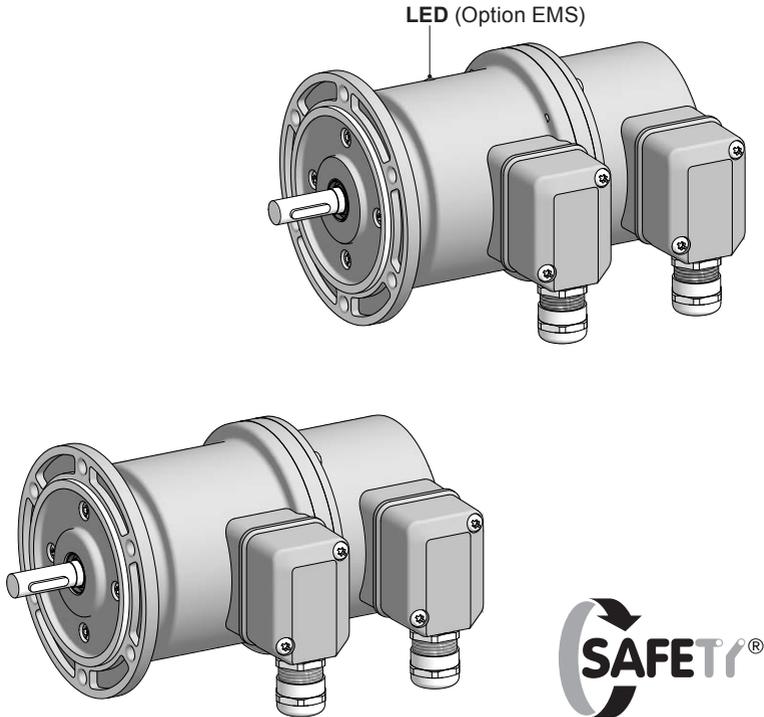


Montage- und Betriebsanleitung *Installation and operating instructions*



POG 9 + FSL

Kombination

Drehgeber mit integriertem Fliehkraftschalter

Combination

Encoder with integrated centrifugal switch

1	Allgemeine Hinweise	1
2	Sicherheitshinweise	3
3	Vorbereitung	5
3.1	Lieferumfang	5
3.2	Zur Montage erforderlich (nicht im Lieferumfang enthalten)	6
3.3	Erforderliches Werkzeug (nicht im Lieferumfang enthalten)	6
4	Montage	7
4.1	Schritt 1	7
4.2	Schritt 2	7
4.3	Schritt 3	8
4.4	Schritt 4	8
4.5	Max. zulässige Anbaufehler unter Verwendung der Baumer Hübner Federscheiben-Kupplung K 35	9
4.6	Hinweis bei Verwendung einer Klauenkupplung (zum Beispiel „ROTEX®“)	10
4.7	Anbauhinweis	11
5	Abmessung	12
6	Elektrischer Anschluss	13
6.1	Drehgeber POG 9	13
6.1.1	Beschreibung der Anschlüsse	13
6.1.2	Ausgangssignale	13
6.1.3	Kabelanschluss	14
6.1.3.1	Schritt 1 und 2	14
6.1.4	Klemmenbelegung	15
6.1.4.1	Standard	15
6.1.4.2	Option EMS (Enhanced Monitoring System)	15
6.1.5	LED-Anzeige / Fehlerausgang (Option EMS - Enhanced Monitoring System)	16
6.1.6	Sensorkabel HEK 8 (Zubehör)	17
6.2	Fliehkraftschalter FSL	17
6.2.1	Kabelanschluss	17
6.2.1.1	Schritt 1	17
6.2.1.2	Schritt 2	18
6.2.2	Klemmenbelegung	18
7	Demontage	19
7.1	Schritt 1 und 2	19
7.2	Schritt 3	20
7.3	Schritt 4	20
7.4	Schritt 5	20
8	Technische Daten	21
8.1	Technische Daten - elektrisch	21
8.2	Technische Daten - elektrisch (Drehgeber)	21
8.3	Technische Daten - elektrisch (Fliehkraftschalter)	21
8.4	Technische Daten - mechanisch	22
9	Zubehör	25

Table of contents

1	General notes	2
2	Security indications	4
3	Preparation	5
	3.1 Scope of delivery	5
	3.2 Required for mounting (not included in scope of delivery)	6
	3.3 Required tools (not included in scope of delivery)	6
4	Mounting	7
	4.1 Step 1	7
	4.2 Step 2	7
	4.3 Step 3	8
	4.4 Step 4	8
	4.5 Max. permissible mounting tolerance when the Baumer Hübner K 35 spring disk coupling is used	9
	4.6 Note when using a jaw-type coupling (for example "ROTEX®")	10
	4.7 Mounting instruction	11
5	Dimension	12
6	Electrical connection	13
	6.1 Encoder POG 9	13
	6.1.1 Terminal significance	13
	6.1.2 Output signals	13
	6.1.3 Cable connection	14
	6.1.3.1 Step 1 and 2	14
	6.1.4 Terminal assignment	15
	6.1.4.1 Standard	15
	6.1.4.2 Option EMS (Enhanced Monitoring System)	15
	6.1.5 LED status / Error output (Option EMS - Enhanced Monitoring System)	16
	6.1.6 Sensor cable HEK 8 (accessory)	17
	6.2 Centrifugal switch FSL	17
	6.2.1 Cable connection	17
	6.2.1.1 Step 1	17
	6.2.1.2 Step 2	18
	6.2.2 Terminal assignment	18
7	Dismounting	19
	7.1 Step 1 and 2	19
	7.2 Step 3	20
	7.3 Step 4	20
	7.4 Step 5	20
8	Technical data	23
	8.1 Technical data - electrical ratings	23
	8.2 Technical data - electrical ratings (encoder)	23
	8.3 Technical data - electrical ratings (centrifugal switch)	23
	8.4 Technical data - mechanical design	24
9	Accessories	25

1 Allgemeine Hinweise

1.1 Zeichenerklärung:



Gefahr

Warnung bei möglichen Gefahren



Hinweis zur Beachtung

Hinweis zur Gewährleistung eines einwandfreien Betriebes des Produkts



Information

Empfehlung für die Produkthandhabung

1.2 Die **Kombination POG 9 + FSL** ist ein opto-elektronisches **Präzisions-messgerät**, das mit Sorgfalt nur von technisch qualifiziertem Personal gehandhabt werden darf.

1.3 Die zu erwartende **Lebensdauer** des Gerätes hängt von den **Kugellagern** ab, die mit einer Dauerschmierung ausgestattet sind.

1.4 Der **Lagertemperaturbereich** des Gerätes liegt zwischen -15 °C bis $+70\text{ °C}$.



1.5 Der **Betriebstemperaturbereich** des Gerätes liegt zwischen -30 °C (>3072 Impulse pro Umdrehung: -25 °C) bis $+100\text{ °C}$, am Gehäuse gemessen.



1.6 **CE** **EU-Konformitätserklärung** gemäß den europäischen Richtlinien.

1.7 Wir gewähren **2 Jahre Gewährleistung** im Rahmen der Bedingungen des Zentralverbandes der Elektroindustrie (ZVEI).

1.8 **Wartungsarbeiten** sind nicht erforderlich. **Reparaturen** dürfen nur vom Hersteller durchgeführt werden. Am Gerät dürfen keine Veränderungen vorgenommen werden.

1.9 Bei **Rückfragen** bzw. **Nachlieferungen** sind die auf dem Typenschild des Gerätes angegebenen Daten, insbesondere Typ und Seriennummer, unbedingt anzugeben.

1.10 Alle Bestandteile der Kombination sind nach **länderspezifischen Vorschriften** zu **entsorgen**.

Achtung! Beschädigung des auf dem Gerät befindlichen Siegels  führt zu Gewährleistungsverlust.



