

Für RFC-4800 Baureihe mit CAN-Schnittstelle
Applies to RFC-4800 versions with CAN-Interface

1 Allgemeine Beschreibung

Magnetischer Winkelaufnehmer für direkte, genaue und absolute Messung von Winkeln der Steuerungs-, Regelungs- und Messtechnik nach dem berührungslosen magnetischen Messverfahren.

2 Sicherheitshinweise

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Winkelaufnehmer RFC wird zu seiner Verwendung in eine Maschine oder Anlage eingebaut. Er bildet zusammen mit einer Steuerung ein Winkelmesssystem und darf auch nur für diese Aufgabe eingesetzt werden.

Bei unbefugten Eingriffen, unzulässiger Anwendung oder Nichtbeachtung der Montagehinweise kommt es zum Verlust von Garantie- und Haftungsansprüchen.

2.2 Installation und Inbetriebnahme

Der Winkelaufnehmer ist nur von Fachpersonal und unter Berücksichtigung aller geltenden Sicherheitsbestimmungen in Betrieb zu nehmen.

Alle Maßnahmen zum Schutz von Personen bei einem Defekt des Winkelaufnehmers müssen vor der Inbetriebnahme getroffen werden.

Starke magnetische oder elektromagnetische Felder in unmittelbarer Nähe zum Winkelaufnehmer können zu fehlerhaften Signalen führen!

2.3 Anschlüsse prüfen

Falsche Verbindungen und Überspannung können zur Beschädigung des Winkelaufnehmers führen. Prüfen Sie deshalb vor dem Einschalten die Anschlüsse immer sorgfältig.

2.4 Einschalten des Systems

Bitte beachten Sie, dass das System beim Einschalten unkontrollierte Bewegungen ausführen kann, vor allem wenn der Winkelaufnehmer Teil eines Regelsystems ist, dessen Parameter noch nicht eingestellt sind. Stellen Sie daher sicher, dass hiervon keine Gefahren ausgehen können.

2.5 Messwerte prüfen

Nach dem Austausch eines Winkelaufnehmers wird empfohlen, die Werte in der Anfangs- und Endstellung des Positionsgebers im Handbetrieb zu überprüfen.

2.6 Funktionsfähigkeit prüfen

Die Funktionsfähigkeit des Winkelaufnehmers und aller damit verbundenen Komponenten ist regelmäßig zu überprüfen und zu protokollieren.

2.7 Funktionsstörung

Wenn der Winkelaufnehmer nicht ordnungsgemäß arbeitet, ist es außer Betrieb zu nehmen und gegen unbefugte Benutzung zu sichern.

2.8. Begrenzung Einsatzbereiche

Unsere Produkte sind regelmäßig nicht für Luft- und Raumfahrtanwendungen zugelassen und dürfen nicht in kerntechnischen oder militärischen, insbesondere ABC-relevanten Applikationen verwendet werden.

Weitere Informationen s. unsere AGBs.

1 General description

This device is a magnetic transducer for direct, precise and absolute measurement of a rotary position in control, regulation and measuring applications using touchless magnetic sensing technology.

2 Safety instructions

2.1 Intended conditions of use

The RFC transducer is intended to be installed in a machine or system. Together with a controller it comprises a rotary position measuring system and may only be used for this purpose.

In case of unauthorized modifications, non-permitted usage or non-observance of installation instructions, the warranty and liability claims will be lost.

2.2 Installation and startup

The transducer must be installed only by qualified personnel in consideration of all relevant safety regulations.

Non-observance of the installation instructions will void any warranty or liability claims.

All personal protection measures in case of a transducer defect or failure must be taken before startup.

Strong magnetic or electromagnetic fields in close proximity of the transducer may lead to faulty readings!

2.3 Check connections

Improper connections and overvoltage can damage the transducer. Please always check the connections carefully before turning on the system.

2.4 Turning on the system

Please note that the system may execute uncontrolled movements when first turned on or when the transducer is part of a closed-loop system whose parameters have not yet been set. Therefore make sure that no hazards can result from these situations.

2.5 Check output values

After replacing or repairing a transducer, it is advisable to verify its output values for start and end position of its position marker in manual mode.

2.6 Check functionality

The functionality of the transducer system and all its associated components should be regularly checked and recorded.

