

AP05

Absolute / elektronische Positionsanzeige

Originalmontageanleitung

Deutsch

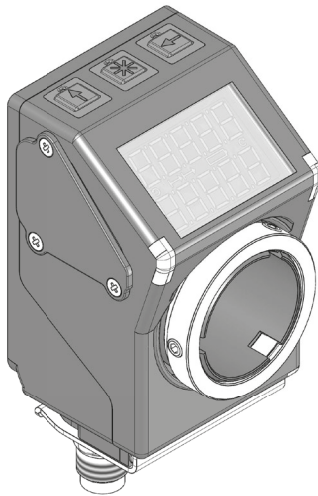
Seite 2

Absolute / Electronic Position Indicator

Translation of the Original Installation Instructions

English

page 22



Inhaltsverzeichnis

| | | |
|----------|--|-----------|
| 1 | Dokumentation | 3 |
| 2 | Sicherheitshinweise | 3 |
| | 2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung | 3 |
| | 2.2 Kennzeichnung von Gefahren und Hinweisen | 3 |
| | 2.3 Zielgruppe | 4 |
| | 2.4 Grundlegende Sicherheitshinweise | 5 |
| 3 | Identifikation | 5 |
| 4 | Installation | 5 |
| | 4.1 Mechanische Montage | 6 |
| | 4.2 Elektrische Installation | 8 |
| | 4.3 Anschlusskonzept (RS485, CANopen) | 8 |
| | 4.4 Anschlusskonzept (IO-Link) | 11 |
| 5 | Inbetriebnahme | 13 |
| 6 | Batteriewechsel | 15 |
| | 6.1 Art, Funktion und Lebensdauer der Batterie | 15 |
| | 6.2 Betriebszustand | 16 |
| | 6.3 Störung nach Batteriewechsel | 16 |
| 7 | Transport, Lagerung, Wartung und Entsorgung | 16 |
| 8 | Zubehör Anschluss-Stecker | 17 |
| | 8.1 Gegenstecker M8 gerade inkl. Kabel | 17 |
| | 8.2 Gegenstecker M8 gerade | 17 |
| | 8.3 Gegenstecker M8 BUS-Abschluss | 18 |
| 9 | Technische Daten | 18 |

1 Dokumentation

Zu diesem Produkt gibt es folgende Dokumente:

- Datenblatt beschreibt die technischen Daten, die Abmaße, die Anschlussbelegungen, das Zubehör und den Bestellschlüssel.
- Montageanleitung beschreibt die mechanische und die elektrische Montage mit allen sicherheitsrelevanten Bedingungen und den dazugehörigen technischen Vorgaben.
- Benutzerhandbuch und Softwarebeschreibung zur Inbetriebnahme und zum Einbinden des Positionsanzeige in ein Feldbussystem.

Diese Dokumente sind auch unter "<http://www.siko-global.com/p/ap05>" zu finden.

2 Sicherheitshinweise

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die absolute Positionsanzeige AP05 dient für Verstell- und Positionieraufgaben an Anlagen und Maschinen. Die Positionsanzeige ist nur für die Verwendung im Industriebereich vorgesehen die keinen besonderen elektrischen oder mechanischen Sicherheitsanforderungen unterliegen.

1. Beachten Sie alle Sicherheitshinweise in dieser Anleitung.
2. Eigenmächtige Umbauten und Veränderungen an der Positionsanzeige sind verboten.
3. Die vorgeschriebenen Betriebs- und Installationsbedingungen sind einzuhalten.
4. Die Positionsanzeige darf nur innerhalb der technischen Daten und der angegebenen Grenzen betrieben werden (siehe Kapitel 9).

2.2 Kennzeichnung von Gefahren und Hinweisen

Sicherheitshinweise bestehen aus dem Signalzeichen und einem Signalwort.

Gefahrenklassen



Unmittelbare Gefährdungen, die zu schweren irreversiblen Körperverletzungen mit Todesfolge, Sachschäden oder ungeplanten Gerätereaktionen führen können, sofern Sie die gegebenen Anweisungen missachten.

**WARNUNG**

Gefährdungen, die zu schweren Körperverletzungen, Sachschäden oder ungeplanten Gerätereaktionen führen können, sofern Sie die gegebenen Anweisungen missachten.

**VORSICHT**

Gefährdungen, die zu leichten Verletzungen, Sachschäden oder ungeplanten Gerätereaktionen führen können, sofern Sie die gegebenen Anweisungen missachten.

ACHTUNG

Wichtige Betriebshinweise, die die Bedienung erleichtern oder die bei Nichtbeachtung zu ungeplanten Gerätereaktionen führen können und somit möglicherweise zu Sachschäden führen können.

**Signalzeichen**

2.3 Zielgruppe

Montageanleitung und Benutzerhandbuch wenden sich an das Projektierungs-, Inbetriebnahme- und Montagepersonal von Anlagen- oder Maschinenherstellern. Dieser Personenkreis benötigt fundierte Kenntnisse über die notwendigen Anschlüsse einer Positionsanzeige und deren Integration in die komplette Maschinenanlage.

**WARNUNG****Nicht ausreichend qualifiziertes Personal**

Personenschäden, schwere Schäden an Maschine und Positionsanzeige werden durch nicht ausreichend qualifiziertes Personal verursacht.

- ▶ Projektierung, Inbetriebnahme, Montage und Wartung nur durch geschultes Fachpersonal.
- ▶ Dieses Personal muss in der Lage sein, Gefahren, welche durch die mechanische, elektrische oder elektronische Ausrüstung verursacht werden können, zu erkennen.

Qualifiziertes Personal

sind Personen, die

- als Projektierungspersonal mit den Sicherheitsrichtlinien der Elektro- und Automatisierungstechnik vertraut sind;
- als Inbetriebnahme- und Montagepersonal berechtigt sind, Stromkreise und Geräte/Systeme gemäß den Standards der Sicherheitstechnik in Betrieb zu nehmen, zu erden und zu kennzeichnen.

2.4 Grundlegende Sicherheitshinweise



Explosionsgefahr

- ▶ Positionsanzeige nicht in explosionsgefährdeten Zonen einsetzen.



Rotierende Teile

Quetschungen, Reibung, Abschürfen, Erfassen von Gliedmaßen und Kleidung durch Berühren von rotierenden Teilen wie z. B. Klemmring, Drehmomentstütze oder Hohlwelle im Betrieb.

- ▶ Zugriffsmöglichkeit durch Schutzmaßnahmen verhindern.



Externe Magnetfelder

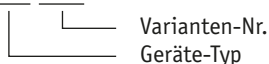
Es kommt zu Betriebsstörungen und Datenverlust, wenn starke externe Magnetfelder das interne Messsystem beeinflussen.

- ▶ Schützen Sie die Positionsanzeige vor Einflüssen von Fremdmagneten.

3 Identifikation

Das Typenschild zeigt den Gerätetyp mit Variantenummer. Die Lieferpapiere ordnen jeder Variantenummer eine detaillierte Bestellbezeichnung zu.

z. B. AP05-0023



4 Installation



Ausfall Positionsanzeige/Beschädigung Steckereinsatz

Bei zu hohem Anzugsmoment des Gegensteckers wird der Steckereinsatz im Gerät beschädigt.

- ▶ Gegenstecker mit Drehmomentschlüssel des jeweiligen Steckerherstellers anziehen. Anzugsmoment des Herstellers beachten.
- ▶ Gegenstecker (siehe Kapitel **8.1**, **8.2** und **8.3**) mit Drehmomentschlüssel anziehen. Herstellerbezeichnung eines geeigneten Drehmomentschlüssels auf Anfrage erhältlich. Anzugsmoment: 0.4 Nm (M8), 0.6 Nm (M12).
- ▶ Drehmoment/Kräfte nicht über Gehäuse des Gegensteckers oder über das Kabel in das Gerät übertragen. Nur Befestigungsmutter des Gegensteckers anziehen.

! WARNUNG**Ausfall Positionsanzeige/mechanische Belastungen auf Gegenstecker**

Bei zu hoher Krafteinwirkung von außen auf die Gegenstecker werden Bauteile der Positionsanzeige und/oder des Gegensteckers beschädigt.

- ▶ Gegenstecker gegen Einwirkung äußerer Kräfte schützen.
- ▶ In Bereichen, in denen Krafteinwirkung durch das Bedienpersonal oder herunterfallende Gegenstände nicht ausgeschlossen werden können, ist eine wirksame Abstützung der Gegenstecker gegen den Maschinenkörper anzubringen.

! VORSICHT**Verlust der Schutzart/Abschirmung**

Bei zu geringem Anzugsmoment des Gegensteckers kommt es zum Verlust der Schutzart und/oder der Abschirmung.

- ▶ Gegenstecker mit Drehmomentschlüssel des jeweiligen Steckerherstellers anziehen. Anzugsmoment des Herstellers beachten.
- ▶ Gegenstecker (siehe Kapitel 8.1, 8.2 und 8.3) mit Drehmomentschlüssel anziehen. Herstellerbezeichnung eines geeigneten Drehmomentschlüssels auf Anfrage erhältlich. Anzugsmoment: 0.4 Nm (M8), 0.6 Nm (M12).

