

Encoders lineales y angulares

para Máquinas de CNC y Aplicaciones de Alta Precisión



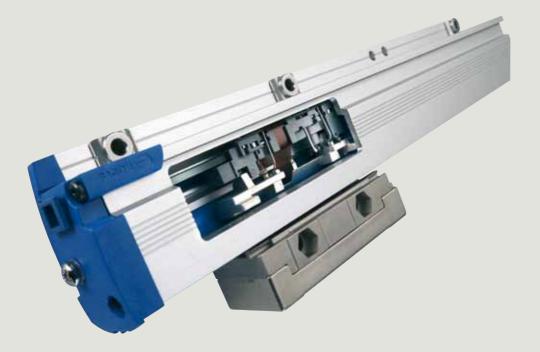


Encoders

lineales, angulares y rotativos

Más de 30 años en constante evolución





Fagor Automation fabrica encoders lineales y rotativos con tecnología óptica de alta calidad y fiabilidad desde hace más de 30 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.



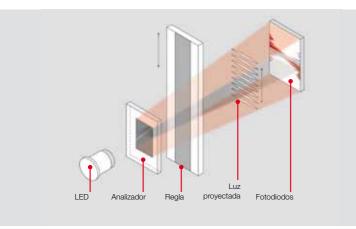
Con la tecnología más avanzada

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.





Custom de escaneado de franja





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 óptica como la reflexiva en sus gamas de encoders. Con nuevas técnicas de escaneado, como la ventana única y el escaneado trifásico, se consiguen señales de gran calidad que minimizan los errores de interpolación.

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 desplazamientos, con resoluciones y precisiones nanométricas.

Diseño mecánico

Fagor Automation diseña y fabrica los más innovadores y efectivos sistemas de medición gracias a sus avanzados desarrollos mecánicos. 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 en máquina-herramienta.



Comportamiento térmico

En el diseño de sus encoders, Fagor tiene en cuenta el efecto de los cambios en la temperatura sobre el comportamiento de los mismos. El factor de la temperatura no suele controlarse en la mayor parte de los centros de trabajo, lo que puede provocar imprecisiones en el resultado final de la pieza. Estos errores se reducen drásticamente usando el sistema **Thermal Determined Mounting System (TDMS™)**, que controla la dilatación, asegurando a su vez la precisión y repetibilidad de los encoders lineales.

Para los encoders lineales de más de tres metros Fagor asegura un comportamiento térmico igual al de la bancada donde se monta el encoder mediante los amarres especiales situados en los extremos del encoder lineal.



El sistema TDMS™ está disponible exclusivamente en los encoders lineales de las series G y SV.

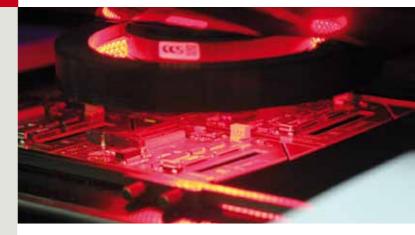
Calidad

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 interferómetro láser 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







A

ABSOLUTOS

Tecnología Señales Gama	12
Lineales	
Serie LA Serie GA Serie SA Serie SVA	18 20
Angulares	
Serie HA-D200 Serie HA-D90 Serie SA-D170 Serie SA-D90	25 26
Cables y alargaderas	. 28
NTALES	

INCREMENTALES

Tecnología

40
42
44

Angulares y rotativos

Serie H-D200	
Serie H-D90	47
Serie S-D170	48
Serie S1024-D90	49
Serie S-D90	50
Serie H	52
Serie S	52
Cables y alardageras	54
Accesorios	56

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 a la guía 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 termal de la máquina o los errores de paso del husillo, pueden ser minimizadas con el uso de los encoders

Encoders lineales

Fagor Automation utiliza dos métodos de medición en sus encoders absolutos lineales:

- Cristal graduado: Para encoders lineales hasta 3 040 mm de curso de medida se utiliza el método de transmisión óptica. El haz de luz de los LED atraviesa el cristal grabado y la retícula antes de alcanzar los fotodiodos receptores. El período de las señales eléctricas generadas es igual al paso de grabado.
- Acero graduado: Para encoders lineales superiores a 3 040 mm de curso de medida se utiliza el principio de autoimagen por medio de iluminación con luz difusa, reflejada sobre la regla de acero graduado. El sistema de lectura está constituido por un LED, como fuente de iluminación de la regla, una red que forma la imagen y un elemento fotodetector monolítico situado en el plano de la imagen, especialmente diseñado y patentado por Fagor Automation.

Ambos métodos de medición disponen 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 binario con una determinada secuencia especial que evita su repetición a lo largo de todo el recorrido del encoder.

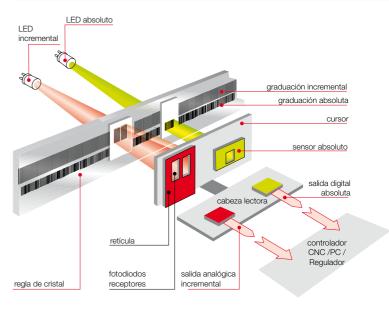
En los encoders absolutos Fagor, la posición absoluta es calculada utilizando la información de ese código leído mediante un detector óptico de alta precisión y unos dispositivos específicos.

Diseño cerrado

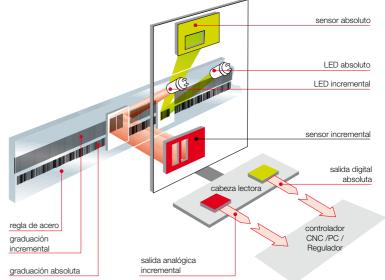
El diseño cerrado protege la regla graduada mediante un perfil de aluminio. Los labios de estanqueidad la salvaguardan del polvo y la proyección de líquidos a medida que el captador se desplaza a lo largo del perfil. La cabeza lectora y la regla graduada forman un támden equilibrado que permite transmitir el movimiento de la máquina y captar su posición de forma precisa. El desplazamiento del captador sobre la regla graduada se realiza con baja fricción.

Las opciones de entrada de aire por los extremos del encoder y por la cabeza lectora aumentan el grado de protección frente al polvo y líquidos.

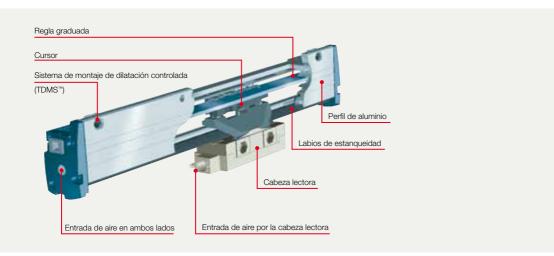
Encoder de cristal graduado



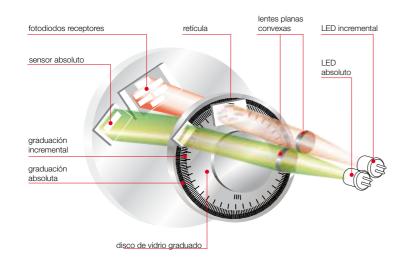
Encoder de acero graduado

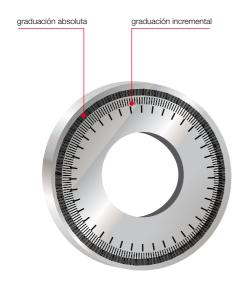






Disco de cristal graduado





Encoders angulares y rotativos

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 23 y 27 bit que equivalen a 8 388 608 y 134 217 728 posiciones respectivamente, y unos grados de precisión de ±5", ±2,5",±2" y ±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.

Fagor Automation utiliza el método de medición de **cristal graduado** en sus encoders absolutos angulares y rotativos. La medición se efectua gracias al paso determinado por el número de impulsos por vuelta. Al igual que los encoder lineales de cristal graduado, operan por transmisión óptica.

Este método de medición disponen de dos grabaciones diferentes: Graduación **incremental** y graduación **absoluta**, al igual que los encoders lineales como se explica en la página anterior.

Señales eléctricas de salida

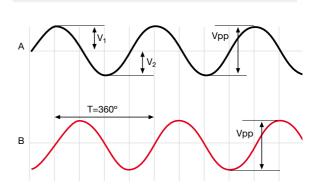


Las señales eléctricas de salida vienen definidas en función del protocolo de comunicación. Los protocolos son lenguajes específicos que los encoders lineales o angulares utilizan para comunicarse con el controlador de la máquina (CNC , regulador, PLC...). Existen diferentes protocolos de comunicación 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

Frecuencia de reloj t 1 2 3 n-1 n LSB

1 Vpp diferenciales



Sistemas FAGOR

La conexión con los sistemas Fagor se puede realizar por:

1. 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.

□□ Señales ABSOLUTAS

Transmisión	SSI transferencia serie síncrona vía RS 485
Niveles	EIA RS 485
Frecuencia reloj	100 KHz - 500 KHz
Max. bit (n)	32
T	1 μs + 10 μs
t ₁	> 1 µs
$\overline{t_2}$	20 µs - 35 µs
SSI	Binario
Paridad	No

1 Vpp Señales DIFERENCIALES

Señales	A, /A, B, /B
V_{App}	1 V +20%, -40%
V_{Bpp}	1 V +20%, -40%
DC offset	2,5 V ± 0,5 V
Período de señal	20, 40 µm
Alimentación V	5 V ± 10%
Máx. longitud cable	100 metros
A,B centrado: $ V_1-V_2 /2 V_{pp}$	< 0,065
Relación A&B: V _{App} / V _{Bpp}	0,8÷1,25
Desfase A&B	90°±10°

2. Fagor FeeDat Serial Interface

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

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.



placa contadora SERCOS



Sistemas SIEMENS®

La conexión con los sistemas Siemens® se puede realizar por:

1. 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 encoders continúan operando con señales incrementales de 1 Vpp. Estos encoders sólo son válidos para conectar a los módulos SME 25 o SMC 20 de la familia Solution Line.

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 ₁	> 1 µs
$\overline{t_2}$	20 µs - 35 µs
SSI	Gray
Paridad	Si

2. Interfaz DRIVE-CLiQ®

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.

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® 01 y 02 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.

1 Vpp Señales DIFERENCIALES

Señales	A, /A, B, /B
VApp	1 V +20%, -40%
V _{Bpp}	1 V +20%, -40%
DC offset	2,5 V ± 0,5 V
Período de señal	20, 40 µm
Alimentación V	5 V ± 10%
Máx. longitud cable	100 metros
A,B centrado: V ₁ -V ₂ / 2 V _{pp}	< 0,065
Relación A&B: V _{App} / V _{Bpp}	0,8÷1,25
Desfase A&B	90°±10°

Sistemas PANASONIC® Serial Communication

Estos sistemas utilizan señales puramente digitales. La conexión del encoder absoluto se realiza a través del regulador MINAS Series.

Como ejemplo, se muestra la fotografía y características del regulador MINAS A5L de Panasonic®.

Estos sistemas utilizan señales analógicas / digitales.

- Los sistemas se pueden conectar a motores lineales, motores de eje 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



Sistemas PANASONIC® A5L

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

Lineales

Instalación

Este punto considera la longitud física de la instalación y el espacio disponible para ello.

Estos aspectos son fundamentales para determinar el tipo de encoder lineal a utilizar (tipo de perfil).

Precisión

Cada encoder lineal es suministrado con un gráfico que muestra la precisión del encoder lineal a lo largo de su curso de medición.

Señal

La selección de la señal considera los protocolos de comunicación compatibles con los principales fabricantes de controles numéricos.

Resolución

La resolución del control de las Máquinas-Herramienta se determina a partir del encoder lineal.

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 lineal.

Impacto y vibración

Los encoders lineales Fagor soportan vibraciones de hasta 20 g e impactos de hasta 30 g.

Angulares

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 a lo largo de su curso de medición.



Lineales

Serie	Sección	Cursos de medición
L A Largos	50	440 mm a 50 m
GA Anchos	50	140 mm a 3040 mm
SA Reducidos	18 2.7.	70 mm a 1 240 mm
SVA Reducidos	2009	70 mm a 2 040 mm

Angulares

Aliguiai ee			
Serie	Sección	Tipo de Eje	
HA-D200	44	Eje Hueco	
HA-D90	9,68	Eje Hueco	
SA-D170	0210	Eje Saliente	
SA-D90	42	Eje Saliente	





Precisión	Señales	Pasos de medida Resolución hasta	Modelo	Página
	SSI + 1 Vpp FAGOR	0,1 µm	LA	
± 5 μm	SSI + 1 Vpp SIEMENS®(*)	1 µm	LAS	16 y 17
± ο μπ	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR SIEMENS®(*)	0,01 µm	LAF / LAM / LAP / LAD	
			LAD + EC-PA-DQ	
	± 5 µm y ± 3 µm SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS®(*) FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR SIEMENS®(*)	0,1 µm	GA / GAS	18 y 19
· ·		0,01 µm	GAF / GAM / GAP / GAD GAD + EC-PA-DQ	
. F	_ SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS®(*)		SA / SAS	
± 5 μm y ± 3 μm	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR SIEMENS® (*)	0,01 µm	SAF / SAM / SAP / SAD SAD + EC-PA-DQ	20 y 21
± 5 μm y ± 3 μm	SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS®(*) FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR SIEMENS®(*)	0,1 μm	SVA / SVAS	22 y 23
		0,01 µm	SVAF / SVAM / SVAP / SVAD SVAD + EC-PA-DQ	

Precisión	Señales	Modelo	Página	
± 2" y ±1"	SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	HA-D200/ HAS-D200		
	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	HAF-D200 / HAM-D200 / HAP-D200 / HAD-D200	24	
	SIEMENS (*)	HAD-D200 + EC-PA-DQ		
	SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	HA-D90 / HAS-D90		
± 5" y ±2,5"	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	HAF-D90 / HAM-D90 / HAP-D90 / HAD-D90	25	
	SIEMENS (*)	HAD-D90 + EC-PA-DQ		
± 2"	SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	SA-D170 / SAS-D170		
	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	SAF-D170 / SAM-D170 / SAP-D170 / SAD-D170	26	
	SIEMENS (*)	SAD-D170 + EC-PA-DQ		
± 5" y ±2,5"	SSI +1 Vpp FAGOR / SIEMENS® (*)	SA-D90 / SAS-D90		
	FANUC® / MITSUBISHI® / PANASONIC® / FAGOR	SAF-D90 / SAM-D90 / SAP-D90 / SAD-D90	27	
	SIEMENS (*)	SAD-D90 + EC-PA-DQ		

serie LA

LINEALES



Especialmente adecuadas para máquinas en entornos con estándares altos de velocidad y vibración.

