

Winkelsensor

424 CO...

CAN-fähig mit einem Messbereich bis 360°

- + hohe Lebensdauer und Zuverlässigkeit aufgrund kontaktlosem Messprinzip mit Hallsensor
- + 360° Winkelmessbereich
- + hohe Schutzart IP67 für raue Bedingungen
- + Temperaturbereich -40°C bis +85°C
- + CAN-fähig (ISO 11898) mit CANopen Protokoll
- + optional mit Betätigungshebel
- + Betriebsspannung 9...32 VDC



Verwendung

Aufgrund der Kugellagerung kann die Drehachse kleinere Radialkräfte aufnehmen und ist daher für nahezu alle Anwendungen in der Automatisierung und im Fahrzeugbau geeignet. Das Messprinzip basiert auf einem Hallsensor, der die Veränderung eines Magnetfeldes registriert und ein dementsprechendes Signal ausgibt. Durch die hohe Schutzart IP67 ist der Sensor auch bei rauen Umgebungsbedingungen einsetzbar. Die CAN-Bus-Anbindung ermöglicht eine einfache Integration.



Varianten

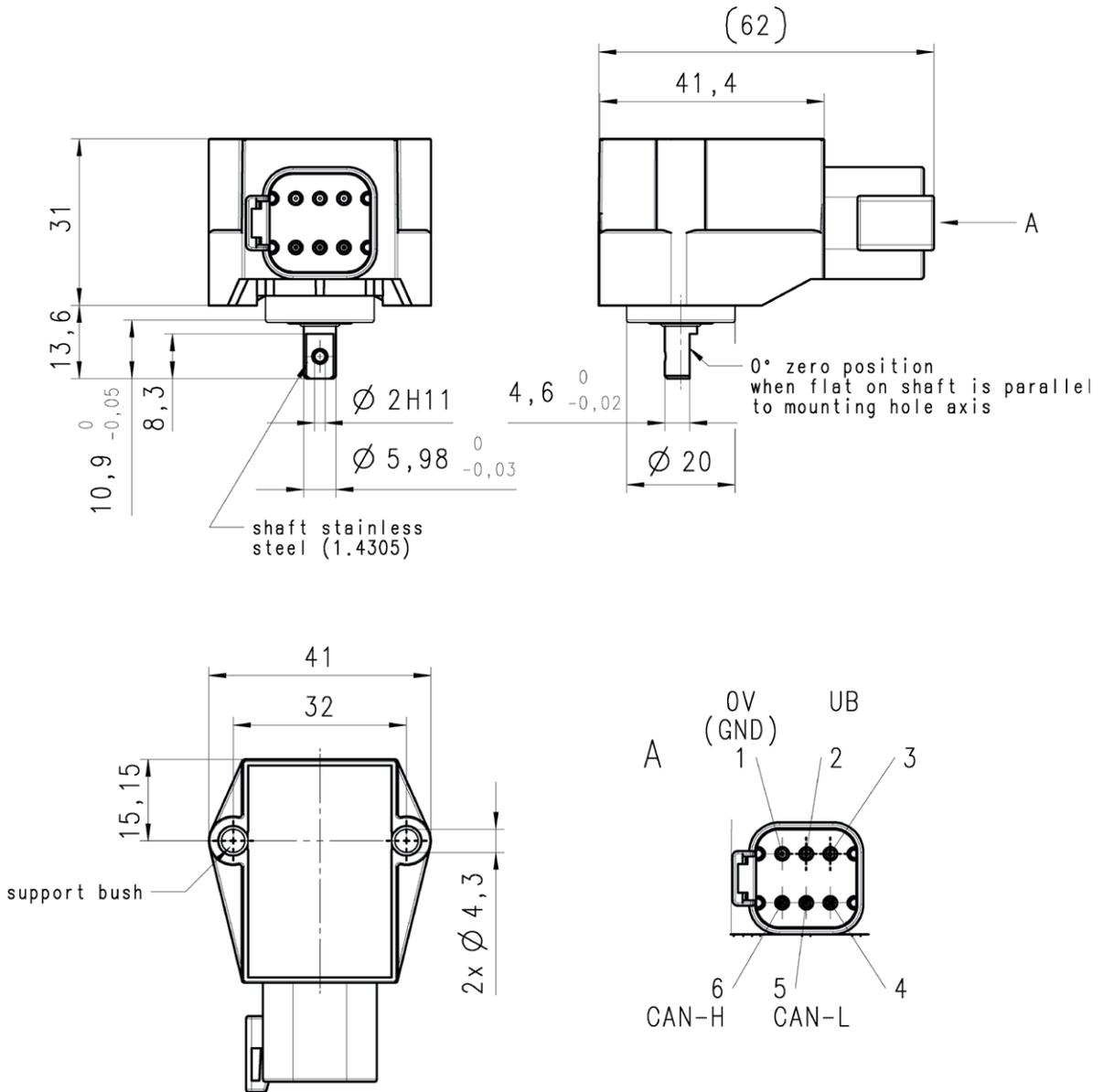
Über das CANopen Protokoll lassen sich optional diverse Spezifikationen wie Baudrate oder Drehrichtung einstellen.