ACHTUNG

Ist die Verwendung des Drehmomentschlüssels aufgrund der Montagesituation nicht möglich, ist die elektrische Installation vor der mechanischen Montage durchzuführen.

4.1 Mechanische Montage

! VORSICHT**Zerstörung Hauptlager**

Unsachgemäße Montage (z. B. Spannungen an der Antriebswelle) führt zu zusätzlicher Belastung sowie Erwärmung und langfristig zur Zerstörung der Positionsanzeige.

- ▶ Sorgen Sie für einen geringen Wellen- und Winkelversatz zwischen Welle und Aufnahmebohrungen durch geeignete Fertigungsmaßnahmen (siehe [Abb. 1](#) + [Tab. 1](#)).

! VORSICHT**Ausfall Positionsanzeige**

- ▶ IP-Schutzart bei Montage beachten (siehe Kapitel 9), bei Bedarf schützen.
- ▶ Positionsanzeige nicht selbst öffnen (Ausnahme siehe Kapitel 6).
- ▶ Schläge auf das Gerät vermeiden.
- ▶ Keinerlei Veränderung am Gerät vornehmen.

ACHTUNG**Verlust der Schutzart**

Bei Betrieb mit offenem Anschluss geht die Schutzart verloren.

Vorbereitung Montage (Abb. 1, Abb. 2, Abb. 3):

1. Beiliegende selbstklebende Dichtungsplatte ① (Moosgummi) auf Lagerbügel beziehungsweise Zwischenplatte aufkleben (Sicherstellung der Schutzart, ausgleichen von Unebenheiten).
2. Bohrung ($\varnothing d$) für Drehmomentstütze ② auf Abstand ($L1$) zur Kundenwelle ③ fertigen.
3. Durchmesser ($\varnothing D$) der Kundenwelle ③ beachten.

Montage (Abb. 1, Abb. 2, Abb. 3):

1. Positionsanzeige inkl. Dichtungsplatte bis Anschlag auf Kundenwelle ③ schieben. Drehmomentstütze ② in vorhandene Bohrung einführen (verspannungsfreie Montage). Eine Langloch für die Drehmomentstütze wird empfohlen.
2. Gewindestifte M3 ④ mit ≤ 0.2 Nm anziehen.

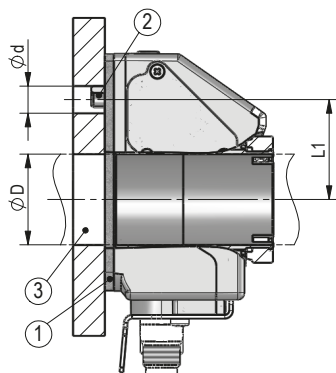


Abb. 1: Einbaumaße

| | |
|---------------------|--|
| Maß $\varnothing d$ | $\varnothing 6$ (Form A) $\varnothing 10^{+0.8}$ (Form B) |
| Maß $L1$ | 22 |
| Maß $\varnothing D$ | $\varnothing 20$ (Spielpassung) |

Tab. 1: Einbaumaße

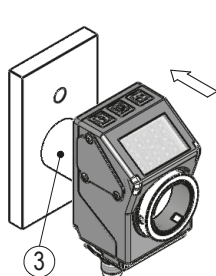


Abb. 2: Montage

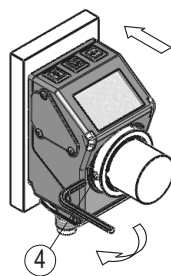


Abb. 3: Anzugsmoment
Gewindestift

- ① Dichtungsplatte
- ② Drehmomentstütze
- ③ Kundenwelle
- ④ Gewindestift

4.2 Elektrische Installation

WARNUNG

Zerstörung von Anlagenteilen und Verlust der Steuerungskontrolle

- ▶ Alle Leitungen für die Positionsanzeige müssen geschirmt sein.
- ▶ Anschlussverbindungen nicht unter Spannung schließen oder lösen.
- ▶ Verdrahtungsarbeiten spannungslos durchführen.
- ▶ Litzen mit geeigneten Aderendhülsen versehen.
- ▶ Vor dem Einschalten sind alle Leitungsanschlüsse und Steckverbindungen zu überprüfen.

WARNUNG

Unvorhergesehene Geräteaktionen der Positionsanzeige oder anderer Geräte

Die Positionsanzeige ist gegen EMV Ein- und Ausstrahlung (Elektromagnetische Verträglichkeit) geschützt. Zu starke EMV kann zu unvorhergesehenen Aktionen der Positionsanzeige führen (z. B. Zerstörung der Positionsanzeige; Positionswertverlust).

- ▶ Führen Sie die Verdrahtung gemäß den EMV-Maßnahmen IEC 61326-1 und Kapitel 4.2 durch.
- ▶ Überprüfen Sie die korrekte Ausführung der EMV-Maßnahmen.

WARNUNG

Brandgefahr

Zum Schutz von Folgeschäden bei Gerätedefekten wird eine Absicherung empfohlen.

- ▶ Die Nennstromstärke einer trägen Sicherung muss der Geräteanzahl im System entsprechend angepasst sein (siehe Kapitel 9).

ACHTUNG

Alle Anschlüsse sind prinzipiell gegen äußere Störeinflüsse geschützt. Der Einsatzort ist so zu wählen, dass induktive oder kapazitive Störungen nicht auf die Positionsanzeige oder deren Anschlussleitungen einwirken können. Das System in möglichst großem Abstand von Leitungen einbauen, die mit Störungen belastet sind. Gegebenenfalls sind zusätzliche Maßnahmen, wie Schirmbleche oder metallisierte Gehäuse vorzusehen. Schutzspulen müssen mit Funkenlöschgliedern beschaltet sein.

4.3 Anschlusskonzept (RS485, CANopen)

Werden mehrere Positionsanzeigen gemeinsam betrieben, müssen diese an ein gemeinsames GND-Potential angeschlossen werden. Das Signal GND ist hierzu stets in der Busverdrahtung mitzuführen.

Kontakte, die eine Spannung führen können, müssen gegen Berührung geschützt sein. Daher ist darauf zu achten, dass der Anschluss der Positionsanzeige über den Anschluss "Bus EIN" erfolgt (siehe Abb. 6). Dadurch sind die spannungsführenden Kontakte an "Bus AUS" durch die Buchse geschützt (zur IP-Schutzart siehe Kapitel 4.1).

Anschlusschema



Fehlerhafte oder fehlende Terminierung

Eine fehlerhafte oder fehlende Terminierung, bzw. Pegelfestlegung führt zu Kommunikationsfehlern oder kann die Elektronik des Antriebs zerstören.

- Terminierung korrekt ausführen und prüfen.

Anschlusschema und Pegelfestlegung RS485

Sofern die Terminierung und Pegelfestlegung nicht im Bus-Master erfolgt, muss diese extern erfolgen.

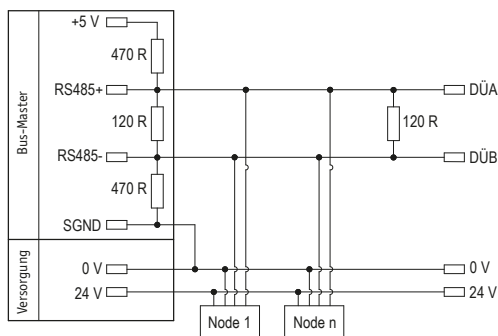


Abb. 4: Anschlusschema und Pegelfestlegung RS485

Datenübertragung Schnittstelle RS485

| RS485 Baudrate | max. Busnetzlänge |
|----------------|-------------------|
| 115.2 kbit/s | 200 m |
| 57.6 kbit/s | 400 m |
| 19.2 kbit/s | 1200 m |

Anschlusschema CAN

Für die Funktion des Feldbusses ist an beiden Busenden je ein Abschlusswiderstand notwendig (120 Ohm). Dieser muss zwischen CANH und CANL eingesetzt werden.

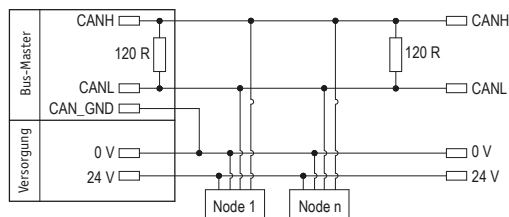


Abb. 5: Anschlusschema CAN

Datenübertragung Schnittstelle CAN

| CAN Baudrate | max. Busnetzlänge |
|--------------|-------------------|
| 125 kbit/s | 320 m |
| 250 bit/s | 160 m |
| 500 bit/s | 80 m |
| 1 Mbit/s | 25 m |

Anschlussbelegung

- ① Bus EIN: Stift 4 pol. M8 A-kodiert (siehe [Abb. 6](#)).
- ② Bus AUS: Buchse 4 pol. M8 A-kodiert (siehe [Abb. 6](#)).