Su especial sistema de montaje asegura un comportamiento térmico idéntico al de la bancada donde se monta el encoder lineal. Ésto se logra a través de los amarres flotantes de los extremos con la base de la máquina y con el tensionado del fleje grabado de acero. Este sistema elimina los errores producidos por los cambios de temperatura y garantiza la precisión y la repetitividad de los encóders lineales.

El paso de la graduación del fleje es de 0,04 mm. Los cursos de medición superiores a 4 040 mm se consiguen utilizando módulos.

Curso de medición en milímetros

 Cursos de medición a partir de 440 mm hasta 50 m en incrementos de 200 mm. Para longitudes superiores, consultar a Fagor Automation.

Descripción de modelos:

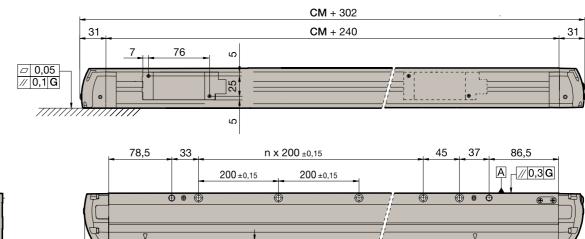
- LA: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para FAGOR y otros.
- LAS: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para SIEMENS® (Solution Line).
- LAF: Encoders lineales absolutos con Protocolo FANUC® (01 y 02).
- LAM: Encoders lineales absolutos con Protocolo MITSUBISHI® CNC.
- LAP: Encoders lineales absolutos con Protocolo PANASONIC® (Matsushita).
- LAD: Encoders lineales absolutos con Protocolo FeeDat para FAGOR y otros.
- LAD + EC-PA-DQ: Encoders lineales y absolutos con Protocolo DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line).

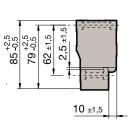
Características						
	LA / LAS	LAF	LAM	LAP	LAD	LAD+ EC-PA-DQ
Medición			liante regla de acero inc óptica de un código bina	xidable de 40 µm de paso (ario secuencial	de rayado	
Coeficiente de expansión térmica del fleje			$lpha_{ ext{therm}}$: 1	1 ppm/K aprox.		
Resolución de la medición	0,1 μm / 1 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μr	n 0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μm
Señales de salida	∼ 1 Vpp	_	_	_	_	_
Período de la señal incremental	40 μm	_	-	_	-	-
Frecuencia límite	< 50 KHz para 1 Vpp	_	-	-	-	-
Longitud de cable permitida	100 m	30 m	30 m	30 m	100 m	30 m
Tensión de alimentación			5V ± 10%, 2	50 mA (sin carga)		
Precisión del fleje	± 5 μm/m	± 5 μm/m	± 5 μm/m	± 5 μm/m	± 5 μm/m	± 5 μm/m
Velocidad máxima	120 m/min	180 m/min 120 m/mi	n 180 m/min 120 m/m	nin 180 m/min 120 m/min	180 m/min	180 m/min
Vibración máxima				10 g		
Impacto máximo			30 g (11 ms	IEC 60068-2-27		
Aceleración máxima			10 g en la di	rección de medida		
Fuerza de desplazamiento				< 5 N		
Temperatura ambiente de trabajo			0°0	50 °C		
Temperatura de almacenamiento			-20 °	C 70 °C		
Peso	1,50 kg + 4 kg/m					
Humedad relativa	20 80%					
Protección		IP 64 (DIN 400		(estándar) ión de los encoders lineale:	s a 0,8 ± 0,2 bar	
Cabeza lectora				tor incorporado s lados cabeza lectora		

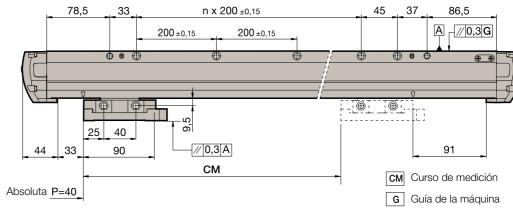
Modelo LA unitario

Dimensiones en mm

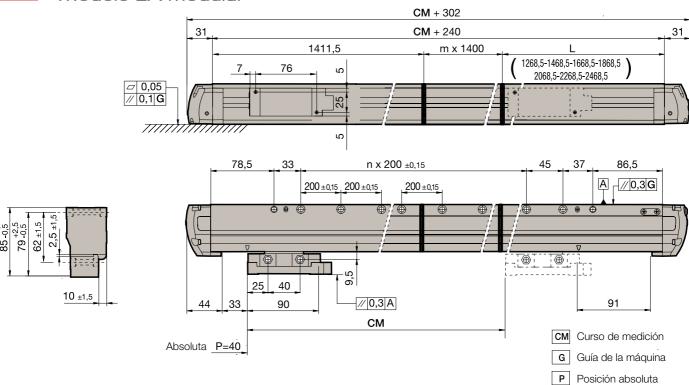
P Posición absoluta







Modelo LA modular



Identificad	Identificación para pedidos				
Ejemplo Encode	r Lineal: LAF10-1	02-A			
L	А	F	10	102	А
Tipo de perfil para espacios largos	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación: • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)	Resolución: • Espacio vacío: 50 nm 50: 50 nm (*) 10: 10 nm	Código de longitud para pedidos: En el ejemplo (102) = 10 240 mm	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada

serie GA

LINEALES



Especialmente adecuadas en entornos con estándares altos de velocidad y vibración.

Su especial diseño de los puntos de amarre del encoder lineal (TDMS $^{\mathbb{N}}$), reduce drásticamente los errores garantizando la precisión y la repetitividad de los encoders lineales.

Cursos de medición en milímetros

140 • 240 • 340 • 440 • 540 • 640 • 740 • 840 • 940 1 040 • 1 140 • 1 240 • 1 340 • 1 440 • 1 540 • 1 640 1 740 • 1 840 • 2 040 • 2 240 • 2 440 • 2 640 • 2 840 • 3 040

Descripción de modelos:

GA: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para FAGOR y otros.

GAS: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para SIEMENS® (Solution Line).

GAF: Encoders lineales absolutos con Protocolo FANUC® (01 y 02).

GAM: Encoders lineales absolutos con Protocolo MITSUBISHI® CNC.

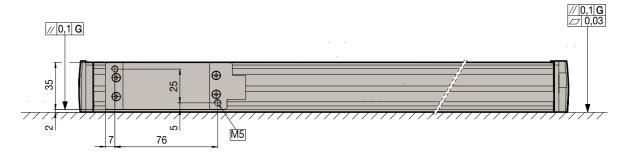
GAP: Encoders lineales absolutos con Protocolo PANASONIC® (Matsushita).

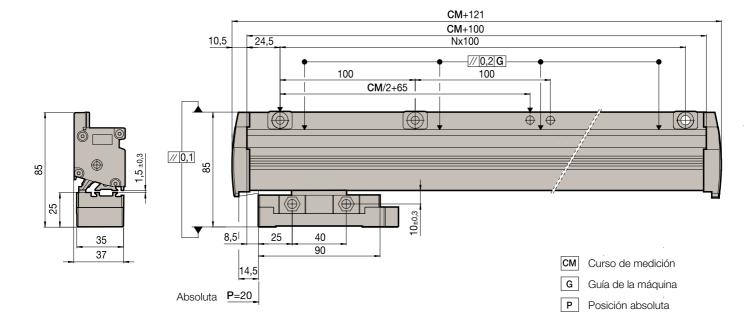
GAD: Encoders lineales absolutos con Protocolo FeeDat para FAGOR y otros

GAD + EC-PA-DQ: Encoders lineales y absolutos con Protocolo DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line).

Características											
	GA/GAS	GAF	Ī	GΑ	M	G/	/P	GA	A D		.D+ A-DQ
Medición		Incremental: m Absoluta: lectur					m de paso d	e rayado			
Coeficiente de expansión térmica del vidrio					$lpha_{ ext{therm}}$: 8 pp	om/K aprox.					
Resolución de la medición	0,1 μm	0,01 μm 0,05 μι	m	0,01 µm	0,05 µm	0,01 µm	0,05 µm	0,01 µm	0,05 µm	0,01 µm	0,05 µm
Señales de salida	↑ 1 Vpp	_		_		-	-	-	-	-	_
Período de la señal incremental	20 μm	_		-		-	-	-	-	-	-
Frecuencia límite	< 100 KHz para 1 Vpp	-		-		-	-	-	-	-	-
Longitud de cable permitida	100 m	30 m		30	m	30	m	10	0 m	30) m
Tensión de alimentación				5V	± 10%, 250	mA (sin carç	ga)				
Precisión	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m		± 5 μ ± 3 μ		±5µ ±3µ		- 1	um/m um/m		µm/m µm/m
Velocidad máxima	120 m/min	180 m/min 120 m/r	min 1	180 m/min	120 m/min	180 m/min	120 m/min	180 r	m/min	180 r	m/min
Vibración máxima				20 g (5	5 2000	Hz) IEC 6006	8-2-6				
Impacto máximo				30	g (11 ms) IE	C 60068-2-2	27				
Aceleración máxima				10	g en la direc	ción de medi	da				
Fuerza de desplazamiento					< 5	5 N					
Temperatura ambiente de trabajo					0 ℃	. 50 ℃					
Temperatura de almacenamiento					-20 °C .	70 °C					
Peso	0,25 kg + 2,25 kg/m										
Humedad relativa	20 80%										
Protección		IP 64 (DIN 40	0050)) mediante p	IP 53 (e: resurizaciór		ders lineales	a 0,8 ± 0,2	bar		
Cabeza lectora						incorporado dos cabeza le					







Identific	Identificación para pedidos					
Ejemplo Enc	oder Lineal: G A	F10-1640-5-A				
G	А	F	10	1640	5	А
Tipo de perfil para espacios anchos	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación: • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)	Resolución: • Espacio vacío: 50 nm 50: 50 nm (*) 10: 10 nm	Curso de medición en mm: En el ejemplo (1640) = 1 640 mm	Precisión del encoder lineal: • 5: ± 5 μm • 3: ± 3 μm	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada

serie SA

LINEALES



Especialmente adecuadas en entornos con estándares altos de velocidad, vibración y espacios reducidos.

Cursos de medición en milímetros

70 • 120 • 170 • 220 • 270 • 320 • 370 • 420 • 470 • 520 570 • 620 • 670 • 720 • 770 • 820 • 870 • 920 • 1 020 1 140 • 1 240

Descripción de modelos:

SA: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para FAGOR y otros.

SAS: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para SIEMENS® (Solution Line).

SAF: Encoders lineales absolutos con Protocolo FANUC® (01 y 02).

SAM: Encoders lineales absolutos con Protocolo MITSUBISHI® CNC.

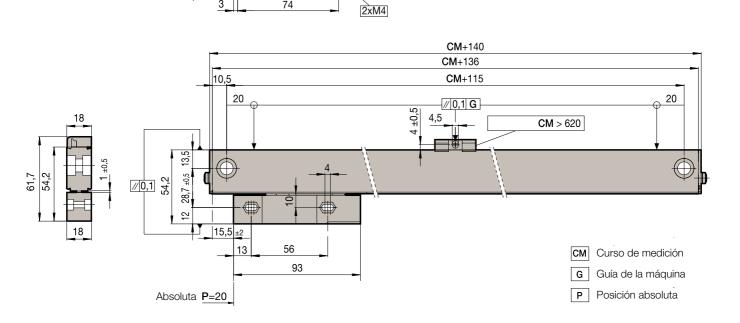
SAP: Encoders lineales absolutos con Protocolo PANASONIC® (Matsushita).

SAD: Encoders lineales absolutos con Protocolo FeeDat para FAGOR y otros.

SAD+EC-PA-DQ: Encoders lineales y absolutos con Protocolo DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line).

