

# **HEIDENHAIN**



产品信息

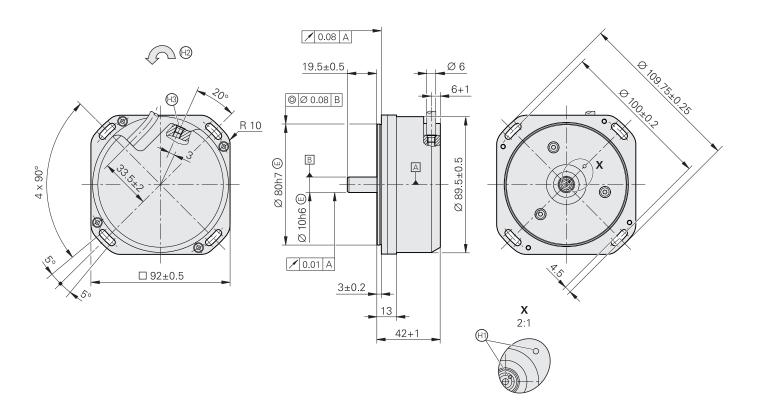
ROC 2000 ROC 7000

分离式联轴器的 内置轴承绝对式 角度编码器

## ROC 2000系列

分离式联轴器系统精度: ±5"





 $\,mm$ Tolerancing ISO 8015 ISO 2768:1989-mH ≤ 6 mm: ±0.2 mm

🛭 = 轴承

m = 参考点信号的位置±5°

図 = 根据接口描述,确定输出信号所对应的轴旋转方向図 = M5压缩空气进气口

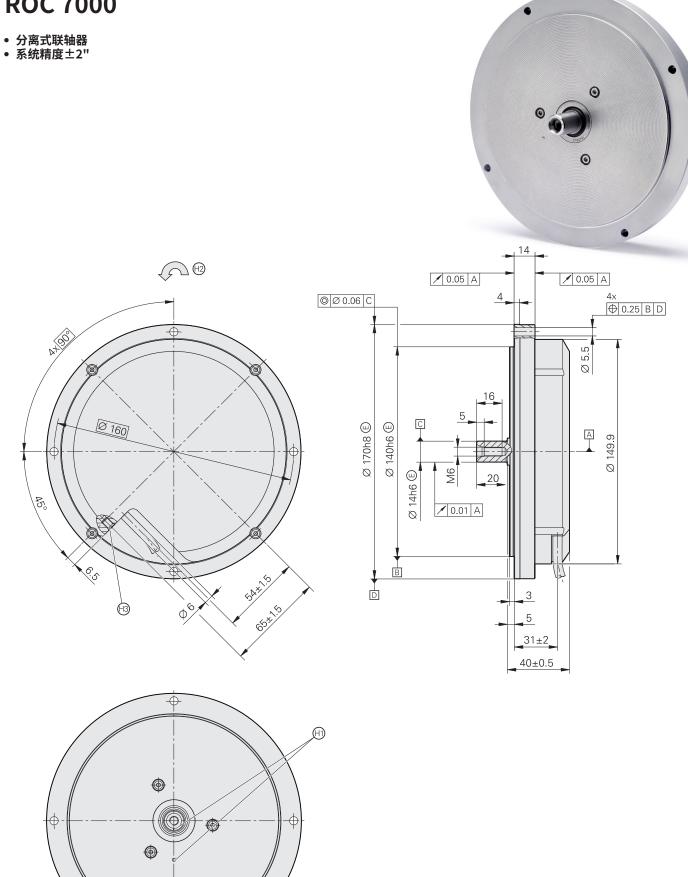
	<i>绝对式</i> ROC 2310	ROC 2380	ROC 2390 F	ROC 2390 M			
测量基准	DIADUR圆光栅码盘	   一	(16 384线)				
系统精度	±5"	±5"					
单信号周期位置误差	±0.4"						
接口	EnDat 2.2		发那科串行接口 αi接口	三菱高速接口			
订购标识	EnDat22	EnDat02	Fanuc05	Mit03-4			
位置值数/圈	67 108 864 (26 bit)	) ; <i>发那科</i> α接口:8388	608 (23 bit)	1			
电气允许转速	≤ 3000 rpm, 连续位置值	≤ 1500 rpm, 连续位置值	≤ 3000 rpm,连续位	Z置值			
时钟频率 计算时间 t <sub>cal</sub>	≤ 16 MHz ≤ 5 μs	≤ 2 MHz ≤ 5 μs	-				
增量信号 截止频率–3 dB	-	~ 1 V <sub>PP</sub> ≥ 400 kHz	-	-			
电气连接		电缆(1 m)带M12连接器(针式) <i>EnDat02:</i> 电缆(1 m)带17针M23连接器(针式)					
电缆长度1)	≤ 150 m	≤ 150 m		≤ 30 m			
供电电压	DC 3.6 V至14 V						
功率消耗 <sup>2)</sup> (最大)	3.6 V: ≤ 1.1 W; 14	<i>IV:</i> ≤ 1.3 W					
电流消耗(典型值)	5 V: 140 mA(空载	<del>(</del>					
轴	实心轴D = 10 mm	实心轴D = 10 mm					
机械允许转速	≤ 3000 rpm	≤ 3000 rpm					
启动扭矩	≤ 0.02 Nm,20 °C₽	4					
转子转动惯量	50.0 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	$50.0 \cdot 10^{-6}  \text{kgm}^2$					
允许的轴负载	轴向: 30 N 径向: 在轴头处为3	# 前 : 30 N を					
<b>振动</b> 55 Hz至2000 Hz <b>冲击</b> 6 ms	≤ 200 m/s <sup>2</sup> (EN 60 ≤ 200 m/s <sup>2</sup> (EN 60	$\leq 200 \text{ m/s}^2 \text{ (EN 60068-2-6)}$ $\leq 200 \text{ m/s}^2 \text{ (EN 60068-2-27)}$					
工作温度							
<b>防护等级</b> EN 60529	IP64						
质量	≈ 1.0 kg	≈ 1.0 kg					