1 General notes

1.1 Symbol guide:



Danger

Warnings of possible danger



General information for attention

Informations to ensure correct product operation



Information

Recommendation for product handling

1.2 The **combination POG 9 + FSL** is an opto electronic **precision measurement device** which must be handled with care by skilled personnel only.

1.3 The expected **operating life** of the device depends on the **ball bearings**, which are equipped with a permanent lubrication.

1.4  The **storage temperature range** of the device is between -15 °C and $+70\text{ °C}$.

1.5  The **operating temperature range** of the device is between -30 °C (>3072 pulses per revolution: -25 °C) and $+100\text{ °C}$, measured at the housing.

1.6  **EU Declaration of Conformity** meeting to the European Directives.

1.7 We grant a **2-year warranty** in accordance with the regulations of the ZVEI (Central Association of the German Electrical Industry).

1.8 **Maintenance work** is not necessary. **Repair work** must be carried out by the manufacturer. Alterations of the device are not permitted.

1.9 In the event of **queries** or **subsequent deliveries**, the data on the device type label must be quoted, especially the type designation and the serial number.

1.10 Combination components are to be **disposed** of according to the **regulations prevailing in the respective country**.



Warning!

Damaging the seal



on the device invalidates warranty.





2 Sicherheitshinweise

2.1 Verletzungsgefahr durch rotierende Wellen

Haare und Kleidungsstücke können von rotierenden Wellen erfasst werden.

- Vor allen Arbeiten alle Betriebsspannungen ausschalten und Maschinen stillsetzen.

2.2 Zerstörungsgefahr durch elektrostatische Aufladung

Die elektronischen Bauteile in der Kombination sind empfindlich gegen hohe Spannungen.

- Steckkontakte und elektronische Komponenten nicht berühren.
- Ausgangsklemmen vor Fremdspannungen schützen.
- Max. Betriebsspannung nicht überschreiten.

2.3 Zerstörungsgefahr durch mechanische Überlastung

Eine starre Befestigung kann zu Überlastung durch Zwangskräfte führen.

- Die Beweglichkeit der Kombination niemals einschränken. Unbedingt die Montagehinweise beachten.
- Die vorgegebenen Abstände und/oder Winkel unbedingt einhalten.

2.4 Zerstörungsgefahr durch mechanischen Schock

Starke Erschütterungen, z. B. Hammerschläge, können zur Zerstörung der Abtastung führen.

- Niemals Gewalt anwenden. Bei sachgemäßer Montage lässt sich alles leichtgängig zusammenfügen.
- Für die Demontage geeignetes Abziehwerkzeug benutzen.

2.5 Zerstörungsgefahr durch Verschmutzung

Schmutz kann in der Kombination zu Kurzschlüssen und zur Beschädigung der optischen Abtastung führen.

- Während aller Arbeiten am geöffneten Klemmenkasten auf absolute Sauberkeit achten.
- Bei der Demontage niemals Öl oder Fett in das Innere der Kombination gelangen lassen.

2.6 Zerstörungsgefahr durch klebende Flüssigkeiten

Klebende Flüssigkeiten können die optische Abtastung und die Lager beschädigen. Die Demontage einer mit der Achse verklebten Kombination kann zu deren Zerstörung führen.

2.7 Explosionsgefahr

Die Kombination nicht in Bereichen mit explosionsgefährdeten bzw. leicht entzündlichen Materialien verwenden. Durch eventuelle Funkenbildung können diese leicht Feuer fangen und/oder explodieren.



2 Security indications

2.1 Risk of injury due to rotating shafts

Hair and clothes may become tangled in rotating shafts.

- *Before all work switch off all operating voltages and ensure machinery is stationary.*

2.2 Risk of destruction due to electrostatic charge

Electronic parts contained in the combination are sensitive to high voltages.

- *Do not touch plug contacts or electronic components.*
- *Protect output terminals against external voltages.*
- *Do not exceed max. operating voltage.*

2.3 Risk of destruction due to mechanical overload

Rigid mounting may give rise to constraining forces.

- *Never restrict the freedom of movement of the combination. The installation instructions must be followed.*
- *It is essential that the specified clearances and/or angles are observed.*

2.4 Risk of destruction due to mechanical shock

Violent shocks, e. g. due to hammer impacts, can lead to the destruction of the optical sensing system.

- *Never use force. Assembly is simple when correct procedure is followed.*
- *Use suitable puller for disassembly.*

2.5 Risk of destruction due to contamination

Dirt penetrating inside the combination can cause short circuits and damage the optical sensing system.

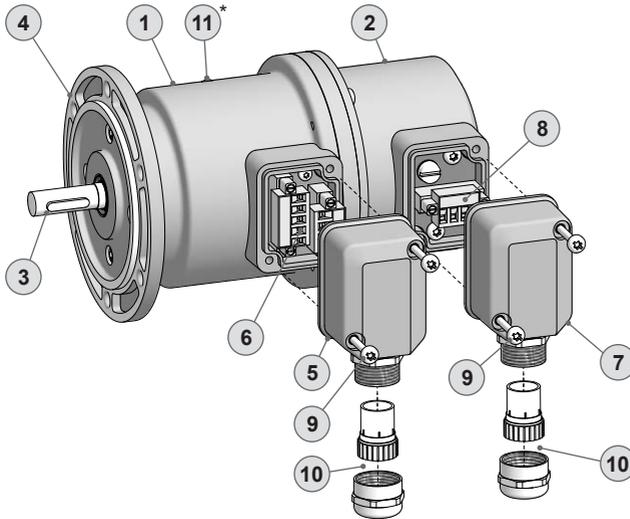
- *Absolute cleanliness must be maintained when carrying out any work on the open terminal box.*
- *When dismantling, never allow lubricants to penetrate the combination.*

2.6 Risk of destruction due to adhesive fluids

Adhesive fluids can damage the optical sensing system and the bearings. Dismounting a combination, secured to a shaft by adhesive may lead to the destruction of the unit.

2.7 Explosion risk

Do not use the combination in areas with explosive and/or highly inflammable materials. They may explode and/or catch fire by possible spark formation.

3 Vorbereitung**3.1 Lieferumfang**

- ① Gehäuse Drehgeber POG 9
- ② Gehäuse Fliehkraftschalter FSL
- ③ Vollwelle mit Passfeder
- ④ EURO-Flansch B10
- ⑤ Klemmenkastendeckel POG 9
- ⑥ Anschlussklemmen POG 9, siehe Abschnitt 6.1.3.1 und 6.1.4.
- ⑦ Klemmenkastendeckel FSL
- ⑧ Anschlussklemmen FSL, siehe Abschnitt 6.2.1.2 und 6.2.2.
- ⑨ Kombi-Torx-Schraube M4x32 mm
- ⑩ Kabelverschraubung M20x1,5 für Kabel ø5-13 mm
- ⑪ Status LED*, siehe Abschnitt 6.1.5.

