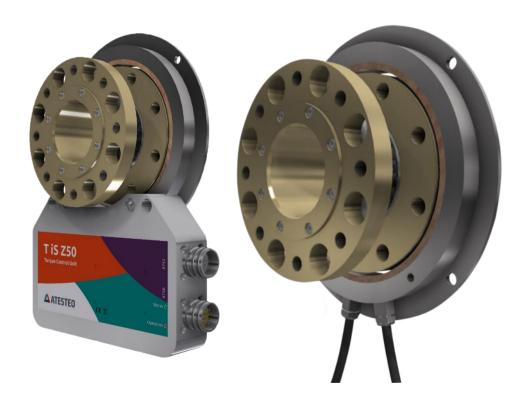


Datenblatt

TiS / SiS - TeS / SeS



Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000

Technologie	-		Rotierend	
Nennmoment (Md _n) <u>#1</u>	Nm	50	100 200 500	500 1.000
Nennmoment kleiner Messbereich (optional, Minimum) (Md _{ns}) <u>#2</u>	Nm	n. a.	n. a. n. a. 100	150 200
Genauigkeitsklasse erweitert (für Md _n)	%		n.a.	
Ausgänge	-	Frequenz (RS42	22), Spannung, Strom,	CAN-Bus, Alarm
Testsignal	-		siehe Testreport	
Mechanische Maße <u>#3</u>				
Außendurchmesser des Rotors #4	mm		122	
Länge (Rotor, ohne Zentrierung)	mm		65	
Lochkreisdurchmesser <u>#5</u>	mm		101,5	
Drehzahlen und Drehzahl-Messsysteme				
Drehzahlerfassung (integriert)	-		ohne	
Drehzahlerfassung (optional)	-		ohne	
Maximale Drehzahl ohne Drehzahlerfassung	rpm		15.000	
Option erhöhte Drehzahl	rpm		25.000	
Maximale Drehzahl mit magnetischer Drehzahlerfassung	rpm		n. a.	
Maximale Drehzahl mit optischer Drehzahlerfassung	rpm		n. a.	
Maximale Drehzahl mit induktiver Drehzahlerfassung	rpm		n. a.	
Drehmoment Genauigkeitsklasse pro Ausgangs-Typ (bezog	gen auf Md _n)			
Frequenzausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
CAN-Ausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Spannungsausgang	%		≤±0,10	
Stromausgang	%		≤±0,10	
Frequenzausgang (Option höhere Genauigkeit)	%		n. a.	
CAN (Option höhere Genauigkeit)	%		n.a.	

echnische Daten				
Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000
Nicht-Linearität inklusive Hysterese, bezogen auf Md_{n} #6				
Frequenz, 0%30%	%	≤±0,030	≤±0,015	≤±0,015
Frequenz, 30%60%	%	≤±0,050	≤±0,030	≤±0,030
Frequenz, 60%100%	%	≤±0,100	≤±0,050	≤±0,050
CAN, 0%30%	%	≤±0,030	≤±0,015	≤±0,015
CAN, 30%60%	%	≤±0,050	≤±0,030	≤±0,030
CAN, 60%100%	%	≤±0,100	≤±0,050	≤±0,050
Spannungsausgang	%		≤±0,10	
Stromausgang	%		≤±0,10	
Rel. Standardabweichnung der Wiederholbarkeit nach DIN	l 1319, bezoge	n auf den Istwert der S	ignalspanne (bez. auf l	Md _n)
Frequenzausgang	%	≤±0,05	≤±0,03	≤±0,03
CAN-Ausgang	%	≤±0,05	≤±0,03	≤±0,03
Spannungsausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Stromausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Temperatureinfluss pro 10K im Nenntemperaturbereich au	f das Ausgang	ssignal, bezogen auf Is	stwert der Signalspanne	e (bez. auf Md _n)
Frequenzausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
CAN-Ausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Spannungsausgang	%		≤±0,10	
Stromausgang	%		≤±0,10	
Temperatureinfluss pro 10K im Nenntemperaturbereich au	f das Nullsigna	ıl (bez. auf Md _n)		
Frequenzausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
CAN-Ausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Spannungsausgang	%		≤±0,10	
Stromausgang	%		≤±0,10	
Langzeitdrift über 48 h bei Referenztemperatur				
Spannungsausgang	mV		<1,0	

