



Ø Carcasa [mm]	Ø Eje [mm]	Brida	Resolución [resolución / rotación]	Conexión	IO-Link	Grado de protección	Nº de pedido
Eje macizo							
58	10	Fijación	15 / 16 bits	M12, 5 polos	•	IP 65	RMV300
58	6	Unión	15 / 16 bits	M12, 5 polos	•	IP 65	RMU300
36,5	6	Universal	15 / 16 bits	M12, 5 polos	•	IP 65	RMB300
Eje hueco con 2 acoplamientos estátor integrados							
58	15	Directa	15 / 16 bits	M12, 5 polos	•	IP 65	RMO300
36,5	12	Directa	15 / 16 bits	M12, 5 polos	•	IP 65	RMA300

Accesorios

Tipo	Descripción	Nº de pedido
------	-------------	--------------

Montaje

	Pieza reductora para tipo RO3, ROP 15...10 mm	E60211
	Pieza reductora para tipo RO3, ROP 15...6 mm	E60213
	Pieza reductora para tipo RO3, ROP 15...12 mm	E60214
	Acoplamiento estátor para tipo RO inox (1.4310 / 301)	E60205
	Excéntrica de fijación	E60041
	Acoplamiento de fuelle con conexión por tuerca de ajuste, Ø 6 mm / 10 mm	E60215
	Acoplamiento de fuelle con conexión por tuerca de ajuste, Ø 10 mm / 10 mm	E60216

Sistemas de conexión

	Conector hembra, M12, apantallado 2 m naranja, cable PVC, 5 polos	EVT405
	Conector hembra, M12, apantallado 5 m naranja, cable PVC, 5 polos	EVT406
	Maestro IO-Link Profinet 4 puertos	AL1100
	Maestro IO-Link EtherNet/IP 4 puertos	AL1120
	Cable de conexión en Y, cable adaptador para RMx300, sensor con trigger, 0,4 m, cable PUR	EVC847

IO-Link

	LR DEVICE (entrega en una memoria USB) Software para la parametrización online y offline de sensores y actuadores IO-Link	QA0011
	Maestro USB IO-Link para la parametrización y el análisis de equipos Protocolos de comunicación compatibles: IO-Link (4.8, 38.4 y 230 kBit/s)	E30390

Otros datos técnicos

Tensión de alimentación	[V DC]	18...30
Frecuencia de conmutación	[kHz]	1000
Interfaz de comunicación Equipo IO-Link		
Tipo de transmisión		COM3 (230,4 kbaudios)
Revisión IO-Link		1.1
Tiempo de ciclo de la interfaz		2,3 ms
Funciones IO-Link (acíclico)		contador de horas de funcionamiento y de movimientos del eje; contador de encendido; temperatura interna
Materiales	Brida	aluminio
	Carcasa	inox (1.4521 / 444)
	Eje	inox (1.4571 / 316Ti)
	Conector	inox (1.4401 / 316)



El objeto se detecta mediante un sensor de posición y la posición final se transmite en tiempo real a través de la entrada directa en el encóder. Esto permite ajustar el encóder a un valor predefinido (p. ej. cero) sin desajuste temporal o mecánico a través del PLC, para poder medir el objeto con la máxima precisión. Las tareas posteriores, como el aserrado u otros procesos de mecanizado, se pueden activar. También se ven reducidos los costes y la complejidad de cableado.

ifm – close to you!

Para más datos técnicos visite nuestra página web: ifm.com
(11.2019)