* Option EMS

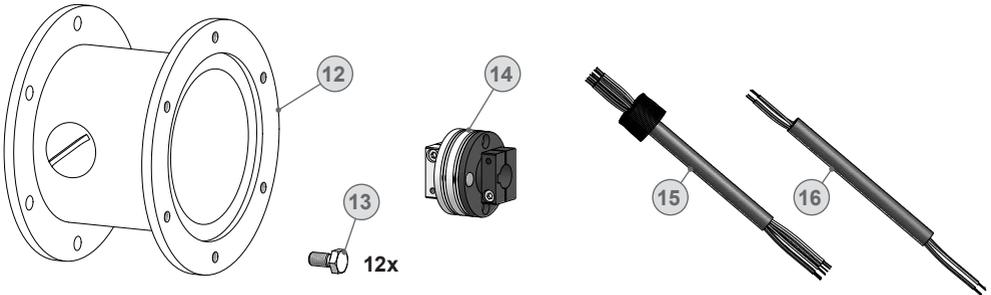
3 Preparation**3.1 Scope of delivery**

- ① *Housing encoder POG 9*
- ② *Housing centrifugal switch FSL*
- ③ *Solid shaft with key*
- ④ *EURO flange B10*
- ⑤ *Terminal box cover POG 9*
- ⑥ *Connecting terminal POG 9, see section 6.1.3.1 and 6.1.4.*
- ⑦ *Terminal box cover FSL*
- ⑧ *Connecting terminal FSL, see section 6.2.1.2 and 6.2.2.*
- ⑨ *Screw with torx and slotted drive M4x32 mm*
- ⑩ *Cable gland M20x1.5 for cable ø5-13 mm*
- ⑪ *Status LED*, see section 6.1.5.*

* Option EMS

3.2 Zur Montage erforderlich (nicht im Lieferumfang enthalten)

3.2 Required for mounting (not included in scope of delivery)



- 12 Anbauvorrichtung, kundenspezifisch
- 13 Befestigungsschrauben für Anbauvorrichtung ISO 4017, M6x16 mm
- 14 Federscheibenkupplung K 35, als Zubehör erhältlich, siehe Abschnitt 4.5
- 15 Sensorkabel HEK 8, als Zubehör erhältlich, siehe Abschnitt 6.1.6.
- 16 Anschlusskabel für FSL

- 12 Installation fitting, customized
- 13 Fixing screws for installation fitting ISO 4017, M6x16 mm
- 14 Spring disk coupling K 35, available as accessory, see section 4.5
- 15 Sensor cable HEK 8, available as accessory, see section 6.1.6.
- 16 Connecting cable for FSL

3.3 Erforderliches Werkzeug (nicht im Lieferumfang enthalten)

3.3 Required tools (not included in scope of delivery)

2,5 mm

10 und 22 mm

TX 20

2.5 mm

10 and 22 mm

TX 20

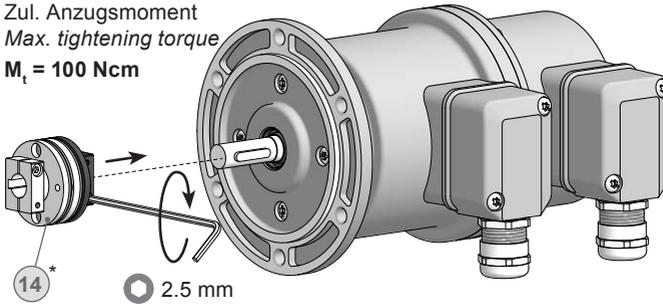
17 Werkzeugset als Zubehör erhältlich,
Bestellnummer: 11068265

17 Tool kit available as accessory,
order number: 11068265

4 Montage

4.1 Schritt 1

Zul. Anzugsmoment
Max. tightening torque
 $M_t = 100 \text{ Ncm}$

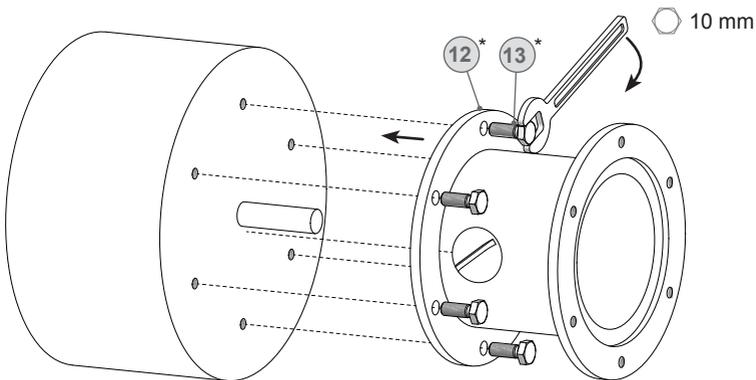


4.2 Schritt 2

4 Mounting

4.1 Step 1

4.2 Step 2



* Siehe Seite 6
See page 6



Motorwelle einfetten!



Lubricate motor shaft!



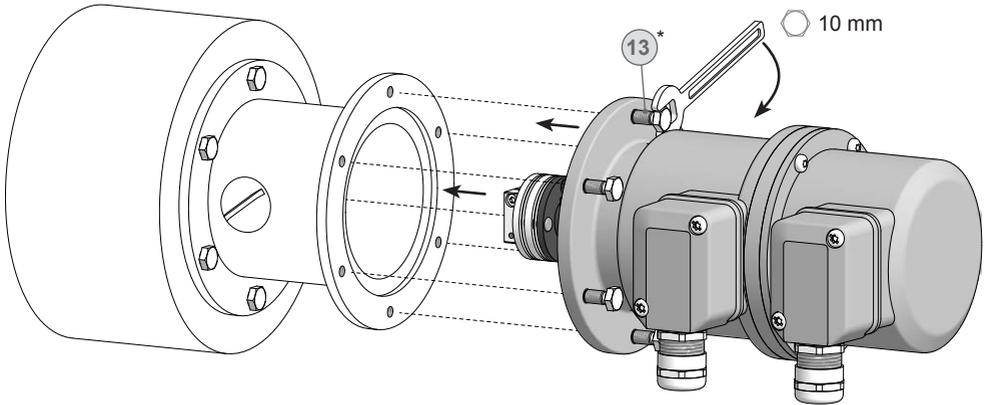
Die Antriebswelle sollte einen möglichst kleinen Rundlauffehler aufweisen, da dieser zu einem Winkelfehler führen kann. Außerdem verursachen Rundlauffehler Vibrationen, die die Lebensdauer der Kombination verkürzen können.



The drive shaft should have as less runout as possible because this can otherwise result in an angle error. In addition, any radial deviation can cause vibrations, which can shorten the lifetime of the combination.