Características									
	SA/SAS	SAF	SAM		SAP	SA	A D	SA EC-P	
Medición			ante regla de cristal ptica de un código		ado de 20 µm de paso d secuencial	e rayado			
Coeficiente de expansión térmica del vidrio			$lpha_{ ext{therr}}$	_m : 8 ppr	m/K aprox.				
Resolución de la medición	0,1 µm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05	5 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 µm	0,05 µm	0,01 µm	0,05 µm
Señales de salida	√ 1 Vpp	_	_		_	-	-	-	-
Período de la señal incremental	20 μm	_	_		-	-	_	-	-
Frecuencia límite	< 100 KHz para 1 Vpp	-	-		-	-	-	-	-
Longitud de cable permitida	100 m	30 m	30 m		30 m	100	0 m	30 m	
Tensión de alimentación			5V ± 10%	%, 250	mA (sin carga)				
Precisión	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m		± 5 μm/m ± 3 μm/m		um/m um/m		um/m um/m
Velocidad máxima	120 m/min	180 m/min 120 m/min	180 m/min 120 n	n/min	180 m/min 120 m/min	180 г	m/min	180 r	m/min
Vibración máxima			10 g sin	n pletina	a de montaje				
Impacto máximo			30 g (11	ms) IEC	C 60068-2-27				
Aceleración máxima			10 g en la	a direcc	ción de medida				
Fuerza de desplazamiento				< 4	N				
Temperatura ambiente de trabajo			0	℃	50 °C				
Temperatura de almacenamiento		-20 ℃ 70 ℃							
Peso	0,20 kg + 0,50 kg/m								
Humedad relativa	20 80%								
Protección		IP 64 (DIN 4005		53 (est ización	tándar) de los encoders lineales	a 0,8 ± 0,2	bar		
Cabeza lectora			Con co	nector i	incorporado				





Identificac	Identificación para pedidos					
Ejemplo Encoder	Lineal: SAF1	0-420-5-A				
S	А	F	10	420	5	А
Tipo de perfil para espacios reducidos: • S: Fijación estándar para vibraciones hasta 10 g	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación: • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)	Resolución: • Espacio vacío: 50 nm 50: 50 nm (*) 10: 10 nm	Curso de medición en mm: En el ejemplo (420) = 420 mm	Precisión del encoder lineal: • 5: ± 5 μm • 3: ± 3 μm	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada

serie SVA

LINEALES



Especialmente adecuadas en entornos con estándares altos de velocidad, vibración y espacios reducidos.

Su especial diseño de los puntos de amarre del encoder lineal (TDMS™), reduce drásticamente los errores garantizando la precisión y la repetitividad de los encoders lineales.

Cursos de medición en milímetros

70 • 120 • 170 • 220 • 270 • 320 • 370 • 420 • 470 • 520 570 • 620 • 670 • 720 • 770 • 820 • 870 • 920 • 1 020 1 140 • 1 240 • 1 340 • 1 440 • 1 540 • 1 640 • 1 740 1 840 • 2 040

Descripción de modelos:

SVA: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para FAGOR y otros

SVAS: Encoders lineales absolutos con Protocolo SSI, para SIEMENS®

(Solution Line).

SVAF: Encoders lineales absolutos con Protocolo FANUC® (01 y 02).

SVAM: Encoders lineales absolutos con Protocolo MITSUBISHI® CNC.

SVAP: Encoders lineales absolutos con Protocolo PANASONIC®

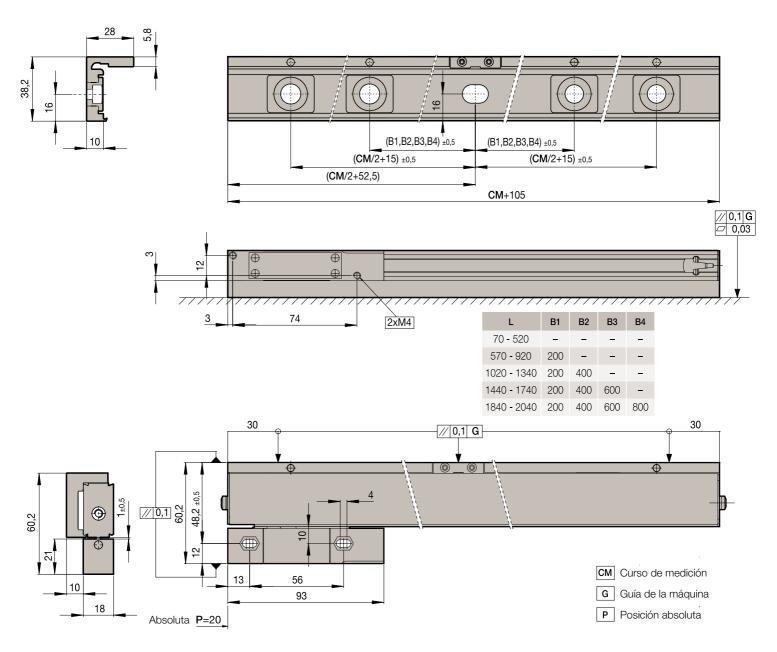
SVAP: Encoders lineales absolutos con Protocolo PANASUNIC® (Matsushita).

SVAD: Encoders lineales absolutos con Protocolo FeeDat para FAGOR y otros.

SVAD+EC-PA-DQ: Encoders lineales y absolutos con Protocolo DRIVE-CLiQ®, para SIEMENS® (Solution Line).

Características							
	SVA/SVAS	SVAF	SVAM	SVAP	SVAD	SVAD+ EC-PA-DQ	
Medición			ante regla de cristal gradu ptica de un código binario	uado de 20 µm de paso d o secuencial	e rayado		
Coeficiente de expansión térmica del vidrio			$lpha_{ ext{therm}}$: 8 pp	om/K aprox.			
Resolución de la medición	0,1 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μm	0,01 μm 0,05 μm	
Señales de salida	↑ 1 Vpp	-	_	_	-	-	
Período de la señal incremental	20 μm	-	_	_	-	_	
Frecuencia límite	< 100 KHz para 1 Vpp	-	-	-	-	-	
Longitud de cable permitida	100 m	30 m	30 m	30 m	100 m	30 m	
Tensión de alimentación			$5V \pm 10\%, 250$) mA (sin carga)			
Precisión	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	
Velocidad máxima	120 m/min	180 m/min 120 m/min	180 m/min 120 m/min	180 m/min 120 m/min	180 m/min	180 m/min	
Vibración máxima			20 g con pletii	na de montaje			
Impacto máximo			30 g (11 ms) IE	C 60068-2-27			
Aceleración máxima			10 g en la direc	ción de medida			
Fuerza de desplazamiento			< 4	4 N			
Temperatura ambiente de trabajo			0 ℃	. 50 ℃			
Temperatura de almacenamiento			-20 °C .	70 °C			
Peso Peso	0,25 kg + 1,55 kg/m						
Humedad relativa	20 80%						
Protección		IP 64 (DIN 4005	IP 53 (e: 0) mediante presurización	stándar) n de los encoders lineales	a 0,8 ± 0,2 bar		
Cabeza lectora			Con conector	incorporado			



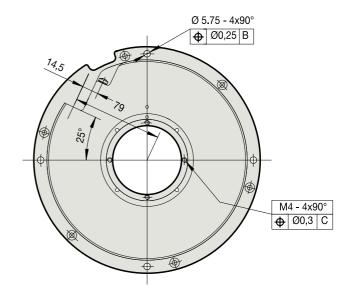


Identificación para pedidos Ejemplo Encoder Lineal: SVAF10-420-5-8-A							
SV	А	F	10	420	5	В	А
Tipo de perfil para espacios reducidos: • SV: Fijación al soporte para vibraciones hasta 20 g	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación: • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)	Resolución: • Espacio vacío: 50 nm 50: 50 nm (*) 10: 10 nm	Curso de medición en mm. En el ejemplo (420) = 420 mm	Precisión del encoder lineal: • 5: ± 5 μm • 3: ± 3 μm	Encoder lineal con soporte incorporado: B: Con Soporte Incorporado para Vibraciones hasta 20 g	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada

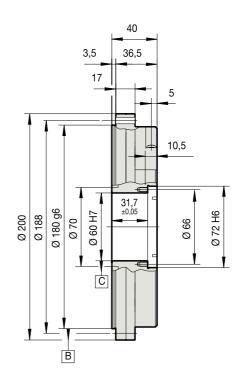
serie HA-D200

ANGULARES Dimensiones en mm





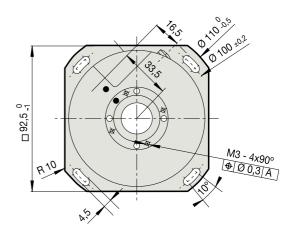
Características generales Medición Mediante disco de cristal graduado Precisión $\pm 2" y \pm 1"$ Número de impulsos/vuelta 27 bits (134217 728 posiciones) 1 Vpp (32 768 impulsos/vuelta) 100 m/seg² (55 ÷ 2 000 Hz) IEC 60068-2-6 Vibración Frecuencia natural ≥ 1 000 Hz Impacto 1 000 m/seg² (6 ms) IEC 60068-2-27 10 000 gr.cm² Momento de inercia 1 000 rpm Velocidad mecánica máxima 300 rpm (SSI Fagor, SSI Siemens®) 750 rpm (FeeDat Fagor, DRIVE-CLiQ® Siemens®, Fanuc®, Mitsubishi®, Panasonic®) Velocidad eléctrica permisible Par de giro ≤ 0.5 Nm 3,2 kg Características ambientales: 0 °C...+50 °C Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento -30 °C...+80 °C Protección IP64 (DIN 40050) estándar >IP64 con aire presurizado a 0.8 ± 0.2 bar Frecuencia máxima 180 KHz para señal 1 Vpp Consumo sin carga Máximo 350 mA Tensión de alimentación 5 V (3,6...5,25) Señales de salida 1 Vpp (32 768 imp./vuelta) TTL diferencial: EIA RS 485 / EIA RS 422 Longitud de cable permitida 100 m (SSI Fagor, FeeDat Fagor, SSI Siemens®) 30 m (DRIVE-CLiQ®, Siemens®, Fanuc®, Mitsubishi®, Panasonic®)



Identificación para pedidos Ejemplo Encoder Angular: HAF-27-D200-2 D200 Tipo de Eje: Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Diámetro exterior: Precisión: identificativa de • H: Eje Hueco • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • 27 bits (134 217 728 posiciones) • D200: 200 mm • 2: ±2" segundos de arco encoder absoluto • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • 1: ±1" segundos de arco • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) M: Protocolo MITSUBISHI® CNC) • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)

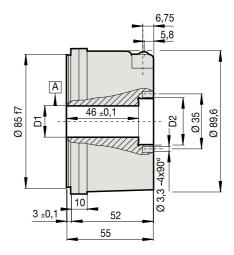






Característic	as generales
Medición	Mediante disco de cristal graduado
Precisión	\pm 5" y \pm 2,5"
Número de impulsos/vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 27 bits (134 217 728 posiciones) 1 Vpp (16 384 impulsos/vuelta)
Vibración	100 m/seg ² (55 ÷ 2000 Hz) IEC 60068-2-6
Frecuencia natural	≥ 1 000 Hz
Impacto	1 000 m/seg ² (6 ms) IEC 60068-2-27
Momento de inercia	650 gr.cm ²
Velocidad mecánica máxima	3 000 rpm
Velocidad eléctrica permisible	1 500 rpm
Par de giro	≤ 0,08 Nm
Peso	1 kg
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento	-20 °C +70 °C (5"), 0 °C+50 °C (2,5") -30 °C+80 °C
Protección	IP64 (DIN 40050) estándar $>$ IP64 con aire presurizado a 0,8 \pm 0,2 bar
Frecuencia máxima	180 KHz para señal 1 Vpp
Consumo sin carga	Máximo 150 mA
Tensión de alimentación	5 V (3,65,25)
Señales de salida	1 Vpp (16 384 imp./vuelta) TTL diferencial: EIA RS 485 / EIA RS 422
Longitud de cable permitida	100 m (SSI Fagor, FeeDat Fagor, SSI Siemens®) 30 m (DRIVE-CLiQ®, Siemens®, Fanuc®, Mitsubishi®, Panasonic®)

Precisión	± 2,5"	±5"
D1	Ø 20 H6	Ø 20 H7
D2	Ø30 H6	Ø30 H7



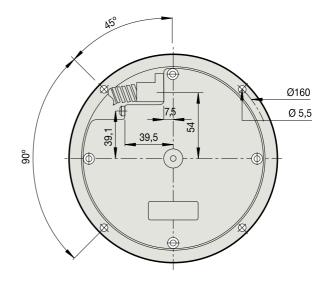
Identific	Identificación para pedidos				
Ejemplo Enco	oder Angular	: HAF-27-D90-2			
Н	А	F	27	D90	2
Tipo de Eje: • H: Eje Hueco	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación: • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)	Posiciones absolutas por vuelta: • 23 bits (8 388 608 posiciones) • 27 bits (134 217 728 posiciones)	Diámetro exterior: • D90: 90 mm	Precisión: • Espacio vacío: ±5" segundos de arco • 2: ±2,5" segundos de arco