产品信息 ROC 2000/7000 06/2022

3

<sup>\*</sup> 请订购时选择 <sup>1)</sup> 海德汉电缆;≤8 MHz <sup>2)</sup> 参见*海德汉编码器接口*样本中的*一般电气信息* 

## **ROC 7000**





🛭 = 轴承

<del>.</del>

⊕ = 参考点信号的位置±5°

図 = 根据接口描述,确定输出信号所对应的轴旋转方向図 = M5压缩空气进气口

	<i>绝对式</i> ROC 7310	ROC 7380	ROC 7390 F	ROC 7390 M			
测量基准	DIADUR圆光栅码盘	 t带绝对式和增量式刻轨(16	6 384线)				
系统精度	±2"	±2"					
单信号周期位置误差	±0.4"						
接口	EnDat 2.2		发那科串行接口 αi接口	三菱高速接口			
订购标识	EnDat22	EnDat02	Fanuc05	Mit03-4			
位置值数/圈	268 435 456 (28 bi	t); <i>发那科α</i> 接口:13421	7728 (27 bit)				
电气允许转速	≤ 3000 rpm, 连续位置值	≤ 1500 rpm, 连续位置值	≤ 3000 rpm,连续f	立置值			
时钟频率 计算时间 t <sub>cal</sub>	≤ 16 MHz ≤ 5 μs	≤ 2 MHz ≤ 5 μs	-				
增量信号 截止频率–3 dB	-	1 V <sub>PP</sub> ≥ 400 kHz	-				
电气连接		电缆(1 m)带M12连接器(针式) <i>EnDat02:</i> 电缆(1 m)带17针M23连接器(针式)					
电缆长度 <sup>1)</sup>	≤ 150 m		≤ 50 m	≤ 30 m			
供电电压	DC 3.6 V至14 V		I				
功率消耗 <sup>2)</sup> (最大)	3.6 V: ≤ 1.1 W; 14	<i>4 V:</i> ≤ 1.3 W					
电流消耗(典型值)	5 V: 140 mA(空载	茂)					
轴	实心轴D = 14 mm						
机械允许转速	≤ 3000 rpm						
启动扭矩	≤ 0.025 Nm, 20 °C	时					
转子转动惯量	65.0 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	65.0 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>					
允许的轴负载	<i>轴向:</i> 30 N <i>径向:</i> 在轴头处为3	# 抽向: 30 N   径向: 在轴头处为30 N					
<b>振动</b> 55 Hz至2000 Hz <b>冲击</b> 6 ms	≤ 200 m/s <sup>2</sup> (EN 60 ≤ 200 m/s <sup>2</sup> (EN 60	$\leq 200 \text{ m/s}^2 \text{ (EN 60068-2-6)}$ $\leq 200 \text{ m/s}^2 \text{ (EN 60068-2-27)}$					
工作温度	0 °C至50 °C	0 °C至50 °C					
<b>防护等级</b> EN 60529	IP64						
 质量	~ 1.6 kg	≈ 1.6 kg					

