

Qualität - made in Germany



## RSF 58 P - Profibus DP

„RSF 58 P 26-3-B-W1N-DS4-F2“

Absoluter multi-turn Winkelcodierer

- Schockfest bis 200 g
- Betriebsarten parametrierbar
- Preset-Wert parametrierbar
- Skalierung parametrierbar
- Singleturn Auflösung bis 13 Bit
- Multiturn Auflösung bis 16 Bit
- Gesamtauflösung bis 29 Bit

### Technische Daten

Gesamtauflösung	29 Bit
Schritte je Umdrehung	8.192 / 13 Bit
Anzahl/Umdrehungen	65.536 / 16 Bit
Codeart	Binär
Codeverlauf	CW/CCW programmierbar
Inkrementalausgänge	2048 Impulse A 90° B (optional)

### Elektrische Daten

Betriebsspannung	10...30 VDC
Verpolungsfest	Ja
Betriebsstrom	≤ 100mA (24 VDC) ohne Last
Initialisierungszeit	≤ 250 ms nach Power on
Absolute Genauigkeit	± 0,025°
Abtastprinzip	optisch
Schnittstelle	Profibus-DPV0
Teilnehmeradresse	Drehschalter in Bushaube
Statusanzeige	DUO-LED in Bushaube

### Mechanische Werte

Betriebsdrehzahl	≤ 10.000 U/min (mechanisch) ≤ 6.000 U/min (elektrisch)
Anlaufdrehmoment	≤ 0,03 Nm
Wellenbelastung	≤ 40 N radial ≤ 20 N axial
Trägheitsmoment	20 gcm <sup>2</sup>

### Gehäusedaten

Material	Gehäuse: Stahl Flansch: Aluminium Bushaube: Aluminium
Gehäuse	Ø 58 mm
Gewicht	ca. 650 g
Welle	Ø 6 mm Servoflansch Ø 10 mm Klemmflansch

### Umgebungsbedingungen

Vibration	DIN EN 60068-2-6 10 g, 16...2000 Hz
Schock	DIN EN 60068-2-27 200 g, 6 ms

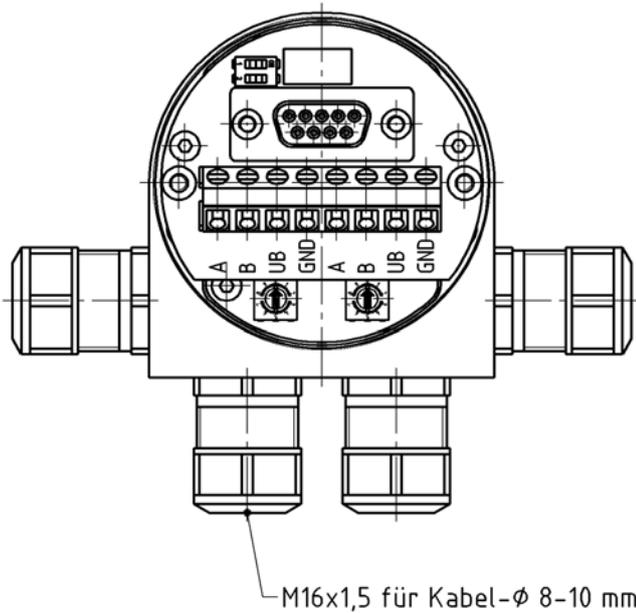
Betriebstemperatur	- 25...+ 85° C - 40...+ 85° C (optional)
Luftfeuchtigkeit	Max. relative Feuchte 95 % nicht betauend
Schutzart	IP 65
Störfestigkeit	DIN EN 61000-6-2
Störaussendung	DIN EN 61000-6-4

<b>Programmierbare-Parameter</b>	- Schrittzahl je Umdrehung - Anzahl der Umdrehungen - Preset - Skalierung - Drehrichtung
----------------------------------	--

### Profibus-DPV0 Merkmale

Bus-Protokoll	Profibus DPV0
Geräteprofil	Device Class 1 und 2
Eingangsdaten	Positionswert. Zusätzlich parametrierbares Geschwindigkeitssignal (Ausgabe der aktuellen Drehzahl)
Ausgangsdaten	Preset-Wert
Preset-Wert	Mit diesem Parameter kann der Drehgeber auf einen gewünschten Positionswert gesetzt werden, der einer definierten Achsposition des Systems entspricht. Die Speicherung erfolgt nicht flüchtig.
Drehrichtung	Über diesen Parameter kann die Drehrichtung, in der der Positionswert steigen oder fallen soll, parametrierbar werden.
Skalierung	Parametrierung der Schritte pro Umdrehung und die Gesamtauflösung.
Diagnose	-Positions- und Parameterfehler -Multiturn-Abtastung
Defaulteinstellung	Teilnehmeradresse 00 Abschlusswiderstand OFF