Auf Anfrage können auch passende Kabelsätze oder Betätigungshebel zur Verfügung gestellt werden.

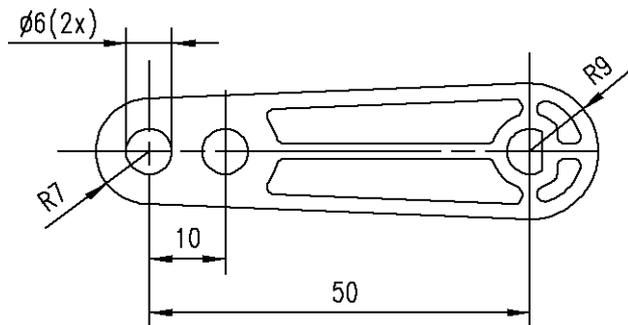


Winkelsensor mit optionalem Betätigungshebel

Mechanischer Aufbau



Betätigungshebel optional (350 210)



Einbaumaße

Einbaugröße	62 x 41 x 44,6 mm
Befestigung	2 x M4 Schrauben (Bohrung Ø4,3 mm, Abstand 32 mm)

Mechanische Kennwerte

Technologie	Hall-Sensorik
Temperaturbereich	-40°C bis +85°C
Mechanischer Anschlag	ohne
Schutzart	IP67 DIN EN 60529
Winkelbereich	360°
Material	PBT schwarz
Lagerung	Kugellager
Anschluss	Deutsch DT06-6S Stecker

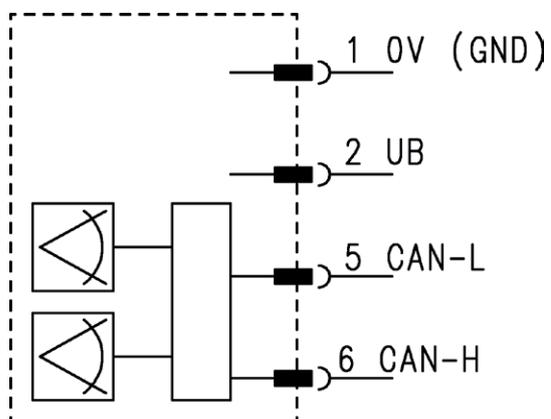
Elektrische Kennwerte



Betriebsspannung	9...32 VDC
CAN-Bus	gemäß ISO 11898, CAN specification 2.0B
Protokoll	CANopen, SAE J1939 auf Anfrage
Stromaufnahme	< 70 mA
CAN Abschlusswiderstand	nein
Node-ID	1...127 (Standard: 2)
Baudrate	50, 125, 250, 500, 800, 1000 kbit/s (Std.: 250 kbit/s)
Sendeintervall	1...65535 ms (Standard: 100 ms)
Winkel 1	CW oder CCW (Standard: CW) *
Winkel 2	CW oder CCW (Standard: CCW) *
Auflösung	0,1°/Bit oder 1°/Bit (Standard: 0,1°/Bit)
Linearitätsfehler	< ± 1%
Temperaturdrift	< 0,002°/°C