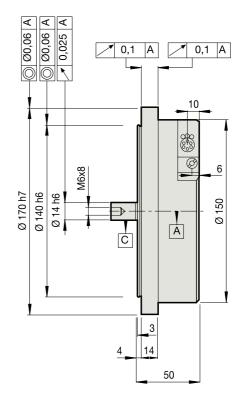
serie SA-D170

ANGULARES Dimensiones en mm





Característic	as generales
Medición	Mediante disco de cristal graduado
Precisión	± 2"
Número de impulsos/vuelta	23 bits (8 388 608 posiciones) 27 bits (134 217 728 posiciones) 1 Vpp (16 384 impulsos/vuelta)
Vibración	100 m/seg 2 (55 \div 2000 Hz) IEC 60068-2-6
Impacto	1 000 m/seg ² (6 ms) IEC-60068-2-27
Momento de inercia	350 gr.cm ²
Velocidad mecánica máxima	3 000 rpm
Velocidad eléctrica permisible	1 500 rpm
Par de giro	≤ 0,01 Nm
Carga en el eje	Axial: 1 kg Radial: 1 kg
Peso	2,65 kg
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento	0 °C+50 °C -30 °C+80 °C
Protección	IP64 (DIN 40050) estándar $>$ IP64 con aire presurizado a 0,8 \pm 0,2 bar
Frecuencia máxima	180 KHz para señal 1 Vpp
Consumo sin carga	Máximo 250 mA
Tensión de alimentación	5 V (3,65,25)
Señales de salida	1 Vpp (16 384 imp./vuelta) TTL diferencial: EIA RS 485 / EIA RS 422
Longitud de cable permitida	100 m (SSI Fagor, FeeDat Fagor, SSI Siemens®) 30 m (DRIVE-CLiQ®, Siemens®, Fanuc®, Mitsubishi®, Panasonic®)

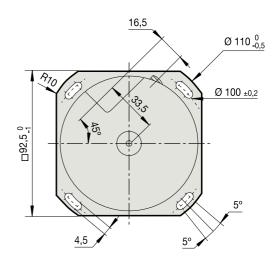


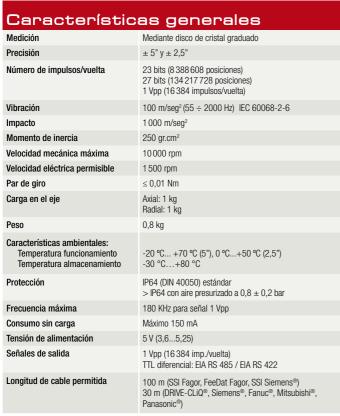
Identificación para pedidos Ejemplo Encoder Angular: SAF-27-D170-2 D170 Tipo de Eje: Letra identificativa Tipo de protocolo de comunicación: Posiciones absolutas por vuelta: Diámetro exterior: de encoder • S: Eje Saliente • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • 23 bits (8 388 608 posiciones) • D170: 170 mm • 2: ±2" segundos de arco absoluto D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • 27 bits (134 217 728 posiciones) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)

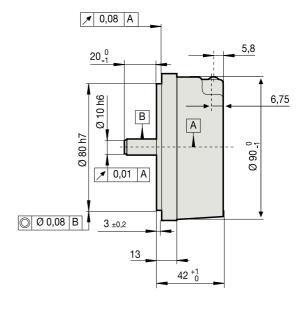


ANGULARES Dimensiones en mm









Identificación para pedidos					
Ejemplo Enco	oder Angular:	SAF-23-D90			
S	А	F	23	D9O	
Tipo de Eje: • S: Eje Saliente	Letra identificativa de encoder absoluto	Tipo de protocolo de comunicación: • Espacio vacío: Protocolo SSI (FAGOR) • D: Protocolo FeeDat (FAGOR) • S: Protocolo SSI SIEMENS® (SL) • F: Protocolo FANUC® (01 y 02) • M: Protocolo MITSUBISHI® CNC • P: Protocolo PANASONIC® (Matsushita)	Posiciones absolutas por vuelta: • 23 bits (8 388 608 posiciones) • 27 bits (134 217 728 posiciones)	Diámetro exterior: • D90: 90 mm	Precisión: • Espacio vacío: ±5" segundos de arco • 2: ±2,5" segundos de arco

cables de conexión directa

Conexión SSI

HASTA 9 METROS

Conector para conexión directa con Fagor

EC...B-D

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector SUB D 15 HD (Pin macho

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

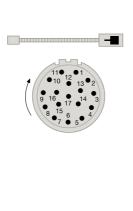


EC...B-C9

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

Conector CIRCULAR 17 (Pin macho -

-		
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





A PARTIR DE 9 METROS

Para conexión con FAGOR: Cable EC-...B-C9 + alargadera 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

EC...B-C9

Longitudes: 1 y 3 metros

(otras consultar Fagor Automation)

_		
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 CIRCULAR 17 (Pin hembra →)
Conector SUB D 15 HD (Pin macho -■)

)- Pin	Pin	Señal	Color
15	1	Α	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 CIRCULAR 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

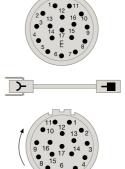


alargadera XC-C8-...F-C9

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

Conector CIRCULAR 17 (Pin hembra →)
Conector CIRCULAR 17 (Pin macho →

) -	-		
Pin	Pin	Señal	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

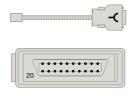
HASTA 9 METROS

Conector para conexión directa con FANUC®

EC...PA-FN

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

-(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

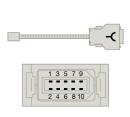


Conector para conexión directa con MITSUBISHI®

EC...AM-MB

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

~		
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

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



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

EC-...PA-DQ

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

-	
Pin	Señal
3	RXP
4	RXN
6	TXN
7	TXP
1	Vcc (24 V)
2	0 V



A PARTIR DE 9 METROS

Para conexión con Fanuc $^{\circ}$: Cable EC... B-C9 + alargadera XC-C8... FN

Para conexión con Mitsubishi $^{\circ}$: Cable EC... B-C9-F + alangadera XC-C8... MB

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

Para conexión con Siemens®: Cable EC-...PA-DQ + alargadera (M12 H-RJ45)

EC...B-C9

Longitudes: 1 y 3 metros

(otras consultar Fagor Automation)

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)

Pin Señal 14 Data	Color Gris
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

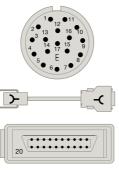




alargadera XC-C8... FN Longitudes: 5, 10, 15, 20 y 25 metros

Conector CIRCULAR 17 (Pin hembra ➤) Conector HONDA / HIROSE (Pin hembra ◀)

) -	-(
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 CIRCULAR 17 (Pin hembra ➤) Conector rectangular 10-pin MOLEX/3M (Pin hembra ◀)

) -	-<		
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	-	+5 V sensor	Azul
10	2	GND	Blanco/Verde
4	-	0 V sensor	Blanco
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla



alargadera XC-C8-...A-PN5

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

Conector CIRCULAR 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

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 a la guía 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 termal de la máquina o los errores de paso del husillo, pueden ser minimizadas con el uso de los encoders.

Metodología de medición

Fagor Automation utiliza dos métodos de medición en sus encoders incrementales:

- Cristal graduado: Para encoders lineales hasta 3 040 mm de curso de medida se utiliza el método de transmisión óptica. El haz de luz de los LED atraviesa el cristal grabado y la retícula antes de alcanzar los fotodiodos receptores. El período de las señales eléctricas generadas es igual al paso de grabado.
- Acero graduado: Para encoders lineales superiores a 3 040 mm de curso de medida se utiliza el principio de autoimagen por medio de iluminación con luz difusa, reflejada sobre la regla de acero graduado. El sistema de lectura está constituido por un LED, como fuente de iluminación de la regla, una red que forma la imagen y un elemento fotodetector monolítico situado en el plano de la imagen, especialmente diseñado y patentado por Fagor Automation.

Tipología de encoders incrementales

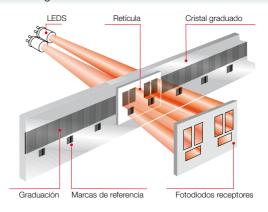
- Encoder lineal: Apropiados para aplicaciones en fresadoras, mandrinadoras, tornos y rectificadoras con velocidades de desplazamiento de hasta 120 m/min y niveles de vibraciones de hasta 20 g.
- Encoder Angular: Se emplean como sensores de movimiento angular en máquinas donde sean necesarias una alta resolución y una alta precisión. Los encoders angulares Fagor alcanzan de 18 000 a 360 000 impulsos por vuelta y una precisión de ±5", ±2,5" y ±2" 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.

El diseño cerrado

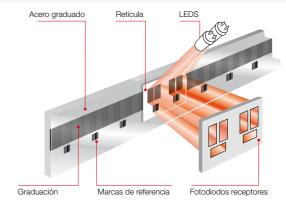
El diseño cerrado protege la regla graduada mediante un perfil de aluminio. Los labios de estanqueidad la salvaguardan del polvo y la proyección de líquidos a medida que el captador se desplaza a lo largo del perfil. La cabeza lectora y la regla graduada forman un támden equilibrado que permite transmitir el movimiento de la máquina y captar su posición de forma precisa. El desplazamiento del captador sobre la regla graduada se realiza con baja fricción.

Las opciones de entrada de aire por los extremos del encoder y por la cabeza lectora aumentan el grado de protección frente al polvo y líquidos.

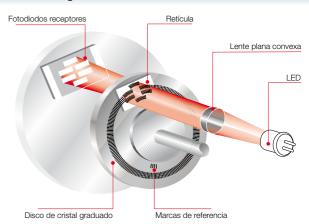
Encoder de cristal graduado



Encoder de acero graduado



Disco de cristal graduado







Incremental

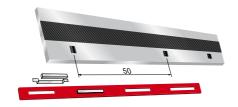


Codificado



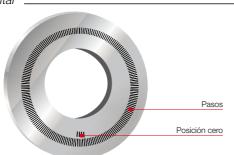
	Cotas				
Series	а	b	С	d	
L	40,04	40,08	40,12	80	
GvS	10.02	10.04	10.06	20	

Seleccionable

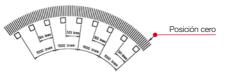


Encoder angular

Incremental



Codificado



Señales de referencia (I₀)

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 de Fagor Automation disponen de señales de referencia I_{0} en tres versiones:

- Incrementales: La señal de referencia obtenida está sincronizada con las señales de contaje, para garantizar la perfecta repetitividad de la medida.
 Lineales: una cada 50 mm de recorrido.
 Angulares y rotativos: una señal por cada vuelta.
- Codificadas: Tanto en los encoders lineales como en los angulares, 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.
- **Seleccionables:** Con los encoders lineales seleccionables se permite seleccionar al cliente una o varias referencias e ignorar el resto, colocando un elemento magnético en el punto o puntos elegidos.

Series	Nº de líneas	Nº de referencias	Ángulo
H-D90			
S-D90	40.000	00	000
S-D170	18 000	36	20°
H-D200			
H-D200	36 000	72	10°

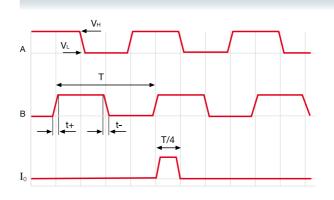
Señales eléctricas de salida

□ TTL diferenciales

Son señales complementarias de acuerdo a la norma EIA Standard RS-422. Esta característica junto con una terminación de línea de 120 Ω , 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 _{0.} / I ₀
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 ₀ 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%, 100 mA
Periodo T	4, 2, 0.4, 0.2 μm
Máx. longitud de cable	50 metros
Impedancia de carga	Z_0 = 120 Ω entre diferenciales



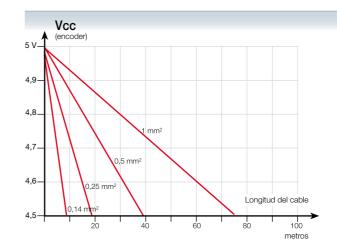
Pérdidas de tensión en el cable provocadas por el consumo del encoder

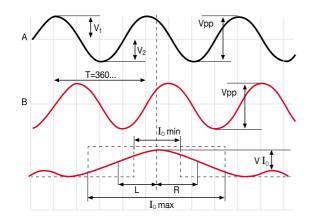
La alimentación requerida para un encoder TTL debe ser $5\ V \pm 5\%$. Mediante una expresión sencilla se puede ver cuál debería ser la longitud máxima del cable en función de la sección de los cables de alimentación:

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

Ejemplo

Vcc = 5 V, IMAX	=	0,2 Amp (Co	n carga de 120 Ω)
Z (1 mm ²)	=	16,6 Ω/Km	(L _{max} = 75 m)
Z (0,5 mm ²)	=	32 Ω/Km	(L _{max} = 39 m)
Z (0,25 mm ²)	=	66 Ω/Km	(L _{max} =19 m)
Z (0,14 mm ²)	=	132 Ω/Km	(L _{max} = 9 m)



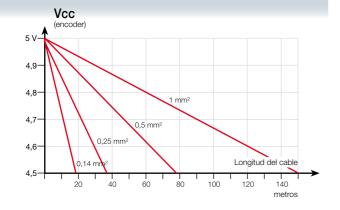


↑ 1 Vpp diferenciales

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 Ω , 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 _{0,} / I ₀
V _{App}	1 V +20%, -40%
V_{Bpp}	1 V +20%, -40%
DC offset	$2,5 V \pm 0,5 V$
Período de señal	20 μm, 40 μm
Alimentación V	5 V ± 10%
Máx. longitud de cable	150 metros
A, B centrado: V ₁ -V ₂ / 2 V _{pp}	≤0,065
Relación A&B: V _{App} / V _{Bpp}	0,8 ÷ 1,25
Desfase A&B:	90° ± 10°
Amplitud I ₀ : V _{I0}	0,2 ÷ 0,8 V
Anchura I ₀ : L+R	I ₀ _min: 180°
	I ₀ _typ: 360°
	I ₀ _max: 540°
Sincronismo I ₀ : L, R	180°±90°



Vpp (encoder) 1 V 0,8 0,6 0,4 0,2 0,0 Longitud del cable 0,0 metros

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 ²)	=	16,6 Ω/Km	(L _{max} = 150 m)
Z (0,5 mm ²)	=	32 Ω/Km	(L _{max} = 78 m)
Z (0,25 mm ²)	=	66 Ω/Km	(L _{max} = 37 m)
Z (0,14 mm ²)	=	132 Ω/ Km	(L _{max} = 18 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.