## Blick in die Bus-Haube



## Beschreibung der Anschlüsse

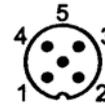
- A Negative Datenleitung
- B Positive Datenleitung
- UB Betriebsspannung 10...30 VDC
- GND Masseanschluss für UB

Klemmen mit gleicher Bezeichnung sind intern miteinander verbunden und funktionsidentisch. Diese Klemmverbindungen UB-UB / GND-GND dürfen mit max. je 1 A belastet werden.

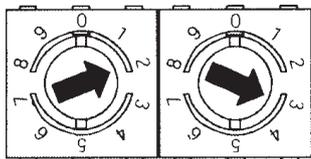
**Option:** zusätzliche inkrementale Spuren A + B, 5pol. Stecker 10...30 VDC, 30 mA.

## Anschlussbelegung Inkrementalstecker

Stecker	Belegung
Pin 1	A
Pin 2	B
Pin 3	A inv.
Pin 4	B inv.
Pin 5	GND



## Einstellen der Teilnehmeradresse



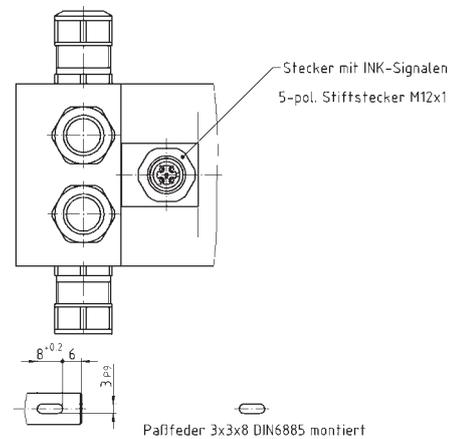
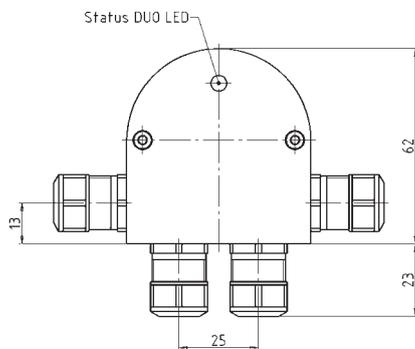
Adresse über Drehschalter einstellbar. Beispiel: Teilnehmeradresse 23

## Einstellungen der Abschlusswiderstände

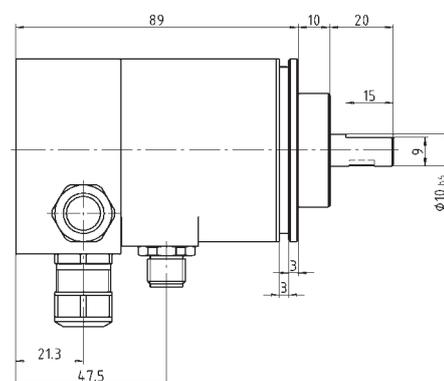
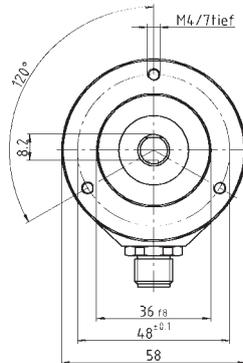
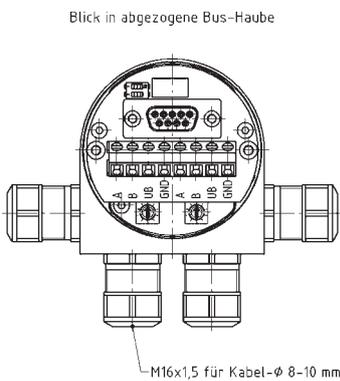


beide ON = Letzter Teilnehmer  
beide OFF = Teilnehmer X

# Maßzeichnung RSF 58 P 26-3-B-W1N-DS4-F2



Blick in abgezogene Bus-Haube



Die Kabelabschirmungen müssen in den EMV-Kabelverschraubungen aufgelegt werden.