

Datenblatt

# DST



## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20

## Drehmoment-Messsystem

Technologie	-	Rotierend		
Nennmoment (Md <sub>n</sub> ) #1	Nm	5	10	20
Nennmoment kleiner Messbereich (optional, Minimum) (Md <sub>ns</sub> ) #2	Nm	n. a.		
Genauigkeitsklasse (erweitert für Md <sub>n</sub> )	%	n. a.		
Ausgänge	-	Frequenz, Spannung		
Testsignal	-	siehe Testreport		

## Mechanische Maße #3

Außendurchmesser des Rotors #4	mm	15		
Länge (Rotor, ohne Zentrierung)	mm	83		
Lochkreisdurchmesser #5	mm	n. a.		

## Drehzahlen und Drehzahl-Messsysteme

Drehzahlerfassung (integriert)	-	optisch		
Drehzahlerfassung (optional)	-	ohne		
Maximale Drehzahl ohne Drehzahlerfassung	rpm	20.000		
Option erhöhte Drehzahl	rpm	n. a.		
Maximale Drehzahl mit magnetischer Drehzahlerfassung	rpm	n. a.		
Maximale Drehzahl mit optischer Drehzahlerfassung	rpm	20.000		
Maximale Drehzahl mit induktiver Drehzahlerfassung	rpm	n. a.		

Drehmoment Genauigkeitsklasse pro Ausgangs-Typ (bezogen auf Md<sub>n</sub>)

Frequenzausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
CAN-Ausgang	%	n. a.		
Spannungsausgang	%	≤±0,20	≤±0,10	≤±0,10
Stromausgang	%	n. a.		
Frequenzausgang (Option höhere Genauigkeit)	%	n. a.		
CAN (Option höhere Genauigkeit)	%	n. a.		

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20

Nicht-Linearität inklusive Hysterese, bezogen auf Md<sub>n</sub> #6

Frequenz, 0%...30%	%	≤±0,015		
Frequenz, 30%...60%	%	≤±0,030		
Frequenz, 60%...100%	%	≤±0,050		
CAN, 0%...30%	%	n. a.		
CAN, 30%...60%	%	n. a.		
CAN, 60%...100%	%	n. a.		
Spannungsausgang	%	≤±0,05		
Stromausgang	%	n. a.		

Rel. Standardabweichung der Wiederholbarkeit nach DIN 1319, bezogen auf den Istwert der Signalspanne (bez. auf Md<sub>n</sub>)

Frequenzausgang	%	≤±0,03		
CAN-Ausgang	%	n. a.		
Spannungsausgang	%	≤±0,03		
Stromausgang	%	n. a.		

Temperatureinfluss pro 10K im Nenntemperaturbereich auf das Ausgangssignal, bezogen auf Istwert der Signalspanne (bez. auf Md<sub>n</sub>)

Frequenzausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
CAN-Ausgang	%	n. a.		
Spannungsausgang	%	≤±0,20	≤±0,10	≤±0,10
Stromausgang	%	n. a.		

Temperatureinfluss pro 10K im Nenntemperaturbereich auf das Nullsignal (bez. auf Md<sub>n</sub>)

Frequenzausgang	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
CAN-Ausgang	%	n. a.		
Spannungsausgang	%	≤±0,20	≤±0,10	≤±0,10
Stromausgang	%	n. a.		

## Langzeitdrift über 48 h bei Referenztemperatur

Spannungsausgang	mV	n. a.		
Stromausgang	μA	n. a.		

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20

### Empfindlichkeit (bezogen auf Bereich zwischen 0 und Nennmoment)

Frequenz Ausgang	kHz	20		
Spannung Ausgang	V	3,0 / 5,0 / 10,0 / 1,5 / 2,5 / 5,0		
Strom Ausgang	mA	n. a.		

### Ausgangssignal bei null Drehmoment

Frequenz Ausgang	kHz	60		
Spannung Ausgang	V	0,0 / 0,0 / 0,0 / 1,5 / 2,5 / 5,0		
Strom Ausgang	mA	n. a.		