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

Lineales

Instalación

Este punto considera la longitud física de la instalación y el espacio disponible para ello.

Estos aspectos son fundamentales para determinar el tipo de encoder lineal a utilizar (tipo de perfil).

Precisión

Cada encoder lineal es suministrado con un gráfico que muestra la precisión del encoder lineal a lo largo de su curso de medición.

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 lineal.

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 lineal.

Impacto y vibración

Los encoders lineales Fagor soportan vibraciones de hasta 20 g e impactos de hasta 30 g.

Señal de alarma

Los modelos SW / SOW / SSW y GW / GOW / GSW disponen de señal de alarma AL.

Angulares

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 a lo largo de su curso de medición.

Señal de alarma

Los modelos H-D200, H-D90, S-D170, S-1024-D90 y S-D90 con señales TTL disponen de señal de alarma AL.

Rotativos

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.



Lineales

Serie	Sección	Cursos de medición
L Largos	50	400 mm a 60 m
G Anchos	50	140 mm a 3 040 mm
S Reducidos	18 2,19	70 mm a 1 240 mm
SV Reducidos	28	70 mm a 2 040 mm

Angulares

Angulares		
Serie	Sección	Tipo de Eje
H-D200	44 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000	Eje Hueco
H-D90	9'68 Ø	Eje Hueco
S-D170	0210	Eje Saliente
S-1024-D90	50 06 Ø	Eje Saliente
S-D90	50	Eje Saliente

Rotativos

Serie	Sección	Tipo de Eje
Н	48,5	Eje Hueco
S	-00 -00 -00 -00 -00 -00 -00 -00 -00 -00	Eje Saliente



Precisión	Señales	Pasos de medida Resolución hasta	Modelo	Página	
± 5 µm	\sim 1 Vpp	0,1 µm	LP / LOP	38 y 39	
± 0 μπ	υπL	1 µm	LX / LOX	30 y 39	
± 5 μm y ± 3 μm	\sim 1 Vpp	0,1 µm	GP/GOP/GSP		
	ωπL	1 µm	GX / GOX / GSX		
	ιπL	0,5 µm	GY/GOY/GSY	40 y 41	
	⊔⊓∏L	0,1 µm	GW/GOW/GSW		
	ιπL	0,05 µm	GZ / GOZ / GSZ		
	\sim 1 Vpp	0,1 μm	SP/SOP/SSP		
. E 1172 14	ιπL	1 µm	SX / SOX / SSX		
± 5 μm y ± 3 μm	ιπL	0,5 µm	SY/SOY/SSY	42 y 43	
± 3 μπ	LΠTL	0,1 µm	SW / SOW / SSW		
	LΠTL	0,05 µm	SZ/SOZ/SSZ		
	\sim 1 Vpp	0,1 μm	SVP / SVOP / SVSP		
± 5 μm y ± 3 μm	Lη ΠL	1 µm	SVX / SVOX / SVSX		
	ιπL	0,5 µm	SVY / SVOY / SVSY	44 y 45	
	ιπL	0,1 μm	SVW / SVOW / SVSW		
	ιπL	0,05 µm	SVZ / SVOZ / SVSZ		

Precisión	Señales	Modelo	Página	
± 2"	\sim 1 Vpp	HP-D200 / HOP-D200	46	
(segundos de arco)	υπL	H-D200 / HO-D200	40	
± 5", ± 2,5"	\sim 1 Vpp	HP-D90 / HOP-D90	47	
(segundos de arco)	υπL	H-D90 / HO-D90	47	
± 2"	\sim 1 Vpp	SP-D170 / SOP-D170	40	
(segundos de arco)	ιπL	S-D170 / SO-D170	48	
± 5"	\sim 1 Vpp (doble captación)	SP/SOP 18000-1024-D90	40	
(segundos de arco)	⊔⊓ TTL (doble captación)	S/SO 18000-1024-D90 S/SO 90000-1024-D90	49	
± 5", ± 2,5"	\sim 1 Vpp	SP-D90 / SOP-D90	50	
(segundos de arco)	மாட	S-D90 / SO-D90	00	

Precisión	Señales	Modelo	Página	
. 1/10 do noco	\sim 1 Vpp	HP	52 y 53	
± 1/10 de paso	итL	H / HA		
± 1/10 de paso	\sim 1 Vpp	SP	50 v 50	
	итL	S	52 y 53	

LINEALES



Especialmente adecuados para máquinas en entornos con estándares altos de velocidad y vibración.

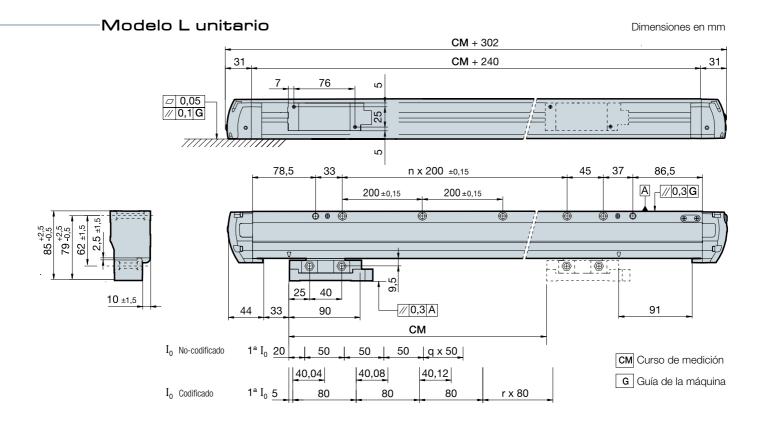
Su especial sistema de montaje asegura un comportamiento térmico idéntico al de la bancada donde se monta el encoder lineal. Ésto se logra a través de los amarres flotantes de los extremos con la base de la máquina y con el tensionado del fleje grabado de acero. Este sistema elimina los errores producidos por los cambios de temperatura y garantiza la precisión y la repetitividad de los encóders lineales.

El paso de la graduación del fleje es de 40 $\mu m.$ Los cursos de medición superiores a 4 040 mm se consiguen utilizando módulos.

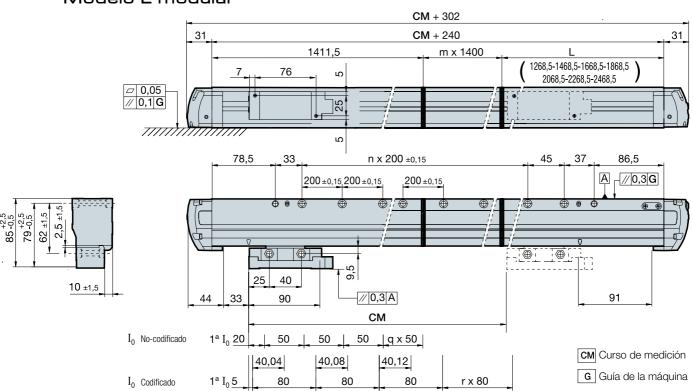
Cursos de medición

 Cursos de medición a partir de 440 mm hasta 60 m (en incrementos de 200 mm). Para longitudes superiores, consultar a Fagor Automation.

Características			
	LX	LP	
Medición	Mediante regla de acero inoxidal	ole, de 40 µm de paso de rayado	
Coeficiente de expansión térmica del fleje	$lpha_{ ext{therm}}$: 11 ppm/K aprox.		
Resolución de la medición	1 μm	Hasta 0,1 µm	
Señales de salida		√ 1 Vpp	
Período de la señal incremental	4 μm	40 μm	
Frecuencia límite	500 KHz	50 KHz	
Velocidad máxima	120 m/min	120 m/min	
Distancia mínima entre flancos	0,5 microsegundos	-	
$\hbox{Marcas de referencia}\ I_0$	LX y LP: cada 50 mm LOX y LOP: I ₀ codificado		
Longitud de cable permitida	50 m	150 m	
Tensión de alimentación	5V ± 10%, 250	mA (sin carga)	
Precisión del fleje	± 5 μm/m	± 5 μm/m	
Vibración máxima	10 g (55 2000	Hz) IEC 60068-2-6	
Impacto máximo	30 g (11 ms) IE	C 60068-2-27	
Aceleración máxima	10 g en la direc	ción de medida	
Fuerza de desplazamiento	< 5	5 N	
Temperatura ambiente de trabajo	0 ℃	. 50 °C	
Temperatura de almacenamiento	-20 °C .	70 °C	
Peso	1,50 kg -	+ 4 kg/m	
Humedad relativa	20	80%	
Protección	IP 53 (estándar) IP 64 (DIN 40050) mediante presurización de los encoders lineales a 0,8 \pm 0,2 bar		
Cabeza lectora	Con conector Conexión ambos la		







Identificación para pedidos					
Ejemplo Encoder	Lineal: LOP - 102 - A				
L	0	Р	102	А	
Tipo de perfil para espacios largos	Tipo de marca de referencia I₀: • Espacio vacío: Incremental, una marca cada 50 mm • 0: Marcas codificadas	Tipo de señal: • X: TTL diferencial de resolución 1 μm • P: Senoidal de 1 Vpp	Código de longitud para pedidos: En el ejemplo (102) = 10 240 mm	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada	

serie G

LINEALES



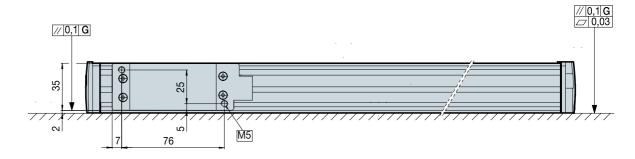
Especialmente adecuados para máquinas en entornos con estándares altos de velocidad y vibración.

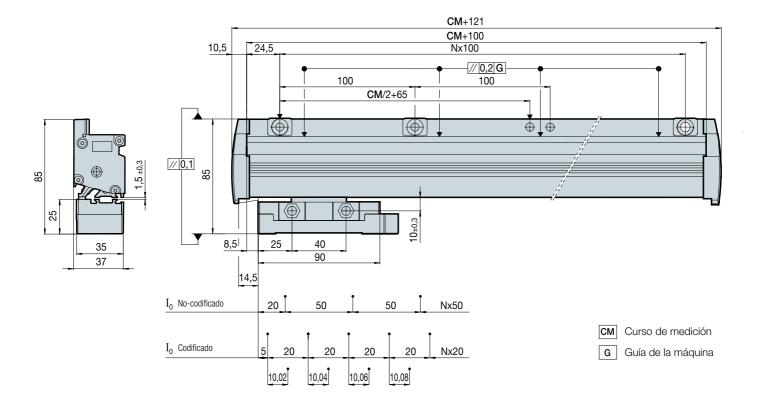
Su especial diseño de los puntos de amarre del encoder lineal (TDMS™), reduce drásticamente los errores producidos por los cambios de temperatura y garantiza la precisión y la repetitividad de los encoders lineales.

