



# POSITAL

## FRABA

### IXARC Encoder Rotativo Assoluto

UCD-CA01B-1412-G10G-PAV



#### Interfaccia

Interfaccia	CANopen
Profilo	DS-406
Funzioni di Programmazione	Risoluzione, preset, 2 finecorsa, 8 CAMS, velocità di trasmissione, CAN-Identifier, bootloader, modalità di trasmissione: interrogazione, ciclico, sync
Caratteristiche	Asse rotondo
Velocità di Trasmissione	min. 20 kBaud, max. 1 MBaud
Interfaccia Tempo Ciclo	$\geq 1$ ms
Video Manual	<a href="#">▶ Watch a simple installation video</a>

#### Uscite

Driver di Uscita	Ricetrasmittitore (ISO 11898), isolato galvanicamente con Opto-Couplers
------------------	---

#### Dati elettrici

Tensione di Alimentazione	9 - 30 VDC
Potenza Assorbita	$\leq 1.2$ W
Protetto da Inversione di Polarità	Sì
Corto Circuito di Protezione	Sì
EMC Emissione di Disturbi	DIN EN 61000-6-4
EMC: Immunità ai Disturbi	DIN EN 61000-6-2

Data Sheet

Printed at 29-09-2017 17:09



# POSITAL

## FRABA

MTTF 240 years @ 40 °C

### Sensore

Tecnologia	Magnetico
Risoluzione Mono Giro	12 bit
Risoluzione Multi Giro	14 bit
Multigiro Tecnologia	Auto contatore alimentato ad impulsi magnetici (nessuna batteria, nessuna marcia)
Precisione (INL)	$\pm 0,0878^\circ$ ( $\leq 12$ bit)
Codice	Binario

### Specifiche ambientali

Grado di Protezione (Albero)	IP68/IP69K
Grado di Protezione (Involucro)	IP68/IP69K
Temperatura di Funzionamento	-40 °C (-40 °F) - +85 °C (+185 °F)
Temperatura di Immagazzinamento	-40 °C (-40 °F) - +85 °C (+185 °F)
Umidità	98%, non allo stato liquido

### Dati meccanici

Tappo di Connessione Materiale	Senza
Materiale Involucro	Acciaio inossidabile (V4A)
Rivestimento Involucro	no Rivestimento
Flangia	Flangia sincro, $\varnothing$ 42 mm Heavy-Duty
Materiale di Flangia	Acciaio inossidabile V4A (1.4404, 316 L)
Tipo Albero	Albero pieno, lunghezza = 20 mm
Diametro dell'Albero	$\varnothing$ 10 mm (0.39")
Materiale Albero	Acciaio inossidabile V4A (1.4112, 440 B), temprato
Albero Carico Massimo	assiale 300 N, radiale 300 N
Durata Minima Meccanica (10 <sup>8</sup> giri con Fa/Fr)	7,6 (300 N / 300 N), 10 (270 N / 270 N), 200 (100N / 100 N)
Coppia di Attrito	$\leq 3$ Ncm @ 20 °C (4.2 oz-in @ 68 °F)
Massima Velocità Meccanica	$\leq 6000$ 1/min
Resistenza agli Urti	$\leq 200$ g (half sine 11 ms, EN 60068-2-27)
Resistenza agli Urti Permanente	$\leq 30$ g (metà del seno 6 ms, EN 60068-2-29)
Resistenza alle Vibrazioni	$\leq 30$ g (10 Hz - 1000 Hz, EN 60068-2-6)
Länge	64,9 mm (2.56")
Peso	400 g (0.88 lb)

Data Sheet

Printed at 29-09-2017 17:09



# POSITAL

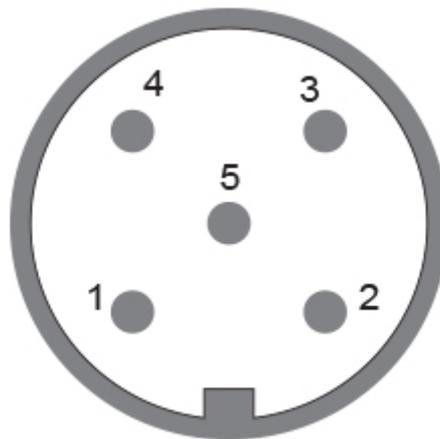
## FRABA

### Collegamento elettrico

Orientamento del Collegamento	Axial
Tipo di Connessione	Cavo / Connettore
Collegamento	M12, Male, 5 pin, a coded, with LED

### Collegamento elettrico

Approval	CE + cULus listed, Industrial Control Equipment + E1
Ciclo di vita del prodotto	Info
	Stabilito