* CW = clockwise (rechtsdrehend)
 CCW = counterclockwise (linksdrehend)

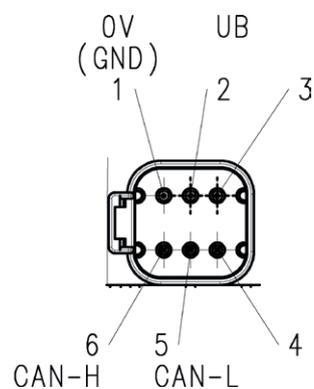
Beschaltung



Anschlussart

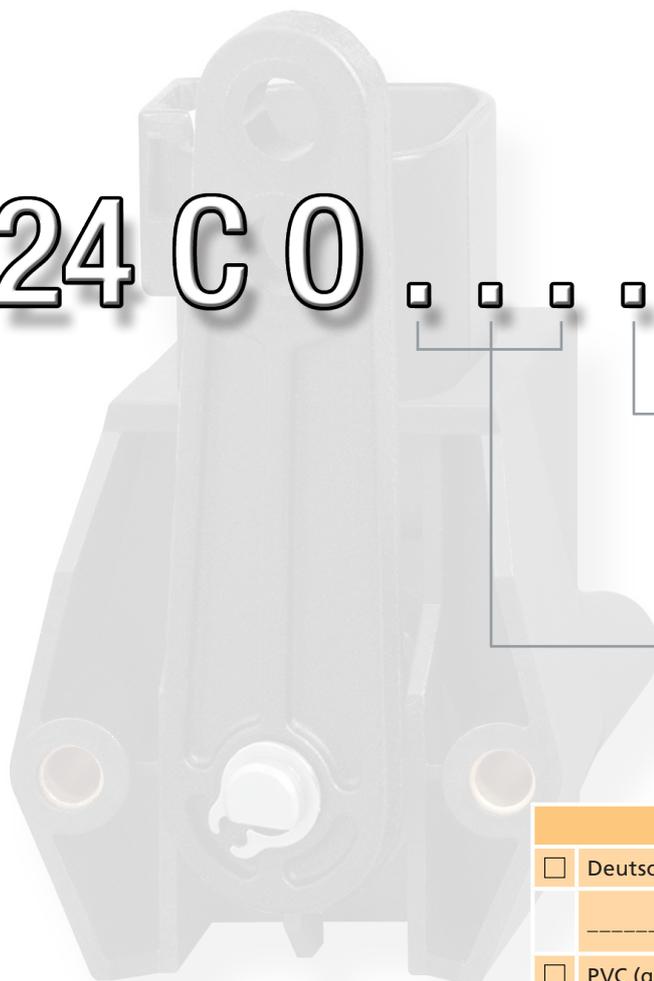
Stecker

6-pol Deutsch DT06-6S



Spezifikation Ihres Winkelsensors

424 C 0



Betätigungshebel	
<input type="checkbox"/>	B = Hebel montiert
<input type="checkbox"/>	Z = Zentrierung Ø18 ohne Abdeckkappe
<input type="checkbox"/>	ohne

Winkelmessbereich	
	3 Stellen: Wert = Winkel
_____	(z.B. 030 = 30 Grad)

Kabelsatz	
<input type="checkbox"/>	Deutsch Stecker DT 06-6S (3-pol) Art.Nr.: L1ZD.0.B
_____	m (1 - 10m in 1m Schritten)
<input type="checkbox"/>	PVC (grau)
<input type="checkbox"/>	PUR (schwarz)

CAN Spezifikation (CANopen)



	<input type="checkbox"/> Default	<input type="checkbox"/> Spezifisch	Wertebereich
Node-ID	2	_____	1...127
Baudrate	250 kbit/s	_____ kbit/s	50, 100, 125, 250, 500, 800, 1000
Sendeintervall	100 ms	_____ ms	1...65535 ms
Winkel 1	CW	_____	CW oder CCW
Winkel 2	CCW	_____	CW oder CCW
Auflösung	0,1°/Bit	_____ °/Bit	1°/Bit oder 0,1°/Bit