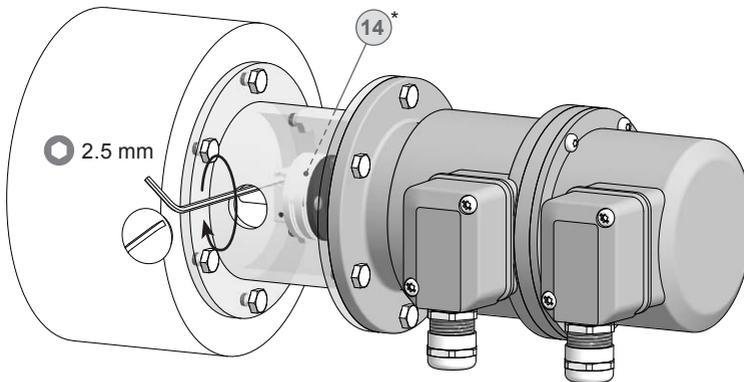
4.3 Schritt 3

4.3 Step 3



4.4 Schritt 4

4.4 Step 4



Zul. Anzugsmoment
 Max. tightening torque
 $M_t = 2-3 \text{ Nm}$

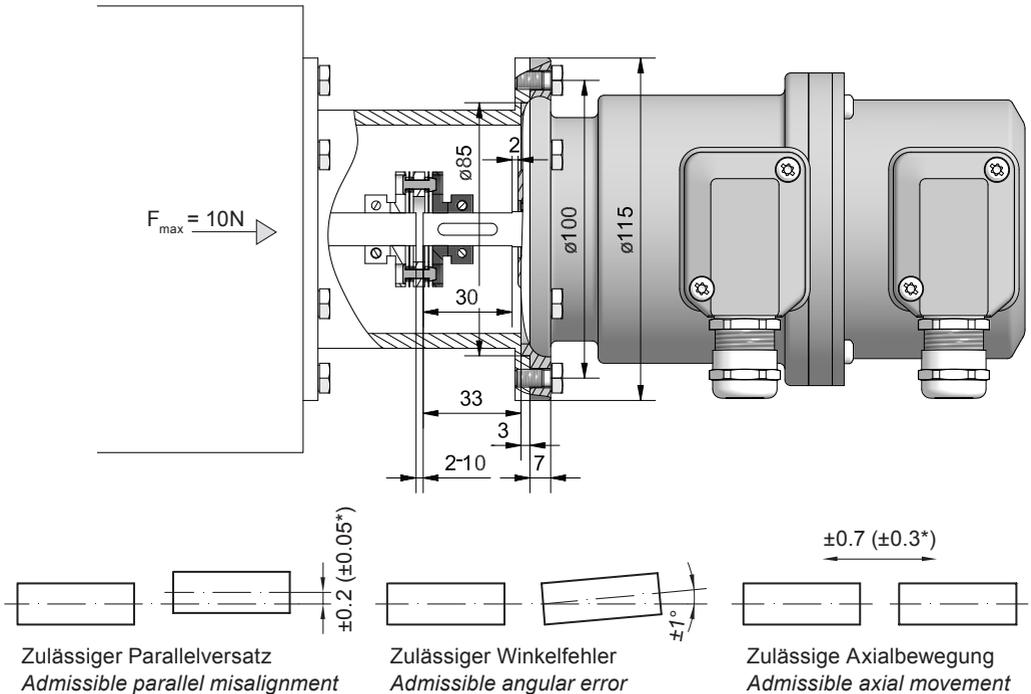
* Siehe Seite 6
 See page 6

4.5 Max. zulässige Anbaufehler unter Verwendung der Baumer Hübner Federscheiben-Kupplung K 35

Kombinationen mit Vollwelle sollten unter Verwendung der Baumer Hübner Federscheiben-Kupplung K 35 (Zubehör) angetrieben werden, die sich ohne axialen Druck auf die Welle schieben lässt.

4.5 Max. permissible mounting tolerance when the Baumer Hübner K 35 spring disk coupling is used

Combinations with a solid shaft should be driven through the Baumer Hübner K 35 spring disk coupling (accessory), that can be pushed onto the shaft without axial loading.



* Für Version mit isolierender Kunststoffnabe
For insulated hub version



Der Anbau an den Antrieb muss mit möglichst geringem Winkelfehler und Parallelversatz erfolgen.



The combination must be mounted on the drive with the least possible angular error and parallel misalignment.



Das harte Aufschlagen von Kupplungsteilen auf die Welle ist wegen der Gefahr von Kugellagerbeschädigungen nicht zulässig.



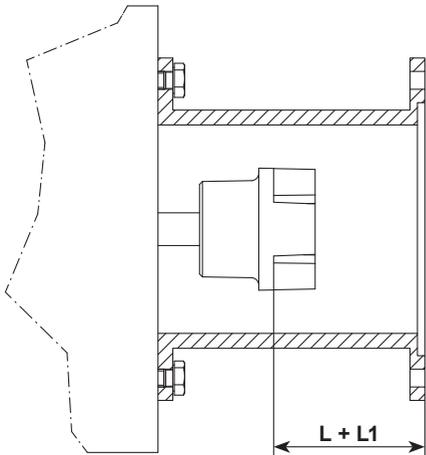
Coupling components must not be driven onto the shaft with improper force (e. g. hammer impacts), because of the risk of damaging the ball bearings.

All dimensions in millimeters (unless otherwise stated)

4.6 Hinweis bei Verwendung einer Klauenkupplung (zum Beispiel „ROTEX®“)

Eine falsche Montage der Klauenkupplung führt zur Beschädigung der Kombination.

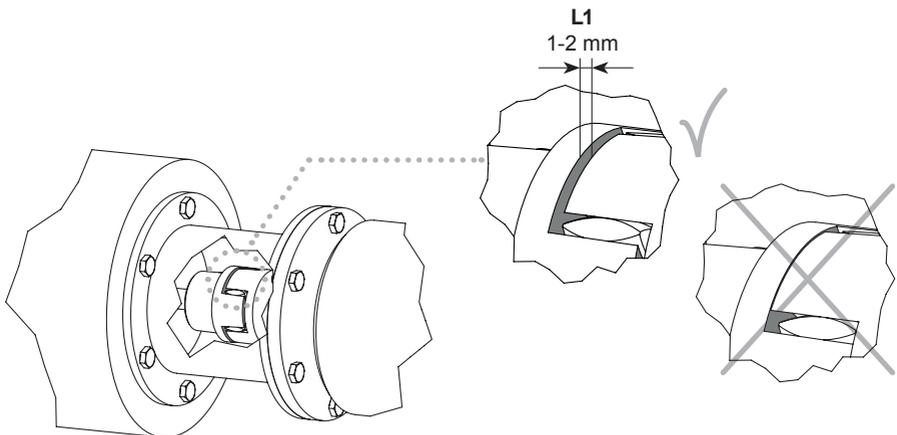
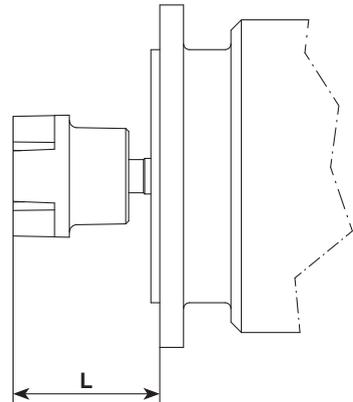
Mit einem Tiefenmessschieber die korrekten Abstände (L , $L1$), siehe unten, ermitteln und einhalten.



4.6 Note when using a jaw-type coupling (for example “ROTEX®”)

Incorrect mounting of the jaw-type coupling can damage the combination.

Use a depth gauge to find and observe the correct distances (L , $L1$), see below.



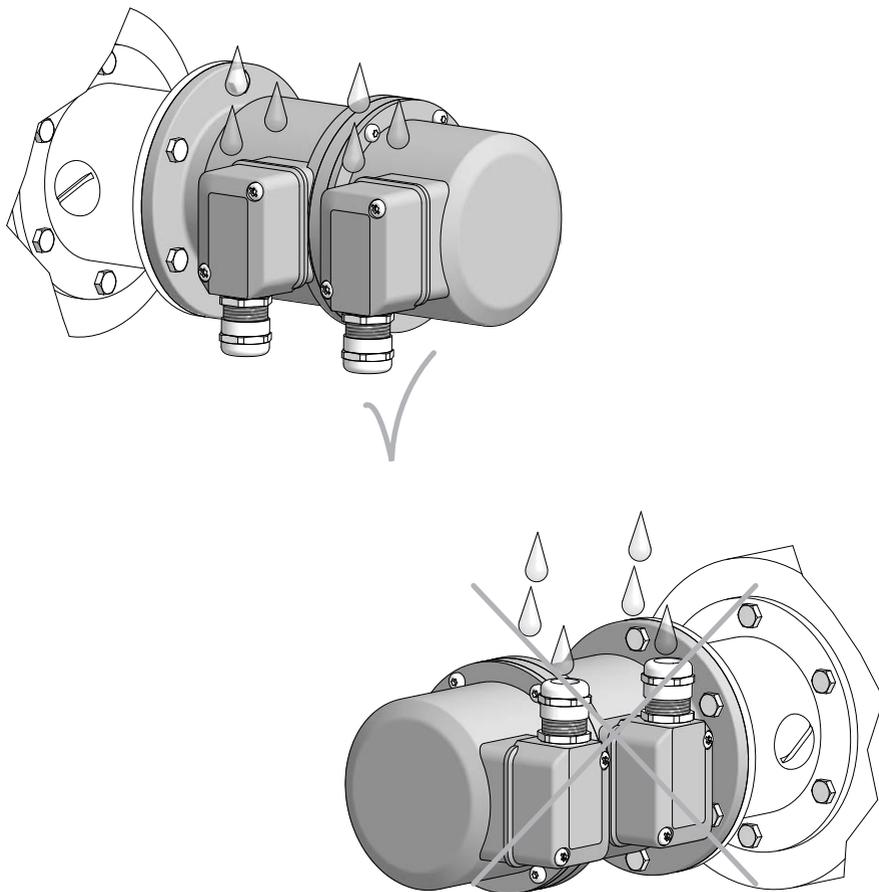
Eine Blockung der beiden Kupplungshälften (Klauen liegen Stirn auf Stirn) ist zu vermeiden.

