



Enkoder absolutny (1110131) serii AHS/AHM36 - SICK



**Numer artykułu SKU:
OC-SICK019839**

Numer artykułu producenta:

Tylko na zamówienie



OPIS PRODUKTU

Wydajność

Liczba kroków na obrót (rozdzielczość maks.) 16.384 (14 bit)

Wartości graniczne błędów G 0,35° (przy 20°C) ¹⁾

Odchylenie standardowe powtórzenia σ_r 0,2° (przy 20°C) ²⁾

¹⁾Zgodnie z normą DIN ISO 1319-1, położenie górnej i dolnej wartości granicznej błędów jest zależne od sytuacji montażowej; podana wartość dotyczy położenia symetrycznego, tzn. odchylenie w kierunku górnym i dolnym ma tę samą wartość.

²⁾Zgodnie z normą DIN ISO 55350-13; 68,3% wartości pomiarowych leży w podanym zakresie.

Interfejsy

Interfejs komunikacyjny

IO-Link

Interfejs komunikacyjny – szczegóły

IO-Link V1.1 / COM3 (230,4 kBaud)

Czas inicjalizacji

2 s ¹⁾

Czas cyklu

≤ 3,2 ms

Smart Sensor

Efficient Communication, Enhanced Sensing,
Diagnostyka

Dane procesu

Pozycja, Prędkość, krzywki elektroniczne, Wartości graniczne, pozycja liniowa, prędkość liniowa, błędy i ostrzeżenia, sygnały przełączania na styku 2

Dane parametryczne	Liczba kroków na obrót PRESET Kierunek zliczania Częstotliwość próbkowania dla obliczenia prędkości Jednostka dla wyjścia wartości prędkości Krzywki elektroniczne (2 kanały x 8 krzywek) Wartości graniczne Liniowa długość pomiaru na 360° Konfiguracja – styk 2
Dostępne dane diagnostyczne	Temperatura minimalna i maksymalna Prędkość maksymalna Licznik włączeń zasilania Licznik roboczogodzin zasilanie/ruch Licznik zmian kierunku / liczba ruchów w prawo / liczba ruchów w lewo Napięcie robocze minimalne i maksymalne Pokonana odległość
Informacje o stanie	Przy użyciu diody LED sygnalizującej stan
Wejście przełączające/Wyjście przełączające [?]	
Częstotliwość wejściowa – styk 2	≤ 100 Hz
Częstotliwość wyjściowa – styk 2	≤ 100 Hz

¹⁾ Po upływie tego czasu odczyty pozycji są ważne.

Dane elektryczne

Typ przyłącza	Wtyk, M12, 4 piny, uniwersalny
Napięcie zasilające	18 ... 30 V
Pobór mocy	≤ 1,5 W
Zabezpieczenie przed zamianą biegunów [?]	
MTTFd: czas do niebezpiecznej awarii	240 lat(a) (EN ISO 13849-1) ¹⁾

¹⁾ W przypadku tego produktu chodzi o produkt standardowy, a nie o część zabezpieczającą w rozumieniu dyrektywy maszynowej. Obliczenie na podstawie nominalnego obciążenia części, średniej temperatury otoczenia 40 °C, częstości stosowania 8760 h/rok. Wszystkie awarie elektroniczne są uważane za awarie niebezpieczne. Szczegółowe informacje – patrz dokument nr 8015532.

Dane mechaniczne

Wykonanie mechaniczne	Wałek, mocowanie czołowe
Średnica wałka lub otworu	10 mm ¹⁾
Długość wału	24 mm
Masa	0,12 kg ²⁾
Materiał, wał	Stal nierdzewna
Materiał, kołnierz	Aluminium
Materiał, obudowa	Cynk
Moment rozruchowy	< 1 Ncm (+20 °C)
Moment obrotowy roboczy	< 1 Ncm (+20 °C)
Dopuszczalne obciążenie wałka	40 N (promieniowe) 20 N (osiowe)
Prędkość obrotowa pracy	≤ 6.000 min ⁻¹
Moment bezwładności wirnika	2,5 gcm ²
Żywotność łożysk	3,6 x 10 ⁸ obrotów
Przyspieszenie kątowe	≤ 500.000 rad/s ²

¹⁾ Do stosowania z adapterami 2072298 i 2072295.

²⁾ Dotyczy urządzeń z wtykiem.

Dane dotyczące otoczenia

EMC	Wg EN 61000-6-2, EN 61000-6-3 i EN 61131-9
Stopień ochrony	IP66 (IEC 60529) IP67 (IEC 60529)
Dopuszczalna względna wilgotność powietrza	90 % (Roszenie niedopuszczalne)
Zakres temperatury roboczej	-40 °C ... +85 °C
Zakres temperatur składowania	-40 °C ... +100 °C, bez opakowania
Odporność na wstrząsy	100 g, 6 ms (EN 60068-2-27)
Odporność na drgania	20 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)

Certyfikaty

EU declaration of conformity	?
UK declaration of conformity	?
ACMA declaration of conformity	?
China-RoHS	?
Certyfikat EAC / DoC	?
IO-Link	?
certyfikat cTUVus	?

Klasyfikacje

ECLASS 5.0	27270502
ECLASS 5.1.4	27270502
ECLASS 6.0	27270590
ECLASS 6.2	27270590
ECLASS 7.0	27270502
ECLASS 8.0	27270502
ECLASS 8.1	27270502
ECLASS 9.0	27270502
ECLASS 10.0	27270502
ECLASS 11.0	27270502
ECLASS 12.0	27270502
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
ETIM 8.0	EC001486
UNSPSC 16.0901	41112113

DANE TECHNICZNE

Nr kat.

OC-SICK019839

Data wygenerowania podsumowania: 04.06.2026r, g. 05:45