Stromausgang

μΑ

<0,80

Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000

Empfindlichkeit (bezogen auf Bereich zwischen 0 und Ne	ennmoment)	
Frequenzausgang	kHz	20
Spannungsausgang	V	5,0 / 10,0 / 2,5 / 5,0
Stromausgang	mA	8 / 10
Ausgangssignal bei null Drehmoment		
Frequenzausgang	kHz	60
Spannungsausgang	V	0,0 / 0,0 / 2,5 / 5,0
Stromausgang	mA	12 / 10
Ausgangssignal bei Nenndrehmoment		
Frequenzausgang bei positivem Nennwert	kHz	80
Frequenzausgang bei negativem Nennwert	kHz	40
Spannungsausgang bei positivem Nennwert	V	5/10/5/10
Spannungsausgang bei negativem Nennwert	V	-5 / -10 / 0 / 0
Stromausgang bei positivem Nennwert	mA	20 / 20
Stromausgang bei negativem Nennwert	mA	4 / 0
Max. Aussteuerbereich		
Frequenzausgang	kHz	3090
Spannungsausgang	V	-10,510,5
Stromausgang	mA	024
Gruppenlaufzeit (Haupt-TCU)		
Frequenzausgang	μs	10
Spannungsausgang	μs	3.000
CAN	μs	1.000

Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000

Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Pulse pro Umdrehung (PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Pulse pro Umdrehung (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Nennabstand Sensor zu Magnetring Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl sensor zu Magnetring Maximale Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Radialer Nennabstand Rotor zu Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Drehzahlmesssystem Induktiv (Za	ahnkranz am Rotor)	
Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Pulse pro Umdrehung (PPR) Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Nennabstand Sensor zu Magnetring Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Pulse pro Umdrehung (PPR)	ppr.	
Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Drehzahlmesssystem Magneto-resistiv (2 Spuren ca. 90° phasenversetz pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Nennabstand Sensor zu Magnetring mm Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR)	rpm	
Drehzahlmesssystem Magneto-resistiv (2 Spuren ca. 90° phasenversetzt) Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Nennabstand Sensor zu Magnetring mm Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Max. Ausgangsfrequenz (RS422)	kHz	
Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Nennabstand Sensor zu Magnetring mm Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität	rpm	
Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Mennabstand Sensor zu Magnetring Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring Maxialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Drehzahlmesssystem Magneto-re	esistiv (2 Spuren ca. 90° phasenve	ersetzt)
Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Nennabstand Sensor zu Magnetring mm Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Pulse pro Umdrehung (PPR)	ppr.	
Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Nennabstand Sensor zu Magnetring mm Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator mm Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR)	rpm	
Nennabstand Sensor zu Magnetring mm Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Max. Ausgangsfrequenz (RS422)	kHz	
Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität	rpm	
Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Nennabstand Sensor zu Magnetring	mm	
Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator Drehzahlmesssystem Pulse pro Umdrehung (PPR) Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring	mm	
Stator Drehzahlmesssystem Optisch Pulse pro Umdrehung (PPR) Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Radialer Nennabstand Rotor zu Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator ##7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator ##7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7	mm	
Pulse pro Umdrehung (PPR) ppr. Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) rpm Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor Stator	r und mm	
Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR) Max. Ausgangsfrequenz (RS422) Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität Radialer Nennabstand Rotor zu Stator Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und mm	Drehzahlmesssystem Optisch		
Max. Ausgangsfrequenz (RS422) kHz Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und mm	Pulse pro Umdrehung (PPR)	ppr.	
Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität rpm Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator mm Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR)	rpm	
Radialer Nennabstand Rotor zu Stator mm Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator mm 47 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und mm	Max. Ausgangsfrequenz (RS422)	kHz	
Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator mm 47 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und mm	Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität	rpm	
#7 Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7 mm Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Radialer Nennabstand Rotor zu Stator	mm	
Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und	Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Sta	ator mm	
mm -	Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator $\underline{\#7}$	mm	
	Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor Stator	r und mm	

Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000

Drehwinkel-Erfassung		
Pulse pro Umdrehung	ppr.	n. a.
Auflösung	o	n. a.
Ausgangs-Signale	-	n. a.
Messbereiche	0	n. a.

Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000
Temperaturbereiche				
Nenntemperaturbereich (Rotor)	°C		080	
Betriebstemperaturbereich (Rotor) #8	°C		-2085	
Lagertemperaturbereich (Rotor)	°C		-3085	
Nenntemperaturbereich (Stator)	°C		080	
Betriebstemperaturbereich (Stator) #9	°C		-2085	
Lagertemperaturbereich (Stator)	°C		-3085	
Nenntemperaturbereich (TCU)	°C		070	
Betriebstemperaturbereich (TCU)	°C		-2070	
Lagertemperaturbereich (TCU)	°C		-3085	
Mechanische Erschütterung (EN 60068-2-27)				
Anzahl	-		1.000	
Dauer	ms		3	
Beschleunigung	m/s²		650	
Vibrationsbelastung (EN 60068-2-6)				
Frequenz	Hz		102.000	
Dauer	min.		150	
Beschleunigung	m/s²		200	
Belastungsgrenzen <u>#10</u>				
Grenzdrehmoment bezogen auf Md _n	%	400	400	500
Bruchdrehmoment bezogen auf Md _n (ca.)	%	800	800	1.000
Grenzlängskraft	kN	7,60	7,60 7,60 10,00	15,60 20,90
Grenzquerkraft	N	1.067,00	1.067,00 1.067,00 1.546,00	2.150,00 3.150,00
Grenzbiegemoment	Nm	48,00	48,00 48,00 67,00	92,00 140,00

67,00

Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000
Mechanische Werte				
Drehsteifigkeit	kNm/rad	278	278 278 376	611 844
Verdrehwinkel bei Md _n	0	0,010	0,020 0,040 0,080	0,050 0,070
Avialo Stoifigkoit	kN/mm	101	191 101	390

echnische Daten				
Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000
Gewicht (ca.)				
Rotor <u>#12</u>	kg	1,0	1,0 1,0 1,1	1,7 1,8
Stator (ohne Drehzahl-Encoder) #12	kg		1,00	
Montage-Abstände (ohne optionale Drehzahlerfassung)				
Radialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm		2,0	
Toleranz zum radialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm		≤±0,2	
Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm		2	
Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm		≤±0,5	
Plan- und Rundlauftoleranzen Rotor				
Planlauftoleranz <u>#13</u>	mm		0,01	
Rundlauftoleranz <u>#13</u>	mm		0,01	
Energieversorgung				
Nennversorgungsspannung	V		(DC) 24	
Bereich der Versorgungsspannung <u>#14</u>	V		(DC) 2325	
Max. Stromaufnahme im Messbetrieb	Α		<0,70	
Max. Stromverbrauch im Start-up-Modus	Α		<2	
Nennleistungsaufnahme	W		<17	
Lastwiderstand				
Frequenzausgang	-		RS422	
Spannungsausgang	kOhm		≥5	
Dynamik				
Frequenzausgang	kHz		≤7	
Spannungsausgang	kHz		≤1	
Stromausgang	kHz		≤1	
CAN A W II	41		-1.000	

CAN-Ausgang Wandlungsrate

1/s

≤1.000

Тур	-	TeS Z50	TeS Z50	SeS Z50
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md _n)	Nm	50	100 200 500	500 1.000

Sonstiges				
Schutzart (Rotor)	-		IP54	
Schutzart (Stator)	-		IP54	
Schutzart (Rotor, erweitert)	-		auf Anfrage	
Schutzart (Stator, erweitert)	-		auf Anfrage	
Schrauben für Lochkreis	-	8 * M10 (8.8)	8 * M10 (8.8)	8 * M10 (10.9) 8 * M10 (12.9)
CAN	-		2B	
Konfigurationsschnittstelle	-		RS232	
Zentralbohrung	mm		50	
Material	-	Titan	Titan	Stahl
Messbereich (bezogen auf Md _n)	%		120	
Kompatible Auswerteeinheiten (TCU)	-		TCU2	
Stator-Typ	-		eS	
Verkaufsinformationen				
Artikelnummer	-	10002439	10002439	10004151
FCC-Zertifizierung (USA)	-		Nicht notwendig	

