

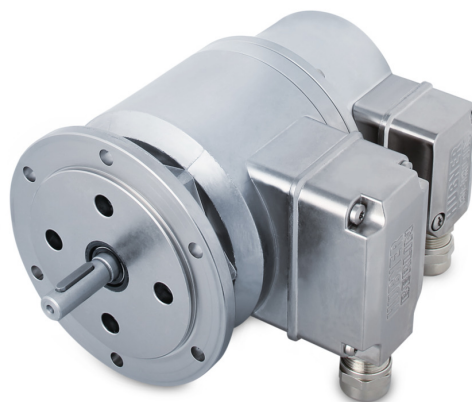
# POG 11 + FSL

Codeur avec contacteur centrifuge intégré

Axe avec bride EURO B10 / 300...5000 impulsions par tour

## Vue d'ensemble

- Offshore et eau salée résistant, haute protection IP 67
- Pilote de sortie TTL pour câbles de longueur jusqu'à 550 m
- Contrôle mécanique de la vitesse selon le principe de la force centrifuge
- Bride EURO B10 / axe  $\varnothing 11$  mm
- Boîtes à bornes, pivotante sur 180°



## Caractéristiques techniques

### Caractéristiques électriques

Immunité	EN 61000-6-2
Emission	EN 61000-6-3
Certificat	CE

### Caractéristiques électriques (codeur)

Alimentation	9...30 VDC 5 VDC $\pm 5$ %
Courant de service à vide	$\leq 100$ mA
Impulsions par tour	300 ... 5000
Mode de déphasage	$90^\circ \pm 20^\circ$
Période	40...60 %
Signal de référence	Top zéro, largeur $90^\circ$
Fréquence de sortie	$\leq 120$ kHz $\leq 300$ kHz (sur demande)
Signaux de sortie	K1, K2, K0 + compléments Sortie erreur (option EMS)
Etage de sortie	HTL-P (driver de puissance) TTL/RS422
Principe de détection	Optique

### Caractéristiques électriques (relais de survitesse)

Précision de commutation	$\pm 4$ % ( $\Delta n^1 = 2$ [t/min]/s); 20 % ( $\Delta n^1 = 1500$ [t/min]/s)
Différence commutation	$\leq 3$ % (rotation droit/gauche)
Hystérésis de commutation	40 % seuil de vitesse
Sorties de commutation	1 sortie, réglage en vitesse
Puissance de commutation	$\leq 6$ A / 230 VAC $\leq 1$ A / 125 VDC (EAC: $< 50$ VAC / 75 VDC)

### Caractéristiques électriques (relais de survitesse)

Courant commuté minimal	50 mA
-------------------------	-------

### Caractéristiques mécaniques

Taille (bride)	$\varnothing 115$ mm
Type d'axe	$\varnothing 11$ mm axe
Charge	$\leq 300$ N axiale $\leq 450$ N radiale
Bride	Bride EURO B10
Protection EN 60529	IP 67
Vitesse (n)	$\leq 1,25 \cdot ns$
Plage de vitesses de commutation (ns)	850...4500 t/min ( $\Delta n = 2$ [t/min]/s)
Couple en fonctionn. typ.	3 Ncm
Moment d'inertie rotor	220 gcm <sup>2</sup>
Matière	Boîtier: fonte d'aluminium Axe: inox
Température d'utilisation	-40...+100 °C -25...+100 °C (>3072 impulsions)
Résistance	IEC 60068-2-6 Vibrations 10 g, 10-2000 Hz IEC 60068-2-27 Choc 100 g, 6 ms
Protection contre la corrosion	IEC 60068-2-52 brouilla. salins pour les conditions ambiantes CX (C5-M) selon ISO 12944-2
Raccordement	2x boîte à bornes 3x boîte à bornes (avec option M)
Poids	2,3 kg 2,5 kg (avec option M)

## Option

- Contrôle de fonction avec EMS (Enhanced Monitoring System)
- Détection redondante avec deux boîtes à bornes
- Boîtier avec pieds (B3)

# POG 11 + FSL

Codeur avec contacteur centrifuge intégré

Axe avec bride EURO B10 / 300...5000 impulsions par tour

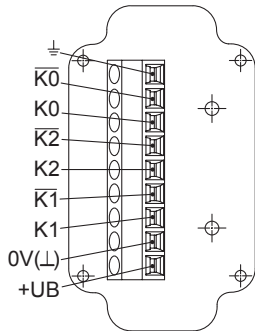
## Remarques générales

L'interrupteur centrifuge est conçu pour être utilisé comme un interrupteur avec une fonction de coupure positive. Il ne doit pas être utilisé comme interrupteur permanent (cycles de commutation supérieurs à 500 pendant la durée de vie utile).