产品信息 ROC 2000/7000 06/2022

5

<sup>\*</sup> 请订购时选择 <sup>1)</sup> 海德汉电缆; ≤ 8 MHz <sup>2)</sup> 参见*海德汉编码器接口*样本中的*一般电气信息* 

## 联轴器

ROC系列角度编码器需要一个独立联轴器连接驱动轴。联轴器补偿轴之间的轴向窜动和不对正误差,因此,可避免角度编码器轴承的负荷过大。为达到高精度,需要将角度编码器的轴准确对准机床轴。海德汉提供膜片式联轴器和扁平联轴器,可用其连接ROC角度编码器轴与驱动轴。

#### 安装

ROC角度编码器配安装法兰,且其上带定 心环。编码器轴用膜片式联轴器或扁平联 轴器连接机床轴。

#### 联轴器

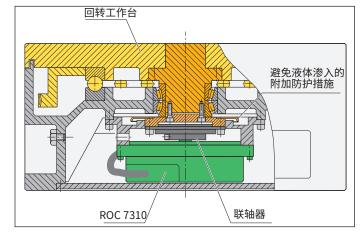
联轴器补偿编码器轴与驱动轴间的轴向窜 动和不对正误差,因此,可避免编码器轴 承的负荷过大。

径向偏移 λ

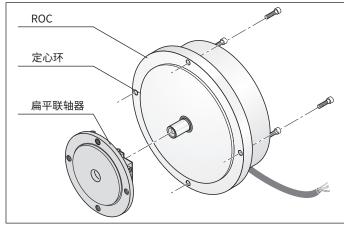
全向偏移 λ

角度误差α





安装举例 ROC 7310



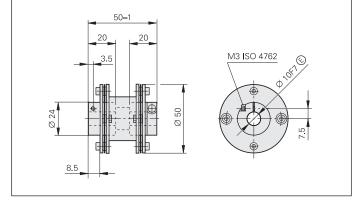
用扁平联轴器 安装ROC

允许扭矩   0.2 Nm   0.5 Nm     允许的径向偏移λ   ≤ 0.3 mm     允许的角度误差α   ≤ 0.5°   ≤ 0.2°   ≤ 0.5°     允许的轴向偏移δ   ≤ 0.2 mm   ≤ 0.1 mm   ≤ 1 mm		ROC 2000系列		ROC 7000系列		
运动传动误差   ±2"	联轴器					
$\lambda \le 0.1 \text{ mm}$ 和 $\alpha \le 0.09$ °时 $\lambda \le 0.05 \text{ mm}$ 和 $\alpha \le 0.03$ °时 $\lambda \le 0.05 \text{ mm}$ 和 $\alpha \le 0.03$ °时 $\lambda \le 0.05 \text{ mm}$ 和 $\alpha \le 0.03$ °时 $\lambda \le 0.05 \text{ mm}$ 和 $\alpha \le 0.03$ °时 $\lambda \le 0.05 \text{ mm}$ 和 $\alpha \ge 0.05 \text{ mm}$	轴毂孔	10 mm		14 mm		
允许扭矩   0.2 Nm   0.5 Nm     允许的径向偏移λ   ≤ 0.3 mm     允许的角度误差α   ≤ 0.5°   ≤ 0.2°   ≤ 0.5°     允许的轴向偏移δ   ≤ 0.2 mm   ≤ 0.1 mm   ≤ 1 mm	运动传动误差			±1"		
允许的径向偏移 $\lambda$ $\leq 0.3  \text{mm}$ $\Delta$	扭转刚性	1500 Nm/rad	1200 Nm/rad	4000 Nm/rad	6000 Nm/rad	4000 Nm/rad
允许的角度误差α   ≤ 0.5°   ≤ 0.2°   ≤ 0.5°     允许的轴向偏移δ   ≤ 0.2 mm   ≤ 0.1 mm   ≤ 1 mm	允许扭矩	0.2 Nm	0.5 Nm	l	ı	
允许的轴向偏移δ   ≤ 0.2 mm   ≤ 1 mm	<b>允许的径向偏移</b> $\lambda$	≤ 0.3 mm				
	<b>允许的角度误差</b> α	≤ 0.5°			≤ 0.2°	≤ 0.5°
<b>转动惯量(近似值)</b> 20 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup> 75 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup> 200 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup> 400 · 10 <sup>-6</sup> kg	<b>允许的轴向偏移</b> δ	≤ 0.2 mm	≤ 0.2 mm			≤ 1 mm
	转动惯量(近似值)	20 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	75 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>	200 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>		400 · 10 <sup>-6</sup> kgm <sup>2</sup>
允许轴速     10 000 rpm     1000 rpm     3000 rpm     1000 rpm	允许轴速	10 000 rpm	1000 rpm	3000 rpm	1000 rpm	
夹紧螺栓的紧固扭矩 (近似值) 1.2 Nm   1.2 Nm 1.2 Nm		1.2 Nm		2.5 Nm	1.2 Nm	
<b>质量</b> 100 g 117 g 180 g 250 g 410 g	质量	100 g	117 g	180 g	250 g	410 g