2.7 Failure malfunction

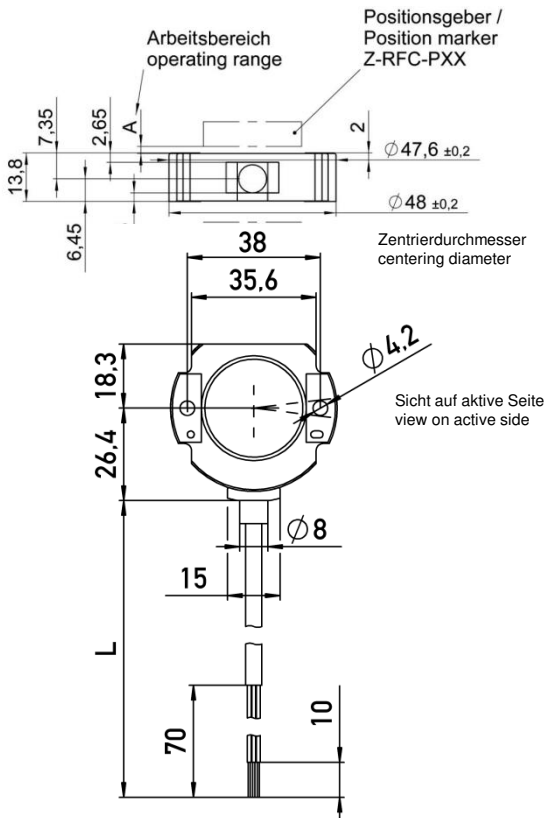
If the transducer system doesn't operate properly, it should be taken out of service and protected against unauthorized use.

2.8. Limitations for application

Our products are regularly not approved for aeronautic or aerospace applications and are not allowed to be used in nuclear or military, in particular ABC-relevant applications. For more information see our Terms and Conditions.

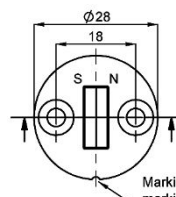
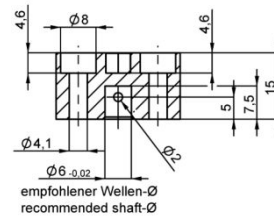
3 Einbau / Installation

3.1 Winkelsensor RFC-4800 3.1 Rotary Sensor RFC-4800



3.2 Positionsgeber 3.2 Position markers

Z-RFC-P02 / -P08

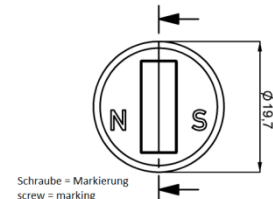
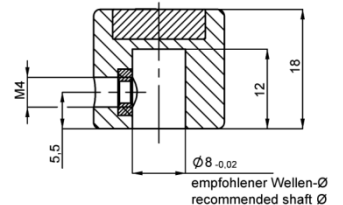


Werkseinstellung: Markierung Positionsgeber zeigt Richtung Anschlusskabel
=> Messbereichsmitte (180° Winkel)

Default: marking of position marker points to cable outlet
=> center of measuring range (180° position)

Weitere Positionsgeber siehe Datenblatt.
Für Montagehinweise und Arbeitsbereiche zum jeweiligen Positionsgeber bitte separate Montageanleitung beachten
Further position markers see data sheet.
For mounting instructions / operating ranges of position markers please refer to it's corresponding instructions of use.

Z-RFC-P23



Werkseinstellung: Markierung Positionsgeber zeigt Richtung Anschlusskabel
=> Messbereichsanfang (0° Winkel)

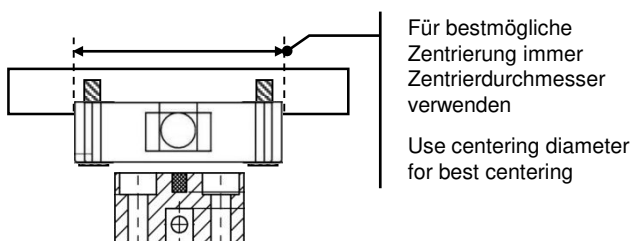
Default: marking of position marker points to cable outlet
=> start of measuring range (0° position)

Schraube = Markierung
screw = marking



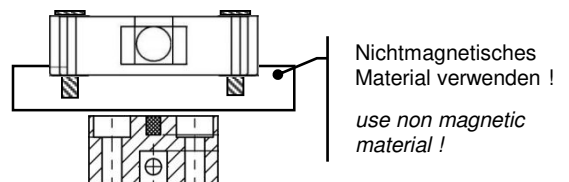
3.3 Montagebeispiele Sensor - Positionsgeber 3.3 Mounting examples sensor - position marker

Beispiel A: Standardmontage Example A: standard mounting



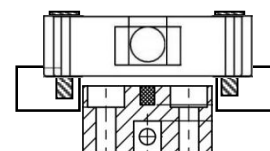
Für bestmögliche Zentrierung immer Zentrierdurchmesser verwenden
Use centering diameter for best centering

Beispiel B: medienisoliert Example B: media isolated



Nichtmagnetisches Material verwenden!
use non magnetic material!