Curso de medición en milímetros

140 • 240 • 340 • 440 • 540 • 640 • 740 • 840 • 940 1040 • 1140 • 1240 • 1340 • 1440 • 1540 • 1640 1740 • 1840 • 2040 • 2240 • 2440 • 2640 • 2840 3040

Características					
	GX	GY	GW	GZ	GP
Medición		Mediante regla de d	cristal graduado de 20 µm	de paso de rayado	
Coeficiente de expansión térmica del vidrio			$lpha_{ ext{therm}}$: 8 ppm/K aprox.		
Resolución de la medición	1 μm	0,5 μm	0,1 μm	0,05 μm	Hasta 0,1 µm
Señales de salida	□□ TTL diferencial	□□ TTL diferencial	□□ TTL diferencial		\sim 1 Vpp
Período de la señal incremental	4 μm	2 μm	0,4 μm	0,2 μm	20 μm
Frecuencia límite	500 KHz	1 MHz	1,5 MHz	500 KHz	100 KHz
Velocidad máxima	120 m/min	120 m/min	36 m/min	6 m/min (*)	120 m/min
Distancia mínima entre flancos	0,5 microsegundos	0,25 microsegundos	0,1 microsegundos	0,3 microsegundos	-
Marcas de referencia ${\rm I}_{\odot}$	GX, GY, GW, GZ y GP: cada 50 mm GOX, GOY, GOW, GOZ y GOP: ${\rm I}_0$ codificado GSX, GSY, GSW, GSZ y GSP: ${\rm I}_0$ seleccionable				
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m	50 m	150 m
Tensión de alimentación		. 5V	± 10%, 250 mA (sin carg	ga)	
Precisión	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m
Vibración máxima		20 g (55 2000 Hz) IEC 6006	8-2-6	
Impacto máximo		30	g (11 ms) IEC 60068-2-2	27	
Aceleración máxima		10	g en la dirección de medi	da	
Fuerza de desplazamiento			< 5 N		
Temperatura ambiente de trabajo			0 ℃ 50 ℃		
Temperatura de almacenamiento			-20 °C 70 °C		
Peso	0,25 kg + 2,25 kg/m				
Humedad relativa	20 80%				
Protección	IP	64 (DIN 40050) mediante	IP 53 (estándar) presurización de los enco	ders lineales a 0.8 ± 0.2 t	oar
Cabeza lectora			Con conector incorporado iión ambos lados cabeza l		





Identificación para pedidos					
Ejemplo End	coder Lineal: GOX - 1640	-5-A			
G		X	1640	5	А
Tipo de perfil para espacios estándar	Tipo de marca de referencia I ₀ : Espacio vacío: Incremental, una marca cada 50 mm O: Marcas codificadas S: Marcas de referencia seleccionables	Tipo de señal: • X: TTL diferencial de resolución 1 μm • Y: TTL diferencial de resolución 0,5 μm • W: TTL diferencial de resolución 0,1 μm • Z: TTL differencial de resolución 0,05 μm • P: Senoidal de 1 Vpp	Curso de medición: En el ejemplo (1640) = 1640 mm	Precisión del encoder lineal: • 5: ± 5 μm • 3: ± 3 μm	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada

serie S

LINEALES



Especialmente adecuados en entornos con estándares altos de velocidad, vibración y espacios reducidos.

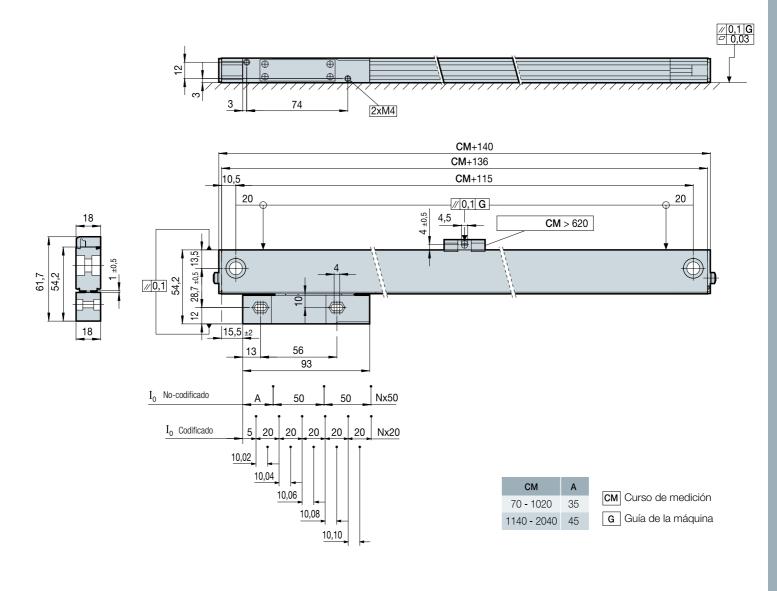
Cursos de medición en milímetros

70 • 120 • 170 • 220 • 270 • 320 • 370 • 420 • 470 • 520 570 • 620 • 670 • 720 • 770 • 820 • 870 • 920 • 1 020 1 140 • 1 240

Características					
	SX	SY	SW	SZ	SP
Medición		Mediante regla de	cristal graduado de 20 µm	de paso de rayado	
Coeficiente de expansión térmica del vidrio		Ct _{therm} : 8 ppm/K aprox.			
Resolución de la medición	1 μm	0,5 μm	0,1 μm	0,05 μm	Hasta 0,1 µm
Señales de salida					√ 1 Vpp
Período de la señal incremental	4 μm	2 μm	0,4 μm	0,2 μm	20 μm
Frecuencia límite	500 KHz	1 MHz	1,5 MHz	500 KHz	100 KHz
Velocidad máxima	120 m/min	120 m/min	36 m/min	6 m/min (*)	120 m/min
Distancia mínima entre flancos	0,5 microsegundos	0,25 microsegundos	0,1 microsegundos	0,3 microsegundos	-
Marcas de referencia $\mathbf{I}_{\mathbb{O}}$		SX, SY, SW, SZ y SP: cada 50 mm SOX, SOY, SOW, SOZ y SOP: ${\rm I}_0$ codificado SSX, SSY, SSW, SSZ y SSP: ${\rm I}_0$ seleccionable			
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m	50 m	150 m
Tensión de alimentación		5V	t ± 10%, 250 mA (sin care	ga)	
Precisión	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m
Vibración máxima			10 g sin pletina de montajo	9	
Impacto máximo		30	g (11 ms) IEC 60068-2-2	27	
Aceleración máxima		10	g en la dirección de medi	ida	
Fuerza de desplazamiento			< 4 N		
Temperatura ambiente de trabajo			0 ℃ 50 ℃		
Temperatura de almacenamiento			-20 °C 70 °C		
Peso			0,20 kg + 0,50 kg/m		
Humedad relativa		20 80%			
Protección	IP	64 (DIN 40050) mediante	IP 53 (estándar) presurización de los enco	ders lineales a 0.8 ± 0.2 t	oar
Cabeza lectora			Con conector incorporado		

(*): para mayor velocidad consultar con Fagor.





Identificación para pedidos					
Ejemplo Encoc	ler Lineal: SOP - 420 - 5 - /	4			
S	0	Р	420	5	А
Tipo de perfil para espacios reducidos • S: Fijación estándar para vibraciones hasta 10 g	Tipo de marca de referencia I _o : • Espacio vacío: Incremental, una marca cada 50 mm • 0: Marcas codificadas • S: Marcas de referencia seleccionables	Tipo de señal: • X: TTL diferencial de resolución 1 μm • Y: TTL diferencial de resolución 0,5 μm • W: TTL diferencial de resolución 0,1 μm • Z: TTL differencial de resolución 0,05 μm • P: Senoidal de 1 Vpp	Curso de medición: En el ejemplo (420) = 420 mm	Precisión del encoder lineal: • 5: ± 5 μm • 3: ± 3 μm	Entrada de aire en cabeza: • Espacio vacío: Sin entrada • A: Con entrada

serie SV

LINEALES



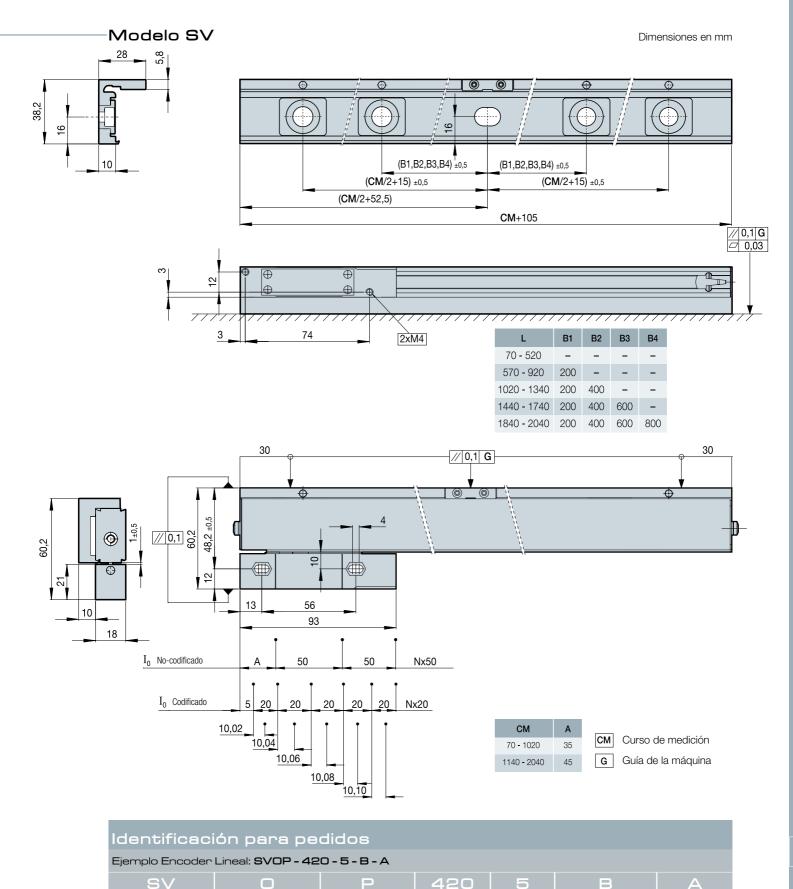
Especialmente adecuados en entornos con estándares altos de velocidad, vibración y espacios reducidos.

Su especial diseño de los puntos de amarre del encoder lineal (TDMS™), reduce drásticamente los errores producidos por los cambios de temperatura y garantiza la precisión y la repetitividad de los encoders lineales.

Cursos de medición en milímetros

70 • 120 • 170 • 220 • 270 • 320 • 370 • 420 • 470 • 520 570 • 620 • 670 • 720 • 770 • 820 • 870 • 920 • 1020 1140 • 1240 • 1340 • 1440 • 1540 • 1640 • 1740 • 1840 2040

Características					
	SVX	SVY	SVW	SVZ	SVP
Medición		Mediante regla de	cristal graduado de 20 µm	de paso de rayado	
Coeficiente de expansión térmica del vidrio		Ct _{therm} : 8 ppm/K aprox.			
Resolución de la medición	1 µm	0,5 μm	0,1 μm	0,05 μm	Hasta 0,1 µm
Señales de salida					√ 1 Vpp
Período de la señal incremental	4 μm	2 μm	0,4 μm	0,2 μm	20 µm
Frecuencia límite	500 KHz	1 MHz	1,5 MHz	500 KHz	100 KHz
Velocidad máxima	120 m/min	120 m/min	36 m/min	6 m/min (*)	120 m/min
Distancia mínima entre flancos	0,5 microsegundos	0,25 microsegundos	0,1 microsegundos	0,3 microsegundos	-
Marcas de referencia ${\rm I}_{\rm O}$		SVX, SVY, SVW, SVZ y SVP: cada 50 mm SVOX, SVOY, SVOW, SVOZ y SVOP: I_0 codificado SVSX, SVSY, SVSW, SVSZ y SVSP: I_0 seleccionable			
Longitud de cable permitida	50 m	50 m	50 m	50 m	150 m
Tensión de alimentación		5 V	t ± 10%, 250 mA (sin care	ga)	
Precisión	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m	± 5 μm/m ± 3 μm/m
Vibración máxima		2	20 g con pletina de montaj	е	
Impacto máximo		30	g (11 ms) IEC 60068-2-2	27	
Aceleración máxima		10	g en la dirección de medi	ida	
Fuerza de desplazamiento			< 4 N		
Temperatura ambiente de trabajo			0 ℃ 50 ℃		
Temperatura de almacenamiento			-20 °C 70 °C		
Peso		0,25 kg + 1,35 kg/m			
Humedad relativa		20 80%			
Protección	IP	64 (DIN 40050) mediante	IP 53 (estándar) presurización de los enco	ders lineales a 0.8 ± 0.2 t	oar
Cabeza lectora			Con conector incorporado		



Tipo de perfil

para espacios

• SV: Fijación al soporte

para vibraciones hasta

reducidos:

Tipo de marca de

· Espacio vacío: incremental,

una marca cada 50 mm

• 0: Marcas codificadas

• S: Marcas de referencia

seleccionables

referencia I₀:

Tipo de señal:

• X: TTL diferencial de

Y: TTL diferencial de

resolución 0,5 µm

• W: TTL diferencial de resolución 0,1 µm

 Z: TTL differencial de resolución 0,05 μm
 P: Senoidal de 1 Vpp

resolución 1 µm

Curso de

medición:

En el ejemplo

(420) = 420 mm

Precisión

• 5: ± 5 µm

 $\bullet \ 3: \pm \ 3 \ \mu m$

lineal:

del encoder

Encoder lineal con

incorporado para

• B: Con soporte

soporte incorporado:

vibraciones hasta 20 g

Entrada de aire

en cabeza:

• Espacio vacío:

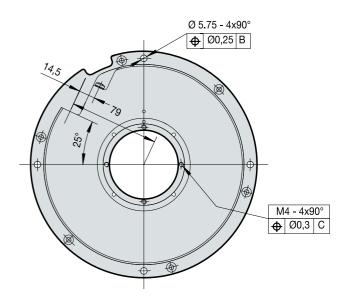
Sin entrada

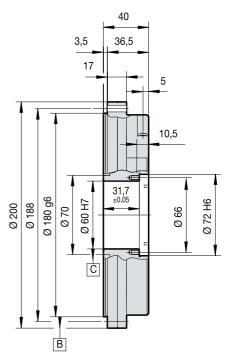
• A: Con entrada

Dimensiones en mm ANGULARES









Identificación para pedidos

Longitud de cable permitida

□□ Señales TTL: 50 m

1 Vpp: 150 m

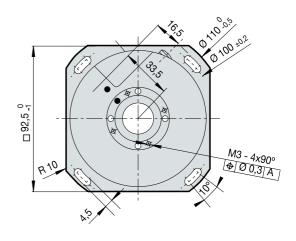
(18 000, 36 000, 90 000, 180 000 y 360 000 lmp./vuelta) 1 Vpp (18 000 y 36 000 lmp./vuelta)