Hinweise und Informationen

Link-Nr.	Thema	Hinweis
#1	Nennmoment	Die Messsysteme können auf Kundenwunsch auch auf Nenndrehmomente optimiert werden, die nicht genannt sind (Zwischengrößen möglich).
#2	Zweiter Drehmomentbereich	Das angegebene zweite Nennmoment (Md _{ns}) ist das kleinst mögliche. Größere Drehmomente können bei Bedarf gewählt werden. Die mechanischen Daten und Belastungsgrenzen unterscheiden sich zwischen Ein- und Zweibereichs-Messsystemen. Datenblätter für Zweibereichs-Messsysteme mit spezifischen Werten können angefragt werden.
#3	Maße	Mechanische Maße sind ohne Gewähr. Bitte nutzen Sie die Zeichnungen und Step-Dateien für Ihre Kontruktionen.
#4	Details in Zeichnung	Wert kann durch optionale Bauteile abweichen. Details zu dieser Angabe entnehmen Sie bitte den Zeichnungen.
#5	Lochkreisdurchmesser	Der Lochkreisdurchmesser ist bei den meisten Produkten auf Eingangs- und Ausgangsseite identisch. Weitere Informationen sind den Zeichnungen zu entnehmen.
#6	Linearität	Die Werte Nicht-Linearität inkl. Hysterese können nur erreicht werden, wenn die positive und negative Sensitivität verwendet wird.
#7	Bezugsflächen	Die Bezugsflächen des Maßes entnehmen Sie bitte der Zeichnung.
#8	Temperaturbereich (Rotor)	Kondensation ist nicht erlaubt.
#9	Temperaturbereich (Stator)	Kondensation ist nicht erlaubt. Temperatur bezogen auf Gehäusefußpunkt.
#10	Belastungsgrenzen	Die angegebenen Werte sind nur gültig, wenn gleichzeitig keine andere Belastung auftritt. Liegt die Summe der Belastungen bei 100%, beträgt der maximale Fehler 0,3% vom Nennmoment. Grenz- und Bruchmomente sind geringer, wenn andere Belastungen (z. B. Querkraft) vorhanden sind.

Hinweise und Informationen

Link-Nr.	Thema	Hinweis
#11	Schwingweggrenzen	Schwingweggrenzen sind nicht als Einfluss auf die Gesamtmaschine zu verstehen. Sie geben den maximal erlaubten Effekt auf den Rotor an (ISO7919-3). Der Parameter "n" wird in "U/min." angegeben.
#12	Gewichte	Gewichte beziehen sich auf Komponenten ohne Optionen wie einem Drehzahlmesssystem. Genaue Angaben sind per Anfrage möglich.
#13	Plan- und Rundlauf-Toleranzen	Die Angaben zu "Plan- und Rundlauf-Toleranzen" sind Fertigungs-Toleranzen des Produkts.
#14	Versorgungsspannung	Die genannte Versorgungsspannung muss am Eingang des Messsystems anliegen. Durch lange Leitungen kann der Spannungspegel zwischen Energiequelle und Messsystem absinken.