#### K 03膜片式联轴器 ID 200313-04



K 18扁平联轴器 ID 202227-01



K 01膜片式联轴器 ID 200301-02





K 15扁平联轴器 ID 255797-01

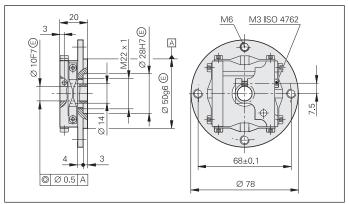


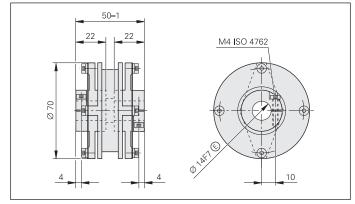
K 16扁平联轴器 ID 258878-01

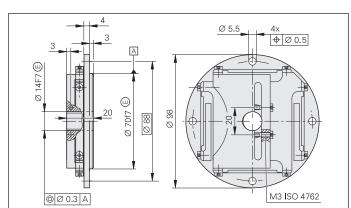


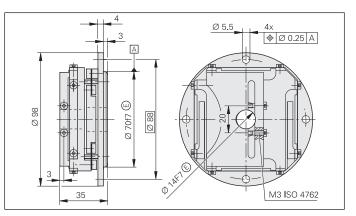
Tolerancing ISO 8015 ISO 2768:1989-mH ≤ 6 mm: ±0.2 mm

06/2022



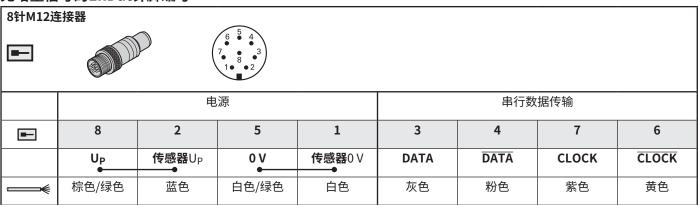






## 电气连接

### 无增量信号的EnDat针脚编号



电缆屏蔽层连接外壳; U<sub>P</sub> = 电源电压

传感器: 传感线在编码器内连接相应的电源线。

禁止使用空针脚或空线!

### 带增量信息的EnDat针脚编品

甲增重温	节增量信号的EnDat针脚编号												
17针M23	 连接器												
110 12 1 90° 16 0 13 ° 2 90° 15 0 14 ° 03 80° 15 0 14 ° 04 70° 6 05													
	电源				增量信号 <sup>1)</sup>				串行数据传输				
-	7	1	10	4	11	15	16	12	13	14	17	8	9
	U <sub>P</sub>	传感器 U <sub>P</sub>	0 V	传感器 0 V ●	内屏蔽	A+	A-	B+	B-	DATA	DATA	CLOCK	CLOCK
	棕色/ 绿色	蓝色	白色/ 绿色	白色	/	绿色/ 黑色	黄色/ 黑色	蓝色/ 黑色	红色/ 黑色	灰色	粉色	紫色	黄色