Ejemplo E	Ejemplo Encoder Angular: HOP - 18000 - D200-2					
Н	0	Р	18000	D200	2	
Tipo de eje: • H: Eje hueco	Tipo de marca de referencia I _O : • Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta • 0: Marcas codificadas	Tipo de señal: • Espacio vacío: TIL diferencial • P: Senoidal 1 Vpp)	Número de impulsos/vuelta de la primera captación: • 18 000: en modelos de 1 Vpp y TTL • 36 000: en modelos de 1 Vpp y TTL • 90 000: sólo en modelos TTL • 180 000: sólo en modelos TTL • 360 000: sólo en modelos TTL	<i>Diámetro:</i> • D200: 200 mm	Precisión: • 2: ±2" segundos de arco	

serie H-D9C

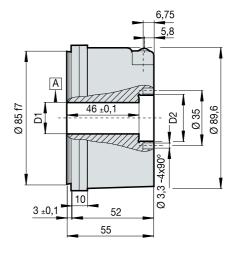
ANGULARES Dimensiones en mm





Característic	as gene	erales			
Medición		Mediante disco de cristal graduado			
Precisión	± 5" y ± 2,5"				
Número de impulsos/vuelta	18 000, 90 000 y 180 000				
Vibración	100 m/seg ² (55 ÷ 2	2 000 Hz) IEC 60068	3-2-6		
Frecuencia natural	≥ 1 000 Hz				
Impacto	1 000 m/seg ² (6 ms	EC 60068-2-27			
Momento de inercia	650 gr/cm ²				
Velocidad mecánica máxima	3 000 rpm				
Velocidad eléctrica permisible	Impulsos	TTL	1 vpp		
	18 000 90 000 180 000	<3000 min ⁻¹ <666 min ⁻¹ <333 min ⁻¹	< 600 min ⁻¹		
Par de giro	≤ 0,08 Nm				
Peso	1 kg				
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento	-20 °C+70 °C -30 °C+80 °C				
Protección	IP64 (DIN 40050) e >IP64 con aire pres	stándar urizado a 0,8 ± 0,2 b	ar		
Frecuencia máxima	180 KHz para seña 1 MHz para señal T				
Consumo sin carga	Máximo 150 mA				
Tensión de alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%$ (TTL); 5 V	/ ±10% (1 Vpp)			
Señal de referencia $I_{\text{\scriptsize O}}$	Una señal de referencia por vuelta del encoder o I_{O} codificado				
Señales de salida	LT TTL diferencial (18 000, 90 000 y 180 000 lmp./vuelta) 1 Vpp (18 000 lmp./vuelta)				
Longitud de cable permitida	□□ Señales □□□ 1 Vpp: 150 m	: 50 m			

Precisión	± 2,5"	±5"
D1	Ø 20 H6	Ø 20 H7
D2	Ø 30 H6	Ø 30 H7

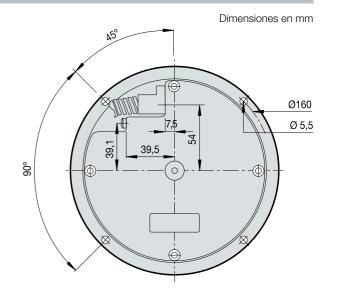


Identificación para pedidos								
Ejemplo End	Ejemplo Encoder Angular: HOP - 18000 - D90-2							
Н		Р	18000	D90	2			
Tipo de eje: • H: Eje hueco	Tipo de marca de referencia I _o : • Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta • 0: Marcas codificadas	Tipo de señal: • Espacio vacío: TTL diferencial • P: Senoidal 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta de la primera captación: • 18 000: en modelos de 1 Vpp y TTL • 90 000: Sólo en modelos TTL • 180 000: Sólo en modelos TTL	Diámetro: • D90: 90 mm	Precisión: • Espacio vacío: ±5" segundos de arco • 2: ±2,5" segundos de arco			

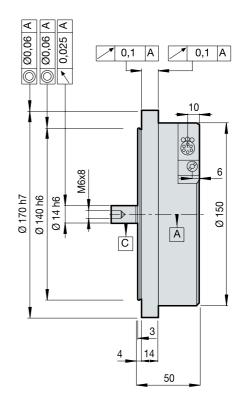
serie S-D170

ANGULARES





Características generales				
Medición	Mediante disco de d			
Precisión	± 2"			
Número de impulsos/vuelta	18 000, 90 000 y 1	80 000		
Vibración	100 m/seg ² (55 ÷ 2	2000 Hz) IEC 60068	-2-6	
Impacto	300 m/seg ² (6 ms)	IEC 60068-2-27		
Momento de inercia	350 gr/cm ²			
Velocidad mecánica máxima	3 000 rpm			
Velocidad eléctrica permisible	Impulsos	TTL	1 ∨pp	
	18 000 90 000 180 000	<3 000 min ⁻¹ <666 min ⁻¹ <333 min ⁻¹	< 600 min ⁻¹	
Par de giro	≤ 0,01 Nm			
Carga en el eje	Axial: 1 kg Radial: 1 kg			
Peso	2,65 kg			
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento	0 °C+50 °C -30 °C+80 °C			
Protección	IP64 (DIN 40050) e >IP64 con aire presi	stándar urizado a 0,8 ± 0,2 b	ar	
Frecuencia máxima	180 KHz para señal 1 MHz para señal T			
Consumo sin carga	Máximo 250 mA			
Tensión de alimentación	5 V ± 5% (TTL); 5V ±10% (1 Vpp)			
Señal de referencia $I_{\text{O}}^{}$	Una señal de referencia por vuelta del encoder o $I_{\text{\scriptsize O}}$ codificado			
Señales de salida	☐ TTL diferencial (18 000, 90 000 y 180 000 lmp./vuelta) 1 Vpp (18 000 lmp./vuelta)			
Longitud de cable permitida	Señales TTL: 1 Vpp: 150 n			

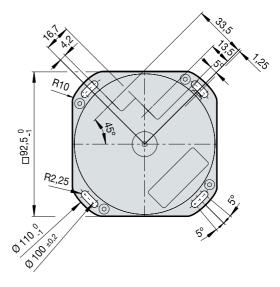


Identificación para pedidos Ejemplo Encoder Angular: SOP - 18000 - D170-2							
S		Р	18000	D170	2		
Tipo de eje: • S: Eje saliente	Tipo de marca de referencia I ₀ : Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta O: Marcas codificadas	Tipo de señal: • Espacio vacío: TTL diferencial • P: Senoidales 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta de la primera captación: • 18 000: en modelos de 1 Vpp y TTL • 90 000: sólo en modelos TTL • 180 000: sólo en modelos TTL	Diámetro: • D170: 170 mm	Precisión: • 2: ±2" segundos de arco		

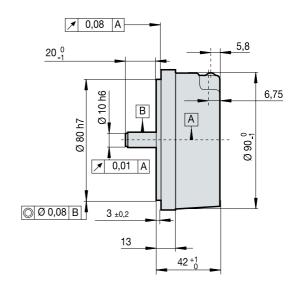
serie S-1024-D9C

ANGULARES Dimensiones en mm





Característic	as gene	erales		
Medición	Mediante disco de d	cristal graduado		
Precisión	± 5"			
Número de impulsos/vuelta	90 000-1024 / 18 0	000-1024		
Vibración	100 m/seg ² (55 ÷ 2	2000 Hz) IEC 60068	-2-6	
Impacto	1 000 m/seg ² (6 ms) IEC 60068-2-27		
Momento de inercia	240 gr/cm ²			
Velocidad mecánica máxima	10 000 rpm			
Velocidad eléctrica permisible	Impulsos	TTL	1 урр	
	18 000 <3 000 min ⁻¹ <600 m 90 000 <666 min ⁻¹			
Par de giro	$\leq 0,01 \ Nm$			
Carga en el eje	Axial: 1 kg Radial: 1 kg			
Peso	0,8 kg			
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento	-20 °C+70 °C -30 °C+80 °C			
Protección	IP64 (DIN 40050) e >IP64 con aire presi	stándar urizado a 0,8 ± 0,2 ba	ar	
Frecuencia máxima	180 KHz para señal 1 MHz para señal T			
Consumo sin carga	Máximo 250 mA			
Tensión de alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%$ (TTL); 5 V	±10% (1 Vpp)		
Señal de referencia $I_{\rm O}$	Una señal de referencia por vuelta del encoder o I_{O} codificado			
Señales de salida 1ª Captación	☐ TTL diferencial (18 000 y 90 000 lmp./vuelta) 1 Vpp (18 000 lmp./vuelta)			
Señales de salida 2ª Captación	☐ TTL diferencial (1 024 Imp./vuelta) 1 Vpp (1 024 Imp./vuelta)			
Longitud de cable permitida	Señales TTL: 5			

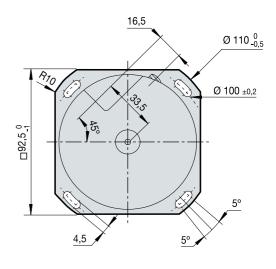


Identificación para pedidos						
Ejemplo Enc	oder Angular: SOP - 18000-1 0)24 - D90				
S	0	Р	18000-1024	D90		
Tipo de eje: • S: Eje saliente	Tipo de marca de referencia I ₀ : • Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta • 0: Marcas codificadas	Tipo de señal: • Espacio vacío: TTL diferencial • P: Senoidal 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta: • 18000-1024: En modelos de 1 Vpp y TTL • 90000-1024: Sólo en modelos TTL	Diámetro: • D90: 90 mm		

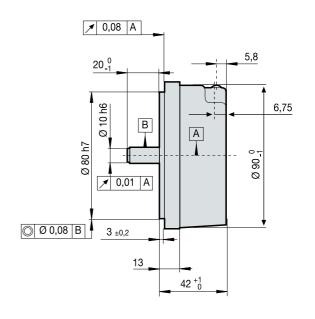
serie S-D90

ANGULARES Dimensiones en mm





Características generales					
Medición	Mediante disco de d	cristal graduado			
Precisión	\pm 5" y \pm 2,5"				
Número de impulsos/vuelta	18 000, 90 000 y 1	80 000			
Vibración	100 m/seg ² (55 ÷ 2	2000 Hz) IEC 60068	-2-6		
Frecuencia natural	1 000 m/seg ² (6 ms) IEC 60068-2-27			
Momento de inercia	240 gr/cm ²				
Velocidad mecánica máxima	10 000 rpm				
Velocidad eléctrica permisible	Impulsos	TTL	1 ∨pp		
	18 000 90 000 180 000	<3000 min ⁻¹ <666 min ⁻¹ <333 min ⁻¹	< 600 min ⁻¹		
Par de giro	≤ 0,01 Nm				
Carga en el eje	Axial: 1 kg Radial: 1 kg				
Peso	0,8 kg				
Características ambientales: Temperatura funcionamiento Temperatura almacenamiento	-20 °C +70 °C (5"), 0 °C+50 °C (2,5") -30 °C+80 °C				
Protección	IP64 (DIN 40050) e >IP64 con aire presi	stándar urizado a 0,8 ± 0,2 b	ar		
Frecuencia máxima	180 KHz para señal 1 MHz para señal T				
Consumo sin carga	Máximo 150 mA				
Tensión de alimentación	$5 \text{ V} \pm 5\%$ (TTL); $5 \text{ V} \pm 10\%$ (1 Vpp)				
Señal de referencia $I_{\text{\scriptsize O}}$	Una señal de referencia por vuelta del encoder o $I_{\text{\scriptsize O}}$ codificado				
Señales de salida	☐ TTL diferencial (18 000, 90 000 y 180 000 Imp./vuelta) 1 Vpp (18 000 Imp./vuelta)				
Longitud de cable permitida	☐ Señales TTL: 5 1 Vpp: 150 m				



Identificación para pedidos Ejemplo Encoder Angular: SOP - 18000 - D90-2							
S		Р	18000	D90	2		
Tipo de eje: • S: Eje saliente	Tipo de marca de referencia I _o : Espacio vacío: Incremental, una marca por vuelta O: Marcas codificadas	Tipo de señal: • Espacio vacío: TTL diferencial • P: Senoidal 1 Vpp	Número de impulsos/vuelta de la primera captación: • 18 000: En modelos de 1 Vpp y TTL • 90 000: Sólo en modelos TTL • 180 000: Sólo en modelos TTL	Diámetro: • D90: 90 mm	Precisión: • Espacio vacío: ±5" segundos de arco • 2: ±2,5" segundos de arco		



serie H, S

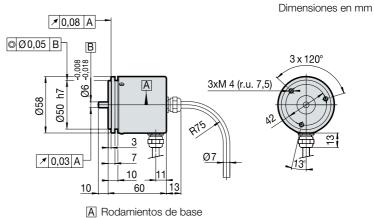
ROTATIVOS



Características generales					
	S	SP	н	HP	НА
Medición			elta: Mediante disco vuelta: Mediante dis		
Precisión			± 1/10 de paso		
Velocidad máxima		1200	0 rpm		6 000 rpm
Vibración		100	m/seg ² (10 ÷ 2000	Hz)	
Impacto		31	00 m/seg ² (11 m/se	g)	
Momento de inercia		16 g	r/cm²		30 gr/cm ²
Par de giro		0,003 Nm máx. a	(30 gr/cm) 20 °C		0,02 Nm (200 gr/cm)
Tipo de eje	Eje Sa	lliente	Eje Hueco		Eje Hueco
Carga máxima en el eje		: 10 N ıl: 20 N	-		Axial: 40 N Radial: 60 N
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 (E	OIN 40050). En mod	lelos S y SP: opciona	al IP 66	IP 65
Fuente de luz		IRED	(Diodo emisor infrar	rojos)	
Frecuencia máxima		200 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 V ± 5% (TTL) ± 10% (1 Vpp) ± 5% (TTL) ± 10% (1 Vpp)				5 V ± 5% (TTL)
Consumo					
Señales de salida	☐ TTL diferencial	\sim 1 Vpp	☐ TTL diferencial	1 Vpp	∟ TTL diferencia
Longitud de cable permitida	50 m	150 m	50 m	150 m	50 m