### Ausgangssignal bei Nenndrehmoment

Frequenz Ausgang bei positivem Nennwert	kHz	80		
Frequenz Ausgang bei negativem Nennwert	kHz	40		
Spannung Ausgang bei positivem Nennwert	V	3 / 5 / 10 / 3 / 5 / 10		
Spannung Ausgang bei negativem Nennwert	V	-3 / -5 / -10 / 0 / 0 / 0		
Strom Ausgang bei positivem Nennwert	mA	n. a.		
Strom Ausgang bei negativem Nennwert	mA	n. a.		

### Max. Aussteuerbereich

Frequenz Ausgang	kHz	35...85		
Spannung Ausgang	V	-15,0...15,0		
Strom Ausgang	mA	n. a.		

### Gruppenlaufzeit

Frequenz Ausgang	µs	60		
Spannung Ausgang	µs	125		
CAN	µs	n. a.		

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20

Drehzahlmesssystem		Induktiv (Zahnkranz am Rotor)		
Pulse pro Umdrehung (PPR)	ppr.		n. a.	
Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR)	rpm		n. a.	
Max. Ausgangsfrequenz (RS422)	kHz		n. a.	
Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität	rpm		n. a.	
Drehzahlmesssystem		Magneto-resistiv (2 Spuren ca. 90° phasenversetzt)		
Pulse pro Umdrehung (PPR)	ppr.		n. a.	
Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR)	rpm		n. a.	
Max. Ausgangsfrequenz (RS422)	kHz		n. a.	
Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität	rpm		n. a.	
Nennabstand Sensor zu Magnetring	mm		n. a.	
Arbeitsbereich Luftspalt Sensor zu Magnetring	mm		n. a.	
Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7	mm		n. a.	
Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm		n. a.	
Drehzahlmesssystem		Optisch		
Pulse pro Umdrehung (PPR)	ppr.		60	
Maximale Drehzahlen (entsprechend der PPR)	rpm		20.000	
Max. Ausgangsfrequenz (RS422)	kHz		20	
Minimale Drehzahl für ausreichende Signalstabilität	rpm		>1,0	
Radialer Nennabstand Rotor zu Stator	mm		n. a.	
Tolerierter radialer Abstand zwischen Rotor und Stator #7	mm		n. a.	
Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7	mm		n. a.	
Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm		n. a.	

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20

## Temperaturbereiche

Nenntemperaturbereich ( <i>Rotor</i> )	°C	n. a.
Betriebstemperaturbereich ( <i>Rotor</i> ) #8	°C	n. a.
Lagertemperaturbereich ( <i>Rotor</i> )	°C	n. a.
Nenntemperaturbereich ( <i>Stator</i> )	°C	0...70
Betriebstemperaturbereich ( <i>Stator</i> ) #9	°C	-10...70
Lagertemperaturbereich ( <i>Stator</i> )	°C	-20...85
Nenntemperaturbereich ( <i>TCU</i> )	°C	n. a.
Betriebstemperaturbereich ( <i>TCU</i> )	°C	n. a.
Lagertemperaturbereich ( <i>TCU</i> )	°C	n. a.

## Mechanische Erschütterung (EN 60068-2-27)

Anzahl	-	1.000
Dauer	ms	3
Beschleunigung	m/s <sup>2</sup>	650

## Vibrationsbelastung (EN 60068-2-6)

Frequenz	Hz	10...2.000
Dauer	min.	150
Beschleunigung	m/s <sup>2</sup>	200

## Belastungsgrenzen #10

Grenzdrehmoment bezogen auf Md <sub>n</sub>	%	500	250	250
Bruchdrehmoment bezogen auf Md <sub>n</sub> (ca.)	%	1.000	500	500
Grenzlängskraft	kN	5,40	5,40	8,00
Grenzquerkraft	N	81,00	81,00	192,00
Grenzbiegemoment	Nm	1,80	1,80	4,00