Zubehör Kabelverlängerungen, Gegenstecker und BUS-Abschlusswiderstand siehe Kapitel [8](#).

| PIN | Belegung |
|-----|----------|
| 1 | DÜB/CANL |
| 2 | DÜA/CANH |
| 3 | +UB |
| 4 | GND |

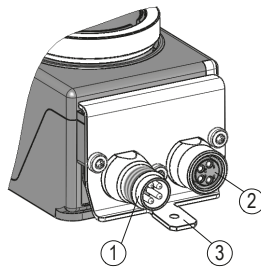
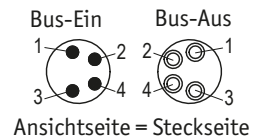


Abb. 6: Anschlussbelegung

- ① Bus EIN
- ② Bus AUS
- ③ Erdungsanschluss

Litzenquerschnitt Leitungen 0.14 ... 0.5 mm².

Anschluss Erdung

Zum Schutz vor Störungen müssen die Schirme der Signalleitungen und Netzleitung beidseitig angeschlossen werden. Potentialunterschiede führen zu unzulässigen Strömen auf dem Schirm. Den Erdungsanschluss ③ zwischen den Anschlusssteckern auf das Schutzleiterpotential legen (siehe [Abb. 6](#)). Verwenden Sie dazu 6.3 mm Flachstecker mit kurzer Litze 2.5 ... 4 mm² (nicht im Lieferumfang). Bei mehreren Positionsanzeigen wird empfohlen die Erdung auf eine Erdungsschiene ① anzuschließen (siehe [Abb. 7](#)).

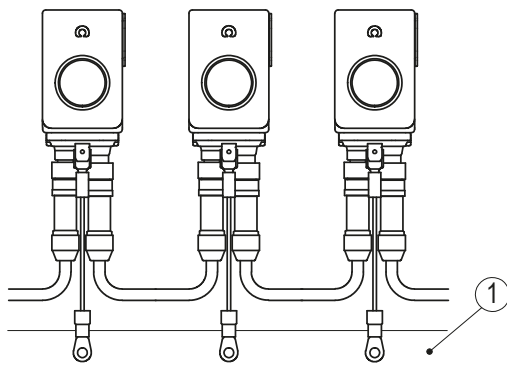


Abb. 7: Erdungsschiene

Zulässige Leistungsaufnahme

ACHTUNG

Die Versorgung für die Positionsanzeige ist ausreichend zu dimensionieren. Die Stromaufnahme ist im Einschaltaugenblick kurzzeitig höher als der Nennstrom. Die Versorgungswerte sind den technischen Daten in Kapitel 9 zu entnehmen.

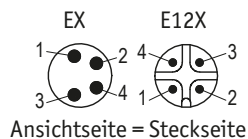
4.4 Anschlusskonzept (IO-Link)

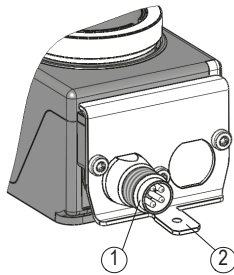
Anschlussbelegung

- ① EX: Stift 4-pol. M8 A-kodiert (siehe [Abb. 8](#))
E12X: Stift 4-pol. M12 A-kodiert

Zubehör Gegenstecker und Kabelverlängerungen siehe Kapitel 8.

| PIN | Belegung |
|-----|----------|
| 1 | L+ (+UB) |
| 2 | nc |
| 3 | L- (GND) |
| 4 | C/Q |





- ① IO-Link
- ② Erdungsanschluss

Abb. 8: Anschlussbelegung

Litzenquerschnitt Leitungen 0.14 ... 0.5 mm².

Anschluss Erdung

Den Erdungsanschluss ② neben dem Anschlussstecker auf das Schutzleiterpotential legen (siehe **Abb. 8**). Verwenden Sie dazu 6.3 mm Flachstecker oder Kabelschuh mit kurzer Litze 2.5 ... 4 mm² (nicht im Lieferumfang). Bei mehreren Positionsanzeigen wird empfohlen die Erdung auf eine Erdungsschiene ① anzuschließen (siehe **Abb. 9**).

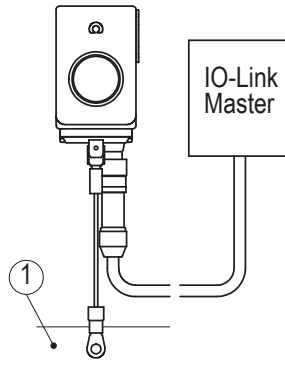



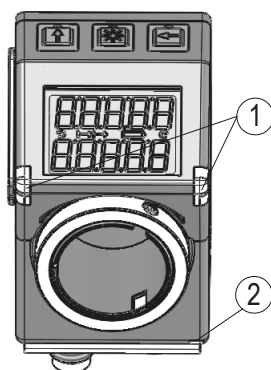


Abb. 9: Erdungsschiene

5 Inbetriebnahme

Anzeige und Bedientasten

Die Positionsanzeige verfügt über eine zweizeilige Anzeige mit Sonderzeichen und drei Bedientasten. Über die Tasten wird die Positionsanzeige konfiguriert und gesteuert. Die LEDs ① dienen der Positionierüberwachung. Im Grundzustand (Werkseinstellung) wird in der 1. Zeile der Istwert und in der 2. Zeile der Sollwert dargestellt. Bei kritischem Batteriezustand blinkt das Sonderzeichen , bei leerer Batterie leuchtet  dauerhaft. Bei eingeschaltetem Kettenmaß wird das Kettenmaßsymbol  eingeblendet.






- ① Positionsüberwachungs-LEDs
- ② COM-LEDs

Abb. 10: Bedienelemente

Manueller Einrichtbetrieb

Nach Anlegen der Versorgungsspannung (siehe Kapitel 4.2) befindet sich die Positionsanzeige auf der obersten Ebene der Menüstruktur (Default/Auslieferungszustand).

- Das Drücken der  -Taste schaltet die Kettenmaß-Funktion ein bzw. aus.
- Das Drücken der  -Taste startet die Kalibrierung (siehe Benutzerhandbuch).
- Das Drücken der  -Taste startet den Konfigurationsmodus (siehe Benutzerhandbuch).

LED-Positionsüberwachung ①

Im Grundzustand (Werkseinstellung) hat die LED-Anzeige folgende Bedeutung.

| Farbe | Zustand | Beschreibung |
|----------------|---------|--|
| beide LED grün | ein | Aktueller Positionswert befindet sich innerhalb des programmierten Positionsfensters. |
| | aus | Aktueller Positionswert befindet sich außerhalb des programmierten Positionsfensters. |
| eine LED rot | ein | Aktueller Positionswert befindet sich außerhalb des programmierten Positionsfensters. Die rote LED gibt die Richtung an, in welche die Welle verdreht werden muss, um den Sollwert zu erreichen. |
| beide LED rot | aus | Aktueller Positionswert befindet sich innerhalb des programmierten Positionsfensters. |

COM-LEDs ②

Im Grundzustand (Werkseinstellung) hat die LED-Anzeige folgende Bedeutung.

| Schnittstelle | Farbe | Zustand | Beschreibung |
|---------------|-----------------------|---------------------------|---|
| RS485 | gelb | ein | Busbetrieb aktiv |
| | | aus | kein Busbetrieb |
| CAN | grün | blinkt | NMT-Zustand = Pre-Operational |
| | | ein | NMT-Zustand = Operational |
| | rot | ein | CAN Error = Bus off |
| | | aus | CAN Error = kein Fehler |
| rot/grün | abwechselnd flackernd | CAN-Initialisierung läuft | |
| IO-Link | grün | ein | Betriebsspannung OK |
| | | blinkt 90:10 | Betriebsspannung OK IO-Link SDCI-Kommunikation aktiv |
| | | aus | Betriebsspannung zu niedrig |


Weitere LED-Zustände und deren Bedeutung siehe Benutzerhandbuch.

Konfiguration

Im Konfigurationsmodus werden die erforderlichen Parameter eingestellt. Hierbei wird im Display in der 1. Zeile jeweils der Parameter und in der 2. Zeile der zugehörige Wert dargestellt.

Mit der  - Taste kann der aktuelle Wert, bzw. bei mehrstelliger Werteingabe die blinkenden Stelle verändert werden.

Mit der  - Taste wird bei mehrstelligen Zahlen zur nächsten Stelle weiterschaltet.

Durch betätigen der  - Taste wird der eingestellte Wert bestätigt und nichtflüchtig gespeichert. Wird keine Taste betätigt, so wird der Konfigurations-Modus nach ~30 s verlassen, ohne dass der zuletzt angezeigte Wert gespeichert wird, d. h. der ursprüngliche Wert bleibt erhalten.

Ausführliche Beschreibung der Konfigurationsparameter siehe Benutzerhandbuch.

Kalibrierung

Um eine Kalibrierung durchzuführen sind zwei Schritte notwendig:

1. Kalibrierwert im Konfigurationsmodus oder über Busschnittstelle schreiben (siehe Benutzerhandbuch)
=> Positionswert = aktueller Messwert + Kalibrierwert + Offsetwert
2. Kalibrierung (Reset) durchführen (siehe Kapitel 5: Anzeige und Bedientasten)
=> Positionswert = 0 + Kalibrierwert + Offsetwert

Eine Kalibrierung ist aufgrund des absoluten Messsystems nur einmal bei der Inbetriebnahme erforderlich.