Es darf kein direkter Axialschlag auf die Welle der Kombination erfolgen.



Avoid blocking of both coupling halves (claws pressed together).

The combination shaft must not subjected to direct axial shock.



Wir empfehlen, die Kombination so zu montieren, dass der Kabelanschluss keinem direkten Wassereintritt ausgesetzt ist.



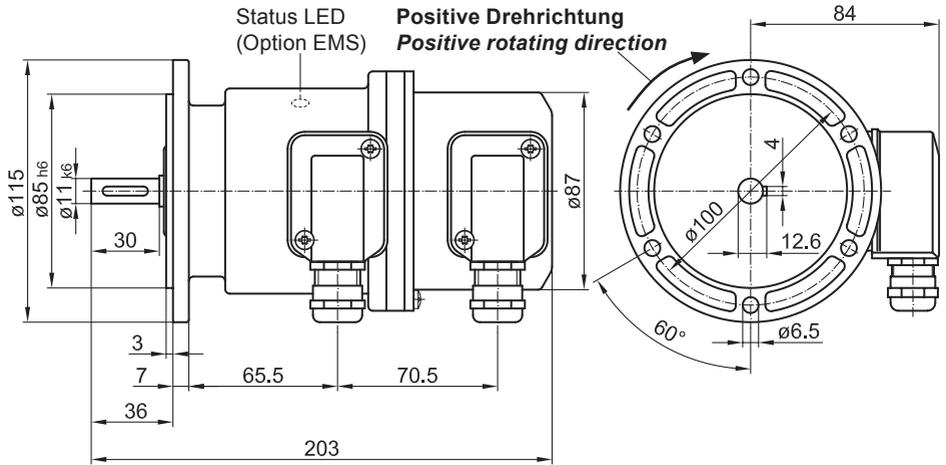
It is recommended to mount the combination with cable connection facing downward and being not exposed to water.

5 Abmessung

(73725, 76401)

5 Dimension

(73725, 76401)



All dimensions in millimeters (unless otherwise stated)

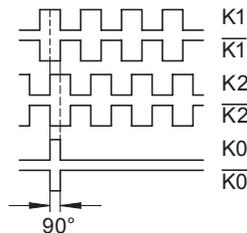
6 Elektrischer Anschluss**6.1 Drehgeber POG 9****6.1.1 Beschreibung der Anschlüsse**

+UB; +	Betriebsspannung (für den Drehgeber) <i>Voltage supply (for the encoder)</i>
⊥; ↓; GND; 0V	Masseanschluss (für die Signale) <i>Ground (for the signals)</i>
⊥; ↗	Erdungsanschluss (Gehäuse) <i>Earth ground (chassis)</i>
K1; A; A+	Ausgangssignal Kanal 1 <i>Output signal channel 1</i>
$\overline{K1}$; \overline{A} ; A-	Ausgangssignal Kanal 1 invertiert <i>Output signal channel 1 inverted</i>
K2; B; B+	Ausgangssignal Kanal 2 (90° versetzt zu Kanal 1) <i>Output signal channel 2 (offset by 90° to channel 1)</i>
$\overline{K2}$; \overline{B} ; B-	Ausgangssignal Kanal 2 (90° versetzt zu Kanal 1) invertiert <i>Output signal channel 2 (offset by 90° to channel 1) inverted</i>
K0; C; R; R+	Nullimpuls (Referenzsignal) <i>Zero pulse (reference signal)</i>
$\overline{K0}$; \overline{C} ; \overline{R} ; R-	Nullimpuls (Referenzsignal) invertiert <i>Zero pulse (reference signal) inverted</i>
$\overline{\text{Err}}$; Err-	Fehlerausgang <i>Error output</i>

6.1.2 Ausgangssignale

Signalfolge bei positiver
Drehrichtung, siehe Abschnitt 5.

*Sequence for positive rotating
direction, see section 5.*

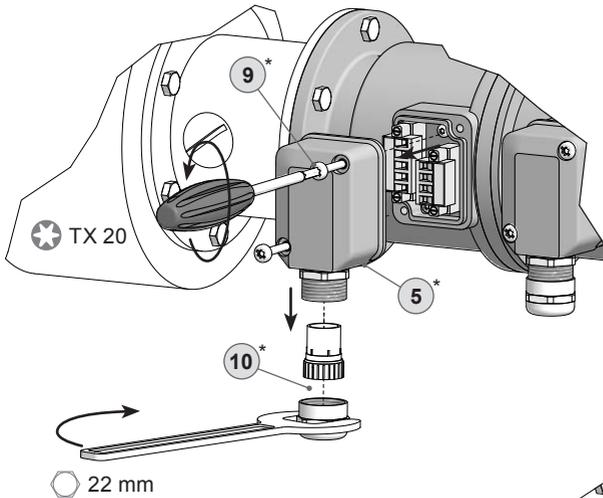
**6 Electrical connection****6.1 Encoder POG 9****6.1.1 Terminal significance****6.1.2 Output signals**

6.1.3 Kabelanschluss

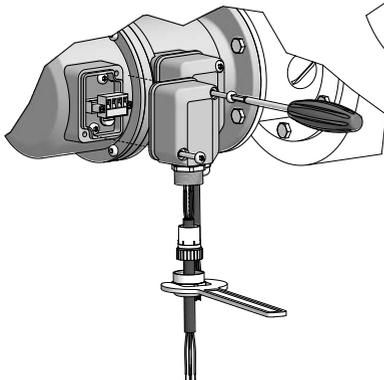
6.1.3 Cable connection

6.1.3.1 Schritt 1 und 2

6.1.3.1 Step 1 and 2

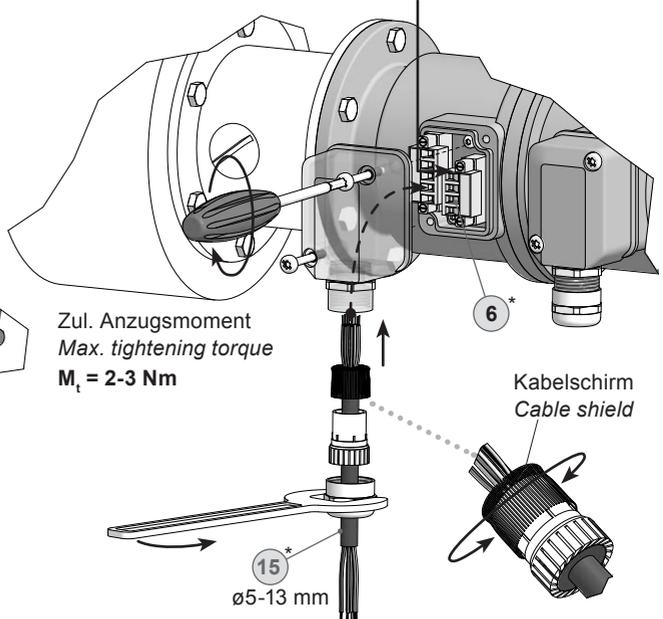


Um 180° wendbarer
Klemmenkasten.
Terminal box, turn by 180°.



* Siehe Seite 5 oder 6
See page 5 or 6

Ansicht X
siehe Abschnitt 6.1.4.
View X
see section 6.1.4.



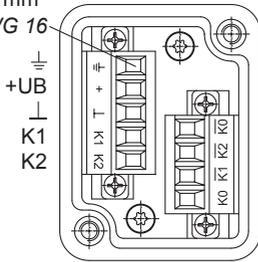
Zur Gewährleistung der angegebenen
Schutzart sind nur geeignete Kabel-
durchmesser zu verwenden.



To ensure the specified protection of
the device the correct cable diameter
must be used.

6.1 Drehgeber POG 9**6.1.4 Klemmenbelegung****6.1.4.1 Standard**

Max. 1,5 mm²
Max. AWG 16

**Ansicht X**

Anschlussklemmen, siehe Abschnitt 6.1.3.1.