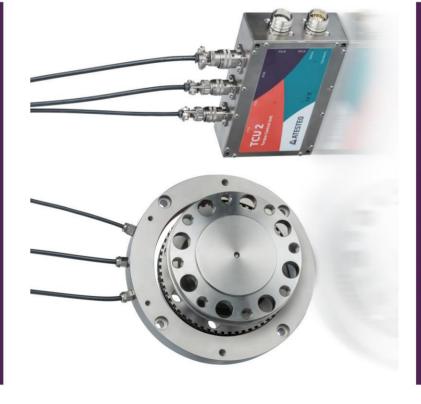


<u>s</u>

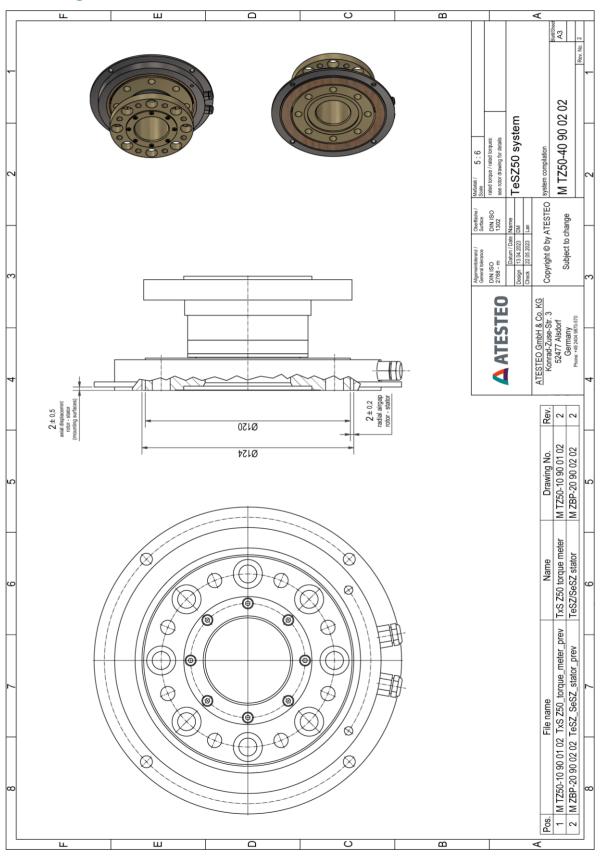


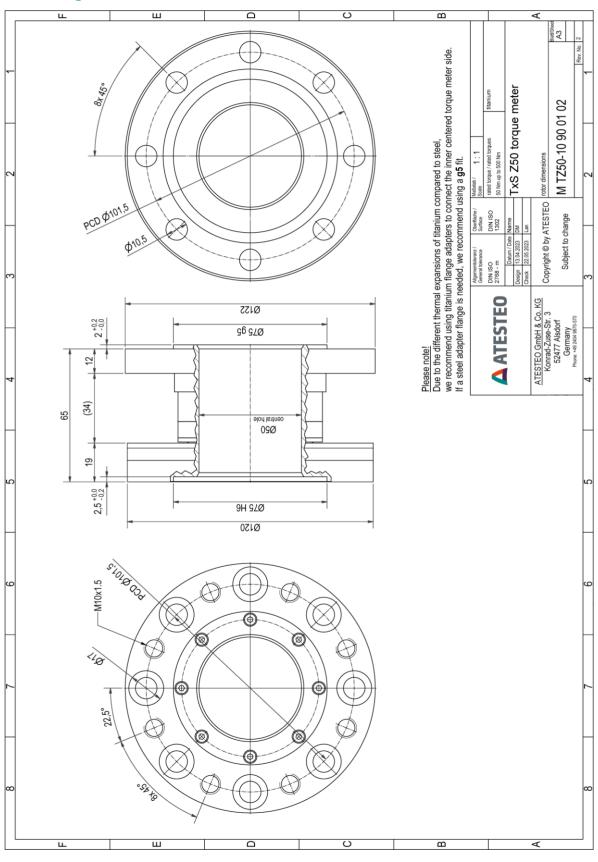
Rotor & stator with integrated evaluation unit (TCU) Rotor & Stator mit integrierter Auswerteeinheit (TCU)