6 Batteriewechsel

**GEFAHR**

Feuergefährlich, Explosions- und Verbrennungsgefahr

- ▶ Batterie nicht wieder aufladen und nicht über 85 °C erhitzen.
- ▶ Verbrauchte Batterie fachgerecht entsorgen.

**VORSICHT**

Kurzschlussgefahr

- ▶ Bei entferntem Batteriefach keine spitzen oder metallischen Gegenstände in das Gehäuseinnere stecken.

**VORSICHT**

Datenverlust

Bei fehlender Versorgungsspannung und leerer bzw. fehlender Batterie geht die Kalibrierung der Sensorik verloren.

- ▶ Batteriewechsel unbedingt bei eingeschalteter Versorgungsspannung durchführen.
- ▶ Erneute Kalibrierfahrt bei Datenverlust (Vorgehen siehe Benutzerhandbuch).

6.1 Art, Funktion und Lebensdauer der Batterie


ACHTUNG

Beschreibung Austausch der Batterieeinheit ZB1027 ist unserer Homepage (siehe Kapitel 1) oder der beiliegenden Kurzanleitung zu entnehmen.

- Batterieeinheit Bestellnummer SIKO: Art. Nr. "ZB1027".

Die Batterie ermöglicht die Erkennung und Speicherung stromloser Verstärkungen der Welle. Je nach Umgebungsbedingungen und Einschalt-dauer der Versorgungsspannung der Positionsanzeige beträgt die Batterie-lebensdauer ~8 Jahre. Der Austausch kann bei SIKO-Vertriebspartnern, im SIKO-Stammwerk oder selbst durchgeführt werden.

6.2 Betriebszustand

Batteriesymbol  blinkt: Batterie nahezu leer

Batteriesymbol  leuchtet: Batterie erneuern

6.3 Störung nach Batteriewechsel

ACHTUNG

Datenverlust

Batteriesymbol im Display leuchtet trotz neuer Batterie.

- ▶ Aktualisierung abwarten. Die Ladezustandsanzeige der Batterie wird im Zeitintervall von <10 min. aktualisiert.
- ▶ Unzureichende Kontaktierung, Batteriemontage wiederholen.
- ▶ Positionsanzeige von der Versorgungsspannung trennen. Bei erneu-tem Anlegen der Versorgungsspannung wird die Batterieanzeige initi-aliert und aktualisiert. Kalibrierfahrt nach Benutzerhandbuch vor-nehmen.

7 Transport, Lagerung, Wartung und Entsorgung

Transport und Lagerung

Positionsanzeigen sorgfältig behandeln, transportieren und lagern. Hierzu sind folgende Punkte zu beachten:

- Positionsanzeigen in der ungeöffneten Originalverpackung transpor-tieren und/oder lagern.
- Positionsanzeigen vor schädlichen physikalischen Einflüssen wie Staub, Hitze und Feuchtigkeit schützen.
- Anschlüsse weder durch mechanische noch durch thermische Einflüsse beschädigen.
- Vor Montage ist die Positionsanzeige auf Transportschäden zu unter-suchen. Beschädigte Positionsanzeigen nicht einbauen.

Wartung

Bei korrektem Einbau nach Kapitel 4 ist die Positionsanzeige, bis auf einen eventuellen Batteriewechsel nach Kapitel 6, wartungsfrei. Die Positionsanzeige enthält eine Lebensdauerschmierung und muss unter normalen Betriebsbedingungen nicht nachgeschmiert werden.

Entsorgung

Die elektronischen Bauteile der Positionsanzeige enthalten umweltschädigende Stoffe und sind zugleich Wertstoffträger. Die Positionsanzeige muss deshalb nach ihrer endgültigen Stilllegung einem Recycling zugeführt werden. Die Umweltrichtlinien des jeweiligen Landes müssen hierzu beachtet werden.

Batterie: Werfen Sie Batterien nicht in den normalen Müll, ins Feuer oder ins Wasser. Batterien sollen gesammelt und auf umweltfreundliche Weise entsorgt werden.

Nur für EU-Länder: Gemäß der Richtlinie 91/157/EWG müssen defekte oder verbrauchte Batterien recycelt werden.

8 Zubehör Anschluss-Stecker

(nicht im Lieferumfang enthalten)

8.1 Gegenstecker M8 gerade inkl. Kabel

- Zubehör SIKO Art. Nr. "KV04S1" (Stift/Buchse 4 pol. Bus EIN/Bus AUS).

8.2 Gegenstecker M8 gerade

ACHTUNG

Empfehlung

- ▶ Litzenquerschnitt Leitungen 0.14 ... 0.25 mm² / Kabeldurchlass: ø3.5 ... ø5 mm.
- Zubehör SIKO Art. Nr. "84209" M8 A-kodiert (Buchse 4 pol. Bus EIN).
- Zubehör SIKO Art. Nr. "84210" M8 A-kodiert (Stift 4 pol. Bus AUS).

Montage (Abb. 11)

1. Teile ① ... ④ über Kabelmantel schieben.
2. Kabel abmanteln.
3. Schirm kürzen, aufweiten und um Schirmring ④ legen.

4. Litzen durch Kupplungshülse ⑤ fädeln und abisolieren.
5. Teile ② ... ④ montieren. Druckschraube ① andrehen um das Kabel zu fixieren.
6. Isolierschlauch ⑥ auffädeln, Litzen anlöten und Isolierschlauch montieren.
7. Kupplungshülse ⑤ mit Einsatz ⑦ verschrauben und Druckschraube ① festdrehen.

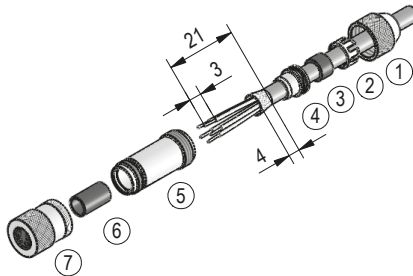


Abb. 11: Gegenstecker M8 gerade

8.3 Gegenstecker M8 BUS-Abschluss

Für die Funktion des Feldbusses ist ein Abschlusswiderstand notwendig (120 Ohm).

- Zubehör SIKO Art. Nr. "BAS-0005" (Stift 4 pol.).

Bei mehreren Positionsanzeigen an einem Bus: Abschlussstecker am letzten Busteilnehmer an Bus AUS anschließen (siehe Kapitel 4.2).

Bei einer Positionsanzeige: Abschlussstecker an Bus AUS anschließen (siehe Kapitel 4.2).

9 Technische Daten

| Mechanische Daten | | Ergänzung |
|-------------------|------------------------|---|
| Welle | Kunststoff | |
| Gehäuse | Kunststoff verstärkt | Steckergewinde Messing vernickelt / Erdungsanschluss Metall |
| Farbe | schwarz, RAL 9005 | |
| Klemmring | Edelstahl rostfrei | |
| Drehzahl | ≤500 min ⁻¹ | |
| Kabelmantel | PUR | Anschlussart E15X, E12X |

| Mechanische Daten | | Ergänzung |
|-------------------|----------|--------------|
| Biegeradius Kabel | ≥30 mm | fest verlegt |
| Gewicht | ~0.07 kg | |

| Elektrische Daten Schnittstelle CANopen | | Ergänzung |
|--|--|--|
| Betriebsspannung | 24 V DC ±20 % | verpolsicher |
| Stromaufnahme | ~30 mA | |
| Lebensdauer Batterie | ~8 Jahr(e) | |
| Parameterspeicher | 10 ⁵ Zyklen | gilt auch für Kalibriervorgänge |
| Anzeige/Anzeigenbereich | 5-stellig LCD 7-Segment, ~6 mm hoch | Dezimalpunkte, 2 Zeilen, Sonderzeichen (LED hinterleuchtet rot/weiß) |
| Sonderzeichen | Pfeil Uhrzeigersinn, Pfeil Gegenuhrzeigersinn, Ketten- maß, Batterie | |
| Statusanzeige | 2x zweifarbige LED (rot/grün) | Positionsstatus, parametrierbar |
| Tasten | Kettenmaßfunktion, Parame- trieren, Kalibrieren | |
| Schnittstelle | CANopen | keine galvanische Trennung |
| Anschlussart | 2x M8-Steckverbinder (A-kodiert) Erdung über Flachstecker 6.3 mm | 4-polig, 1x Buchse, 1x Stift |

| Elektrische Daten Schnittstelle RS485 | | Ergänzung |
|--|--|--|
| Betriebsspannung | 24 V DC ±20 % | verpolsicher |
| Stromaufnahme | ~30 mA | |
| Lebensdauer Batterie | ~8 Jahr(e) | |
| Parameterspeicher | 10 ⁵ Zyklen | gilt auch für Kalibriervorgänge |
| Anzeige/Anzeigenbereich | 5-stellig LCD 7-Segment, ~6 mm hoch | Dezimalpunkte, 2 Zeilen, Sonderzeichen (LED hinterleuchtet rot/weiß) |
| Sonderzeichen | Pfeil Uhrzeigersinn, Pfeil Gegenuhrzeigersinn, Ketten- maß, Batterie | |
| Statusanzeige | 2x zweifarbige LED (rot/grün) | Positionsstatus, parametrierbar |
| Tasten | Kettenmaßfunktion, Parame- trieren, Kalibrieren | |
| Schnittstelle | RS485 | keine galvanische Trennung |