Beispiel C: Positionsgeber durch Platte Example C: position marker through plate



Bitte beachten:
Der Arbeitsbereich des Positionsgebers (siehe Montageanleitung Positionsgeber) darf nicht überschritten werden! Das gilt vor allem für Beispiel B!



Please Note:
The operating range of the position marker (see instructions of use position marker) must not be exceeded!
This is especially valid for example B!

3.4 Montagehinweise

Es sind bei der Montage ausschließlich die mitgelieferten Linsenflanschkopfschrauben zu verwenden. Bei der Montage ist das maximale Anzugsmoment von **250 Ncm** zu beachten.

Der Kabelschirm ist an GND anzuschliessen.

Der Mindest-Biegeradius des Kabels beträgt **70 mm**. Ein dauernder Zug auf das Anschlusskabel in jeglicher Richtung ist zu vermeiden.

Wenn das Kabel im Gebrauch bewegt wird, muss das Kabel durch geeignete Maßnahmen (Schelle o.ä.) nach dem Austritt fixiert werden.

3.4 Installation Instructions

*Only the the delivered button head socket screws with flange are to be used. Pay attention to the maximum tightening torque of **250 Ncm** when fastening.*

Connect the cable shield to GND.

*Minimum bending radius of the cable is **70 mm**. Avoid steady tension on the cable in any direction.*

If the cable is moving in the application, appropriate action is to be taken to fix the cable after the outlet of the sensor (use of fixation clamp or similar).

4. Elektrische Daten / Electrical data

Versorgungsspannung / *supply voltage*: 12/24 VDC (8 ... 34 VDC)
 Leistungsaufnahme ohne Last / *Power drain w/o load*: 0,4 W / 0.4 W

Kabel / cable:

Geschirmte Leitung / *shielded cable*
 Code -20_ : AWG 20, 4x 0,5 mm²
 Code -23_ : AWG 22, 2x 2x 0,34 mm²
 Code -4__ : AWG 24, 2x 4x 0,25 mm²



ACHTUNG ! Bei Verlängerung des Kabels ist auf ausreichende Schirmdämpfung zu achten !
ACHTUNG ! Bei Verlängerung des Kabels sind paarweise verseilte Kabel zu verwenden !

CAUTION ! Extension of the cable demands a sufficient shielding !
CAUTION ! Extension of the cable demands the use of twisted pair cable !

4.1 Elektrische Anschlussbelegung / Electrical connections

Signal / <i>Signal</i>	Kabel / <i>Cable</i> Code -2__	Kabel / <i>Cable</i> Code -4__	Stecker / <i>Connector</i> Code -511
CAN Schirm <i>CAN shield</i>	Schirm / <i>shield</i>	Schirm / <i>shield</i>	Pin 1
Versorgung Ub <i>Supply Ub</i>	WH weiss / <i>white</i>	WH weiss / <i>white</i> RD rot / <i>red</i>	Pin 2
GND	BN braun / <i>brown</i>	BN braun / <i>brown</i> BU blau / <i>blue</i>	Pin 3
CAN High	YE gelb / <i>yellow</i>	YE gelb / <i>yellow</i> (In) PK rosa / <i>pink</i> (Out)	Pin 4
CAN Low	GN grün / <i>grün</i>	GN grün / <i>grün</i> (In) GY grau / <i>grey</i> (Out)	Pin 5

5 CANopen Schnittstelle

Die Beschreibung der CANopen Schnittstelle (...CANopen_Detail) sowie das elektronische Datenblatt (EDS) sind zum Download auf der Novotechnik Homepage unter Downloads/Gebrauchsanleitungen verfügbar
 => Klick auf RFC-4800



5 CANopen Interface

*The description of CANopen interface (...CANopen_Detail) and the electronic data sheet (EDS) can be downloaded from Novotechnik website, see Downloads/Operating manuals
 => Click on RFC-4800*



6 CAN SAE J1939 Schnittstelle

Die Beschreibung der CAN SAE J1939 Schnittstelle (...CAN_SAEJ1939_Detail) ist zum Download auf der Novotechnik Homepage unter Downloads/Gebrauchsanleitungen verfügbar
 => Klick auf RFC-4800



6 CAN SAE J1939 Interface

*The description of CAN SAE J1939 interface (...CAN_SAEJ1939_Detail) can be downloaded from Novotechnik website, see Downloads/Operating manuals
 => Click on RFC-4800*



7 Produktidentifikation / Product Identification

Typenschild
Name plate

Bestellcode
Ordering code
 Seriennummer bestehend aus
 Fertigungscharge/fortlaufende Nr.
Serial No. consisting of
 Batch No./consecutive number

