuelta         27 bits (134217728 posiciones) 1 Vpp: 32768 imp/vuelta         α: 29 bits (536 870 912 posiciones) α: 27 bits (134217728 posiciones)           Frecuencia máxima         180 kHz para señal 1 Vpp         180 kHz para señal 1 Vpp         −           Velocidad eléctrica permisible         < 300 min¹         < 750 min¹           Frecuencia natural         > 1000 Hz         √ 750 min¹           Alímentación         3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)           Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         1000 min³ sin exclusión de fallo mecánico           Momento de Inercia         10³ kgm²         < 0,5 Nm           Vibración         100 m/s² (65 2000 Hz) IEC 60068-2-6         Impacto           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27         Impacto C 50 °C           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C 60 °C         P 64 DIN 40050 (estándar)           Protección         > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ± 0,2 bar (3)	Precisión				
Número máximo posiciones vuelta         1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         1 Vpp: 32 768 imp/vuelta         α: 27 bits (134 217728 posiciones)           Frecuencia máxima         180 kHz para señal 1 Vpp         180 kHz para señal 1 Vpp         -           Velocidad eléctrica permisible         < 300 min¹         < 300 min¹         < 750 min¹           Frecuencia natural         > 1000 Hz            Alimentación         3.8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)            Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         1000 min¹ sin exclusión de fallo mecánico           Momento de Inercia         10³ kgm²            Par de giro en el arranque         < 0,5 Nm            Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6            Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27            Temperatura ambiente de trabajo         0°C50°C            Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20°C60°C            Peso         3,2 kg           Protección           P 64 (DIN 40050) (estándar)         >   P 64 (DIN 40050) (estándar)	Señales de salida	∼ 1 Vpp	∼ 1 Vpp	_	
Velocidad eléctrica permisible         < 300 min¹         < 300 min¹         < 750 min¹           Frecuencia natural         > 1000 Hz					
Frecuencia natural         > 1000 Hz           Alimentación         3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)           Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         1000 min³ sin exclusión de fallo mecánico           Momento de Inercia         10³ kgm²           Par de giro en el arranque         < 0,5 Nm           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         0 °C50 °C           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         3,2 kg           Protección         > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Frecuencia máxima	180 kHz para señal 1 Vpp	180 kHz para señal 1 Vpp	-	
Alimentación       3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)         Longitud de cable permitida       75 m (1)       100 m       30 m         Velocidad mecánica máxima       1000 min¹ sin exclusión de fallo mecánico         Momento de Inercia       10³ kgm²         Par de giro en el arranque       < 0,5 Nm         Vibración       100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6         Impacto       1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27         Temperatura ambiente de trabajo       0 °C50 °C         Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)       -20 °C60 °C         Peso       3,2 kg         Protección       > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Velocidad eléctrica permisible	< 300 min <sup>-1</sup> < 300 min <sup>-1</sup> < 750 min <sup>-1</sup>			
Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         1000 min¹ sin exclusión de fallo mecánico           Momento de Inercia         10³ kgm²           Par de giro en el arranque         < 0,5 Nm	Frecuencia natural	> 1000 Hz			
Velocidad mecánica máxima       1000 min¹ sin exclusión de fallo mecánico         Momento de Inercia       10³ kgm²         Par de giro en el arranque       < 0,5 Nm         Vibración       100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6         Impacto       1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27         Temperatura ambiente de trabajo       0 °C50 °C         Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)       -20 °C60 °C         Peso       3,2 kg         Protección       > IP 64 (DIN 40050) mediante presur/zación de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Alimentación		3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)		
Momento de Inercia         10³ kgm²           Par de giro en el arranque         < 0,5 Nm           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         0 °C50 °C           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         3,2 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Longitud de cable permitida	75 m (1) 100 m 30 m			
Par de giro en el arranque         < 0,5 Nm           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         0 °C50 °C           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         3,2 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Velocidad mecánica máxima	1000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico			
Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         0 °C50 °C           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         3,2 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Momento de Inercia	10 <sup>-3</sup> kgm²			
Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         0 °C50 °C           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         3,2 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Par de giro en el arranque	< 0,5 Nm			
Temperatura ambiente de trabajo  Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)  Peso  3,2 kg  Protección  Pode (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Vibración		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)  Peso  3,2 kg  Protección  Protección  -20 °C60 °C  1P 64 DIN 40050 (estándar)  > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Impacto		1000 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-27		
Peso         3,2 kg           Protección         IP 64 DIN 40050 (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Temperatura ambiente de trabajo	0°C50°C			
Protección  IP 64 DIN 40050 (estándar)  > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)	-20 °C60 °C			
> IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Peso	3,2 kg			
Conexión Con conector incorporado	Protección	> IP 64 (DIN		±0,2 bar (3)	
	Conexión		Con conector incorporado		









■ Información adicional en la documentación técnica y en el manual de instalación disponibles en la página web www.fagorautomation.com

#### Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: H2AF-29-D200-1 H2 29 D200 Tipo de Eje: Letra identificativa de Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Diámetro exterior: Precisión: encoder absoluto • H2: Eje Hueco • 29 bits • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D200: 200 mm • 2: ±2 segundos de arco • D: Protocolo FeeDat® (FAGOR) (1) (536 870 912 posiciones) • 1: ±1 segundo de arco • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • 27 bits • F: Protocolo FANUC® (α y αi) (134 217 728 posiciones) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita) • BC: Protocolo BiSS® C

(1) Más EC-PA-DQ1-M con protocolo DRIVE-CLiQ® para SIEMENS® (Solution Line y Sinumerik One).

Notas: No son posibles todas las combinaciones de protocolo, posiciones por vuelta y precisión, consultar con Fagor Automation la lista de modelos. Para otro número de posiciones por vuelta consultar con Fagor Automation.

H2AM	H2AP	H2AD	H2AD + EC-PA-DQ1-M	H2ABC
		Mediante disco de cristal graduado		
		±1 segundo de arco ±2 segundos de arco		
-	-	-	-	(2)
29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)	29 bits (536 870 912 posiciones)
-		-	-	-
< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>	< 750 min <sup>-1</sup>
		> 1000 Hz		
	3	3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga	a)	
30 m	30 m	100 m	30 m	(1)
		1000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico		
		10 <sup>-3</sup> kgm²		
		< 0,5 Nm		
		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
	1000 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-27			
		0°C50°C		
	-20°C60°C			
		3,2 kg		
	IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (3)			
		Con conector incorporado		

- (1) Consultar con Fagor Automation la longitud máxima del cable.
- (3) Para más información consultar el catálogo Unidad de Filtrado de Aire Al-1000.

# serie H2A-D90



## Descripción de modelos:

H2A: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

FAGOR y otros.

H2AS: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

SIEMENS® (Solution Line).

H2AF: Encoders angulares absolutos con protocolo FANUC® ( $\alpha$  y  $\alpha$ i).

 $\mbox{{\it H2AM:}} \quad \mbox{Encoders angulares absolutos con protocolo MITSUBISHI$^{\$}$ CNC.}$ 

H2AP: Encoders angulares absolutos con protocolo PANASONIC®

(Matsushita).

H2AD: Encoders angulares absolutos con protocolo FeeDat®

para FAGOR y otros.

H2AD + EC-PA-DQ1-M: Encoders angulares absolutos con protocolo

DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line y

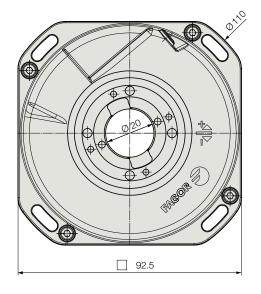
Sinumerik One).

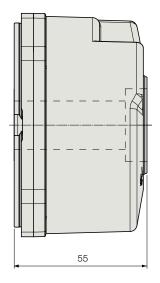
**H2ABC:** Encoders angulares absolutos con protocolo BiSS® C.

Características				
	H2A	H2AS	H2AF	
Medición		Mediante disco de cristal graduado		
Precisión		ndos de arco dos de arco	±2 segundos de arco ±4 segundos de arco	
Señales de salida	∼ 1 Vpp		-	
Resolución / Número máximo posiciones vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta	αi: 28 bits (268 435 456 posiciones) α: 27 bits (134 217 728 posiciones)	
Frecuencia máxima	400 kHz para señal 1 Vpp	400 kHz para señal 1 Vpp	-	
Velocidad eléctrica permisible		< 1500 min <sup>-1</sup>		
Frecuencia natural		> 1000 Hz		
Alimentación		3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)		
Longitud de cable permitida	75 m (1) 100 m 30 m			
Velocidad mecánica máxima	3000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico			
Momento de Inercia	65 · 10 <sup>6</sup> kgm <sup>2</sup>			
Par de giro en el arranque		< 0,5 Nm		
Vibración		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
Impacto		1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27		
Temperatura ambiente de trabajo	0 °C60 °C (5") o -20 °C60 °C (5") sin exclusión de fallo mecánico; 0 °C50 °C (2,5")			
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)	-20°C60°C			
Peso	1 kg			
Protección	> IP 64 (DIN	IP 64 DIN 40050 (estándar) N 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 :	±0,2 bar (3)	
Conexión		Con conector incorporado		









■ Información adicional en la documentación técnica y en el manual de instalación disponibles en la página web www.fagorautomation.com

#### Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: H2AF-28-D90-2 H2 090 Tipo de Eje: Letra identificativa de Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Diámetro exterior: Precisión: encoder absoluto • H2: Eje Hueco • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • 23 bits (8 388 608 posiciones) • D90: 90 mm • Espacio vacío: ±5 segundos • D: Protocolo FeeDat® (FAGOR) (1) • 26 bits (67 108 864 posiciones) de arco • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • 27 bits (134 217 728 posiciones) • 2: ±2,5 segundos de arco • F: Protocolo FANUC® (α y αi) • 28 bits (268 435 456 posiciones) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita) • BC: Protocolo BiSS® C

(1) Más EC-PA-DQ1-M con protocolo DRIVE-CLiQ® para SIEMENS® (Solution Line y Sinumerik One).

Notas: No son posibles todas las combinaciones de protocolo, posiciones por vuelta y precisión, consultar con Fagor Automation la lista de modelos. Para otro número de posiciones por vuelta consultar con Fagor Automation.

H2AM	H2AP	H2AD	H2AD + EC-PA-DQ1-M	H2ABC
		Mediante disco de cristal graduado		
		±2 segundos de arco ±4 segundos de arco		
-	-	-	-	(2)
28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	26 bits (67 108 864 posiciones)
-	_	-	-	-
		< 1500 min <sup>-1</sup>		
		> 1000 Hz		
	3	3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga	a)	
30 m	m 30 m 100 m 30 m (1)			
		3000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico		
	65 · 10 <sup>-6</sup> kgm²			
	< 0,5 Nm			
	100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6			
	1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27			
	0 °C60 °C (5") o -20 °C60 °C (5") sin exclusión de fallo mecánico; 0 °C50 °C (2,5")			
	-20°C60°C			
		1 kg		
	IP 64 DIN 40050 (estándar) $>$ IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (3)			
		Con conector incorporado		

(1) Consultar con Fagor Automation la longitud máxima del cable.

(3) Para más información consultar el catálogo Unidad de Filtrado de Aire Al-1000.

- (2) Consultar con Fagor Automation para señales de salida analógicas.

# serie S2A-D170



## Descripción de modelos:

S2A: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

FAGOR y otros.

S2AS: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

SIEMENS® (Solution Line).

