



# ATM60-A1A12x12

ATM60

ENCODERS ABSOLUTOS

**SICK**  
Sensor Intelligence.

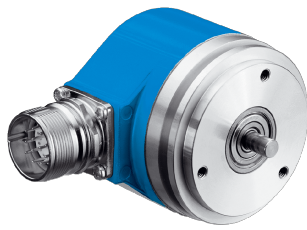


Imagen aproximada

### Información sobre pedidos

Tipo	N.º de artículo
ATM60-A1A12x12	1030005

En el enlace que figura a continuación encontrará una solución de continuación, en la mayor medida posible mecánica y funcionalmente compatible. Nuestro departamento de ventas le asesorará con mucho gusto si tiene más preguntas para la selección de una solución de continuación apropiada.

Otros modelos del dispositivo y accesorios → [www.sick.com/ATM60](http://www.sick.com/ATM60)



### Datos técnicos detallados

#### Rendimiento

<b>Número de pasos por revolución (resolución máx.)</b>	8.192 (13 bit)
<b>Número de revoluciones</b>	8.192 (13 bit)
<b>Resolución</b>	Resolución máxima admisible: 25 bits (12 bits monovuelta x 13 bits multivuelta o 13 bits monovuelta x 12 bits multivuelta).
<b>Paso de medición</b>	0,043°
<b>Límites de fallos G</b>	± 0,25° <sup>1)</sup>
<b>Desviación típica de repetición <math>\sigma</math></b>	0,1° <sup>2)</sup>

<sup>1)</sup> Según DIN ISO 1319-1, la posición del límite de fallo superior e inferior depende de la situación de montaje; el valor especificado se refiere a la posición simétrica, es decir, la desviación tiene el mismo valor en dirección superior e inferior.

<sup>2)</sup> Según DIN ISO 55350-13; el 68,3% de los valores medidos se encuentran dentro del rango especificado.

#### Interfaz

<b>Interfaz de comunicación</b>	SSI
<b>Tiempo de inicialización</b>	1.050 ms <sup>1)</sup>
<b>Tiempo de formación de posición</b>	0,15 ms
<b>Datos de parametrización</b>	Rango de pasos por revolución Número de revoluciones Tipo de código Ajuste electrónico
<b>Tipo de código</b>	Gray, binario
<b>Desarrollo de la codificación programable</b>	CW/CCW (V/R)
<b>Frecuencia de ciclo</b>	1 MHz <sup>2)</sup>
<b>Set (ajuste electrónico)</b>	H activo (L = 0 - 4,7 V, H = 10 - Us V)
<b>Horario/antihorario (secuencia de pasos en el sentido de giro)</b>	L activo (L = 0 - 1,5 V, H = 2,0 - Us V)

<sup>1)</sup> Transcurrido este tiempo, pueden leerse las posiciones válidas.

<sup>2)</sup> Mínima, nivel LOW (reloj+): 500 ns.

## Datos eléctricos

<b>Tipo de conexión</b>	Conector macho, M23, 12 polos, radial
<b>Tensión de alimentación</b>	10 ... 32 V
<b>Consumo de energía</b>	≤ 0,8 W (sin carga)
<b>Protección frente a inversión de polaridad</b>	✓
<b>MTTF: Tiempo medio hasta un fallo peligroso</b>	150 años (EN ISO 13849-1) <sup>1)</sup>

<sup>1)</sup> Este producto es un producto estándar y no constituye un producto de seguridad en el sentido de la Directiva de Máquinas. Cálculo basado en la carga nominal de los componentes, a una temperatura ambiente media de 40 °C y a una frecuencia de uso de 8760 h/a. Todos los fallos electrónicos son considerados peligrosos. Para información más detallada, véase el documento n.º 8015532.

## Datos mecánica

<b>Características mecánicas</b>	Eje macizo, Brida servo
<b>Diámetro del eje</b>	6 mm
<b>Longitud del eje</b>	10 mm
<b>Peso</b>	0,5 kg <sup>1)</sup>
<b>Material, eje</b>	Acero inoxidable
<b>Material de la brida</b>	Aluminio
<b>Material de la carcasa</b>	Fundición inyectada de aluminio
<b>Par de arranque</b>	1,2 Ncm (+20 °C), con retén
<b>Par de operación</b>	0,8 Ncm (+20 °C), con retén
<b>Carga admisible del eje</b>	300 N / radial 50 N / axial
<b>Velocidad de servicio</b>	≤ 6.000 min <sup>-1</sup> <sup>2)</sup>
<b>Momento de inercia del rotor</b>	35 gcm <sup>2</sup>
<b>Tiempo de vida de los cojinetes</b>	3,6 x 10 <sup>9</sup> revoluciones
<b>Aceleración angular</b>	≤ 500.000 rad/s <sup>2</sup>

<sup>1)</sup> Referido a encoder con conector macho.

<sup>2)</sup> Para la definición del rango de la temperatura de servicio debe tenerse en cuenta un autocalentamiento de 3,3 K por cada 1.000 rpm.