## Affectation des bornes

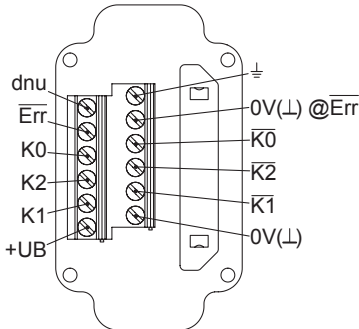
### Vue A (voir dimension)

Bornes de raccordement boîte à bornes codeur



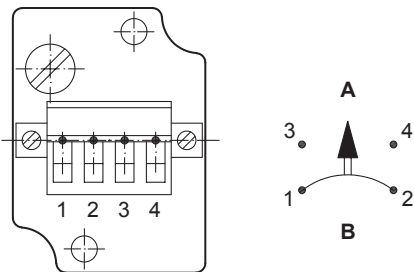
### Option EMS: Vue A (voir dimension)

Bornes de raccordement boîte à bornes codeur



### Vue B (voir dimension)

Bornes de raccordement contacteur centrifuge



**A** = prendre contact, **B** = rompre le contact

## Description du raccordement

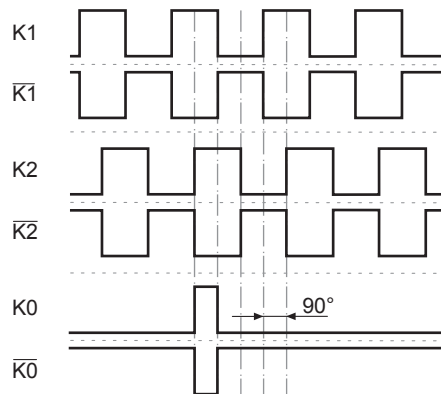
### Codeur incrémental

+UB	Alimentation
0V (⊥)	Borne de masse
⊥	Borne de terre (boîtier)
K1	Signal de sortie voie 1
$\overline{K1}$	Signal de sortie voie 1 inversé
K2	Signal de sortie voie 2 (90° angulairement décalée voie 1)
$\overline{K2}$	Signal de sortie voie 2 inversé
K0	Top zéro (signal de référence)
$\overline{K0}$	Top zéro inversé
$\overline{Err}$	Sortie d'erreur (option EMS)
dnu	Non utilisé

## Signaux de sortie

### HTL/TTL

En case de sens de rotation positif (voir dimension)



## Option EMS : LED d'état / sortie d'erreur

Rouge clignotant*	Erreur séquence de signaux, d'impulsion top zéro ou d'impulsions (Sortie erreur = alternance HIGH-LOW)
Rouge	Surcharge du pilote de sortie (Sortie erreur = LOW)
Vert clignotant	Appareil OK, rotatif (Sortie erreur = HIGH)
Vert	Appareil OK, arrêt (Sortie erreur = HIGH)
Pas de voyant lumière	Tension d'alimentation défectueuse ou non raccordée (Sortie erreur = LOW)

\* Uniquement sur appareil rotatif



# POG 11 + FSL

Codeur avec contacteur centrifuge intégré

Axe avec bride EURO B10 / 300...5000 impulsions par tour

**Référence de commande**

	POG11	##	#	DN	####	###	#####	+ FSL	#####
<b>Produit</b>									
Codeur incrémental + Contacteur centrifuge	POG11								
<b>EMS - Contrôle de fonction</b>									
Sans EMS									
Avec EMS		.2							
<b>Détection redondante</b>									
Sans détection redondante									
Avec détection redondante			M						
<b>Signaux de sortie</b>									
K1, K2, K0				DN					
<b>Nombre d'impulsions</b>									
300					300				
500					500				
512					512				
1000					1000				
1024					1024				
1200					1200				
2048					2048				
2500					2500				
3072					3072				
4096					4096				
5000					5000				
<b>Alimentation / étage de sortie</b>									
9...30 VDC / Étage de sortie HTL avec signaux inversés						I			
5 VDC / Étage de sortie TTL avec signaux inversés						TTL			
9...30 VDC / Étage de sortie TTL avec signaux inversés						R			
<b>Type de montage</b>									
Bride EURO B10									
Boîtier avec pieds B3							B3		
<b>Versión commutateurs de vitesse</b>									
Interrupteur centrifuge mécanique								+ FSL	
<b>Seuil de vitesse (ns)</b>									
850...949 t/min ( $\Delta n = 2 [t/min]/s^{(2)}$ )									6 ...
950...1099 t/min ( $\Delta n = 2 [t/min]/s^{(2)}$ )									5 ...
1100...1299 t/min ( $\Delta n = 2 [t/min]/s^{(2)}$ )									4 ...
1300...1799 t/min ( $\Delta n = 2 [t/min]/s^{(2)}$ )									3 ...
1800...2499 t/min ( $\Delta n = 2 [t/min]/s^{(2)}$ )									2 ...
2500...4500 t/min ( $\Delta n = 2 [t/min]/s^{(2)}$ )									1 ...

(1) Autres impulsions sur demande.

(2) Veuillez indiquer la vitesse de commutation exacte en sus de références de commande (réglage d'usine).

**Accessoires**
**Accessoires de montage**

Accouplement flexible K 35 (axe ø6...12 mm)

Accouplement flexible K 50 (axe ø11...16 mm)

Accouplement flexible K 60 (axe ø11...22 mm)