电缆屏蔽层连接外壳; U<sub>P</sub> = 电源电压

传感器: 传感线在编码器内连接相应的电源线。

禁止使用空针脚或空线! <sup>1)</sup>仅限订购标识EnDat01和EnDat02

### 发那科针脚编号

8针M12连	8针M12连接器									
=										
	电源						串行数	据传输		
=	8	2	5	1	-	3	4	7	6	
	U <sub>P</sub>	传感器Up	0 V	传感器0 V	屏蔽	Serial DATA	Serial DATA	Request	Request	
<del></del>	棕色/绿色	蓝色	白色/绿色	白色	-	灰色	粉色	紫色	黄色	

电缆屏蔽层连接外壳; U<sub>P</sub> = 电源电压

传感器: 传感线在编码器内连接相应的电源线。

禁止使用空针脚或空线!

### 三菱针脚编号

8针M12连	8针M12连接器								
₽									
		电	 源		串行数据传输				
=	8	2	5	1	3	4	7	6	
	U <sub>P</sub>	传感器UP	0 V	传感器0 V	Serial DATA	Serial DATA	Request	Request	
	•	•	•	•			Frame	Frame	
<b>──</b>	棕色/绿色	蓝色	白色/绿色	白色	灰色	粉色	紫色	黄色	

电缆屏蔽层连接外壳; U<sub>P</sub> = 电源电压 传感器:传感线在编码器内连接相应的电源线。

禁止使用空针脚或空线!

产品信息 ROC 2000/7000 06/2022

9

## 适配电缆和连接电缆

#### 无增量信号的EnDat适配电缆和连接电缆

PUR连接电缆	Ø6mm; 2×	$(2 \times 0.09 \text{ mm}^2) + 2$	$x (2 \times 0.16 \text{ mm}^2)$	$A_P = 2 \times 0.16 \text{ mm}^2$
<b>适配电缆</b> 带8针M12接头 和15针D-sub接头(孔式)		<u></u>		1036521-xx
<b>适配电缆</b> 带8针M12接头 和15针D-sub接头(针式)		<u></u>		1036526-xx
连接电缆带8针M12接头和8针M12连接器(针式)	(孔式)	<u></u>		1036372-xx

#### 带增量信号的EnDat适配电缆和连接电缆

, Hall by by the state of the s							
PUR连接电缆 Ø 8 mm	$4 \times (2 \times 0.16 \text{ mm}^2) + 4 \times 0.5 \text{ mm}^2 + 4 \times 0.16 \text{ mm}^2)$ $A_P = 2 \times 0.5 \text{ mm}^2$						
适配电缆带17针M23接头(孔式) 和15针D-sub接头(孔式)	332115-xx						
适配电缆带17针M23接头(孔式) 和15针D-sub接头(针式)	324544-xx						
连接电缆带17针M23接头(孔式) 和已剥线的电缆端	309778-xx						

### 发那科/三菱连接电缆

PUR电缆 Ø6mm; 2>	$(2 \times 0.09 \text{ mm}^2) + 2 \times (2 \times 0.16 \text{ mm}^2)$	$A_P = 2 \times 0.16  \text{mm}^2$
连接电缆带8针M12接头(孔式) 和8针M12连接器(针式)		1036372-xx

A<sub>P</sub>: 电源线截面积

Ø: 电缆直径(有关弯曲半径信息,参见*海德汉编码器接口*样本)

有关其它电缆,参见*电缆和接头*样本。



欢迎关注 海德汉官方微信

### **HEIDENHAIN**

**约翰内斯·海德汉博士(中国)有限公司** 北京市顺义区天竺空港工业区A区 天纬三街6号(101312)

Email: sales@heidenhain.com.cn

www.heidenhain.com.cn

本"产品信息"文档是以前版本的替代版,所有以前版本不再有效。订购海德汉公司的产品仅以订购时有效版本的"产品信息"文档为准。

## ● 更多信息:

遵守以下技术文档中要求,以确保正确和符合预期地工作:

样本: 带内置轴承角度编码器
591109-xx
样本: 海德汉编码器接口
样本: 电缆和接头
1078628-xx
1206103-xx
有关样本和"产品信息"文档,请访问海德汉官网www.heidenhain.com.cn。