S2AF: Encoders angulares absolutos con protocolo FANUC® ( $\alpha$  y  $\alpha$ i).

S2AM: Encoders angulares absolutos con protocolo MITSUBISHI® CNC.S2AP: Encoders angulares absolutos con protocolo PANASONIC®

(Matsushita).

S2AD: Encoders angulares absolutos con protocolo FeeDat®

para FAGOR y otros.

S2AD + EC-PA-DQ1-M: Encoders angulares absolutos con protocolo

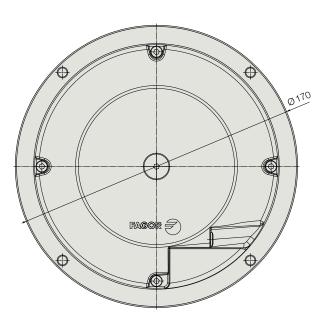
DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line y

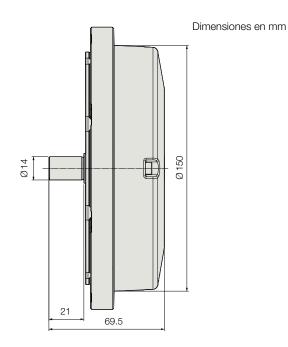
Sinumerik One).

S2ABC: Encoders angulares absolutos con protocolo BiSS® C.

Características				
	S2A S2AS S2AF			
Medición		Mediante disco de cristal graduado		
Precisión		±2 segundos de arco		
Señales de salida	∼ 1 Vpp	∼ 1 Vpp	_	
Resolución / Número máximo posiciones vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta	αi: 28 bits (268 435 456 posiciones) α: 27 bits (134 217 728 posiciones)	
Frecuencia máxima	400 kHz para señal 1 Vpp	400 kHz para señal 1 Vpp	_	
Velocidad eléctrica permisible	< 1500 min <sup>-1</sup>			
Alimentación	3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)			
Longitud de cable permitida	75 m (1) 100 m 30 m			
Velocidad mecánica máxima	3000 min <sup>-1</sup>			
Momento de Inercia	35 · 10 <sup>6</sup> kgm²			
Par de giro en el arranque	< 0,01 Nm			
Carga en el eje	Axial: 1 kg Radial: 1 kg			
Vibración		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
Impacto		1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27		
Temperatura ambiente de trabajo	0 °C50 °C			
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)	-20°C60°C			
Peso	2,65 kg			
Protección	> IP 64 (DIN	IP 64 DIN 40050 (estándar) 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $$	±0,2 bar (3)	
Conexión		Con conector incorporado		







Información adicional en la documentación técnica y en el manual de instalación disponibles en la página web www.fagorautomation.com

#### Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: S2AF-28-D170-2 D170 **S**2 Tipo de Eje: Letra identificativa de Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Diámetro exterior: Precisión: encoder absoluto • S2: Eje Saliente • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • 23 bits (8 388 608 posiciones) • D170: 170 mm • 2: ±2 segundos de arco • D: Protocolo FeeDat® (FAGOR) (1) • 26 bits (67 108 864 posiciones) • 27 bits (134217728 posiciones) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® ( $\alpha$ y $\alpha$ i) • 28 bits (268 435 456 posiciones) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita) • BC: Protocolo BiSS® C

(1) Más EC-PA-DQ1-M con protocolo DRIVE-CLiQ® para SIEMENS® (Solution Line y Sinumerik One).

Notas: No son posibles todas las combinaciones de protocolo, posiciones por vuelta y precisión, consultar con Fagor Automation la lista de modelos. Para otro número de posiciones por vuelta consultar con Fagor Automation.

S2AM	S2AP	S2AD	S2AD + EC-PA-DQ1-M	S2ABC	
		Mediante disco de cristal graduado			
		±2 segundos de arco			
-	-	-	-	(2)	
28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	26 bits (67 108 864 posiciones)	
-	-	-	-	-	
		< 1500 min <sup>-1</sup>			
	3	3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga	a)		
30 m	30 m	100 m	30 m	(1)	
		3000 min <sup>-1</sup>			
		35 · 10 <sup>-6</sup> kgm²			
	< 0,01 Nm				
	Axial: 1 kg Radial: 1 kg				
		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6			
		1000 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-27			
		0°C50°C			
	-20°C60°C				
	2,65 kg				
	IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (3)				
		Con conector incorporado			

<sup>(1)</sup> Consultar con Fagor Automation la longitud máxima del cable.

<sup>(3)</sup> Para más información consultar el catálogo Unidad de Filtrado de Aire Al-1000.

# serie S2A-D9C



## Descripción de modelos:

S2A: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

FAGOR y otros.

S2AS: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para

SIEMENS® (Solution Line).

S2AF: Encoders angulares absolutos con protocolo FANUC® ( $\alpha$  y  $\alpha$ i). S2AM: Encoders angulares absolutos con protocolo MITSUBISHI® CNC.

S2AP: Encoders angulares absolutos con protocolo PANASONIC®

(Matsushita).

S2AD: Encoders angulares absolutos con protocolo FeeDat®

para FAGOR y otros.

S2AD + EC-PA-DQ1-M: Encoders angulares absolutos con protocolo

DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line y

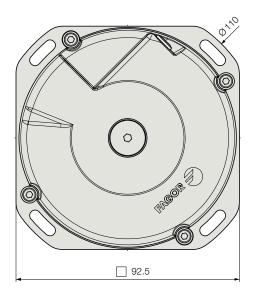
Sinumerik One).

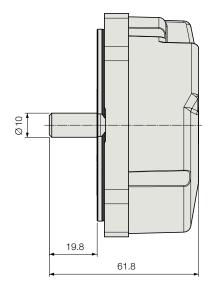
S2ABC: Encoders angulares absolutos con protocolo BiSS® C.

S2A   S2AS   S2AF					
Medición         Mediante disco de cristal graduado           Precisión         ±2,5 segundos de arco ±5 segundos de arco ±5 segundos de arco         ±2 segundos de arco ±4 segundos de arco           Señales de salida         1 Vpp         1 Vpp         -           Resolución / Número máximo posiciones vuelta         1 Vpp: 16 384 imp/uelta         23 bits (388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/uelta         23 bits (388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/uelta         cc: 27 bits (134 217 728 posiciones) 1 Cc: 27 bits (134 217 728 posiciones)           Frecuencia máxima         400 kHz para señal 1 Vpp         400 kHz para señal 1 Vpp         -           Velocidad eléctrica permisible         1 500 min¹         3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)	Características				
Precisión         ± 2,5 segundos de arco ± 5 segundos de arco         ± 2 segundos de arco ± 4 segundos de arco           Señales de salida         1 Vpp         1 Vpp         1 Vpp           Resolución / Mimero máximo posiciones vuelta         23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta         23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta         cú: 28 bits (268 435 46 posiciones) cú: 28 bits (184 217 728 posiciones) vibre (194 20 posiciones) vibre (194 20 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta         cú: 29 bits (184 217 728 posiciones) cú: 29 bits (184 217 728 posiciones) vibre (194 20 posiciones) vibre (194		S2A	S2AS	S2AF	
Sefiales de salida	Medición		Mediante disco de cristal graduado		
Resolución / Número máximo posiciones vuelta         23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 16 384 imp/vuelta         cai: 28 bits (268 435 456 posiciones) cx: 27 bits (134217728 posiciones)           Frecuencia máxima         400 kHz para señal 1 Vpp         400 kHz para señal 1 Vpp         −           Velocidad eléctrica permisible           1500 min¹           Alimentación         3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)            Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         10000 min¹         30 m           Momento de Inercia         25 · 10 ° kgm²            Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm         Axtal: 1 kg           Carga en el eje         Radiat: 1 kg         Radiat: 1 kg           Vibración         100 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-6         Impacto           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5°); 0°C50 °C (2.5°)           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección           P 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Precisión				
Número máximo posiciones vuelta         1 Vpp: 16 384 imp/vuelta         1 Vpp: 16 384 imp/vuelta         α: 27 bits (134 217 728 posiciones)           Frecuencia máxima         400 kHz para señal 1 Vpp         400 kHz para señal 1 Vpp         —           Velocidad eléctrica permisible         < 1500 min³         —           Alimentación         3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)         —           Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         10000 min³         —           Momento de Inercia         25 · 10 ° kgm²         —           Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm         —           Carga en el eje         Axial: 1 kg         Radial: 1 kg           Vibración         100 m/s² (55 2000 Hz) IEC 60068-2-6         Impacto           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27         —           Temperatura ambiente de trabajo         — 20 °C 60 °C (5″); 0 °C 50 °C (2,5″)           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         — 20 °C 60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Señales de salida	$\sim$ 1 Vpp	$\sim$ 1 Vpp	-	
Velocidad eléctrica permisible         < 1500 min¹           Alimentación         3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)           Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         10000 min¹         4           Momento de Inercia         25 · 10 ° kgm²         4           Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm         4xial: 1 kg         4xi					
Alimentación       3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)         Longitud de cable permitida       75 m (1)       100 m       30 m         Velocidad mecánica máxima       10000 min¹       4000 min²         Momento de Inercia       25 · 10 º kgm²       25 · 10 º kgm²         Par de giro en el arranque       < 0,01 Nm         Carga en el eje       Axial: 1 kg Radial: 1 kg         Vibración       100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6         Impacto       1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27         Temperatura ambiente de trabajo       -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")         Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)       -20 °C60 °C         Peso       0,8 kg         Protección       > IP 64 (DIN 40050) (mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Frecuencia máxima	400 kHz para señal 1 Vpp	400 kHz para señal 1 Vpp	-	
Longitud de cable permitida         75 m (1)         100 m         30 m           Velocidad mecánica máxima         10000 min¹         4           Momento de Inercia         25·10° kgm²         4           Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm	Velocidad eléctrica permisible		< 1500 min <sup>-1</sup>		
Velocidad mecánica máxima         10000 min⁻¹           Momento de Inercia         25 · 10 ° kgm²           Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm           Carga en el eje         Axial: 1 kg Radial: 1 kg           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Alimentación		3,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga)		
Momento de Inercia         25 · 10 <sup>6</sup> kgm²           Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm           Carga en el eje         Axiai: 1 kg Radial: 1 kg           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Longitud de cable permitida	75 m (1)	100 m	30 m	
Par de giro en el arranque         < 0,01 Nm           Carga en el eje         Axial: 1 kg Radial: 1 kg           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Velocidad mecánica máxima	10000 min <sup>-1</sup>			
Carga en el eje         Axial: 1 kg Radial: 1 kg           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Momento de Inercia	25·10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>			
Carga en et et eje         Radial: 1 kg           Vibración         100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6           Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 (DIN 40050) (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Par de giro en el arranque	< 0,01 Nm			
Impacto         1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27           Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 DIN 40050 (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Carga en el eje				
Temperatura ambiente de trabajo         -20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")           Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)         -20 °C60 °C           Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 DIN 40050 (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Vibración		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)  Peso  0,8 kg  Protección  Protección  -20 °C60 °C  0,8 kg  IP 64 DIN 40050 (estándar)  > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Impacto		1000 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-27		
Peso         0,8 kg           Protección         IP 64 DIN 40050 (estándar)           > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Temperatura ambiente de trabajo	-20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")			
Protección  IP 64 DIN 40050 (estándar)  > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)	-20 °C60 °C			
> IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 ±0,2 bar (3)	Peso				
Conexión Con conector incorporado	Protección	> IP 64 (DIN		±0,2 bar (3)	
	Conexión		Con conector incorporado		









Información adicional en la documentación técnica y en el manual de instalación disponibles en la página web www.fagorautomation.com

#### Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: S2AF-28-D90-2 Tipo de Eje: Letra identificativa de Diámetro exterior: Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Precisión: encoder absoluto • S2: Eje Saliente • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • 23 bits (8 388 608 posiciones) • D90: 90 mm • Espacio vacío: ±5 segundos • D: Protocolo FeeDat® (FAGOR) (1) • 26 bits (67 108 864 posiciones) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • 27 bits (134 217 728 posiciones) • 2: ±2,5 segundos de arco • F: Protocolo FANUC® (α y αi) • 28 bits (268 435 456 posiciones) M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita) • BC : Protocolo BiSS® C

(1) Más EC-PA-DQ1-M con protocolo DRIVE-CLiQ $^{\circ}$  para SIEMENS $^{\circ}$  (Solution Line y Sinumerik One).