**Elektrische Daten
Schnittstelle RS485****Ergänzung**

| | | |
|--------------|---|------------------------------|
| Anschlussart | 2x M8-Steckverbinder (A-kodiert) Erdung über Flachstecker 6.3 mm | 4-polig, 1x Buchse, 1x Stift |
|--------------|---|------------------------------|

**Elektrische Daten
Schnittstelle IO-Link****Ergänzung**

| | | |
|-------------------------|---|--|
| Betriebsspannung | 18 ... 30 V DC | verpolsicher |
| Stromaufnahme | ~30 mA | |
| Lebensdauer Batterie | ~8 Jahr(e) | |
| Parameterspeicher | 10 ⁵ Zyklen | gilt auch für Kalibriervorgänge |
| Anzeige/Anzeigenbereich | 5-stellig LCD 7-Segment, ~6 mm hoch | Dezimalpunkte, 2 Zeilen, Sonderzeichen (LED hinterleuchtet rot/weiß) |
| Sonderzeichen | Pfeil Uhrzeigersinn, Pfeil Gegenuhrzeigersinn, Ketten- maß, Batterie | |
| Statusanzeige | 2x zweifarbige LED (rot/grün) | Positionsstatus, parametrierbar |
| Tasten | Kettenmaßfunktion, Parame- trieren, Kalibrieren | |
| Schnittstelle | IO-Link Version 1.1 | gemäß IEC 61131-9 V1.1.2, incl. Package 2015 & Corrigendum |
| Anschlussart | 1x M8-Steckverbinder (A-kodiert) 1x M12-Steckverbinder (A-kodiert) Erdung über Flachstecker 6.3 mm | 4-polig, 1x Stift (Anschluss- art EX) 4-polig, 1x Stift (Anschlussart E12X) |

Systemdaten**Ergänzung**

| | | |
|-------------|--------------------------|--|
| Abtastung | magnetisch | |
| Auflösung | 720 Inkremente/Umdrehung | Anzeigewert/Umdrehung frei parametrierbar |
| Messbereich | ≤932067 Umdrehung(en) | |

Umgebungsbedingungen**Ergänzung**

| | | |
|---------------------------|---------------|-------------------------|
| Umgebungstemperatur | 0 ... 60 °C | |
| Lagertemperatur | -20 ... 80 °C | |
| relative Luftfeuchtigkeit | | Betauung nicht zulässig |

| Umgebungsbedingungen | | Ergänzung |
|-----------------------|---|---|
| EMV | EN 61326-1 | Immunitätsanforderung Industrie, Emissionsgrenzwert Klasse B |
| Sicherheitsbestimmung | DIN EN 61010-1 (VDE 0411-1), UL 61010-1 | Versorgung mit begrenzter Leistung nach DIN EN 61010-1 Abschnitt 9.4. Schutzklasse II Überspannungskategorie II Verschmutzungsgrad 2 |
| Schutzart | IP53 | EN 60529, im angebauten Zustand, bei montiertem Gegenstecker |
| | IP65 | EN 60529, im angebauten Zustand, bei montiertem Gegenstecker |
| Schockfestigkeit | $\leq 500 \text{ m/s}^2$, 11 ms | EN 60068-2-27, Halbsinus, 3 Achsen (+/-), je 3 Schocks |
| Vibrationsfestigkeit | $\leq 100 \text{ m/s}^2$, 10 ... 2000 Hz | EN 60068-2-6, 3 Achsen, je 10 Zyklen |

Table of contents

| | | |
|----------|---|-----------|
| 1 | Documentation | 23 |
| 2 | Safety information | 23 |
| | 2.1 Intended use | 23 |
| | 2.2 Identification of dangers and notes | 23 |
| | 2.3 Target group | 24 |
| | 2.4 Basic safety information | 24 |
| 3 | Identification | 25 |
| 4 | Installation | 25 |
| | 4.1 Mechanical mounting | 26 |
| | 4.2 Electrical installation | 28 |
| | 4.3 Connection concept (RS485, CANopen) | 28 |
| | 4.4 Connection concept (IO-Link) | 31 |
| 5 | Commissioning | 33 |
| 6 | Battery change | 35 |
| | 6.1 Battery, function and service life | 35 |
| | 6.2 Operating states | 36 |
| | 6.3 Faults after battery change | 36 |
| 7 | Transport, Storage, Maintenance and Disposal | 36 |
| 8 | Accessory connector | 37 |
| | 8.1 Mating connector M8 straight inclusive cable | 37 |
| | 8.2 Straight matting connector M8 | 37 |
| | 8.3 Mating connector M8 bus terminator | 38 |
| 9 | Technical data | 38 |

1 Documentation

The following documents describe this product:

- The data sheet describes the technical data, the dimensions, the pin assignments, the accessories and the order key.
- The installation instructions describe the mechanical and electrical installation including all safety-relevant requirements and the associated technical specifications.
- The user manual and software description for commissioning and integrating the position indicator into a fieldbus system.

These documents can also be downloaded at "<http://www.siko-global.com/p/ap05>".

2 Safety information

2.1 Intended use

The AP05 position indicator serves for adjustment and positioning tasks on plants and machines. The position indicator is only intended for use in industrial applications that are not subject to special electrical or mechanical safety requirements.

1. Observe all safety instructions contained herein.
2. Arbitrary modifications and changes to this position indicator are forbidden.
3. Observe the prescribed operating and installation conditions.
4. Operate the position indicator exclusively within the scope of technical data and the specified limits (see chapter 9).

2.2 Identification of dangers and notes

Safety notes consist of the signal symbol and a signal word.

Danger classes



Immediate danger that may cause irreversible bodily harm resulting in death, property damage or unplanned device reactions if you disregard the instructions given.



Danger that may cause serious bodily harm, property damage or unplanned device reactions if you disregard the instructions given.

CAUTION

Danger that may cause minor injury, property damage or unplanned device reactions if you disregard the instructions given.

NOTICE

Important operating information that may facilitate operation or many cause unplanned device reactions if disregarded including possible property damage.



Signal symbols

2.3 Target group

Installation instructions and User manual are intended for the configuration, commissioning and mounting personnel of plant or machine manufacturers. This group needs profound knowledge of a position indicator's necessary connections and its integration into a complete machinery.

WARNING

Insufficiently qualified personnel

Insufficiently qualified personnel cause personal injury, serious damage to machinery or position indicator.

- ▶ Configuration, commissioning, mounting and maintenance by trained expert personnel only.
- ▶ This personnel must be able to recognize dangers that might arise from mechanical, electrical or electronic equipment.

Qualified personnel are persons who

- are familiar with the safety guidelines of the electrical and automation technologies when performing configuration tasks;
- are authorized to commission, earth and label circuits and devices/systems in accordance with the safety standards.

2.4 Basic safety information

DANGER

Danger of explosion

- ▶ Do not use the position indicator in explosive zones.

WARNING

Rotating parts

Bruising, rubbing, abrasing, seizing of extremities or clothes by touching during operation any rotating parts as for example clamping ring, torque support or hollow shaft.

- ▶ Prevent people from access by installing protective facilities.



External magnetic fields

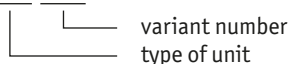
Failures and data loss occur if strong magnetic fields influence the internal measuring system.

- ▶ Protect the position indicator from impact by external magnets.

3 Identification

Please check the particular type of unit and type number from the identification plate. Type number and the corresponding version are indicated in the delivery documentation.

e. g. AP05-0023



4 Installation



Position indicator failure/damage to the connector insert

The connector insert in the device will be damaged if the torque applied to the mating connector is too high.

- ▶ Tighten the mating connector using the torque-limiting wrench of the relevant connector vendor. Pay attention to the tightening torque specified by the manufacturer.
- ▶ Using a torque wrench tighten the mating connector (see chapter 8.1, 8.2 and 8.3). Manufacturer's recommendation of a suitable torque can be obtained on request. Tightening torque: 0.4 Nm (M8), 0.6 Nm (M12).
- ▶ Do not transmit torque/forces into the device via the housing of the mating connector or cable. Tighten only the securing nut of the mating connector.



Position indicator failure/mechanical stress on the mating connector

Excessive external force impacting on the mating connector will damage components of the position indicator and/or the mating connector.

- ▶ Protect the mating connector from impact of external forces.
- ▶ In areas where the impact of forces caused by the operating personnel or dropping objects cannot be excluded attach an effective support of the mating connectors against the machine body.

⚠ CAUTION**Loss of type of connection/shielding**

If the torque of the mating connector is too low this will result in loss of type of protection and/or shielding.