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20

Mechanische Werte				
Drehsteifigkeit	kNm/rad	2,30	2,30	4,80
Verdrehwinkel bei Md <sub>n</sub>	°	0,124	0,248	0,239
Axiale Steifigkeit	kN/mm	549	549	808
Radiale Steifigkeit	kN/mm	5,80	5,80	13,70
Biegesteifigkeit	kNm/°	0,05	0,05	0,12
Auslenkung bei Grenzlängskraft	mm	<0,015		
Zusätzlicher Rundlauffehler bei Grenzquerkraft	mm	<0,02		
Planparallelitäts-Abweichung bei Grenzbiegemoment	mm	n. a.		
Eigenfrequenz	Hz	2.100	2.100	2.800
Auswucht-Gütestufe DIN ISO 1949	-	G6.3		
Massenträgheitsmoment des Rotors	kgm <sup>2</sup>	0,0000039	0,0000039	0,0000040
Schwingweggrenzen bei Wellenvibrationen (Peak-to-Peak) #11	µm	$S_{(p-p)} = \frac{9000}{\sqrt{n}}$		

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (M <sub>d,n</sub> )	Nm	5	10	20

### Gewicht (ca.)

Rotor #12	kg	0,1
Stator (ohne Drehzahl-Encoder) #12	kg	n. a.

### Montage-Abstände (ohne optionale Drehzahlerfassung)

Radialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm	n. a.
Toleranz zum radialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm	n. a.
Axialer Nennabstand zwischen Rotor und Stator #7	mm	n. a.
Toleranz zum axialen Nennabstand zwischen Rotor und Stator	mm	n. a.

### Plan- und Rundlauf toleranzen Rotor

Planlauf toleranz #13	mm	n. a.
Rundlauf toleranz #13	mm	n. a.

### Energieversorgung

Nennversorgungsspannung	V (DC)	24
Bereich der Versorgungsspannung #14	V (DC)	12...26
Max. Stromaufnahme im Messbetrieb	A	<0,5
Max. Stromverbrauch im Start-up-Modus	A	<1
Nennleistungsaufnahme	W	<12

### Lastwiderstand

Frequenz Ausgang	-	RS422
Spannung Ausgang	kOhm	0,05

### Dynamik

Frequenz Ausgang	kHz	≤5,80
Spannung Ausgang	kHz	≤5,50
Strom Ausgang	kHz	n. a.
CAN-Ausgang Wandlungsrate	1/s	n. a.

## Technische Daten

Typ		DST		
Genauigkeitsklasse	%	≤±0,10	≤±0,05	≤±0,05
Nennmoment (Md <sub>n</sub> )	Nm	5	10	20
<b>Sonstiges</b>				
Schutzart (Rotor)	-	IP42		
Schutzart (Stator)	-	IP42		
Schutzart (Rotor, erweitert)	-	n. a.		
Schutzart (Stator, erweitert)	-	n. a.		
Schrauben für Lochkreis	-	n. a.		
CAN	-	n. a.		
Konfigurationsschnittstelle	-	USB (UART)		
Zentralbohrung	mm	n. a.		
Material	-	Stahl		
Messbereich (bezogen auf Md <sub>n</sub> )	%	110		
Passende Auswerteeinheiten	-	Integriert		
Stator-Typ	-	Gelagerte Einheit		
<b>Verkaufsinformationen</b>				
Artikelnummer	-	10004234	10004237	10004236
FCC-Zertifizierung (USA)		Nicht notwendig		