Notas: No son posibles todas las combinaciones de protocolo, posiciones por vuelta y precisión, consultar con Fagor Automation la lista de modelos. Para otro número de posiciones por vuelta consultar con Fagor Automation.

S2AM	S2AP	S2AD	S2AD + EC-PA-DQ1-M	S2ABC
		Mediante disco de cristal graduado		
		±2 segundos de arco ±4 segundos de arco		
-	-	-	-	(2)
28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	28 bits (268 435 456 posiciones)	26 bits (67 108 864 posiciones)
-	-	-	-	-
		< 1500 min <sup>-1</sup>		
	3	8,8 hasta 14 V DC; < 250 mA (a 5V sin carga	a)	
30 m	30 m	100 m	30 m	(1)
		10000 min <sup>-1</sup>		
		25 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>		
		< 0,01 Nm		
		Axial: 1 kg Radial: 1 kg		
		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
	1000 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-27			
		-20 °C60 °C (5"); 0 °C50 °C (2,5")		
-20°C60°C				
		0,8 kg		
IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (3)				
		Con conector incorporado		

<sup>(1)</sup> Consultar con Fagor Automation la longitud máxima del cable.

<sup>(3)</sup> Para más información consultar el catálogo Unidad de Filtrado de Aire Al-1000.

# H2A-D87



## Descripción de modelos:

Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para FAGOR y otros. H2AS: Encoders angulares absolutos con protocolo SSI, para SIEMENS®

(Solution Line).

**H2AF:** Encoders angulares absolutos con protocolo FANUC® ( $\alpha$  y  $\alpha$ i).

H2AM: Encoders angulares absolutos con protocolo MITSUBISHI® CNC.

H2AP: Encoders angulares absolutos con protocolo PANASONIC® (Matsushita). H2AD: Encoders angulares absolutos con protocolo FeeDat® para FAGOR y otros.

H2AD + XC-C8-PA-DQ-M: Encoders angulares absolutos con protocolo DRIVE-CLiQ®,

para SIEMENS® (Solution Line y Sinumerik One).

H2ABC: Encoders angulares absolutos con protocolo BiSS® C.

# Identificación para pedidos

Ejemplo de Encoder Angular: H2AD-23-D87i50-F-1C9D

H2	А	D	23	D87	i50	F	
Tipo de Eje: • H2: Eje Hueco	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación:  • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR)  • D: Protocolo FeeDat® (FAGOR) (1)  • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL)  • F: Protocolo FANUC® (α y αl)  • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC (2)  • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)  • BC : Protocolo BISS® C	Posiciones absolutas por vuelta:  • 23 bits (8 388 608 posiciones)  • 25 bits (33 554 432 posiciones)  • 26 bits (67 108 864 posiciones)	Diámetro exterior: • D87: 87 mm	Diámetro interior:  ■ i20: 20 mm  ■ i50: 50 mm	Tipo de acoplamiento:  • C: acoplamiento externo (3)  • F: Brida de montaje	Precisión:  • Espacio vacío:  ± 10 segundos de arco (4)  • ± 20 segundos de arco (5)

- (1) Más XC-C8-PA-DQ-M con protocolo DRIVE-CLiQ® para SIEMENS® (Solution Line y Sinumerik One).
- (2) Sólo tipo Full Duplex.
- (3) Sólo diámetro interno 50 mm.
- (4) Con acoplamiento tipo F.
- (5) Con acoplamiento externo.
- (6) Modelos MITSUBISHI® con ferrita. Denominación C9D-F.

Notas: No son posibles todas las combinaciones de protocolo, posiciones por vuelta y precisión, consultar con Fagor Automation la lista de modelos.

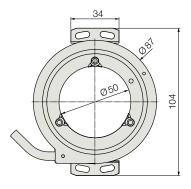
Para otro número de posiciones por vuelta consultar con Fagor Automation.

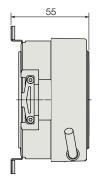
Caracteristicas					
	H2A H2AS H2AF				
Medición		Mediante disco de cristal graduado			
Acoplamiento		Acoplamiento externo o brida de montaje			
Eje	Eje hi	ueco pasante: • Diámetro 20 mm (sólo acoplamiento b • Diámetro 50 mm	rida)		
Precisión		Acoplamiento externo: ±20 segundos de arco; Brida de montaje: ±10 segundos de arco			
Señales de salida	∼ 1 Vpp	∼ 1 Vpp	_		
Resolución / Número máximo posiciones vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 2 048 imp/vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 1 Vpp: 2 048 imp/vuelta	αi: 25 bits (33 554 432 posiciones) α: 23 bits (8 388 608 posiciones)		
Frecuencia máxima	100 kHz para señal 1 Vpp 100 kHz para señal 1 Vpp –				
Velocidad eléctrica permisible	3000 min <sup>-1</sup>				
Frecuencia natural	≥ 1000 Hz				
Alimentación	3,8 hasta 14 V DC; < 100 mA (a 5V sin carga)				
Longitud de cable permitida	75 m (1) 100 m 30 m				
Velocidad mecánica máxima		3000 min <sup>-1</sup>			
Momento de Inercia		$D_{int} = 20 \text{ mm: } 0,125  103 \text{ kgm}^2$ $D_{int} = 50 \text{ mm: } 0,215  103 \text{ kgm}^2$			
Par de giro en el arranque		$D_{int} = 20 \text{ mm}: \le 0,15 \text{ Nm};  D_{int} = 50 \text{ mm}: \le 0,20 \text{ Nm}$			
Vibración		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6			
Impacto	Acoplamiento tipo brida: 200 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27; Acoplamiento externo: 1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27				
Temperatura ambiente de trabajo	Cable móvil: -10 °C a 60 °C Cable fijo: -20 °C a 60 °C				
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)	-20°C60°C				
Peso	$D_{int} = 20 \text{ mm}$ : 0,8 kg; $D_{int} = 50 \text{ mm}$ : 0,7 kg				
Protección		IP 64 DIN 40050			
Conexión		Con cable incorporado			
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				



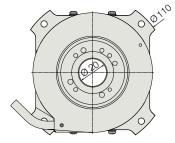


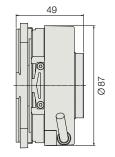
## Acoplamiento externo D<sub>int</sub> = 50 mm



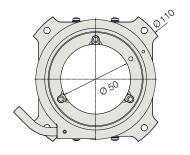


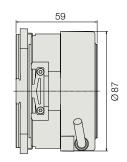
Brida de montaje D<sub>int</sub> = 20 mm

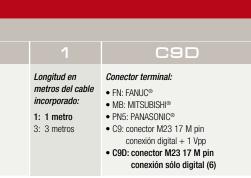




Brida de montaje D<sub>int</sub> = 50 mm







■ Información adicional en la documentación técnica y en el manual de instalación disponibles en la página web www.fagorautomation.com

H2AM	H2AP	H2AD	H2AD + XC-C8-PA-DQ-M	H2ABC
		Mediante disco de cristal graduado		
		Acoplamiento externo o brida de montaje		
	· ·	asante: • Diámetro 20 mm (sólo acoplamient • Diámetro 50 mm	,	
	,	Acoplamiento externo: ±20 segundos de arco Brida de montaje: ±10 segundos de arco	);	
-	-	_	_	(2)
25 bits (33 554 432 posiciones)	23 bits (8 388 608 posiciones)	23 bits (8 388 608 posiciones)	23 bits (8 388 608 posiciones)	26 bits (67 108 864 posiciones)
-	-	-	-	-
		< 3000 min <sup>-1</sup>		
		≥ 1000 Hz		
		3,8 hasta 14 V DC; < 100 mA (a 5V sin carga	a)	
30 m	30 m	100 m	30 m	(1)
		3000 min <sup>-1</sup>		
		$D_{int} = 20 \text{ mm}: 0,125  10\text{-}3 \text{ kgm}^2$ $D_{int} = 50 \text{ mm}: 0,215  10\text{-}3 \text{ kgm}^2$		
		$D_{int} = 20 \text{ mm: } \le 0,15 \text{ Nm;}$ $D_{int} = 50 \text{ mm: } \le 0,20 \text{ Nm}$		
		100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
	Acoplamiento tipo brida: 200 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27; Acoplamiento externo: 1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27			
Cable móvil: -10 °C a 60 °C Cable fijo: -20 °C a 60 °C				
	-20°C60°C			
		$D_{int} = 20 \text{ mm: } 0.8 \text{ kg};$ $D_{int} = 50 \text{ mm: } 0.7 \text{ kg}$		
		IP 64 DIN 40050		
		Con cable incorporado		
		(1) Const	ultar con Fagor Automation la longitud	d máxima del cable.

# cables de conexión directa

# Conexión SSI

HASTA 9 METROS (excepto familia D87 con cable y conector terminal incluido)

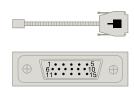
Conector para conexión directa con FAGOR

EC-...B-D

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector SUB D 15 HD (Pin macho

Disc	Coffel	Oolou
Pin	Señal	Color
1	А	Verde
2	/A	Amarillo
3	В	Azul
4	/B	Rojo
5	Data	Gris
6	/Data	Rosa
7	Clock	Negro
8	/Clock	Violeta
9	+5 V	Marrón
10	+5 V sensor	Verde claro
11	0 V	Blanco
12	0 V sensor	Naranja
15	Tierra	Malla interna
Carcasa	Tierra	Malla externa



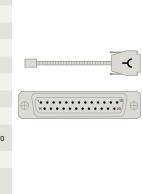
Conector para conexión directa con SIEMENS® SMC20

EC-...B-S1

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector SUB D 25 (Pin hembra -

-( Pin	Señal	Color
3	А	Verde
4	/A	Amarillo
6	В	Azul
7	/B	Rojo
15	Data	Gris
23	/Data	Rosa
10	Clock	Negro
12	/Clock	Violeta
1	+5 V	Marrón
14	+5 V sensor	Verde claro
2	0 V	Blanco
16	0 V sensor	Naranja
5	Tierra	Malla interna
Carcasa	Tierra	Malla externa



Conector para conexión directa con SIEMENS® SME25

EC-...B-C9

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector M23 17 (Pin macho -

-	0.7.1	
Pin	Señal	Color
15	Α	Verde
16	/A	Amarillo
12	В	Azul
13	/B	Rojo
14	Data	Gris
17	/Data	Rosa
8	Clock	Negro
9	/Clock	Violeta
7	+5 V	Marrón
1	+5 V sensor	Verde claro
10	0 V	Blanco
4	0 V sensor	Naranja
11	Tierra	Malla interna
Carcasa	Tierra	Malla externa