- ▶ Tighten the mating connector using the torque-limiting wrench of the relevant connector vendor. Pay attention to the tightening torque specified by the manufacturer.
- ▶ Using a torque wrench tighten the mating connector (see chapter **8.1**, **8.2** and **8.3**). Manufacturer's recommendation of a suitable torque can be obtained on request. Tightening torque: 0.4 Nm (M8), 0.6 Nm (M12).

NOTICE

If the use of the torque-limiting wrench is not possible due to the mounting situation, execute electrical installation before mechanical installation.

4.1 Mechanical mounting**⚠ CAUTION****Destruction of main bearings**

Improper installation (e. g. tension on the driving shaft) causes additional heat development and destruction of the position indicator in the long term.

- ▶ Ensure a low shaft and angle offset between shaft and accommodation bore by applying appropriate manufacturing methods (see **Fig. 1** + **Tab. 1**).

⚠ CAUTION**Position indicator failure**

- ▶ When mounting pay attention to the IP type of protection (see chapter **9**).
- ▶ Do not open the position indicator yourself (exception: see chapter **6**).
- ▶ Avoid impact on the device.
- ▶ Do not modify the device in any way.

NOTICE**Loss of type of protection**

If operated with an open connection, the type of protection will be lost.

Preparing mounting (Fig. 1, Fig. 2, Fig. 3):

1. Stick the attached self-adhesive sealing plate **①** (foam rubber) onto the bearing support or intermediate plate (to ensure the type of protection, correct uneven spots).
2. Make the bore ($\varnothing d$) for torque support **②** at distance (L1) to the customer shaft **③**.
3. Pay attention to the diameter ($\varnothing D$) of the customer shaft **③**.

Mounting (Fig. 1, Fig. 2, Fig. 3):

1. Push the position indicator inclusive sealing plate onto the customer shaft (3) until reaching the stop. Insert torque support (2) into the existing bore (non-distorted mounting). A long hole for the torque support is recommended.
2. Tighten grub screws M3 (4) with ≤ 0.2 Nm.

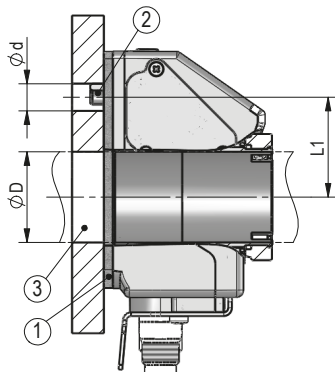


Fig. 1: Mounting dimensions

| | |
|---------------|--|
| dim. ϕd | $\phi 6$ (type A) $\phi 10^{+0.8}$ (type B) |
| dim. L1 | 22 |
| dim. ϕD | $\phi 20$ (clearance fit) |

Tab. 1: Mounting dimensions

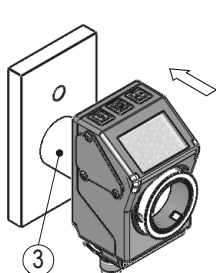


Fig. 2: Mounting

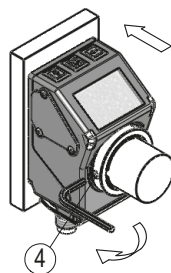


Fig. 3: Fastening torque for screws

- ① Sealing plate
- ② Torque support
- ③ Customer shaft
- ④ Grub screw

4.2 Electrical installation

WARNING**Destruction of parts of equipment and loss of regulation control**

- ▶ All lines for connecting the position indicator must be shielded.
- ▶ Do not disconnect or close live connections.
- ▶ Perform wiring work in the de-energized state only.
- ▶ Use strands with suitable ferrules.
- ▶ Check all lines and plug connections before switching on the device.

WARNING**Unforeseen actions of the position indicator or other devices**

The position indicator is protected against EMC irradiation and emission (electromagnetic compatibility). Excessive external EMC influence may trigger unforeseen position indicator actions (including destruction of the position indicator; loss of position value).

- ▶ Perform wiring work in accordance with the EMC measures IEC 61326-1 and chapter 4.2.
- ▶ Check the correct execution of the EMC measures.

WARNING**Danger of fire**

In order to avoid consequential damage in case of device defects the following fusing is recommended.

- ▶ The nominal current rating of a delay fuse must be adjusted to the number of devices in the system (see chapter 9).

NOTICE

Basically, all connections are protected against external interference. Choose a place of operation that excludes inductive or capacitive interference influences on the position indicator. When mounting the system keep a maximum possible distance from lines loaded with interference. If necessary, provide additional installations including screening shields or metalized housings. Contactor coils must be linked with spark suppression.

4.3 Connection concept (RS485, CANopen)

When operated together, multiple position indicators must be connected to a common GND potential. For this purpose, the GND signal must always be carried along in the bus wiring.

Potentially live contacts must be protected against touch. Therefore, take care that the position indicator is connected via the "Bus On" connection (see Fig. 6). This ensures protection of the live contacts on "Bus Off" by means of the jack (for the IP type of protection, please refer to chapter 4.1).

Connection diagram



Faulty or missing termination

Faulty or missing termination or level specification results in communication errors and can destroy the drive's electronic system.

- Make sure that termination is correct and test it.

Connection diagram and level specification RS485

If termination and level specification do not occur in the bus master, they must be carried out externally.

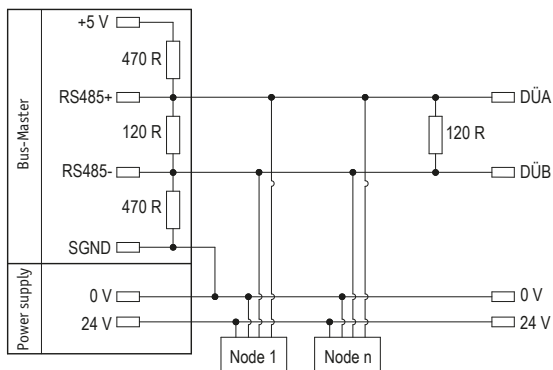


Fig. 4: Connection diagram and level specification RS485

Data transfer RS485 interface

| RS485 baud rate | max. bus network length |
|-----------------|-------------------------|
| 115.2 kbit/s | 200 m |
| 57.6 kbit/s | 400 m |
| 19.2 kbit/s | 1200 m |

Connection diagram CAN

A terminating resistor (120 Ohm) is required for the fieldbus function, which must be included at the last bus subscriber between CANH and CANL.

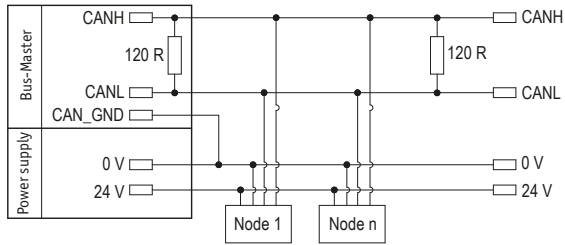


Fig. 5: Connection diagram CAN

Data transfer CAN interface

| CAN baud rate | max. bus network length |
|---------------|-------------------------|
| 125 kbit/s | 320 m |
| 250 bit/s | 160 m |
| 500 bit/s | 80 m |
| 1 Mbit/s | 25 m |

Pin assignment

- ① Bus IN: Pin 4 pin M8 A coded (see Fig. 6).
- ② Bus OUT: Female 4 pin M8 A coded (see Fig. 6).

For cable extension, mating connector and bus terminator resistor accessories see chapter 8.

| PIN | Designation |
|-----|-------------|
| 1 | DÜB/CANL |
| 2 | DÜA/CANH |
| 3 | +UB |
| 4 | GND |

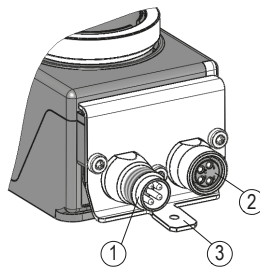
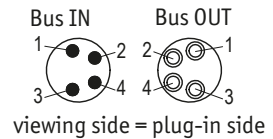


Fig. 6: Pin assignment

- ① Bus IN
- ② Bus OUT
- ③ Ground connection

Strand cross sections of lines 0.14 ... 0.5 mm².

Ground connection

For protection against interference, the screens of the signal lines and the power line must be connected on both sides. Potential differences cause inadmissible currents on the screen. Install the ground connection ③ onto the protective earth conductor potential between the plug connectors (see Fig. 6). Use 6.3 mm flat connectors with short strands 2.5 ... 4 mm² (not in the scope of delivery). For multiple position indicators we recommend connecting the earthing to a ground bar ① (see Fig. 7).

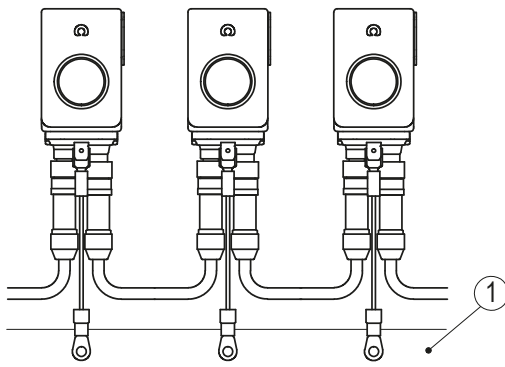


Fig. 7: Ground bar

Admissible power input

NOTICE

Supply for the position indicator shall be sized sufficiently. Current draw is temporarily higher than nominal current at the moment of switching on. For the supply value refer to the technical data in chapter 9.