View X

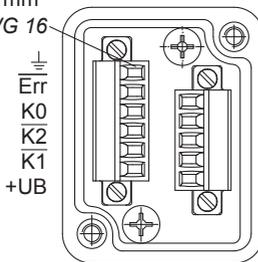
Connecting terminal, see section 6.1.3.1.

$\overline{K0}$
 $\overline{K2}$
 $\overline{K1}$
 $\overline{K0}$

Zwischen \perp und $\underline{\perp}$ besteht keine Verbindung.
There is no connection between \perp and $\underline{\perp}$.

**6.1.4.2 Option EMS
(Enhanced Monitoring System)**

Max. 1,5 mm²
Max. AWG 16

**Ansicht X**

Anschlussklemmen, siehe Abschnitt 6.1.3.1.

View X

Connecting terminal, see section 6.1.3.1.

\perp (für/for Err)
 $\overline{K0}$
 $\overline{K2}$
 $\overline{K1}$
 \perp

Zwischen \perp und $\underline{\perp}$ besteht keine Verbindung.
There is no connection between \perp and $\underline{\perp}$.



Betriebsspannung nicht auf Ausgänge legen! Zerstörungsgefahr!

Spannungsabfälle in langen Leitungen berücksichtigen (Ein- und Ausgänge).



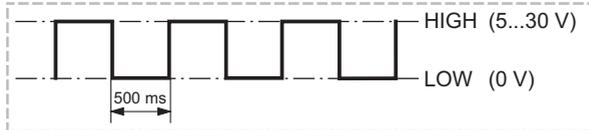
Do not connect voltage supply to outputs! Danger of damage!

Please, beware of possible voltage drop in long cable leads (inputs and outputs).

6.1.5 LED-Anzeige / Fehlerausgang (Option EMS - Enhanced Monitoring System)

6.1.5 LED status / Error output (Option EMS - Enhanced Monitoring System)

Rotblinkend ⁴⁾	Signalfolge-, Nullimpuls- oder Impulszahlfehler (Fehlerausgang = HIGH-LOW-Wechsel)	<i>Flash light red⁴⁾</i>	<i>Error of signal sequence, zero pulse or pulses (Error output = HIGH-LOW change)</i>
---------------------------	--	-------------------------------------	--



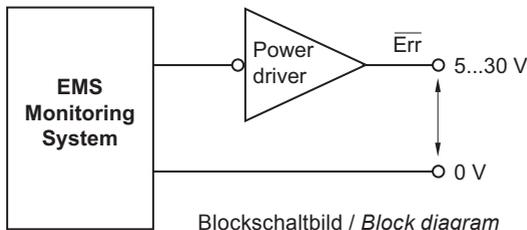
⁴⁾ Nur bei drehendem Drehgeber

⁴⁾ Only at rotating encoder

Rot	Ausgangstreiber überlastet (Fehlerausgang = LOW)	<i>Red</i>	<i>Overload output transistors (Error output = LOW)</i>
Aus	Versorgungsspannung falsch bzw. nicht angeschlossen (Fehlerausgang = LOW)	<i>No light</i>	<i>No output voltage connection or wrong connection (Error output = LOW)</i>



Grünblinkend	Drehgeber o.k., drehend (Fehlerausgang = HIGH)	<i>Flash light green</i>	<i>Encoder o.k., rotating (Error output = HIGH)</i>
Grün	Drehgeber o.k., Stillstand (Fehlerausgang = HIGH)	<i>Green</i>	<i>Encoder o.k., stopped (Error output = HIGH)</i>



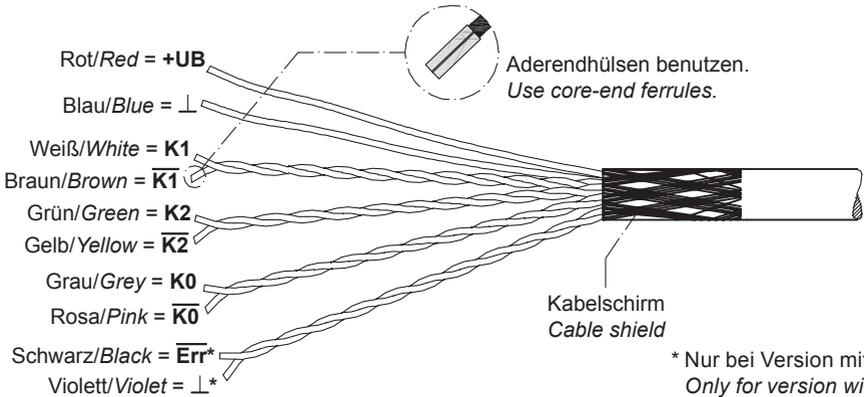
6.1 Drehgeber POG 9

6.1.6 Sensorkabel HEK 8 (Zubehör)

Es wird empfohlen, das **Baumer Hübner Sensorkabel HEK 8** zu verwenden oder ersatzweise ein geschirmtes, paarig verdrilltes Kabel. Das Kabel sollte in einem Stück und getrennt von Motorkabeln verlegt werden. Kabelabschluss:

HTL: 1 ... 3 k Ω

TTL: 120 Ω



6.1 Encoder POG 9

6.1.6 Sensor cable HEK 8 (accessory)

Baumer Hübner sensor cable HEK 8 is recommended. As a substitute a shielded twisted pair cable should be used. Continuous wiring without any splices or couplings should be used. Separate signal cables from power cables. Cable terminating resistance:

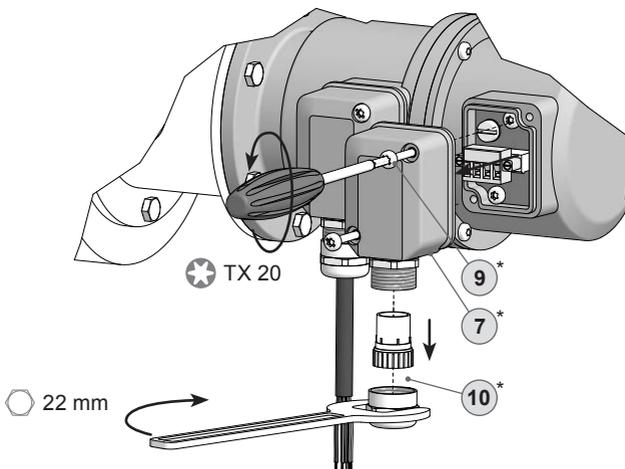
HTL: 1 ... 3 k Ω

TTL: 120 Ω

6.2 Fliehkraftschalter FSL

6.2.1 Kabelanschluss

6.2.1.1 Schritt 1



* Siehe Seite 5
 See page 5

6.2 Centrifugal switch FSL

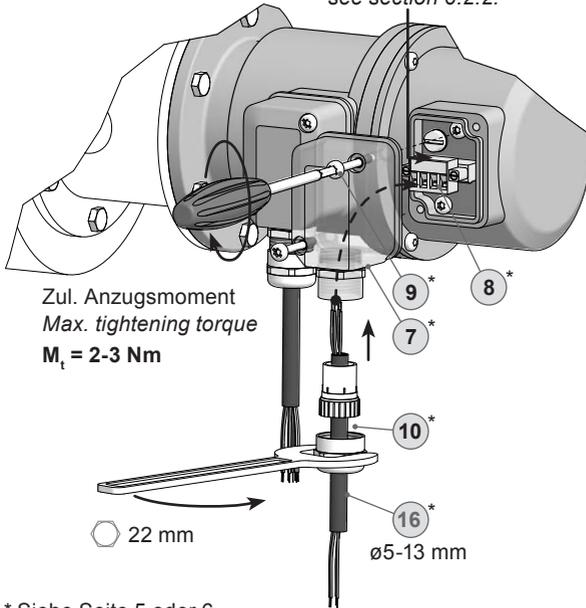
6.2.1 Cable connection

6.2.1.1 Step 1

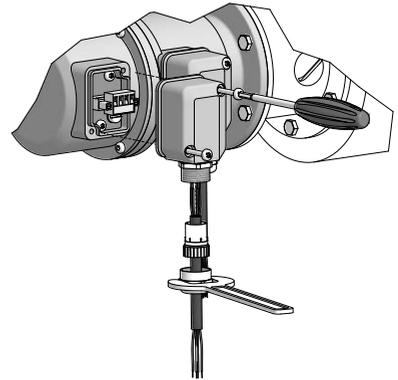
6.2.1.2 Schritt 2

6.2.1.2 Step 2

Ansicht Y
siehe Abschnitt 6.2.2.
View Y
see section 6.2.2.