# A PARTIR DE 9 METROS

Para conexión con FAGOR: Cable EC-...B-C9 + alangadera XC-C8-...F-D Para conexión con SIEMENS® SMC20: Cable EC-...B-C9 + alargadera XC-C8-...F-S1 Para conexión con SIEMENS® SME25: Cable EC-...B-C9 + alargadera XC-C8-...F-C9 Modelos D87:

H2A-D87-C9. Para conexión con FAGOR: alargadera XC-C8-...F-D

H2AS-D87-C9. Para conexión con SIEMENS® SMC20: alargadera XC-C8-...F-S1

SME25: alargadera XC-C8-...F-C9

# EC-...B-C9

Longitudes: 1 y 3 metros

(otras consultar Fagor Automation)

Conector M23 17 (Pin macho

- <b>I</b> Pin	Señal	Color
15	А	Verde
16	/A	Amarillo
12	В	Azul
13	/B	Rojo
14	Data	Gris
17	/Data	Rosa
8	Clock	Negro
9	/Clock	Violeta
7	+5 V	Marrón
1	+5 V sensor	Verde claro
10	0 V	Blanco
4	0 V sensor	Naranja
11	Tierra	Malla interna
Carcasa	Tierra	Malla externa



# alargadera XC-C8-...F-D

**Longitudes:** 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 17 (Pin hembra >-) Conector SUB D 15 HD (Pin macho -■)

)- Pin	Pin	Señal	Color
15	1	А	Verde/Negro
16	2	/A	Amarillo/Negro
12	3	В	Azul/Negro
13	4	/B	Rojo/Negro
14	5	Data	Gris
17	6	/Data	Rosa
8	7	Clock	Violeta
9	8	/Clock	Amarillo
7	9	+5 V	Marrón/Verde
1	10	+5 V sensor	Azul
10	11	0 V	Blanco/Verde
4	12	0 V sensor	Blanco
11	15	Tierra	Malla interna
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla externa





# alargadera XC-C8-...F-S1

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 17 (Pin hembra >) Conector SUB D25 (Pin hembra **≺**)

)- Pin	-( Pin	Señal	Color
15	3	Α	Verde/Negro
16	4	/A	Amarillo/Negro
12	6	В	Azul/Negro
13	7	/B	Rojo/Negro
14	15	Data	Gris
17	23	/Data	Rosa
8	10	Clock	Violeta
9	12	/Clock	Amarillo
7	1	+5 V	Marrón/Verde
1	14	+5 V sensor	Azul
10	2	0 V	Blanco/Verde
4	16	0 V sensor	Blanco
11	5	Tierra	Malla interna
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla externa





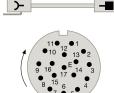
# alargadera XC-C8-...F-C9

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 17 (Pin hembra >-) Conector M23 17 (Pin macho -1)

Pin	Pin	Señal	
		Seliai	Color
15	15	Α	Verde/Negro
16	16	/A	Amarillo/Negro
12	12	В	Azul/Negro
13	13	/B	Rojo/Negro
14	14	Data	Gris
17	17	/Data	Rosa
8	8	Clock	Violeta
9	9	/Clock	Amarillo
7	7	+5 V	Marrón/Verde
1	1	+5 V sensor	Azul
10	10	0 V	Blanco/Verde
4	4	0 V sensor	Blanco
11	11	Tierra	Malla interna
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla externa





# cables de conexión directa

# Conexión a otros CNC's

HASTA 9 METROS (excepto familia D87 con cable y conector terminal incluido)

Conector para conexión directa con FANUC®

## EC-...PA-FN

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector HONDA / HIROSE (Pin hembra **≺**)

-( Pin	Señal	Color
1	Data	Verde
2	/Data	Amarillo
5	Request	Azul
6	/Request	Rojo
9	+5 V	Marrón
18-20	+5 V sensor	Gris
12	0 V	Blanco
14	0 V sensor	Rosa
16	Tierra	Malla



Conector para conexión directa con MITSUBISHI®

## EC-...AM-MB

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector rectangular 10-pin MOLEX/3M (Pin hembra **≺**)

~		
Pin	Señal	Color
7	SD (MD)	Verde
8	/SD (MD)	Amarillo
3	RQ (MR)	Gris
4	/RQ (MR)	Rosa
1	+5 V	Marrón + violeta
2	0 V	Blanco + negro + azul
Carcasa	Tierra	Malla



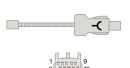
Conector para conexión directa con PANASONIC® MINAS A5

## EC-...PA-PN5

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector PANASONIC 10 pin (Pin hembra -

-<		
Pin	Señal	Color
3	Data	Verde
4	/Data	Amarillo
1	+5 V	Marrón + gris
2	0 V	Blanco + rosa
Carcasa	Tierra	Malla



Conector para conexión con alargadera (M12 H-RJ45) a SIEMENS® Sinamics/Sinumerik®

# EC-...PA-DQ1-M

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

 Pin	Señal
3	RXP
4	RXN
6	TXN
7	TXP
1	Vcc (24 V)
5	0 V



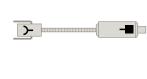


H2AD-D87-C9D (1 ó 3 metros de cable incluido): Para conexion con alargadera (M12 H-RJ45) a SIEMENS® Sinamics/Sinumerik®

# XC-C8-...PA-DQ-M

Longitudes: 1, 3 y 6 metros

Pin	Señal
3	RXP
4	RXN
6	TXN
7	TXP
1	Vcc (24 V)
5	0 V



# A PARTIR DE 9 METROS

Para conexión con FANUC®:

Cable EC-... B-C9 + alargadera XC-C8-... -FN

Cable EC-... PA-M1-N + alargadera XC-M2-...D- FN

Para conexión con MITSUBISHI®: Cable EC-... B-C9-F + alargadera XC-C8-... -MB

Para conexión con PANASONIC® MINAS A5: Cable EC-...B-C9 + alargadera XC-C8-...A-PN5 Para conexión con SIEMENS®:

Conector RJ 45 con IP 20: Cable EC-...PA-DQ1-M + alangadera XC- M2-...S-RJ2 Conector RJ 45 con IP 67: Cable EC-...PA-DQ1-M + alargadera XC- M2-...S-RJ6

Modelos D87:

H2AF-D87-C9D. Para conexión con FANUC®: alangadera XC-C8-...-FN H2AM-D87-C9D-F. Para conexión con MITSUBISHI®: alargadera XC-C8-...-MB

Para conexión con PANASONIC® MINAS A5: alargadera XC-CB-...A-PN5 H2AP-D87-C9D.

H2AD-D87-C9D: Para conexión con SIEMENS®:

> Conector RJ 45 con IP 20: Cable XC-C8-...PA-DQ-M + alargadera XC- M2-...S-RJ2 Conector RJ 45 con IP 67: Cable XC-C8-...PA-DQ-M + alargadera XC-M2-...S-RJ6

## EC-...B-C9

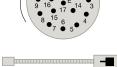
Longitudes: 1 y 3 metros

(otras consultar Fagor Automation)

Conector M23 17 (Pin macho

- <b>I</b> Pin	Señal	Color
14	Data	Gris
17	/Data	Rosa
8	Request	Negro
9	/Request	Violeta
7	+5 V	Marrón
1	+5 V sensor	Verde claro
10	0 V	Blanco
4	0 V sensor	Naranja
Carcasa	Tierra	Malla





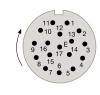
# EC-...B-C9-F

Longitudes: 1 y 3 metros con Ferrita

(otras consultar Fagor Automation)

Conector M23 17 (Pin macho

Pin	Señal	Color
14	Data	Gris
17	/Data	Rosa
8	Request	Negro
9	/Request	Violeta
7	+5 V	Marrón
1	+5 V sensor	Verde claro
10	0 V	Blanco
4	0 V sensor	Naranja
Carcasa	Tierra	Malla



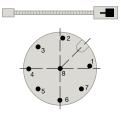
# EC-...PA-M1-N

Longitudes: 1 y 3 metros

(otras consultar Fagor Automation)

Conector M12 8 pin (Pin macho -1)

- <b>II</b> Pin	Señal	Color
T IIII	Seliai	GUIUI
8 & 2	+5V	Marrón + Gris
5 & 1	0 V	Blanco + Rosa
3	Data	Verde
4	/Data	Amarillo
7	Clock (REQ)	Azul
6	/Clock (/REQ)	Rojo
Carcasa	Tierra	Malla



# cables de conexión directa

# Conexión a otros CNC's

# A PARTIR DE 9 METROS

# alargadera XC-C8...-FN

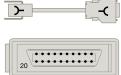
**Longitudes:** 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 17 (Pin hembra 🕒)

Conector HONDA / HIROSE (Pin hembra **≺**)

<b>)</b> -	-(		
Pin	Pin	Señal	Color
14	1	Data	Gris
17	2	/Data	Rosa
8	5	Request	Violeta
9	6	/Request	Amarillo
7	9	+5 V	Marrón/Verde
1	18-20	+5 V sensor Azul	
10	12	0 V	Blanco/Verde
4	14	0 V sensor	Blanco
Carcasa	16	Tierra	Malla





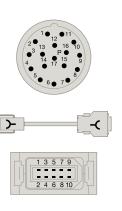
## alargadera XC-C8...-MB

**Longitudes:** 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 17 (Pin hembra >)

Conector rectangular 10-pin MOLEX/3M (Pin hembra ◀)

<b>&gt;</b>	~		
Pin	Pin	Señal	Color
8	7	SD (MD)	Violeta
9	8	/SD (MD)	Amarillo
14	3	RQ (MR)	Gris
17	4	/RQ (MR)	Rosa
7	1	+5 V	Marrón/Verde
1	1	+5 V sensor	Azul
10	2	GND	Blanco/Verde
4	2	0 V sensor	Blanco
12	2	SEL	Negro
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla



# alargadera XC-C8-...A-PN5

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 17 (Pin hembra >

Conector PANASONIC 10 pin (Pin hembra -()

)- Pin	-( Pin	Señal	Color
14	3	Data	Gris
17	4	/Data	Rosa
7	1	+5 V	Marrón+Negro
1	1	+5 V sensor	Verde + Amarillo
10	2	GND	Blanco+Violeta
4	2	GND sensor	Azul+Rojo
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla

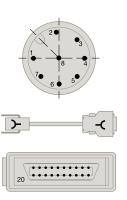


# alargadera XC-M2-...D-FN

**Longitudes:** 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M12 8 pin (Pin hembra )
Conector HONDA / HIROSE (Pin hembra )

)- Pin	-( Pin	Señal	Color
2	18, 20	+5V sensor	Blanco
1	14	0 V sensor	Azul
8	9	+5V	Blanco-Verde
7	5	REQ	Violeta
6	6	/REQ	Rosa
5	12	0 V	Marrón-Verde
3	1	Data	Amarillo
4	2	/Data	Gris
Carcasa	16	Tierra	Malla

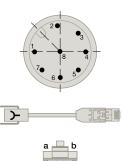


# alargadera XC-M2-...S-RJ2

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M12 8 pin (Pin hembra  $\succ$ ) Conector RJ45 (IP 20)

)- Pin	RJ45 IP 20 <b>Pin</b>	Señal	Color
3	1	RXP	Rosa
4	2	RXN	Azul
7	3	TXP	Verde
6	6	TXN	Amarillo
1	а	Vcc (24V)	Rojo
5	b	0 V	Negro
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla

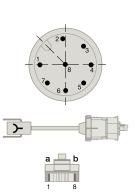


# alargadera XC-M2-...S-RJ6

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M12 8 pin (Pin hembra **>**) Conector RJ45 (IP 67)

<b>&gt;</b>	RJ45 IP 67		
Pin	Pin	Señal	Color
3	1	RXP	Rosa
4	2	RXN	Azul
7	3	TXP	Verde
6	6	TXN	Amarillo
1	a	Vcc (24V)	Rojo
5	b	0 V	Negro
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla







# Gama

# Es necesario evaluar la aplicación para garantizar que se ha instalado el encoder apropiado en la máquina.

Para ello, hay que considerar los siguientes puntos:

**Instalación:** Este punto considera la dimensión física de la instalación y el espacio disponible para ello. Es fundamental determinar el tipo de eje que sea: hueco o saliente.