## Datos de ambiente

<b>CEM</b>	Según las normas EN 61000-6-2 y EN 61000-6-3
<b>Grado de protección</b>	IP67, con retén (CEI 60529) <sup>1)</sup> IP43, sin retén, brida del encoder no estanca (CEI 60529) <sup>1)</sup> IP65, sin retén, brida del encoder estanca (CEI 60529) <sup>1)</sup>
<b>Humedad relativa permisible</b>	98 %
<b>Rango de temperatura de servicio</b>	-20 °C ... +85 °C
<b>Rango de temperatura de almacenamiento</b>	-40 °C ... +100 °C, Sin embalaje
<b>Resistencia a choques</b>	100 g, 6 ms (EN 60068-2-27)
<b>Resistencia a las vibraciones</b>	20 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)

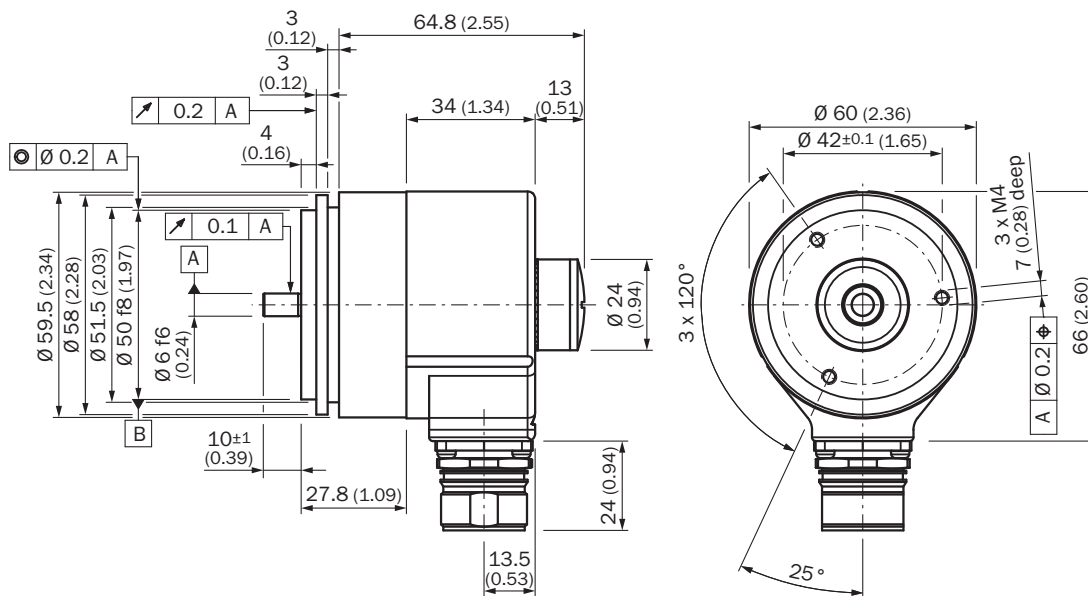
<sup>1)</sup> Con contraconector montado.

## Clasificaciones

<b>eCI@ss 5.0</b>	27270502
<b>eCI@ss 5.1.4</b>	27270502

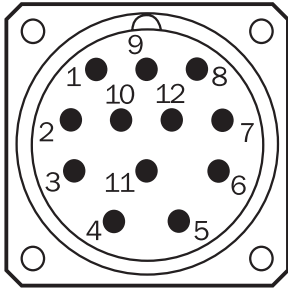
<b>eCl@ss 6.0</b>	27270590
<b>eCl@ss 6.2</b>	27270590
<b>eCl@ss 7.0</b>	27270502
<b>eCl@ss 8.0</b>	27270502
<b>eCl@ss 8.1</b>	27270502
<b>eCl@ss 9.0</b>	27270502
<b>eCl@ss 10.0</b>	27270502
<b>eCl@ss 11.0</b>	27270502
<b>eCl@ss 12.0</b>	27270502
<b>ETIM 5.0</b>	EC001486
<b>ETIM 6.0</b>	EC001486
<b>ETIM 7.0</b>	EC001486
<b>ETIM 8.0</b>	EC001486
<b>UNSPSC 16.0901</b>	41112113

### Esquema de dimensiones (Medidas en mm)



### Asignación de PIN

Vista conector de aparato M23 en el encoder



Vista conector de aparato M23 en el encoder


Clavija	Señal	Color de los conductores (conexión de cable)	Descripción
1	GND	Azul	Conexión a masa
2	Datos +	Blanco	<b>Señales de interface</b>
3	Clock +	Amarillo	<b>Señales de interface</b>
4	R x D +	Gris	Cables de programación RS-422
5	R x D -	Verde	Cables de programación RS-422 Cables de programación RS-422
6	T x D +	Rosa	Cables de programación RS-422
7	T x D -	Negro	Cables de programación RS-422
8	U <sub>s</sub>	Rojo	Tensión de operación
9	SET <sup>1)</sup>	Naranja	Ajuste electrónico
10	Datos -	Marrón	<b>Señales de interface</b>
11	Clock -	Lila	<b>Señales de interface</b>
12	V/R <sup>2)</sup>	Naranja-negro	Secuencia de pasos en el sentido de giro
	Pantalla		Potencial de la carcasa









SET = Esta entrada sirve para la puesta a cero electrónica. Si al cable SET se le aplica la U<sub>s</sub> durante más de 100 ms, la posición mecánica corresponde al valor 0, o al valor SET preestablecido.