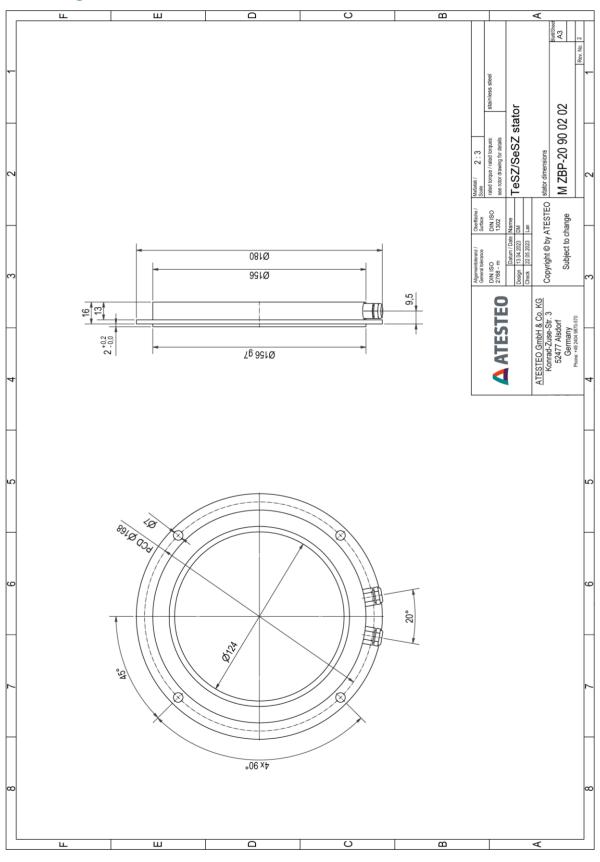
eS

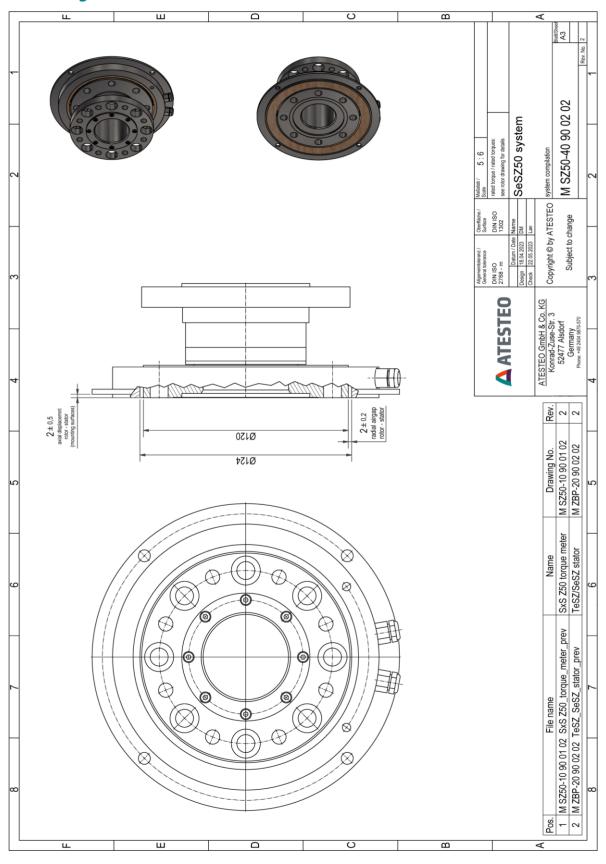


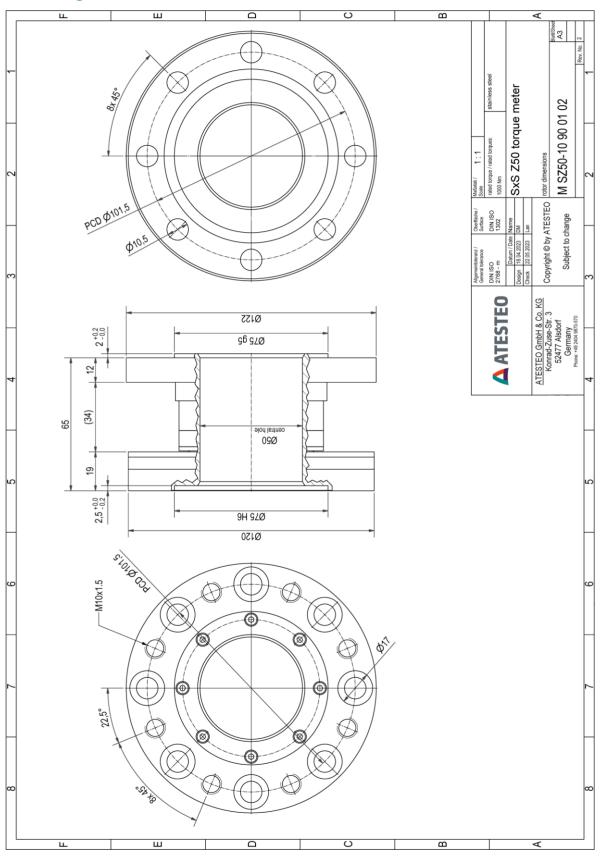
Rotor, ring stator & external evaluation unit (TCU) Rotor, Ringstator & abgesetzte Auswerteeinheit (TCU)