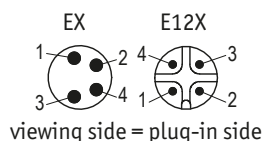
4.4 Connection concept (IO-Link)

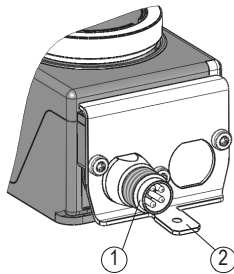
Pin assignment

- ① EX: Pin 4 pin M8 A coded (see Fig. 8)
E12X: Pin 4 pin M12 A coded

For mating connector and cable extension accessories see chapter 8.

| PIN | Designation |
|-----|-------------|
| 1 | L+ (+UB) |
| 2 | nc |
| 3 | L- (GND) |
| 4 | C/Q |





- ① IO-Link
- ② Ground connection

Fig. 8: Pin assignment

Strand cross sections of lines 0.14 ... 0.5 mm².

Ground connection

Install the ground connection ② onto the protective ground conductor potential next to the plug connector (see Fig. 8). Use 6.3 mm flat connectors or cable lug with short strands 2.5 ... 4 mm² (not in the scope of delivery). For multiple position indicators we recommend connecting the ground to a ground bar ① (see Fig. 9).

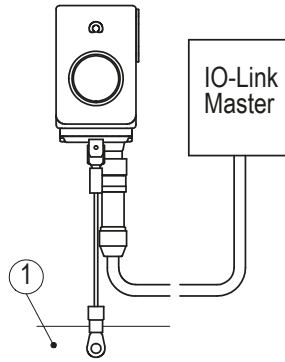



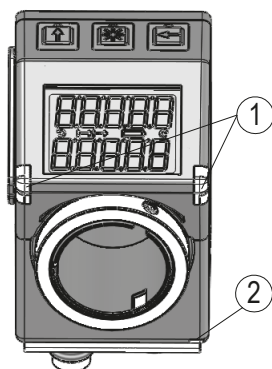


Fig. 9: Ground bar

5 Commissioning

Display and control keys

The position indicator has a two-line display with special characters and three control keys. The position indicator is configured and controlled via the keys. The LEDs ① serves for positioning monitoring. In the basic state (factory setting), the 1st line displays the actual value and the 2nd line the set point. With a critical battery status, the special sign  blinks, with an empty battery,  glows permanently. With incremental measurement switched on, the incremental measurement symbol  is displayed.






- ① Position monitoring LEDs
- ② COM LEDs

Fig. 10: Operating elements

Manual setup operation

After applying supply voltage (see chapter 4.2), the position indicator will be on the uppermost level of the menu structure (default/delivery state).

- Pressing the  key enables or disables the incremental measurement function.
- Pressing the  key starts calibration (see User manual).
- Pressing the  key starts the configuration mode (see User manual).

LED Position monitoring ①

In the basic state (factory setting), the LED display has the following meaning.

| Color | State | Description |
|----------------|-------|---|
| both LED green | on | Actual position value is within the programmed position window. |
| | off | Actual position value is outside the programmed position window. |
| one LED red | on | Actual position value is outside the programmed position window. The red LED indicates the direction of shaft rotation required to arrive at the set-point. |
| both LED red | off | Actual position value is within the programmed position window. |

COM LEDs ^②


In the basic state (factory setting), the LED display has the following meaning.


| Interface | Color | State | Description |
|---------------|---------------------------|----------------------------|---|
| RS485 | yellow | on | bus operation active |
| | | off | no bus operation |
| CAN | green | blinks | NMT-state = Pre-Operational |
| | | on | NMT-state = Operational |
| | red | on | CAN Error = Bus off |
| | | off | CAN Error = no error |
| red/ green | flickering alternately | CAN-Ongoing initialization | |
| IO-Link | green | on | Operating voltage OK |
| | | blinks 90:10 | Operating voltage OK IO-Link SDCI communication active |
| | | off | Operating voltage too low |


For additional LED states and their meanings refer to the User manual.

Configuration

The required parameters are set in the configuration mode. On the 1st line of the display, the parameter will be shown and on the 2nd line the respective value will be displayed.

Press  key for changing actual value and / or the blinking digit when entering a multi-digit value.

The  key serves for switching to the next digit in case of multi-digit numbers.

By pressing the  key, the set value is acknowledged and saved non-volatily. If no key is pressed, the configuration mode will be exited after ~30 s without saving the latest value displayed, i. e. the original value will be maintained.

For a detailed description of the configuration parameters refer to the User manual.

Calibration

Two steps are required for executing calibration:

1. Write the calibration value in the configuration mode or via the bus interface (see User manual)
=> Position value = current measured value + calibration value + offset value
2. Execute calibration (reset) (see chapter 5: Display and control keys and Additional)
=> Position value = 0 + calibration value + offset value

Since the measuring system is an absolute system, calibration is necessary only once with commissioning.

6 Battery change



Inflammable, danger of explosion and burns

- ▶ Do not recharge the battery nor expose it to temperatures above 85 °C.
- ▶ Dispose of used batteries properly.



Danger of short circuit

- ▶ Do not insert sharp or metallic objects into the inside of the housing in case of remote battery compartment.



Loss of data

With missing supply voltage and empty or missing battery, calibration of the sensor unit will be lost.

- ▶ It is mandatory to change the battery with supply voltage switched on.
- ▶ Repeated calibration travel in case of data loss (refer to the see User manual for the procedure).

6.1 Battery, function and service life


NOTICE


Description changing the battery unit ZB1027 can be found on our homepage (see chapter 1) or in the enclosed quick start guide.

- SIKO battery unit order number: art. no. "ZB1027".

The battery enables capturing of the absolute position value as well as the detection of currentless shaft adjustments. The average battery service life is ~8 years depending on the ambient conditions and duration of position indicator supply voltage application. The battery can be changed at SIKO distribution partners, in the SIKO parent factory or by yourself.

6.2 Operating states

Battery symbol  blinking: Battery nearly empty

Battery symbol  glowing: Replace battery

6.3 Faults after battery change

NOTICE

Data loss

Battery symbol on display is glowing in spite of new battery.

- ▶ Await updating. The battery's state-of-charge display is updated at intervals of <10 min.
- ▶ Insufficient contact, repeat battery assembly.
- ▶ Disconnect the position indicator from the supply voltage. With repeated applying of supply voltage, the battery display will be initialized and updated. Execute calibration travel according to User manual.

7 Transport, Storage, Maintenance and Disposal

Transport and storage

Handle, transport and store position indicators with care. Pay attention to the following points:

- Transport and / or store position indicators in the unopened original packaging.
- Protect position indicators from harmful physical influences including dust, heat and humidity.
- Do not damage connections through mechanical or thermal impact.
- Prior to installation inspect the position indicator for transport damages. Do not install damaged position indicators.

Maintenance

With correct installation according to chapter 4 the position indicator requires no maintenance except for battery change to chapter 6 from time to time. The position indicator has received lifetime lubrication and need not be lubricated under normal operating conditions.

Disposal

The position indicator's electronic components contain materials that are harmful for the environment and are carriers of recyclable materials at the same time. Therefore, the position indicator must be recycled after it has been taken out of operation ultimately. Observe the environment protection guidelines of your country.

Battery: Do not throw batteries in the normal waste, into fire or water. Collect batteries and dispose of them in an environmentally friendly way.

Only for EU countries: Defective or used batteries must be recycled according to Directive 91/157/EEC.

8 Accessory connector

(not included in the scope of delivery)

8.1 Mating connector M8 straight inclusive cable

- Accessory SIKO art. no. "KV04S1" (pin/female 4 pin bus IN/bus OUT).

8.2 Straight matting connector M8

NOTICE

Advice

- ▶ Strand cross sections of lines 0.14 ... 0.25 mm² / cable feed-through: ø3.5 ... ø5 mm.
- Accessory SIKO art. no. "84209" M8 A coded (female 4 pin bus IN).
- Accessory SIKO art. no. "84210" M8 A coded (pin 4 pin bus OUT).

Mounting (Fig. 11)

1. Slide parts ① ... ④ over cable sheath.
2. Strip the cable.
3. Shorten, expand the shielding and lay around the shielding ring ④.
4. Run strands through coupling sleeve ⑤ and strip them.
5. Mount parts ② ... ④. Turn pressure screw ① to secure the cable.

6. Thread insulating sleeve (6), solder strands and mount insulating sleeve.
7. Screw coupling sleeve (5) with element (7) and tighten pressure screw (1).

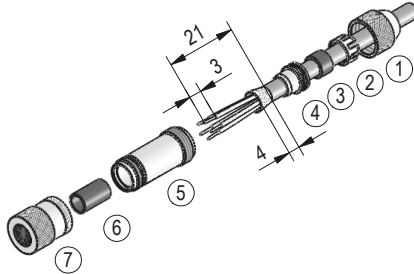


Fig. 11: Straight matting connector M8

8.3 Mating connector M8 bus terminator

For the fieldbus to function, a terminating resistor is required (120 Ohm).