### Piano Connection

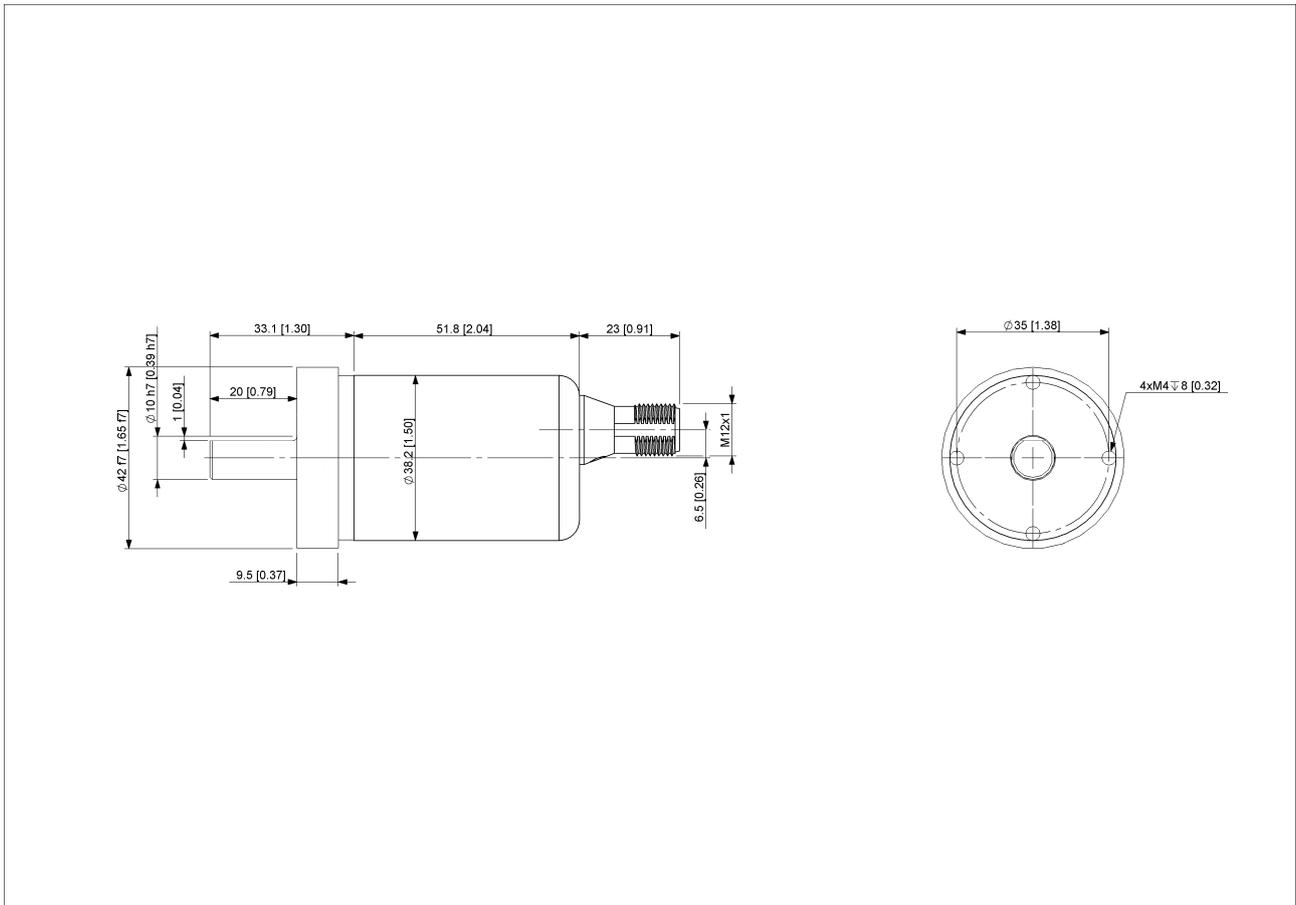
SEGNALE	CODICE PIN
Power Supply	2
GND	3
CAN High	4
CAN Low	5
CAN GND	1

Connector-View on Encoder



# POSITAL

## FRABA



[2D disegno](#)

### Accessori

Connettori e cavi

10m PUR Cable, 5pin, A-Coded, f

2m PUR Cable, 5pin, A-Coded, f

5m PUR Cable, 5pin, A-Coded, f

10m PUR Cable, 5pin, A-Coded, f

M12, 5pin A-Coded, Female

More

Coupling Disc Type-10-12

Coupling Bellow Type-10-10

Coupling Bellow Type-06-10

Coupling Bellow Type-08-10

Coupling Bellow Type-10-12

Coupling Bellow Type-10-(1/4")

Coupling Bellow Type-10-(3/8")

Data Sheet

Printed at 29-09-2017 17:09



# POSITAL

---

## FRABA

Coupling Jaw Type-06-10  
Coupling Jaw Type-08-10  
Coupling Jaw Type-10-12  
Coupling Jaw Type-10-(1/4")  
Coupling Jaw Type-10-(3/8")  
Coupling Jaw Type-10-10  
Coupling Disc Type-06-10  
Coupling Disc Type-10-10  
More

### Contatto



POSITAL  
Contact Us

L'immagine e il disegno sono solo a scopo generale di presentazione. Si prega di fare riferimento alla sezione "Download" per i disegni tecnici dettagliati. Tutte le misure in [pollici] mm. © FRABA B.V., Tutti i diritti riservati. Non ci assumiamo responsabilità per inesattezze o omissioni. Le specifiche sono soggette a modifiche senza preavviso.