V/R (hacia delante/hacia atrás): esta entrada programa la dirección de conteo del encoder. Sin conexión, esta entrada se encuentra en HIGH. Si el eje del encoder se gira en sentido horario (hacia la derecha) mirando hacia el eje, cuenta en orden ascendente. Si al girar el eje en sentido antihorario (hacia la izquierda) tiene que contar en sentido ascendente, esta conexión debe colocarse estática sobre el nivel LOW (GND).

### Accesorios recomendados

Otros modelos del dispositivo y accesorios → [www.sick.com/ATM60](http://www.sick.com/ATM60)

	Descripción breve	Tipo	N.º de artículo
<b>Adaptación de ejes</b>			
	Acoplamiento de fuelle, diámetro del eje 6 mm / 6 mm, desplazamiento máximo del eje: radial ± 0,25 mm, axial ± 0,4 mm, angular ± 4°; número de revoluciones máx. 10.000 rpm, -30 °C a +120 °C, par de giro máx. 120 Ncm; material: fuelle de acero inoxidable, cubos de sujeción de aluminio	KUP-0606-B	5312981

	Descripción breve	Tipo	N.º de artículo
	Acoplamiento de fuelle, diámetro del eje 6 mm / 10 mm, desplazamiento máximo del eje: radial $\pm 0,25$ mm, axial $\pm 0,4$ mm, angular $\pm 4^\circ$ ; número de revoluciones máx. 10.000 rpm, $-30^\circ\text{C}$ a $+120^\circ\text{C}$ , par de giro máx. 120 Ncm; material: fuelle de acero inoxidable, cubos de sujeción de aluminio	KUP-0610-B	5312982
	Acoplamiento de discos elásticos, diámetro del eje 6 mm / 10 mm, desplazamiento máximo del eje: radial $\pm 0,3$ mm, axial $\pm 0,4$ mm, angular $\pm 2,5^\circ$ ; máx. velocidad de rotación 12.000 rpm, $-10^\circ$ a $+80^\circ$ Celsius, par de giro máx. 60 Ncm; material: brida de aluminio, membrana de poliamida reforzada con fibra de vidrio y espiga de acoplamiento de acero endurecido	KUP-0610-F	5312985
<b>Conectores y cables</b>			
	Cabezal A: Conector hembra, M23, 9 polos, recto Cable: HIPERFACE <sup>®</sup> , SSI, Incremental, Apantallado	DOS-2309-G	6028533
	Cabezal A: Conector hembra, M23, 12 polos, recto Cable: HIPERFACE <sup>®</sup> , SSI, Incremental, Apantallado	DOS-2312-G	6027538
	Cabezal A: Conector hembra, M23, 12 polos, acodado Cable: HIPERFACE <sup>®</sup> , SSI, Incremental, Apantallado	DOS-2312-W01	2072580
	Cabezal A: Conector macho, M23, 12 polos, recto Cable: HIPERFACE <sup>®</sup> , SSI, Incremental, RS-422, Apantallado	STE-2312-G	6027537
<b>Otros accesorios de montaje</b>			
	Campana de montaje para encoder con brida servo, collar de centraje de 50 mm, Incluye juego de fijación	BEF-MG-50	5312987
	Grapas servo de media carcasa (2 uds.) para brida servo con collar de centraje de 50 mm	BEF-WG-SF050	2029165
	Pinzas servo, grandes, para bridas servo (mordazas de sujeción, excéntricas de fijación), 3 ud., sin material de fijación, Sin material de fijación	BEF-WK-SF	2029166
<b>Otros</b>			
	Herramienta de programación para ATM60, ATM90 y KH53		Previa solicitud

## LO MÁS DESTACADO DE SICK

SICK es uno de los fabricantes líderes de sensores y soluciones de sensores inteligentes para aplicaciones industriales. Nuestro exclusivo catálogo de productos y servicios constituye la base perfecta para el control seguro y eficaz de procesos, para la protección de personas y para la prevención de accidentes y de daños medioambientales.

Nuestra amplia experiencia multidisciplinar nos permite conocer sus necesidades y procesos para ofrecer a nuestros clientes exactamente la clase de sensores inteligentes que necesitan. Contamos con centros de aplicación en Europa, Asia y Norteamérica, donde probamos y optimizamos las soluciones de sistemas específicas del cliente. Todo ello nos convierte en el proveedor y socio en el desarrollo de confianza que somos.

SICK LifeTime Services, nuestra completa oferta de servicios, garantiza la asistencia durante toda la vida útil de su maquinaria para que obtenga la máxima seguridad y productividad.

**Para nosotros, esto es “Sensor Intelligence”.**

## CERCA DE USTED EN CUALQUIER LUGAR DEL MUNDO:

Encontrará información detallada sobre todas las sedes y personas de contacto en nuestra página web: → [www.sick.com](http://www.sick.com)