**Precisión:** Cada encoder angular es suministrado con un gráfico que muestra la precisión del encoder.

**Señal:** La selección de la señal considera las siguientes variables: Resolución, longitud de cable y compatibilidad.

**Resolución:** La resolución del control de las Máquinas-Herramienta se determina a partir del encoder.

Longitud de cable: La longitud del cable depende del tipo de señal

**Velocidad:** Los requisitos de velocidad para la aplicación deberían evaluarse antes de elegir el encoder.

**Impacto y vibración:** Los encoders angulares Fagor soportan vibraciones de hasta 100 m/s² e impacto de hasta 1000 m/s²

**Señal de alarma:** Los modelos H2-D200, H2-D90, S2-D170 y S2-D90 con señales TTL disponen de señal de alarma AL.

# **Angulares**

Serie	Sección
H2-D200	38.3
H2-D90	55 06 0
S2-D170	0210
S2-D90	42 06 0

# Rotativos

Serie	Sección
Н	48,5
S	-0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -0 -

# Tecnología

# Estos encoders miden la posición de los ejes directamente, sin ningún elemento mecánico intermedio.

Los errores producidos en la mecánica de la máquina se evitan porque el encoder está unido al eje de la máquina y envía el dato real del desplazamiento al controlador; algunas de las fuentes de error potenciales, como las producidas por el comportamiento térmico de la máquina, pueden ser minimizadas con el uso de los encoders.

# Metodología de medición

Fagor Automation utiliza el método de medición de cristal graduado en sus encoders incrementales angulares y rotativos.

El haz de luz de los LED atraviesa el cristal grabado y la retícula antes de alcanzar los fotodiodos receptores. La medición se efectúa gracias al paso determinado por el número de impulsos por vuelta.

# Tipología de encoders incrementales

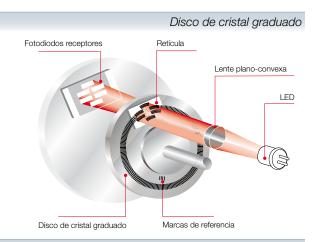
- Encoder Angular: Se emplean como sensores de movimiento angular en máquinas donde sean necesarias una alta resolución y una alta precisión. Los encoders angulares Fagor alcanzan de 18000 a 360000 impulsos por vuelta y una precisión de ±5", ±2,5", ±2" y ±1" según modelo.
- Encoder Rotativo: Se emplean como sensores de medición para movimientos giratorios, velocidad angular y también en movimientos lineales, cuando son usados en conjunto con dispositivos mecánicos como pueden ser los husillos. Se utilizan en Máquinas-Herramienta, para el mecanizado de madera, robots, manipuladores, etc.

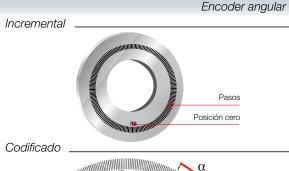
En ellos el disco graduado del sistema de medida se une directamente con el eje. Disponen de rodamientos y acoplamientos, que sirven de guía y ajuste.

Los acoplamientos, ademas de minimizar las desviaciones estáticas y dinámicas, compensan los movimientos axiales del eje, ofreciendo una mayor sencillez en el montaje, un tamaño reducido y la posibilidad de ejes huecos.

Tipo de Eje	Precisión	Señales	Modelo	Página
Fig. Llyuppa	±1" ±2"	$\sim$ 1 Vpp	H2P-D200 / H2OP-D200	26
Eje Hueco	±2"	υπL	H2-D200 / H2O-D200	36
Fig Huggs	±2,5"	$\sim$ 1 Vpp	H2P-D90 / H2OP-D90	38
Eje Hueco	±5"	υπι	H2-D90 / H2O-D90	30
Eio Colionto	Fig Oallanda		S2P-D170 / S2OP-D170	40
Eje Sallerite	Eje Saliente ±2"	υπL	S2-D170 / S2O-D170	40
Eje Saliente ±2,5" ±5"	±2,5"	$\sim$ 1 Vpp	S2P-D90 / S2OP-D90	42
	±5"	υπL	S2-D90 / S2O-D90	42

Tipo de Eje	Precisión	Señales	Modelo	Página
Eje Hueco	1/10 do pago	$\sim$ 1 Vpp	HP	44
	±1/10 de paso	ιππι	H/HA	44
Eje Saliente	. 1/10 do pago	$\sim$ 1 Vpp	SP	1.1
	±1/10 de paso	⊔⊓∏L	S	44





# Señales de referencia (I<sub>0</sub>)

Una señal de referencia consiste en un grabado especial que al ser recorrida por el sistema de medición provoca una señal en forma de pulso. Las señales de referencia se utilizan para restablecer la posición de cero máquina y especialmente, para evitar que surjan errores debido al desplazamiento accidental de los ejes de la máquina mientras haya estado desconectado el controlador al que están conectados.

Los encoders angulares de Fagor Automation disponen de señales de referencia  $I_{\text{o}}$  en dos versiones:

- Incrementales: La señal de referencia obtenida está sincronizada con las señales de contaje, para garantizar la perfecta repetitividad de la medida.
- Codificadas: Cada señal de referencia codificada está separada de la siguiente señal por una distancia distinta, según una función matemática definida. El valor de posición se restablece atravesando dos señales de referencia consecutivas. Con estas señales, el desplazamiento que es necesario realizar para conocer la posición real es siempre muy pequeño, lo que evita la pérdida de tiempos muertos en el restablecimiento de la posición de cero máquina.

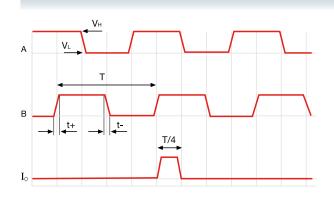
Series	N° de líneas	N° de referencias	<b>Ángulo</b> α
H2-D90			
S2-D90	18000	36	20°
S2-D170	10000	30	20
H2-D200			
H2-D200	36000	72	10°

# 

Son señales complementarias de acuerdo a la norma EIA Standard RS-422. Esta característica junto con una terminación de línea de 120  $\Omega$ , las señales complementarias entrelazadas y un apantallamiento global, aportan una mayor inmunidad a ruidos electromagnéticos provocados por el entorno en el que tienen que convivir.

## Características

• un u o ton lo trou o	
Señales	A, /A, B, /B, I <sub>0,</sub> / I <sub>0</sub>
Nivel de señal	$V_H \ge 2,5V$ $I_H = 20$ mA $V_L \le 0,5$ $V$ $I_L = 20$ mA Con 1 m de cable
Referencia I <sub>0</sub> de 90°	Sincronizada con A y B
Tiempo de conmutación	t+/t-< 30 ns Con 1 m de cable
Tensión de alimentación y consumo	5 V ± 5%, <150 mA
Periodo T	0,02°, 0,01°, 0,004°, 0,002°, 0,001°
Máx. longitud de cable	50 metros
Impedancia de carga	$Z_0$ = 120 $\Omega$ entre diferenciales



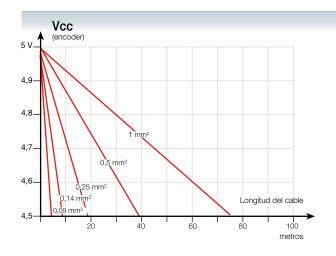
# Pérdidas de tensión en el cable provocadas por el consumo del encoder

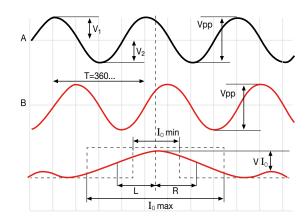
La alimentación requerida para un encoder TTL debe ser 5 V  $\pm$ 5%. Mediante una expresión sencilla se puede ver cuál debería ser la longitud máxima del cable en función de la sección de los cables de alimentación:

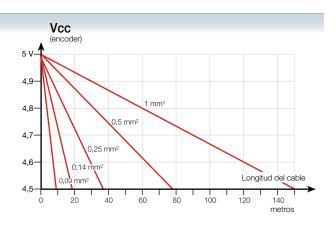
 $L_{max} = (V_{CC}-4,75)^* 500 / (Z_{CABLE/Km}^* I_{MAX})$ 

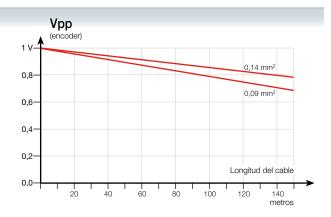
# Ejemplo

Vcc = 5 V, $IMAX = 0,1 Amp$				
=	16,6 Ω/Km	(L <sub>max</sub> = 75 m)		
=	32 <b>Ω/K</b> m	(L <sub>max</sub> = 39 m)		
=	66 Ω/Km	(L <sub>max</sub> =19 m)		
=	132 Ω/Km	(L <sub>max</sub> = 9 m)		
=	232 <b>Ω</b> /Km	(L <sub>max</sub> = 5 m)		
	= 0,1 Ar = = = = = =	= 16,6 $\Omega$ /Km = 32 $\Omega$ /Km = 66 $\Omega$ /Km = 132 $\Omega$ /Km		









# ↑ 1 Vpp diferenciales

Son señales senoidales complementarias cuyo valor diferencial entre ellas es 1 Vpp centrado sobre  $V_{\text{CC/2}}$ . Esta característica junto con una terminación de línea de 120  $\Omega$ , las señales complementarias entrelazadas y un apantallamiento global, aportan una mayor inmunidad a ruidos electromagnéticos provocados por el entorno en el que tienen que convivir.