Núme	Número de impulsos vuelta					
S	SP	Н	HP	НА		
100	-	100	-	-		
200	_	200	_	_		
250	-	250	-	_		
400	_	400	_	_		
500	-	500	-	_		
600	_	600	_	_		
635	-	635	-	_		
1 000	1 000	1 000	1 000	_		
1 024	1 024	1024	1 024	1 024		
1 250	1 250	1 250	1 250	1 800		
1 270	1 270	1 270	1 270	2000		
1 500	1 500	1 500	1 500	2 0 4 8		
2 000	2 000	2000	2 000	2500		
2 500	2 500	2500	2 500	3 000		
3 000	3 000	3000	3 000	3 600		
_	3 600	-	_	4 000		
_	4 320	-	-	4 096		
5 000	5 000	-	_	5 000		
_	-	-	-	10 000		

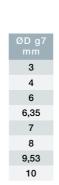


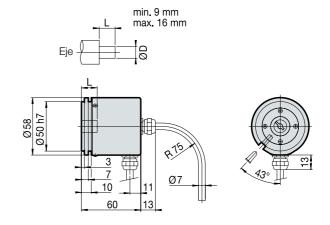


Modelos H, HP



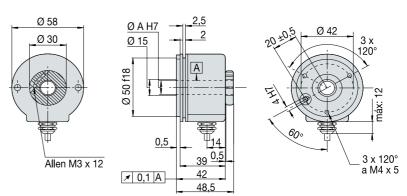
L: Min. 9 mm, max. 16 mm





Modelo HA





Identificación para pedidos - modelos H, HP, S y SP Ejemplo Encoder Rotativo: SP-1024-C5-R-12-IP 66									
S									
Modelo: • S: Eje salien • H: Eje hueco		Tipo de señal: • Espacio vacio: se cuadrada (TTL o l • P: señal senoida 1 Vpp	HTL)		• Espacio vacío: cable sin cone • C: conector en CONNEI 12 • C5: cable de 1 con conector la	1 m de ctor el cuerpo	Salida cable: R: Radial Espacio vacío: Axial	Voltaje: • Espacio vacío: Alimentación estándar de 5 V • 12: Alimentación opcional de 12 V (sólo para señal HTL)	Protección: • Espacio vacío: Protección estándar (IP 64) • IP 66: Protección IP 66
ldent	ific	ación p	ara ped	idos	- mod	lelo ŀ	- HA		
Ejemplo l	Encc	oder Rotativ	/o: HA - 221	32 - 2	500				
НА		2	2		1		3	2	2500
Modelo: • H: Eje hueco	• 1: Ab	de abrazadera: razadera posterior orazadera frontal	Tamaño del eje hueco (ØA): • 2: 12 mm	• 1: A, B,	s de salida: I ₀ más sus mentadas	• 3: Cable	Conexión: radial (1 m) con r CONNEI 12	Tensión de alimentación: • 2: RS-422 (5 V)	Nº impulsos/vuelt (Ver tabla pag 52)

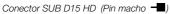
cables de conexión directa

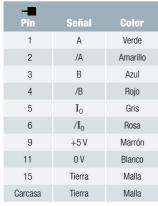
Conexión a CNC FAGOR

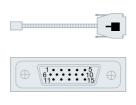
HASTA 12 METROS

EC...P-D

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









A PARTIR DE 12 METROS

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

EC...A-C1

Longitudes: 1 y 3 metros

Conector CIRCULAR 12 (Pin macho -

CONECION ON	1100LATI 12	(i iii iiiaciio	/
- - Pin	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	+5 V	Marrón	
1 2	+5 V sensor		8 7 1
† ¹⁰	0 V	Blanco	6
11	0 V sensor		5
Carcasa	Tierra	Malla	

alargadera XC-C2-...D

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

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

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







Conexión a otros CNC's

HASTA 12 METROS

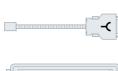
Para conexión directa con FANUC® (segunda captación)

EC-...C-FN1

Longitudes: 1, 3, 6 y 9 metros

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

- ⟨ Pin	Señal	Color
1	А	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	
12	0 V	Blanco
14	0 V sensor	
16	Tierra	Malla interna
Carcasa	Tierra	Malla externa



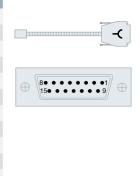
Para conexión directa con SIEMENS®, HEIDENHAIN, SELCA y otros.

EC...AS-H

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

Conector SUB D15 (Pin hembra -

-C Pin	Señal	Color
3	А	Verde
4	/A	Amarillo
6	В	Azul
7	/B	Rojo
10	I_0	Gris
12	I_0	Rosa
1	+5 V	Marrón
9	+5 V sensor	Violeta
2	0 V	Blanco
11	0 V sensor	Negro
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_{O}	Gris
I_0	Rosa
+5 V	Marrón
+5 V sensor	Violeta
0 V	Blanco
0 V sensor	Negro
Tierra	Malla

A PARTIR DE 12 METROS

Cable EC-...A-C1 + alargadera XC-C2... FN1 Cable EC-...A-C1 + alargadera XC-C2... H

alargadera XC-C2... FN1

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

Conector CIRCULAR 12 (Pin hembra → Conector SUB D15 (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_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-C2... H

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

Conector CIRCULAR 12 (Pin hembra →)
Conector SUB D15 (Pin hembra ≺)

>-	~		
Pin	Pin	Señal	Color
5	3	А	Marrón
6	4	/A	Verde
8	6	В	Gris
1	7	/B	Rosa
3	10	I_{O}	Rojo
4	12	$/I_{O}$	Negro
12	1	+5 V	Marrón/ Verde
1 2	9	+5 V sensor	Azul
10	2	0 V	Blanco/ Verde
I ₁₁	11	0 V sensor	Blanco
Carcasa	Carcasa	Tierra	Malla







ENCODERS ANGULARES

accesorios

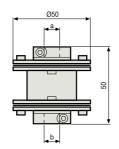
Acoplamientos para encoders de eje saliente

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.

Modelo AA

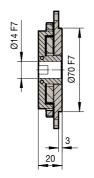
El modelo AA dispone de tres versiones en función del diámetro del acoplamiento, como se muestra en el cuadro:

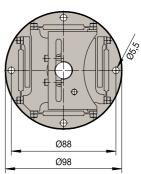




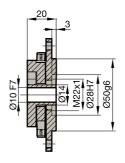
Modelo		
Modelo		
AA 10/10	10	10
AA 10/14	10	14
AA 14/14	14	14

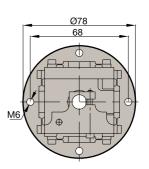






Modelo AP 14



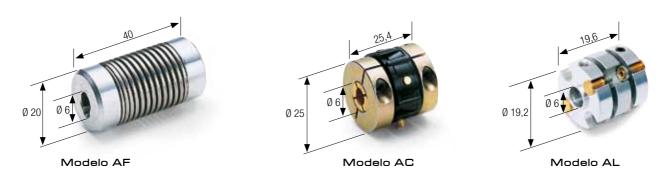


Modelo AP 10

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	0,5°	0,5°	0,2°
Máxima Desalineación axial admisible	0,2 mm	0,2 mm	0,1 mm
Error Kinemático de transferencia	$\begin{array}{c} \pm 2"\\ \text{si } \lambda \leq 0,1 \text{ mm y}\\ \alpha \leq 0,09^{\circ} \end{array}$	$\begin{array}{c} \pm 3"\\ \text{si } \lambda \leq 0,1 \text{ mm y}\\ \alpha \leq 0,09^{o} \end{array}$	$\begin{array}{c} \pm 2"\\ \text{si } \lambda \leq 0,1 \text{ mm y}\\ \alpha \leq 0,09^{\circ} \end{array}$
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 ⁻⁶ kg/m ²	100 x 10 ⁻⁶ kg/m ²	200 x 10 ⁻⁶ kg/m ²

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 axialadmisible	± 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

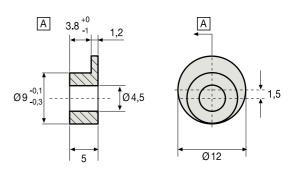
Los encoders de eje hueco van acompañados de un casquillo estándar de 6 mm de diámetro (\emptyset 6).

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.



accesorios

Protección

Los **encoders lineales** cerrados cumplen los requisitos de protección IP 53 de acuerdo a la norma **IEC 60 529** en el supuesto de que están montados de forma que las salpicaduras de agua no incidan directamente en los labios de protección. Si no hubiera posibilidad de evitarlo, debe colocarse separadamente una cubierta protectora.

• Filtro Al-400

El aire, proveniente de una red de aire comprimido, debe ser procesado y filtrado en el equipo Al-400, el cual se compone do:

- Grupo de filtrado y regulador de presión.
- Racores rápidos y empalmes para 4 sistemas de medición.
- 25 m de tubo de plástico de diámetro interior 4 mm, y diámetro exterior 6 mm.

• Filtro Al-500

En condiciones extremas en las que se hace necesario el secado del aire, Fagor Automation recomienda la utilización de la unidad de filtro de aire Al-500. Éste incorpora un módulo de secado que permite alcanzar las condiciones requeridas por los Sistemas de Captación Fagor Automation.

MODELOS Filtro Al-500		
Para 2 ejes:	AI-525	
Para 4 ejes:	AI-550	
Para 6 ejes:	AI-590	

Si el encoder está expuesto a concentraciones de líquidos y vaho, se puede introducir aire comprimido en el interior de la regla o de la cabeza lectora con lo que se consigue una protección IP 64 para prevenir más efectivamente la entrada de contaminación. En estos casos Fagor Automation recomienda sus Unidades de Filtro de Aire Al-400 y Al-500.





	Filtros AI-400 / AI-500		
Características Técnicas	Estándar	Especial	
Presión máxima de entrada	10,5 kg/cm ²	14 kg/cm	
Temperatura máxima de trabajo	52 °C	80 °C	
Presión de salida del equipo	1 kg/cm ²		
Consumo por sistema de medición	10 l/min.		
Seguridad	Alarma ante saturación del microfiltro		

Condiciones del aire (Según la norma DIN ISO 8573-1)

Los sistemas de captación lineal de Fagor Automation exigen que las condiciones del aire sean:

- Clase 1 Partícula máxima 0,12 µ
- Clase 4 (7 bars) Punto de rocío 3 °C
- Clase 1 Máxima concentración de aceite: 0,01 mg/m³.

Interruptor de seguridad

Consiste en un presostato, capaz de activar un interruptor de alarma cuando la presión baja de 0,66 kg/cm².

Datos Técnicos:

La presión de conmutación es regulable entre 0,3 y 1,5 kg/cm².

- Carga: 4 A.
- Tensión: 250 V aprox.
- Protección: IP65.



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. y
PANASONIC® es una marca registrada de PANASONIC® Corporation





FAGOR AUTOMATION

Fagor Automation, S. Coop.

B° San Andrés, 19

E-20500 Arrasate - Mondragón

SPAIN

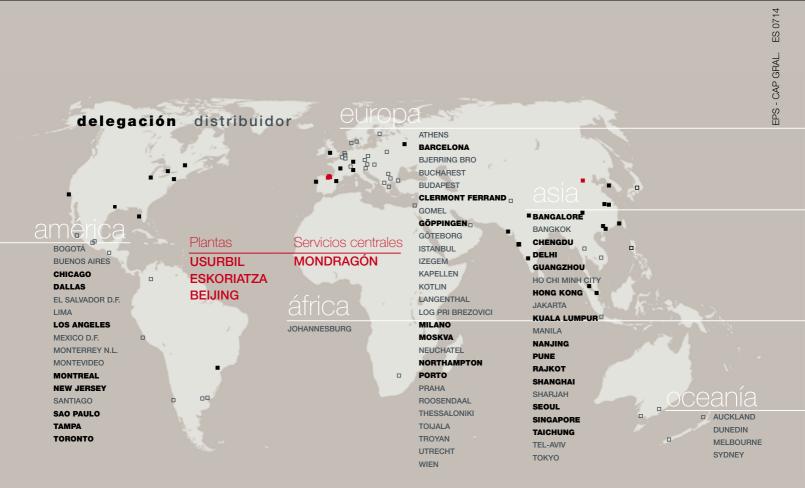
Tel.: +34 943 719 200 Fax.: +34 943 791 712 E-mail: info@fagorautomation.es





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

www.fagorautomation.com



worldwide automation