- Accessory SIKO art. no. "BAS-0005" (pin 4 pin).

For multiple position indicators on one bus: connect terminating plug to bus OUT of the last bus station (see chapter 4.2).

For one position indicator: connect terminating plug to bus OUT (see chapter 4.2).

9 Technical data

| Mechanical data | | Additional information |
|----------------------|--------------------|---|
| Shaft | plastic | |
| Housing | reinforced plastic | plug thread nickel-plated brass / ground connection metal |
| Color | black, RAL 9005 | |
| Clamping ring | stainless steel | |
| Speed | ≤500 rpm | |
| Cable sheath | PUR | EX15, E12X type of connection |
| Cable bending radius | ≥30 mm | permanently laid |
| Weight | ~0.07 kg | |

Electrical data**CANopen interface****Additional information**

| | | |
|-----------------------|--|--|
| Operating voltage | 24 V DC $\pm 20\%$ | reverse polarity protected |
| Current consumption | ~ 30 mA | |
| Battery service life | ~ 8 year(s) | |
| Parameter memory | 10^5 cycles | also applies to calibration procedures |
| Display/display range | 5-digit LCD 7-segment, ~ 6 mm height | decimal points, 2 rows, special characters (LED backlit red/white) |
| Special character | arrow clockwise, arrow counter-clockwise, incremental dimension, battery | |
| Status display | 2x two-color LED (red/green) | position status, configurable |
| Keys | incremental measurement function, parameterizing, calibrate | |
| Interface | CANopen | no galvanic isolation |
| Type of connection | 2x M8 plug connector (A-coded) grounding via flat connector 6.3 mm | 4-pole, 1x socket, 1x pin |

Electrical data**RS485 interface****Additional information**

| | | |
|-----------------------|--|--|
| Operating voltage | 24 V DC $\pm 20\%$ | reverse polarity protected |
| Current consumption | ~ 30 mA | |
| Battery service life | ~ 8 year(s) | |
| Parameter memory | 10^5 cycles | also applies to calibration procedures |
| Display/display range | 5-digit LCD 7-segment, ~ 6 mm height | decimal points, 2 rows, special characters (LED backlit red/white) |
| Special character | arrow clockwise, arrow counter-clockwise, incremental dimension, battery | |
| Status display | 2x two-color LED (red/green) | position status, configurable |
| Keys | incremental measurement function, parameterizing, calibrate | |
| Interface | RS485 | no galvanic isolation |

| Electrical data | | Additional information |
|------------------------|---|-------------------------------|
| RS485 interface | | |
| Type of connection | 2x M8 plug connector (A-coded) grounding via flat connector 6.3 mm | 4-pole, 1x socket, 1x pin |

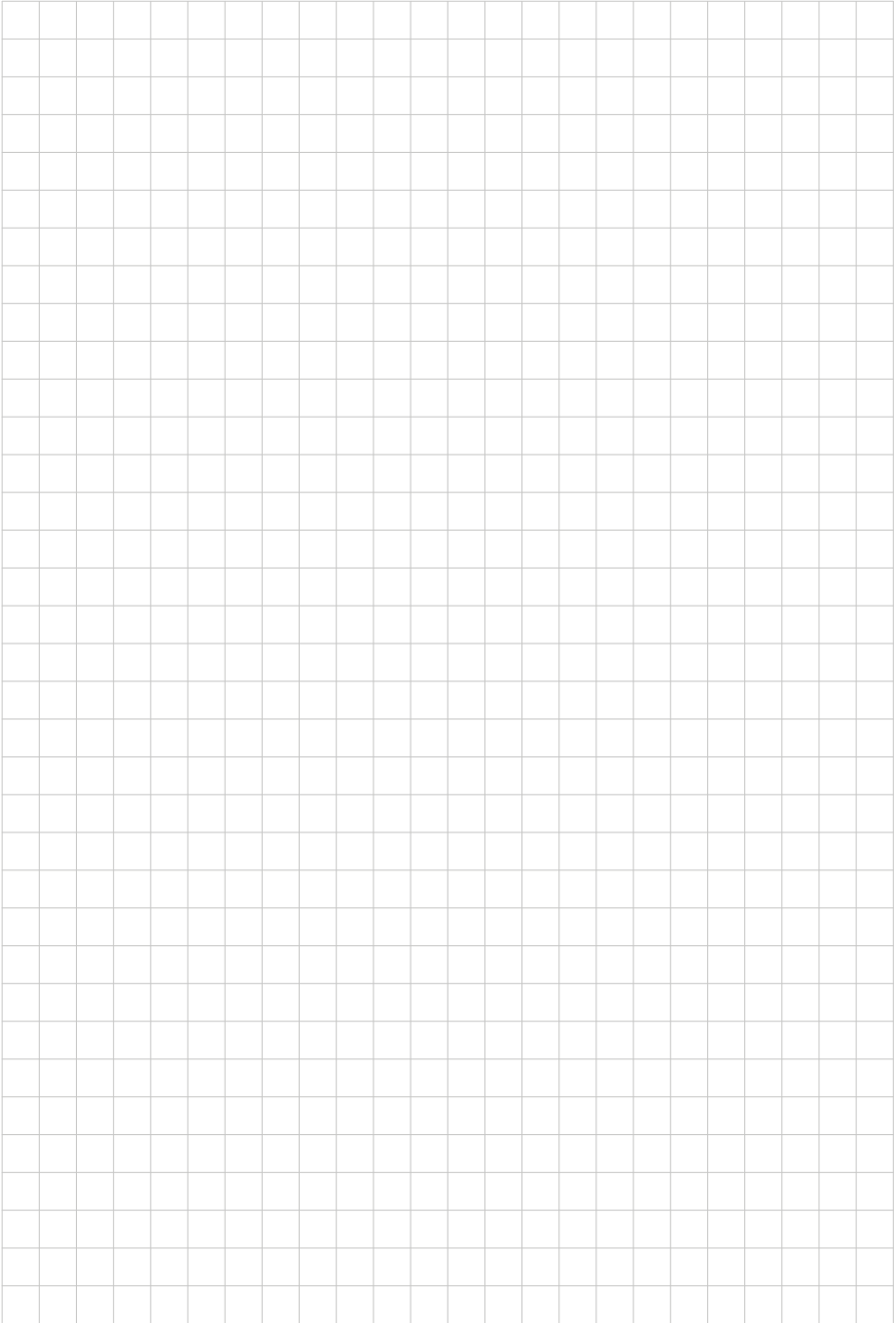
| Electrical data | | Additional information |
|--------------------------|--|--|
| IO-Link interface | | |
| Operating voltage | 18 ... 30 V DC | reverse polarity protected |
| Current consumption | ~30 mA | |
| Battery service life | ~8 year(s) | |
| Parameter memory | 10 ⁵ cycles | also applies to calibration procedures |
| Display/display range | 5-digit LCD 7-segment, ~6 mm height | decimal points, 2 rows, special characters (LED backlit red/white) |
| Special character | arrow clockwise, arrow counter-clockwise, incremental dimension, battery | |
| Status display | 2x two-color LED (red/green) | position status, configurable |
| Keys | incremental measurement function, parameterizing, calibrate | |
| Interface | IO-Link Version 1.1 | according to IEC 61131-9 V1.1.2, incl. Package 2015 & Corrigendum |
| Type of connection | 1x M8 plug connector (A-coded) 1x M12 plug connector (A-coded) grounding via flat connector 6.3 mm | 4-pole, 1x pin (EX connection type) 4-pole, 1x pin (E12X connection type) |

| System data | | Additional information |
|--------------------|---------------------------|--|
| Scanning | magnetic | |
| Resolution | 720 increments/revolution | displayed value/revolution freely configurable |
| Measuring range | ≤932067 revolution(s) | coded |

| Ambient conditions | | Additional information |
|---------------------------|-------------|-------------------------------|
| Ambient temperature | 0 ... 60 °C | |

| Ambient conditions | Additional information | |
|----------------------|---|--|
| Storage temperature | -20 ... 80 °C | |
| Relative humidity | | condensation inadmissible |
| EMC | EN 61326-1 | immunity requirement of industrial applications, emission limit class B |
| Safety regulations | DIN EN 61010-1 (VDE 0411-1), UL 61010-1 | Limited power supply according to DIN EN 61010-1 Section 9.4. Protection class II Surge category II Pollution level 2 |
| Protection category | IP53 | EN 60529, in the fitted condition, with mating connector mounted |
| | IP65 | EN 60529, in the fitted condition, with mating connector mounted |
| Shock resistance | ≤500 m/s ² , 11 ms | EN 60068-2-27, half-sine, 3 axes (+/-), each 3 pulses |
| Vibration resistance | ≤100 m/s ² , 10 ... 2000 Hz | EN 60068-2-6, 3 axes, each 10 cycles |







SIKO GmbH

Weihermattenweg 2
79256 Buchenbach

Telefon/Phone

+49 7661 394-0

Telefax/Fax

+49 7661 394-388

E-Mail

info@siko-global.com

Internet

www.siko-global.com

Service

support@siko-global.com