### Características

Señales	A, /A, B, /B, $I_{\text{O},}$ / $I_{\text{O}}$	
V <sub>App</sub>	1 V +20%, -40%	
V <sub>Bpp</sub>	1 V +20%, -40%	
DC offset	$2,5 V \pm 0,5 V$	
Período de señal	0,02°, 0,01°	
Alimentación V	$5 V \pm 10\%$ , <150 mA	
Máx. longitud de cable	150 metros	
A, B centrado: $ V_1-V_2 $ / 2 $V_{pp}$	≤0,065	
Relación A&B: V <sub>App</sub> / V <sub>Bpp</sub>	0,8 ÷ 1,25	
Desfase A&B:	90° ± 10°	
Amplitud I <sub>0</sub> : V <sub>I0</sub>	0,2 ÷ 0,8 V	
Anchura I <sub>0</sub> : L+R	$I_0$ _min: 180°	
	I <sub>0</sub> _typ: 360°	
	I <sub>0</sub> _max: 540°	
Sincronismo I <sub>0</sub> : L, R	180° ± 90°	
·		

# Pérdidas de tensión en el cable provocadas por el consumo del encoder

La alimentación requerida para un encoder 1 Vpp debe ser 5 V  $\pm$  10%. Mediante una expresión sencilla se puede ver cuál debería ser la longitud máxima del cable en función de la sección de los cables de alimentación:

 $L_{max} = (V_{CC}-4,5)*500 / (Z_{CABLE/Km}*I_{MAX})$ 

## **Ejemplo**

Vcc = 5 V, IMAX	= 0,1 Amp		
Z (1 mm <sup>2</sup> )	=	16,6 Ω/Km	(L <sub>max</sub> = 150 m)
Z (0,5 mm <sup>2</sup> )	=	32 <b>Ω</b> /Km	(L <sub>max</sub> = 78 m)
Z (0,25 mm <sup>2</sup> )	=	66 Ω/Km	(L <sub>max</sub> = 37 m)
Z (0,14 mm <sup>2</sup> )	=	132 <b>Ω</b> /Km	(L <sub>max</sub> = 18 m)
Z (0,09 mm <sup>2</sup> )	=	232 <b>Ω</b> /Km	(L <sub>max</sub> = 10 m)

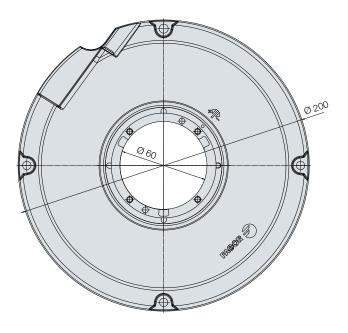
# Atenuación de las señales de 1 Vpp, originada por la sección de los cables

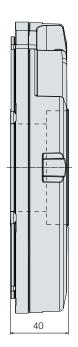
Además de la atenuación originada por la frecuencia de trabajo, existe otra atenuación en las señales originada por la sección del cable que se conecta al encoder.

# serie H2-D200



Características			
	H2-18000	H2-36000	H2-90000
Medición	Mediante disco de cristal graduado		
Precisión	±2 segundos de arco		
Señales de salida	L ☐ TTL diferencial		
Número impulsos vuelta	18000 imp/vuelta	36000 imp/vuelta	90000 imp/vuelta
Frecuencia máxima	200 KHz	200 KHz	1 MHz
Velocidad eléctrica permisible	< 666 min <sup>-1</sup>	< 333 min <sup>-1</sup>	< 666 min <sup>-1</sup>
Frecuencia natural	> 1000 Hz		
Alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%$ ; < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%$ ; < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%$ ; < 150 mA (sin carga)
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m
Velocidad mecánica máxima	1000 min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo mecánico		
Momento de Inercia	10 <sup>-3</sup> kgm <sup>2</sup>		
Par de giro en el arranque	< 0,5 Nm		
Vibración	100 m/s² (552000 Hz) IEC 60068-2-6		
Impacto	1000 m/s² (6 ms) IEC 60068-2-27		
Señal de referencia $\boldsymbol{I}_{\text{O}}$	Una señal de referencia por vuelta del encoder o ${\rm I}_{\rm O}$ codificado		
Temperatura ambiente de trabajo	0°C50°C		
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)	-20°C60°C		
Peso	3,2 kg		
Protección	IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a $0.8 \pm 0.2$ bar (1)		
Conexión	Con conector incorporado		





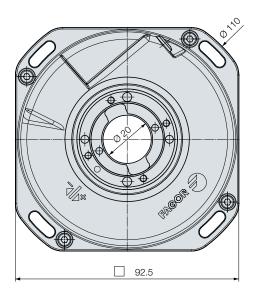
Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: H2OP-18000-D200-2						
H2	0	Р	18000	D200	2	
Tipo de Eje: • H2: Eje Hueco	Tipo de marca de referencia I₀:  • Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta  • 0: Marcas codificadas	Tipo de señal:  • Espacio vacío: TTL diferencial  • P: Senoidal de 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta de la primera captación:  • 18000: en modelos de 1 Vpp y TTL  • 36000: en modelos de 1 Vpp y TTL  • 90000: sólo en modelos TTL  • 180000: sólo en modelos TTL  • 360000: sólo en modelos TTL	Diámetro exterior: • D200: 200 mm	Precisión:  • 1: ±1 segundo de arco (sólo en modelos 1 Vpp)  • 2: ±2 segundos de arco	

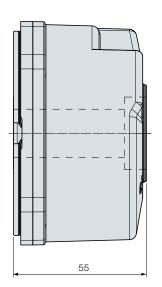
H2-180000	H2-360000	H2P-18000	H2P-36000			
Mediante disco de cristal graduado						
±2 segund	los de arco	±1 segundo de arco ±2 segundos de arco				
	∟⊓ TTL diferencial	√ 1 Vpp	∼ 1 Vpp			
180000 imp/vuelta	360000 imp/vuelta	18000 imp/vuelta	36000 imp/vuelta			
1 MHz	1 MHz	180 kHz	180 kHz			
< 333 min <sup>-1</sup>	< 166 min <sup>-1</sup>	< 600 min <sup>-1</sup>	< 300 min <sup>-1</sup>			
> 1000 Hz						
$5 \text{ V} \pm 5\%$ ; $< 150 \text{ mA (sin carga)}$	$5 \text{ V} \pm 5\%$ ; < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 10\%$ ; < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 10\%$ ; < 150 mA (sin carga)			
50 m	50 m	150 m	150 m			
	1000 min <sup>-1</sup> sin exclusi	ión de fallo mecánico				
	10 <sup>-3</sup> k	rgm²				
	< 0,5	i Nm				
	100 m/s² (552000	Hz) IEC 60068-2-6				
	1000 m/s² (6 ms)	IEC 60068-2-27				
	Una señal de referencia por vue	lta del encoder o ${ m I}_{ m O}$ codificado				
	0°C	50 °C				
	-20 °C	60°C				
	3,2	kg				
IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (1)						
	Con conector	incorporado				
	(1) Dave más información conquitar al catálogo I laided de Filtrada de Aire Al 1000					

# serie H2-D90



Características					
	H2-18000	H2-36000	H2-90000	H2-180000	H2P-18000
Medición		Me	ediante disco de cristal gradua	ado	
Precisión			±2,5 segundos de arco ±5 segundos de arco		
Señales de salida		□□ TTL diferencial			
Número impulsos vuelta	18000 imp/vuelta	36000 imp/vuelta	90000 imp/vuelta	180000 imp/vuelta	18000 imp/vuelta
Frecuencia máxima	200 KHz	400 KHz	1 MHz	1 MHz	180 kHz
Velocidad eléctrica permisible	< 666 min <sup>-1</sup>	< 666 min <sup>-1</sup>	< 666 min <sup>-1</sup>	< 333 min <sup>-1</sup>	< 600 min <sup>-1</sup>
Frecuencia natural			> 1000 Hz		
Alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 10\%;$ < 150 mA (sin carga)
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m	50 m	150 m
Velocidad mecánica máxima		3000	min <sup>-1</sup> sin exclusión de fallo me	ecánico	
Momento de Inercia			65 · 10 <sup>-6</sup> kgm²		
Par de giro en el arranque			< 0,08 Nm		
Vibración		100 r	m/s <sup>2</sup> (552000 Hz) IEC 6006	8-2-6	
Impacto		10	00 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-	-27	
Señal de referencia $\mathbf{I}_{\text{O}}$		Una señal de ref	ferencia por vuelta del encode	er o ${ m I}_{ m O}$ codificado	
Temperatura ambiente de trabajo		-20°	°C70 °C (5"); 0 °C50 °C	(2,5")	
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)			-20 °C 60 °C		
Peso	1 kg				
Protección		> IP 64 (DIN 40050) med	IP 64 DIN 40050 (estándar) diante presurización de los en	coders a 0,8 ±0,2 bar (1)	
Conexión			Con conector incorporado		
	(1) Para más información consultar el catálogo Unidad de Filtrado de Aire Al-1000				

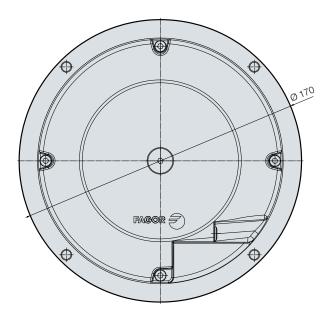


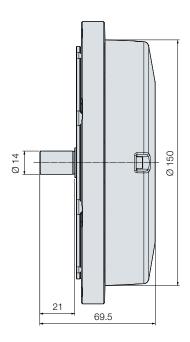


#### Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: H20P-18000-D90-2 18000 Tipo de Eje: Tipo de marca de referencia $I_{\text{O}}$ : Tipo de señal: Número de impulsos/vuelta de la primera Diámetro exterior: Precisión: captación: • H2: Eje Hueco • Espacio vacío: Incremental, • Espacio vacío: TTL diferencial • D90: 90 mm • 2: ±2,5 segundos de arco una marca por vuelta • P: Senoidal de 1 Vpp • 18000: en modelos de 1 Vpp y TTL • 5: ±5 segundos de arco • 36000: sólo en modelos TTL • 0: Marcas codificadas 90000: sólo en modelos TTL 180000: sólo en modelos TTL



Características					
	S2-18000	S2-90000	S2-180000	S2P-18000	
Medición		Mediante disco d	e cristal graduado		
Precisión		±2 segund	los de arco		
Señales de salida		□□ TTL diferencial		$\sim$ 1 Vpp	
Número impulsos vuelta	18000 imp/vuelta	90000 imp/vuelta	180000 imp/vuelta	18000 imp/vuelta	
Frecuencia máxima	200 KHz	1 MHz	1 MHz	180 kHz	
Velocidad eléctrica permisible	< 666 min <sup>-1</sup>	< 666 min <sup>-1</sup>	< 333 min <sup>-1</sup>	< 600 min <sup>-1</sup>	
Alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 10\%$ ; < 150 mA (sin carga)	
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m	150 m	
Velocidad mecánica máxima	3000 min <sup>-1</sup>				
Momento de Inercia		35 · 10	<sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>		
Par de giro en el arranque		< 0,0	11 Nm		
Carga de eje		Axial: Radia			
Vibración		100 m/s² (552000	O Hz) IEC 60068-2-6		
Impacto		1000 m/s <sup>2</sup> (6 ms)	IEC 60068-2-27		
Señal de referencia I <sub>o</sub>		Una señal de referencia por vue	elta del encoder o $I_{\text{O}}$ codificado		
Temperatura ambiente de trabajo		0°C	.50°C		
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)		-20°C.	60°C		
Peso	2,65 kg				
Protección	IP 64 DIN 40050 (estándar) > IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders a 0,8 $\pm$ 0,2 bar (1)				
Conexión		Con conector	r incorporado		
		(1) Para más informa	ción consultar el catálogo Unid	ad do Eiltrado do Airo Al 1000	

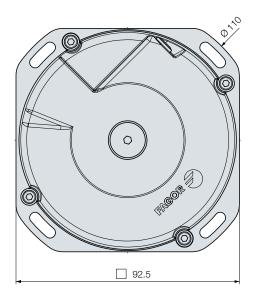


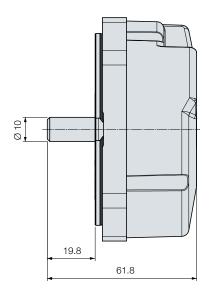


Identificación para pedidos Ejemplo de Encoder Angular: S20P-18000-D170-2						
S2	0	Р	18000	D170	2	
Tipo de Eje: • S2: Eje Saliente	Tipo de marca de referencia I <sub>o</sub> :  Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta  O: Marcas codificadas	Tipo de señal:  • Espacio vacío: TTL diferencial  • P: Senoidal de 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta de la primera captación:  • 18000: en modelos de 1 Vpp y TTL  • 90000: sólo en modelos TTL  • 180000: sólo en modelos TTL	Diámetro exterior: • D170: 170 mm	Precisión: • 2: ±2 segundos de arco	