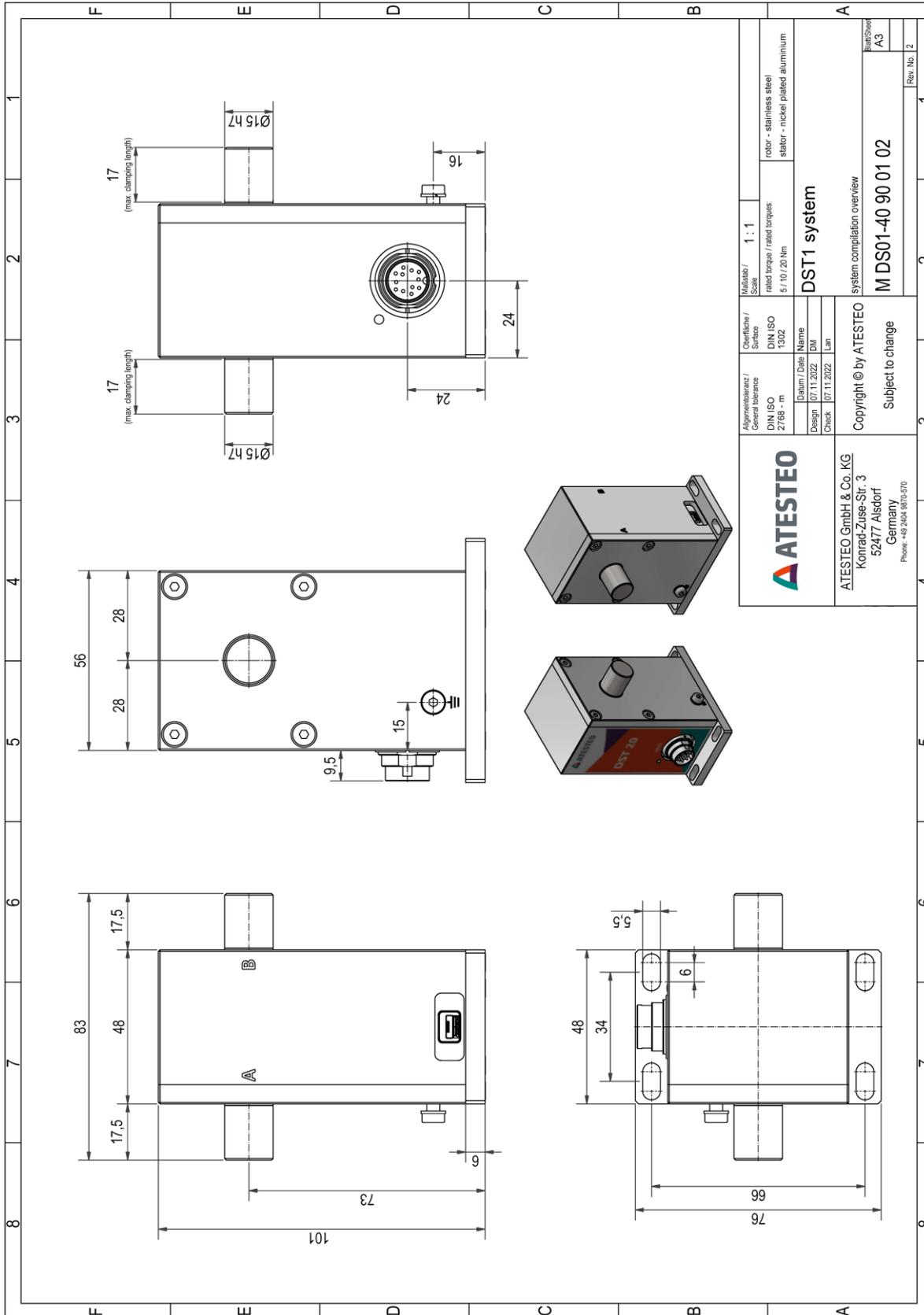
## Hinweise und Informationen

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 ( $M_{d_{ns}}$ ) 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.

## 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.

## Zeichnung



**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](mailto:equipment@atesteo.com). Ihr persönlicher ATESTEO Ansprechpartner ist gern für Sie da.**



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

Telefon +49 (0) 2404 9870 - 0  
E-Mail [info@atesteo.com](mailto:info@atesteo.com)