Um 180° wendbarer
Klemmenkasten.
Big terminal box, turn by 180°.



* Siehe Seite 5 oder 6
See page 5 or 6



Zur Gewährleistung der angegebenen
Schutzart sind nur geeignete Kabel-
durchmesser zu verwenden.



To ensure the specified protection of
the device the correct cable diameter
must be used.

6.2.2 Klemmenbelegung

6.2.2 Terminal assignment

Ansicht Y

Anschlussklemmen FSL,
siehe Abschnitt 6.2.1.2.

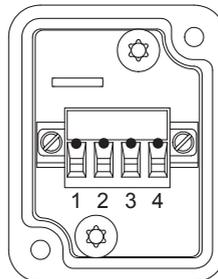
View Y

Connecting terminal FSL,
see section 6.2.1.2.

Ausgangsschaltleistung
Output switching capacity

≤6 A / 230 VAC

≤1 A / 125 VDC



Schließer
Make contact



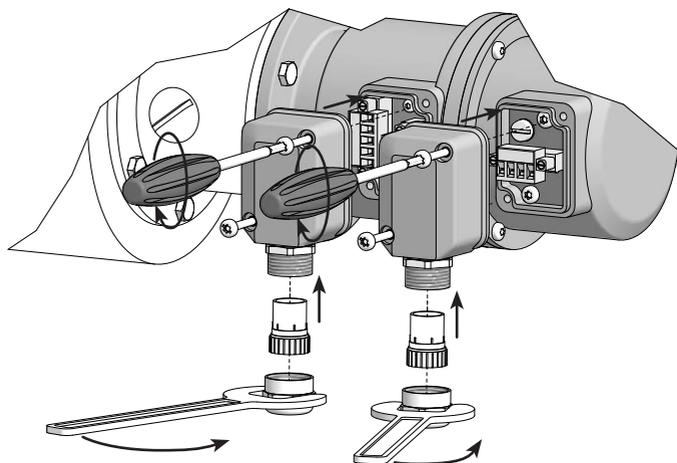
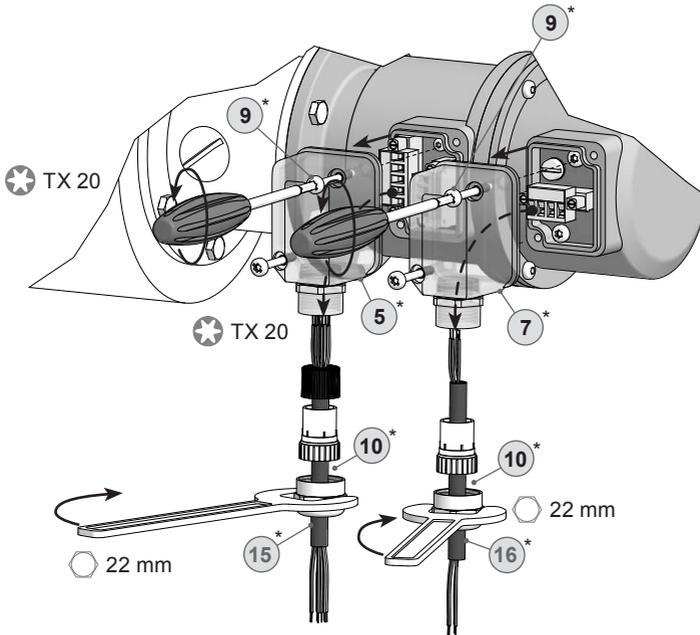
Öffner
Break contact

7 Demontage

7.1 Schritt 1 und 2

7 Dismounting

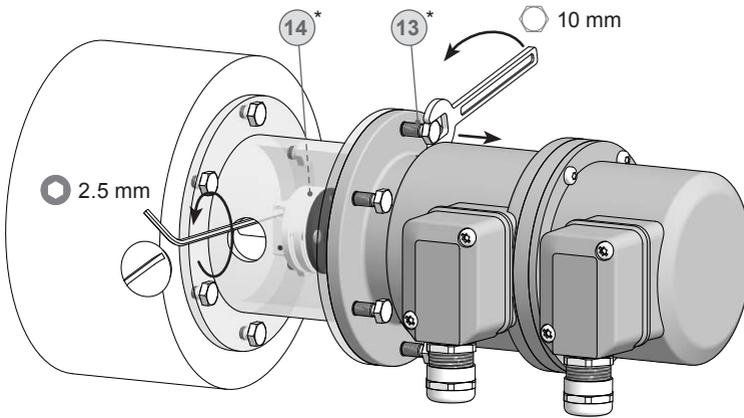
7.1 Step 1 and 2



* Siehe Seite 5 oder 6
See page 5 or 6

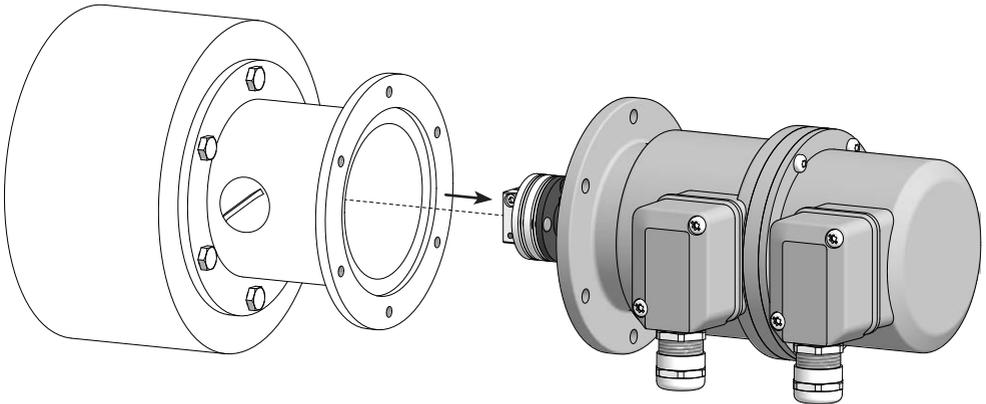
7.2 Schritt 3

7.2 Step 3



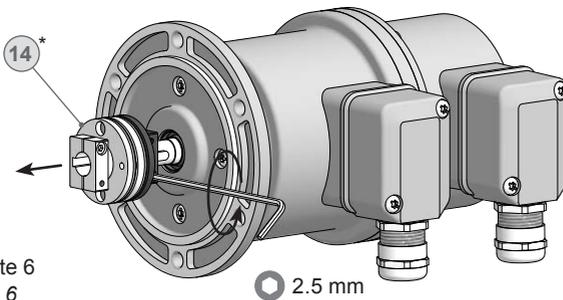
7.3 Schritt 4

7.3 Step 4



7.4 Schritt 5

7.4 Step 5



* Siehe Seite 6
See page 6

8 Technische Daten

8.1 Technische Daten - elektrisch

• Störfestigkeit:	EN 61000-6-2:2005
• Störaussendung:	EN 61000-6-3:2007/A1:2011
• Zulassung:	CE