Características					
	S2-18000	S2-36000	S2-90000	S2-180000	S2P-18000
Medición		M	ediante disco de cristal gradua	ado	
Precisión			±2,5 segundos de arco ±5 segundos de arco		
Señales de salida					
Número impulsos vuelta	18000 imp/vuelta	36000 imp/vuelta	90000 imp/vuelta	180000 imp/vuelta	18000 imp/vuelta
Frecuencia máxima	200 KHz	400 KHz	1 MHz	1 MHz	180 kHz
Velocidad eléctrica permisible	< 666 min <sup>-1</sup>	< 666 min <sup>-1</sup>	< 666 min <sup>-1</sup>	< 333 min <sup>-1</sup>	< 600 min <sup>-1</sup>
Alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 5\%;$ < 150 mA (sin carga)	$5 \text{ V} \pm 10\%$ ; < 150 mA (sin carga)
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m	50 m	150 m
Velocidad mecánica máxima	10 000 min <sup>-1</sup>				
Momento de Inercia			25 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>		
Par de giro en el arranque			< 0,01 Nm		
Carga de eje			Axial: 1 kg Radial: 1 kg		
Vibración		100 r	m/s² (552000 Hz) IEC 6006	8-2-6	
Impacto		10	00 m/s <sup>2</sup> (6 ms) IEC 60068-2-	27	
Señal de referencia $\mathbf{I}_{\text{O}}$		Una señal de re	ferencia por vuelta del encode	er o Io codificado	
Temperatura ambiente de trabajo		-20°	°C70 °C (5"); 0 °C50 °C (	2,5")	
Temperatura de almacenamiento (en su embalaje)			-20°C60°C		
Peso	0,8 kg				
Protección		> IP 64 (DIN 40050) med	IP 64 DIN 40050 (estándar) diante presurización de los enc	coders a 0,8 ±0,2 bar (1)	
Conexión			Con conector incorporado		





Identificación para pedidos						
Ejemplo de E	Ejemplo de Encoder Angular: S20P-18000-D90-2					
S2	0	Р	18000	D90	2	
Tipo de Eje: • S2: Eje Saliente	Tipo de marca de referencia I <sub>O</sub> :  Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta  O: Marcas codificadas	Tipo de señal:  • Espacio vacío: TTL diferencial  • P: Senoidal de 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta de la primera captación:  • 18000: en modelos de 1 Vpp y TTL  • 36000: sólo en modelos TTL  • 90000: sólo en modelos TTL  • 180000: sólo en modelos TTL	Diámetro exterior: • D90: 90 mm	Precisión: • 2: ±2,5 segundos de arco • 5: ±5 segundos de arco	

# serie H, S

## ROTATIVOS

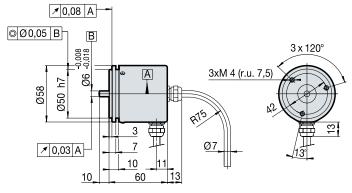


Características generales					
	S	SP	н	HP	НА
Medición			: Mediante disco met uelta: Mediante disco		do
Precisión			± 1/10 de paso		
Velocidad máxima		1200	0 rpm		6000 rpm
Vibración		100	) m/seg <sup>2</sup> (10 ÷ 2000	Hz)	
Impacto		3	00 m/seg² (11 m/seg	g)	
Momento de inercia		1,6 · 10	<sup>1-6</sup> kgm <sup>2</sup>		3 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>
Par de giro en el arranque				0,02 Nm (200 gr/cm)	
Tipo de eje	Eje Sal	iente	Eje Hu	ieco	Eje Hueco
Carga máxima en el eje	Axial: Radial	J	-		_
Peso		0,3	kg		0,5 kg
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento Humedad relativa			0°C+70°C -30°C+80°C 98% sin condensar		
Protección	IP 64 (DI	N 40050). En mod	lelos S y SP: opciona	I IP 66	IP 65
Fuente de luz		IRED	(Diodo emisor infram	rojos)	
Frecuencia máxima		200	kHz		300 kHz
Señal de referencia $I_{\rm O}$	Una señal de referencia por vuelta del encoder				
Tensión de alimentación	5 V 5 V 5 V 5 V ± 5% (TTL) ± 10% (1 Vpp) ± 5% (TTL) ± 10% (1 Vpp)			5 V ± 5% (TTL)	
Consumo	70 mA típico, 100 mA máx. (sin carga)				
Señales de salida	☐ TTL diferencial	1 Vpp	□□ TTL diferencial	∼ 1 Vpp	□□ TTL diferencial
Longitud de cable permitida	50 m	150 m	50 m	150 m	50 m

Número de impulsos vuelta						
S	SP	Н	HP	НА		
100	-	100	-	-		
200	-	200	-	-		
250	-	250	-	-		
400	-	400	-	_		
500	-	500	-	-		
600	-	600	-	_		
635	-	635	-	-		
1000	1000	1000	1000	_		
1024	1024	1024	1024	1024		
1250	1250	1250	1250	1800		
1270	1270	1270	1270	2000		
1500	1500	1500	1500	2048		
2000	2000	2000	2000	2500		
2500	2500	2500	2500	3000		
3000	3000	3000	3000	3600		
-	3600	-	-	4000		
-	4320	-	-	4096		
5000	5000	5000	5000	5000		
-	-	-	-	10000		

## Modelos S, SP





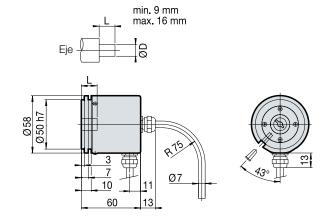
A Rodamientos de base

## Modelos H, HP



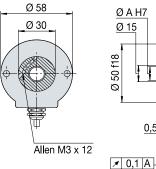
L: Min. 9 mm, max. 16 mm

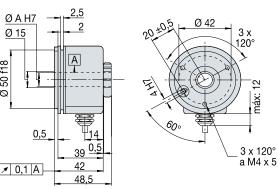
## ØD g7 mm 3 4 6 6,35 7 8 9,53



#### Modelo HA







#### Nota: información más detallada sobre instalación en el manual ldentificación para pedidos - modelos H, HP, S y SP Ejemplo Encoder Rotativo: SP-1024-R-C5-IP 66 IP 66 1024 Modelo: Tipo de señal: N° impulsos/vuelta: Salida cable Tipo de conector: Protección: (no necesario especificar • S: Eje saliente • Espacio vacío: (Ver tabla pag 42) • Espacio vacío: • Espacio vacío: para conector tipo C que señal cuadrada (TTL o HTL) Protección estándar (IP 64) • H: Eje hueco 1 m de cable sin conector sólo puede ser radial): • P: señal senoidal 1 Vpp • C: conector en el cuerpo • Protección IP 66 (solo modelo S) • R: Radial CONNEI 12 • Espacio vacío: Axial • C5: cable de 1 m con conector CONNEI 12 ldentificación para pedidos - modelo HA Ejemplo Encoder Rotativo: HA - 22132 - 2500

НА	2	2	1	3	2	2500
Modelo: • H: Eje hueco	Tipo de abrazadera:  1: Abrazadera posterior 2: Abrazadera frontal	Tamaño del eje hueco (ØA): • 2: 12 mm	Señales de salida: • 1: A, B, I <sub>O</sub> más sus complementadas	Tipo de Conexión:  • 3: Cable radial (1 m) con conector CONNEI 12	Tensión de alimentación: • 2: RS-422 (5 V)	<i>N° impulsos/vuelta:</i> (Ver tabla pag 42)

# cables de conexión directa

## Conexión a CNC FAGOR

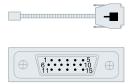
## HASTA 12 METROS

### EC-...P-D

Longitudes: 1, 3, 6, 9 y 12 metros

Conector SUB D15 HD (Pin macho

- <b>I</b> Pin	Señal	Color
1	А	Verde
2	/A	Amarillo
3	В	Azul
4	/B	Rojo
5	$I_0$	Gris
6	$I_0$	Rosa
9	+5 V	Marrón
11	0 V	Blanco
15	Tierra	Malla
Carcasa	Tierra	Malla
11 15	0 V Tierra	Blanco





#### A PARTIR DE 12 METROS

Cable EC-...A-C1 + alargadera XC-C2-...-D

## EC-...A-C1/EC-...A-C5

Longitudes: 1 y 3 metros

Conector M23 12 (Pin macho

	Señal	Color
5	А	Verde
6	/A	Amarillo
8	В	Azul
1	/B	Rojo
3	$I_0$	Gris
4	$/I_0$	Rosa
7	/Alarma	Violeta
12 2	+5 V	Marrón
2	+5 V sensor	
10	0 V	Blanco
11	0 V sensor	
Carcasa	Tierra	Malla



**—** 



## alargadera XC-C2-...-D

**Longitudes:** 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 12 (Pin hembra →)
Conector SUB D15 HD (Pin macho →

>-			
Pin	Pin	Señal	Color
5	1	Α	Marrón
6	2	/A	Verde
8	3	В	Gris
1	4	/B	Rosa
3	5	$I_{\text{O}}$	Rojo
4	6	$/I_{O}$	Negro
7	8	/Alarma	Violeta
12	9	5 V	Marrón/ Verde
1 2	9	+5 V sensor	Azul
<b>†</b> 10	11	0 V	Blanco/ Verde
11	11	0 V sensor	Blanco
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla







## Conexión a otros CNC's

## HASTA 12 METROS

Para conexión directa con FANUC® (segunda captación)

## EC-...C-FN1

Longitudes: 1, 3, 6, 9 y 12 metros

Conector HONDA / HIROSE (Pin hembra **≺**)

Pi	(	Señal	Color
	1	A	Verde
	2	/A	Amarillo
	3	В	Azul
	4	/B	Rojo
	5	$I_{O}$	Gris
	6	$I_0$	Rosa
•	9	+5 V	Marrón
18-	-20	+5 V sensor	
† 1:	2	0 V	Blanco
1	4	0 V sensor	
1	6	Tierra	Malla interna
Caro	casa	Tierra	Malla externa

Para conexión directa con SIEMENS® (Solution Line).

SME20 (sólo 1 Vpp)

EC-...A-C5

SMC20 (sólo 1 Vpp)

EC-...P-S3

Longitudes: 1, 3, 6, 9 y 12 metros

Conector SUB D25 (Pin hembra **≺**)

-<		
Pin	Señal	Color
3	Α	Verde
4	/A	Amarillo
6	В	Azul
7	/B	Rojo
17	$I_0$	Gris
18	$I_0$	Rosa
<b>†</b> 1	+5 V	Marrón
14	+5 V sensor	
<b>†</b> 2	0 V	Blanco
16	0 V sensor	
Carcasa	Tierra	Malla

Sin conector en uno de los extremos, para otras aplicaciones.