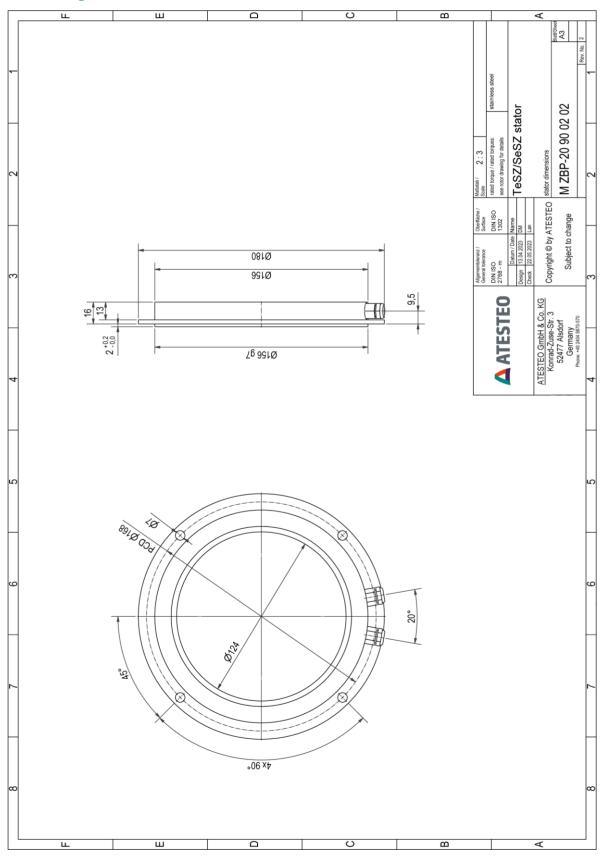


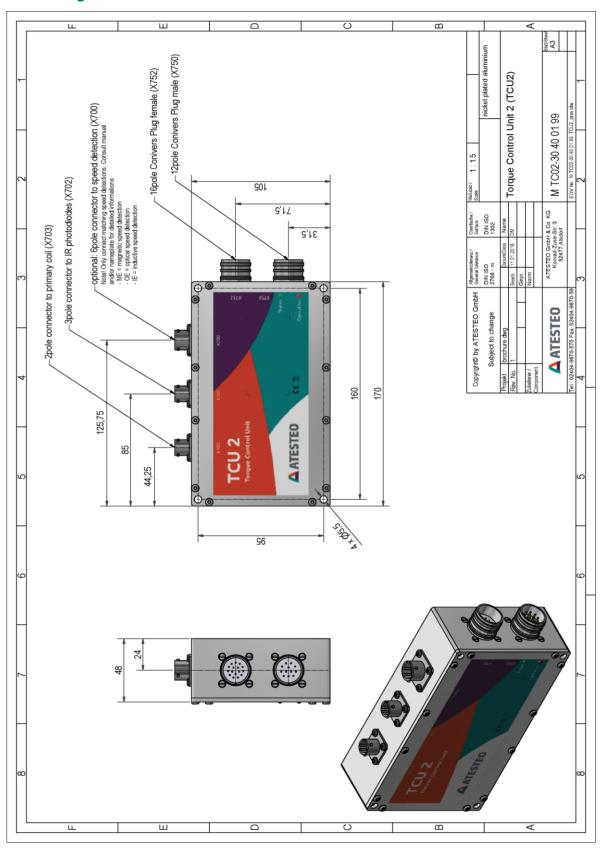














Sie möchten mehr über unsere Produkte, Lösungen und Services aus den Bereichen Messsysteme, Fahrzeugausrüstung und Aktuatoren erfahren? Dann rufen Sie uns einfach an unter +49 (0) 2404 9870 570 oder mailen Sie uns an equipment@atesteo.com. Ihr persönlicher ATESTEO Ansprechpartner ist gern für Sie da.



ATESTEO GmbH & Co. KG Konrad-Zuse-Straße 3 52477 Alsdorf Deutschland