8.2 Technische Daten - elektrisch (Drehgeber)

• Betriebsspannung:	9...30 VDC* (HTL-P, TTL - Version R) 5 VDC ± 5 % (TTL)
• Betriebsstrom ohne Last:	≤ 100 mA
• Impulse pro Umdrehung:	300...5000 (Je nach Bestellung)
• Phasenverschiebung:	$90^\circ \pm 20^\circ$
• Tastverhältnis:	40...60 %
• Referenzsignal:	Nullimpuls, Breite 90°
• Ausgabefrequenz:	≤ 120 kHz ≤ 300 kHz Option
• Ausgangssignale:	K1, K2, K0 + invertierte Fehlerausgang (nur EMS)
• Ausgangsstufen:	HTL-P (power linedriver) TTL/RS422 (Je nach Bestellung)
• Abtastprinzip:	Optisch

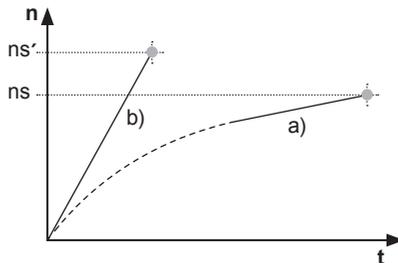
8.3 Technische Daten - elektrisch (Fliehkraftschalter)

• Schaltgenauigkeit:	± 4 % ($\Delta n = 2$ [U/min]/s) $\leq +20$ % ($\Delta n = 1500$ [U/min]/s)
• Schaltdifferenz Rechts-/Linkslauf:	≤ 3 %
• Schalthysterese:	~ 40 % der Schaltdrehzahl
• Schaltausgänge:	1 Ausgang, drehzahlgesteuert
• Ausgangsschaltleistung:	≤ 6 A / 230 VAC ≤ 1 A / 125 VDC
• Minimaler Schaltstrom:	50 mA

* Bei Versionen <95 Impulse pro Umdrehung ist die Betriebsspannung 9...26 VDC für TTL - Version R

8.4 Technische Daten - mechanisch

• Baugröße (Flansch):	ø115 mm
• Wellenart:	ø11 mm Vollwelle
• Zulässige Wellenbelastung:	≤250 N axial ≤350 N radial
• Flansch:	EURO-Flansch B10
• Schutzart DIN EN 60529:	IP56
• Drehzahl (n):	≤1,25 · ns
• Schaltdrehzahlbereich (ns):	850...4500 U/min ($\Delta n = 2$ [U/min]/s)
• Betriebsdrehmoment typ.:	3 Ncm
• Trägheitsmoment Rotor:	220 gcm ²
• Werkstoff:	Gehäuse: Aluminium-Druckguss Welle: Edelstahl
• Betriebstemperatur:	-30...+100 °C -25...+100 °C (>3072 Impulse pro Umdrehung)
• Widerstandsfähigkeit:	IEC 60068-2-6:2007 Vibration 5 g, 10-2000 Hz IEC 60068-2-27:2008 Schock 150 g, 11 ms
• Anschluss:	2x Klemmenkasten
• Masse ca.:	1,9 kg

**Prüfbedingungen für Schaltdrehzahl**

- a) Drehzahl-Anstieg $\Delta n = 2$ [U/min]/s
b) Drehzahl-Anstieg $\Delta n = 1500$ [U/min]/s

8 Technical data

8.1 Technical data - electrical ratings

• Interference immunity:	EN 61000-6-2:2005
• Emitted interference:	EN 61000-6-3:2007/A1:2011
• Approval:	CE

8.2 Technical data - electrical ratings (encoder)

• Voltage supply:	9...30 VDC* (HTL-P, TTL - Version R) 5 VDC $\pm 5\%$ (TTL)
• Consumption w/o load:	≤ 100 mA
• Pulses per revolution:	300...5000 (As ordered)
• Phase shift:	$90^\circ \pm 20^\circ$
• Duty cycle:	40...60 %
• Reference signal:	Zero pulse, width 90°
• Output frequency:	≤ 120 kHz ≤ 300 kHz option
• Output signals:	K1, K2, K0 + inverted Error output (only EMS)
• Output stages:	HTL-P (power linedriver) TTL/RS422 (As ordered)
• Sensing method:	Optical

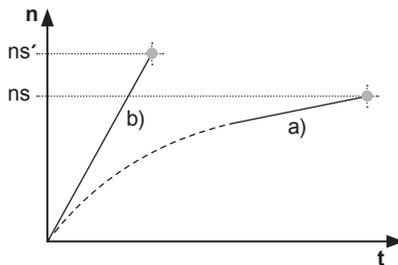
8.3 Technical data - electrical ratings (centrifugal switch)

• Switching accuracy:	$\pm 4\%$ ($\Delta n = 2$ rpm/s) $\leq +20\%$ ($\Delta n = 1500$ rpm/s)
• Switching deviation cw-ccw rotation:	$\leq 3\%$
• Switching hysteresis:	$\sim 40\%$ of switching speed
• Switching outputs:	1 output, speed control
• Output switching capacity:	≤ 6 A / 230 VAC ≤ 1 A / 125 VDC
• Minimum switching current:	50 mA

* The voltage supply is 9...26 VDC at TTL - version R for versions < 95 pulses per revolution

8.4 Technical data - mechanical design

• Size (flange):	$\varnothing 115 \text{ mm}$
• Shaft type:	$\varnothing 11 \text{ mm solid shaft}$
• Shaft loading:	$\leq 250 \text{ N axial}$ $\leq 350 \text{ N radial}$
• Flange:	<i>EURO flange B10</i>
• Protection DIN EN 60529:	<i>IP56</i>
• Speed (n):	$\leq 1.25 \cdot ns$
• Range of switching speed (ns):	$850 \dots 4500 \text{ rpm } (\Delta n = 2 \text{ rpm/s})$
• Operating torque typ.:	3 Ncm
• Rotor moment of inertia:	220 gcm^2
• Material:	<i>Housing: aluminium die-cast</i> <i>Shaft: stainless steel</i>
• Operating temperature:	$-30 \dots +100 \text{ }^\circ\text{C}$ $-25 \dots +100 \text{ }^\circ\text{C } (>3072 \text{ pulses per revolution})$
• Resistance:	<i>IEC 60068-2-6:2007</i> <i>Vibration 5 g, 10-2000 Hz</i> <i>IEC 60068-2-27:2008</i> <i>Shock 150 g, 11 ms</i>
• Connection:	$2x \text{ terminal box}$
• Weight approx.:	1.9 kg



Test conditions for switching speed

- a) Speed rise $\Delta n = 2 \text{ rpm/s}$
 b) Speed rise $\Delta n = 1,500 \text{ rpm/s}$

9 **Zubehör**

- Federscheiben-Kupplung
K 35 (14)*

- Sensorkabel für Drehgeber
HEK 8 (15)*

- Werkzeugset,
Bestellnummer: 11068265 (17)*

- Digital-Konverter:
HEAG 151 - HEAG 154

- LWL-Übertrager:
HEAG 171 - HEAG 176

- Digitaler Drehzahlschalter:
DS 93

- Prüfgerät für Drehgeber
HENQ 1100

* Siehe Abschnitt 3

9 **Accessories**

- *Spring disk coupling*
K 35 (14)*

- *Sensor cable for encoders*
HEK 8 (15)*

- *Tool kit,*
order number: 11068265 (17)*

- *Digital converters:*
HEAG 151 - HEAG 154

- *Fiber optic links:*
HEAG 171 - HEAG 176

- *Digital speed switch:*
DS 93

- *Analyzer for encoders*
HENQ 1100

* See section 3

**Baumer Hübner GmbH**

P.O. Box 12 69 43 · 10609 Berlin, Germany
 Phone: +49 (0)30/69003-0 · Fax: +49 (0)30/69003-104
 info@baumerhuebner.com · www.baumer.com/motion

Originalsprache der Anleitung ist Deutsch.
 Technische Änderungen vorbehalten.
 Original language of this instruction is German.
 Technical modifications reserved.

Version:
73725, 76401