## EC-...AS-O

Longitudes: 1, 3, 6, 9 y 12 metros

Señal	Color
А	Verde
/A	Amarillo
В	Azul
/B	Rojo
$I_{\text{O}}$	Gris
$I_0$	Rosa
+5 V	Marrón
+5 V sensor	Violeta
0 V	Blanco
0 V sensor	Negro
Tierra	Malla

## SMC30 (sólo TTL diferencial)

EC-...P-S2

Longitudes: 1, 3, 6, 9 y 12 metros

Conector SUB D15 (Pin macho -

Pin	Señal	Color
15	Α	Verde
14	/A	Amarillo
13	В	Azul
12	/B	Rojo
10	$I_{0}$	Gris
11	$I_0$	Rosa
† 4	+5 V	Marrón
5	+5 V	
7	0 V	Blanco
Carcasa	Tierra	Malla



# cables de conexión directa

## Conexión a otros CNC's

## A PARTIR DE 12 METROS

Cable EC-...A-C2- + alargadera XC-C2-...-FN1

Cable EC-...A-C4- + alargadera XC-C4-...-C5 (sólo 1 Vpp)

Cable EC-...A-C4- + alargadera XC-C4-...-S3 (sólo 1 Vpp)

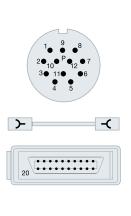
Cable EC-...A-C4- + alargadera XC-C4-...-S2 (sólo TTL diferencial)

## alargadera XC-C2-...-FN1

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 12 (Pin hembra  $\rightarrow$ )
Conector HONDA / HIROSE (Pin hembra  $\prec$ )

)– Pin	- <b>(</b> Pin	Señal	Color
5	1	Α	Marrón
6	2	/A	Verde
8	3	В	Gris
1	4	/B	Rosa
3	5	$I_0$	Rojo
4	6	$I_0$	Negro
12	9	+5 V	Marrón/ Verde
2	18-20	+5 V sensor	Azul
10	12	GND	Blanco/ Verde
11	14	GND sensor	Blanco
Carcasa	16	Tierra	Malla

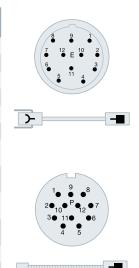


## alargadera XC-C4-...-C5

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 12 (Pin hembra →)
Conector M23 12 (Pin macho →

>-			
Pin	Pin	Señal	Color
5	5	Α	Marrón
6	6	/A	Verde
8	8	В	Gris
1	1	/B	Rosa
3	3	$I_{O}$	Rojo
4	4	$/I_{0}$	Negro
12	12	+5 V	Marrón/ Verde
2	2	+5 V sensor	Azul
10	10	0 V	Blanco/ Verde
11	11	0 V sensor	Blanco
7	7	/Alarma	Violeta
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla

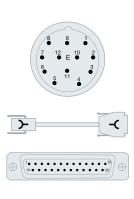


## alargadera XC-C4-...-S3

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 12 (Pin hembra →)
Conector SUB D25 (Pin hembra ≺)

)- Pin	-( Pin	Señal	Color
5	3	А	Marrón
6	4	/A	Verde
8	6	В	Gris
1	7	/B	Rosa
3	17	$I_{O}$	Rojo
4	18	$/I_0$	Negro
12	1	+5 V	Marrón/ Verde
2	14	+5 V sensor	Azul
10	2	0 V	Blanco/ Verde
11	16	0 V sensor	Blanco
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla

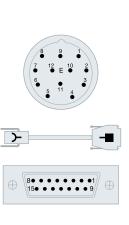


### alargadera XC-C4-...-S2

Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector M23 12 (Pin hembra →)
Conector SUB D15 (Pin macho →■)

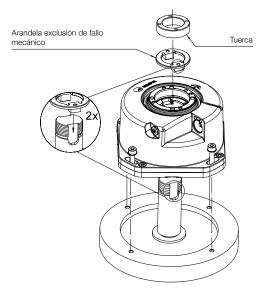
<b>)</b> -			
Pin	Pin	Señal	Color
5	15	Α	Marrón
6	14	/A	Verde
8	13	В	Gris
1	12	/B	Rosa
3	10	$I_0$	Rojo
4	11	$I_0$	Negro
12	4	+5 V	Marrón/ Verde
	5	+5 V	
2	6	+5 V sensor	Azul
10	7	0 V	Blanco/ Verde
11	9	0 V sensor	Blanco
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla



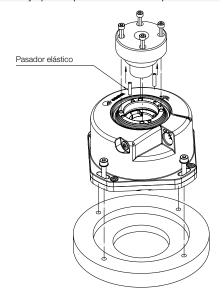
## ENCODERS ANGULARES

# exclusión de fallo mecánico

### Acoplamiento de eje con tuerca y arandela exclusión fallo mecánico



Acoplamiento de eje por la parte frontal con pasadores



Z3 ±0.10

Para los encóderes angulares H2-D90, H2-D200 y H2-D200i100 se puede realizar la unión mecánica del sistema de medida y el accionamiento que excluye los fallos debidos a que se pueda aflojar y se deshaga dicha unión. Para realizar la unión con exclusión de fallo mecánico es imprescindible que el montaje se realice o bien con una arandela adicional (arandela para exclusión de fallo mecánico) o bien alternativamente con pasadores elásticos adicionales.

También hay que considerar que existen limitaciones en las siguientes características:

- Los materiales utilizados: para el eje de la máquina y los componentes de fijación es imprescindible emplear acero
- La velocidad de giro máxima
- La temperatura de trabajo

En las tablas de características de los productos se indican la información específica.

Los códigos y características para los distintos modelos de arandela para exclusión de fallo mecánico y tuerca son:

Modelo	Código arandela	Código tuerca	Momento de inercia Tuerca y arandela
H2-D90	82620140	82620150	4,8·10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>
H2-D200 (Ø60 mm)	82620141	82620151	87·10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>
H2-D200i100	82620142	82620152	550·10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>

	Diámetro
	Ø (mm)
H2-D90	29,6
H2-D200 (Ø 60 mm)	70
H2-D200i100	114

## ENCODERS ANGULARES

## accesorios

### Acoplamientos para encoders de eje saliente

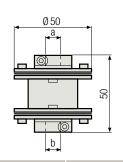
Para garantizar la precisión del encoder angular de eje saliente es preciso utilizar acoplamientos que den al conjunto una estabilidad duradera. Fagor Automation recomienda el uso de sus acoplamientos AA y AP, diseñados en conjunto con nuestros encoders, que proporcionan esa garantía que otros acoplamientos no pueden ofrecer.

La elección del tipo de acoplamiento depende del encóder utilizado, el espacio disponible y las características requeridas.

#### Modelo AA

El modelo AA dispone de tres versiones en función del diámetro del acoplamiento, como se muestra en el cuadro:

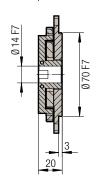


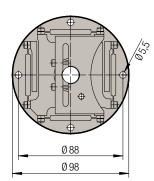


Modelo	а	
Wicacio	mm	
AA 10/10	10	10
AA 10/14	10	14
AA 14/14	14	14

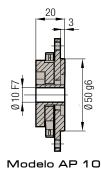
#### Modelo AP

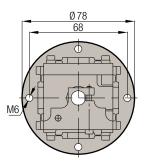
El modelo AP dispone de dos versiones según el diámetro del acoplamiento.





Modelo AP 14







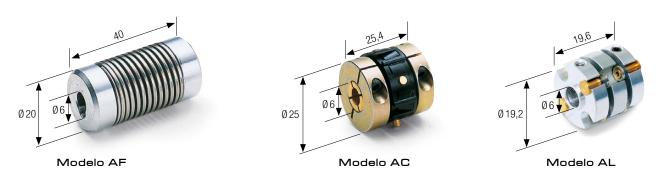


Características específicas				
	AA 10/10 AA 10/14 AA 14/14	AP 10	AP 14	
Máxima Desalineación radial admisible	0,3 mm	0,3 mm	0,3 mm	
Máxima Desalineación angular admisible  Ω	0,5°	0,5°	0,2°	
Máxima Desalineación axial admisible	0,2 mm	0,2 mm	0,1 mm	
Error Kinemático de transferencia	$\pm 2"$ si $\lambda \leq 0,1$ mm y $\alpha \leq 0,09^{\circ}$	$\begin{array}{c} \pm 3\text{''} \\ \text{si } \lambda \leq 0,1 \text{ mm y} \\ \alpha \leq 0,09^{\circ} \end{array}$	$\begin{array}{c c} \pm 2"\\ \text{si } \lambda \leq 0,1 \text{ mm y}\\ \alpha \leq 0,09^{\circ} \end{array}$	
Máximo par transmisible	0,2 Nm	0,5 Nm	0,5 Nm	
Rigidez en torsión	1.500 Nm/rad.	1.400 Nm/rad.	6.000 Nm/rad.	
Máxima velocidad de rotación	10.000 rpm	1.000 rpm	1.000 rpm	
Peso	93 gr	128 gr	222 gr	
Momento de inercia	20 x 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	100 x 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	200 x 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	

## ENCODERS ROTATIVOS

## accesorios

### Acoplamientos para encoders de eje saliente



Características específicas				
	AF	AC	AL	
Máxima Desalineación radial admisible	2 mm	1 mm	0,2 mm	
Máxima Desalineación angular admisible	8°	5°	4°	
Máxima Desalineación axial admisible	±1,5 mm	_	±0,2 mm	
Máximo par transmisible	2 Nm	1,7 Nm	0,9 Nm	
Rigidez en torsión	1,7 Nm/rad.	50 Nm/rad.	150 Nm/rad.	
Máxima velocidad de rotación	12.000 rpm			

#### casquillos AH

#### Casquillos de acoplamiento para encoders de eje hueco

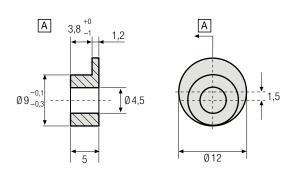
Los encoders de eje hueco van acompañados de un casquillo estándar de 6 mm de diámetro ( $\emptyset$  6).

Pueden suministrarse también de los siguientes diámetros:  $\emptyset 3$ ,  $\emptyset 4$ ,  $\emptyset 6$ ,  $\emptyset 7$ ,  $\emptyset 8$  y  $\emptyset 10$  mm, 1/4" y 3/8".



#### arandela AD-M

Arandela para sujeción del encoder rotativo modelos H, HP, S, SP.



FeeDat® es una marca registrada de Fagor Automation,
DRIVE-CLIQ® es una marca registrada de SIEMENS® Aktiengesellschaft,
SIEMENS® es una marca registrada de SIEMENS® Aktiengesellschaft,
FANUC® es una marca registrada de FANUC® Ltd.,
MITSUBISHI® es una marca registrada de MITSUBISHI® Shoji Kaisha, Ltd.,
PANASONIC® es una marca registrada de PANASONIC® Corporation,
BiSS® es una marca registrada de IC-Haus GmbH, y
VITON® es una marca registrada de E. I. du Pont de Nemours and Company.

Otros idiomas disponibles en el apartado de Descargas de la web de Fagor Automation.

Fagor Automation no se responsabiliza de los posibles errores de impresión o transcripción en el presente catálogo y se reserva el derecho de introducir sin previo aviso, cualquier modificación en las características de sus fabricados.





Fagor Automation está acreditado por el Certificado de Empresa ISO 9001 y el marcado €€ para todos sus productos.



#### Fagor Automation, S. Coop.

B° San Andrés, 19 E-20500 Arrasate - Mondragón SPAIN

Tel.: +34 943 039 800 Fax: +34 943 791 712

E-mail: info@fagorautomation.es

www.fagorautomation.com

