



Il a le sens de l'orientation : codeur multi-tours IO-Link.



Codeurs

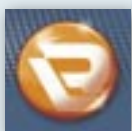
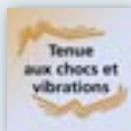
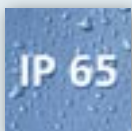


Suivi absolu de la position même hors tension.

Transmission directe de tops sans passer par l'API pour un positionnement plus précis.

Liberté d'installation grâce au connecteur M12 orientable avec LED d'état intégrée.

- ↻ **Mémorisation du temps de fonctionnement d'un roulement pour une planification efficace de la maintenance.**
- ↻ **Résolution configurable librement pour une mise en service rapide.**



Communication process en temps réel

Avec une résolution totale de 31 bits, ce nouveau codeur multi-tours offre de vastes possibilités de position et contrôle de vitesse. Grâce à son système de mesure magnétique robuste et sans batterie, ce codeur détecte les mouvements même si la machine est hors tension. L'entrée et la sortie numériques permettent une communication process en temps réel : des détecteurs de position peuvent signaler les positions finales directement au codeur – sans passer par l'automate, évitant ainsi tout décalage temporel et offset mécanique.

Toujours un œil sur l'installation pour une maintenance adaptée en toutes circonstances

Pour une maintenance adaptée en toutes circonstances, ce codeur indique également la température et fournit des informations sur le nombre de mises sous tension, le nombre total d'heures de fonctionnement et le temps de fonctionnement des roulements. De plus, le contrôleur de vitesse intégré surveille en permanence la vitesse de l'arbre, garantissant ainsi une grande fiabilité opérationnelle.



Ø boîtier [mm]	Ø arbre [mm]	Flasque	Résolution [résolution / tour]	Raccordement	IO-Link	Indice de protection	Réf.
Arbre plein							
58	10	flasque de serrage	15 / 16 bits	M12, 5 pôles	oui	IP 65	RMV300
58	6	flasque synchro	15 / 16 bits	M12, 5 pôles	oui	IP 65	RMU300
36,5	6	universel	15 / 16 bits	M12, 5 pôles	oui	IP 65	RMB300
Arbre creux avec 2 accouplements statoriques intégrés							
58	15	directe	15 / 16 bits	M12, 5 pôles	oui	IP 65	RMO300
36,5	12	directe	15 / 16 bits	M12, 5 pôles	oui	IP 65	RMA300






Accessoires

Type	Description	Réf.
------	-------------	------



Montage

	Douille de réduction pour boîtiers RO3, ROP 15...10 mm	E60211
	Douille de réduction pour boîtiers RO3, ROP 15...6 mm	E60213
	Douille de réduction pour boîtiers RO3, ROP 15...12 mm	E60214
	Accouplement statorique pour boîtiers RO inox 1.4310 (301)	E60205
	Excentrique de fixation	E60041
	Accouplement à soufflet, à serrage par vis, Ø 6 mm / 10 mm	E60215
	Accouplement à soufflet, à serrage par vis, Ø 10 mm / 10 mm	E60216

Technologie de connexion

	Connecteur femelle, M12, blindé 2 m orange, câble PVC, 5 pôles	EVT405
	Connecteur femelle, M12, blindé 5 m orange, câble PVC, 5 pôles	EVT406
	Maître IO-Link PROFINET 4 ports	AL1100
	Maître IO-Link EtherNet/IP 4 ports	AL1120
	Câble de raccordement en Y, câble adaptateur pour RMx300, détecteur trigger, câble PUR, 0,4 m	EVC847

IO-Link

	LR DEVICE (fourni sur clé USB) Logiciel pour le paramétrage online et offline de capteurs et d'actionneurs IO-Link	QA0011
	Maître IO-Link USB pour le paramétrage et l'analyse d'appareils Protocoles de communication supportés : IO-Link (4.8, 38.4 et 230 kBits/s)	E30390

Autres données techniques

Tension d'alimentation	[V DC]	18...30
Fréquence de commutation	[kHz]	1000

Interface de communication Appareil IO-Link

Type de transmission	COM3 (230,4 kBaud)
Révision IO-Link	1.1
Temps de cycle interface	2,3 ms
Fonctions IO-Link (acyclique)	Nombre d'heures de fonctionnement et de rotations de l'arbre, nombre d'enclenchements, température interne

Matières		
Flasque		aluminium
Boîtier		inox 1.4521 (444)
Arbre		inox 1.4571 (316L)
Connecteur		inox 1.4401 (316)



Un détecteur de position détecte l'objet souhaité, et la position finale est transmise en temps réel via l'entrée directe du codeur. Il est ainsi possible de régler le codeur sur une valeur prédéfinie (par ex. zéro) sans passer par l'automate, évitant ainsi tout décalage temporel et donc tout offset mécanique. Cela permet de mesurer des objets avec une haute précision et de déclencher ensuite une autre tâche comme le sciage ou toute autre opération d'usinage. Le tout avec des coûts de câblage, en matériel et en temps, réduits.