

VTA78T10-A4C1 角度传感器数据手册



注意:在使用前请仔细阅读数据手册

山西维特森科技有限公司

ShanXi WeiTeSen Technolagy Co., Ltd

目 录

>	产品简介	
	1.1 产品概述	- 1
	1.2 功能特点	- 1
	1.3 应用领域	.2
	1.4 注意事项	-2
>	产品参数	
	2.1 基本参数	-2
	2.2 电气参数	.:
	2.3 环境参数	3
	2.4 机械参数	.:
	2.5 外形尺寸	-4
>	机械安装	
	3.1 法兰安装	-4
>	电气连接	
	4.1 接线说明	.E
	4.2 可选附件	.E
>	产品通信	
	5.1 通信接口	
	5.2 协议支持	-6
	5.3 协议说明	-6

1.1 产品概述

VTA78T10-A4C1 角度传感器是一种一体化、磁绝对角度传感器,采用维特森科技"磁-角度检测"、"磁干扰屏蔽"及"本体加固"专利技术设计。每个产品出厂都拥有独一无二的磁场标定数据,即使在振动、冲击、油污等恶劣的环境下也可实现对360°范围绝对角度的高可靠性测量。

1.2 功能特点

- 功能
- 360°角度检测功能 传感器能对全 0-360°范围绝对角度进行循环检测。
- 角度信息输出功能 实时绝对角度度信息通过 CAN 总线接口输出。
- 可配置、能交互功能传感器的通信地址、工作零点、角度递增方向均可设置、查询。
- 电源极性反接保护功能传感器电源输入端口具备极性反接保护功能,即使供电极性误接也不会造成传感器损坏。

■ 特点

- 非接触式测量方案, 无磨损, 长寿命。
- 专利磁-角度检测技术、磁干扰屏蔽技术,精度高,抗磁干扰性能优异。
- 本体加固、抗振动、抗冲击,可直接安装且不限制安装位置。
- 绝对角度输出,即读即用,无累积误差。
- CAN 串行总线接口,方便组网应用。
- 宽工作电压,低电流消耗。

1.3 应用领域

- 机床 C 轴
- 矿山机械
- 码头行吊
- 农业机械
- 风电设备
- 食品设备
- 工业自动化设备
- 机器人及智能设备

1.4 注意事项

- 1、产品使用前请仔细阅读本数据手册。
- 2、为了保证产品精度和使用寿命,请严格按说明安装连接;
- 3、本品属精密仪器,出厂前经严格调校,切勿自行拆改、强力碰撞;
- 4、为了保证传感器正常工作和精度,使用时应保证:
 - (1) 供电电源电压在 DC9-36V 以内;
 - (2) 供电电源纹波在±50mV 以内;
 - (3) 供电电源限流不小于 0.3A;
 - (4) 传感器复位线(或端口)复位时可靠接地,工作时确保悬空。

2.1 基本参数

测量范围	0~360°
位 数	16 bit
分辨率	0.01°
绝对精度	±0.1°
重复精度	±0.05°

2.2 电气参数

供电电压	DC9~36V			
消耗电流	DC160~50mA			
通信接口	CAN			
通信协议	自由协议			
输出更新率	100Hz			

2.3 环境参数

工作温度	-40~+55℃
存储温度	-45°C∼+85°C
防护等级	IP65
外磁干扰	<10000Gs

2.4 机械参数

売 体	铝合金
轴 承	不锈钢
空心轴	不锈钢
轴夹紧环	不锈钢
最大转速	200RPM
径向负载	≤20N
轴向负载	≤10N
抗 振 动	满足GJB150.16A-2009 军用设备环境试验方法之振动试验要求
抗 冲 击	满足GJB150.18A-2009 军用设备环境试验方法之冲击试验要求

2.5 外形尺寸

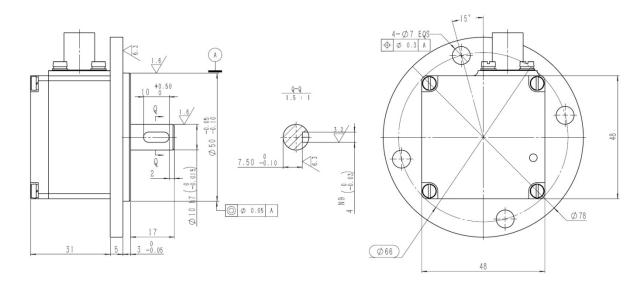


图 1 外形尺寸图

3.1 法兰安装

安装接口:传感器机械安装接口设计为带凸缘法兰+键槽形式。优点是,可省去联轴节及其它辅件直接安装,对中简单,安装方便,节省空间。

安装顺序:轴安装→传感器对中→本体安装。

■ 轴安装

- (1) 把轴安装键装入传感器输入轴键槽;
- (2) 把装好安装键的传感器轴对准用户传动轴安装槽轻松推入。

注意:轴安装时,不能强力挤压,更不允许重力敲打,以免损伤传感器,导致

测量精度下降

- 传感器对中: 传感器使用法兰凸缘对中。
- 本体安装:

用 4 个 M6 螺钉穿过法兰上的 4 个安装孔把传感器与用户设备紧固,螺钉长度 > 5mm 。

4.1 接线说明

传感器输出,标配为7芯航空插座,插座型号:Y50X-0807ZJ10P1,引脚定义如下:

表 1 输出航空插座引脚定义

插座引脚	信号定义	信号说明
1	VCC	电源
2	GND	电源地
3	CAN_H	CANH信号
4	CAN_L	CANL信号
5	CAN_G	CANG信号
6	_	内部测试用
7	-	内部测试用
外壳	EGND	屏蔽地

4.2 可选附件

传感器也提供可供用户另外选配的转接电缆,标配为 1m 带插头 7 芯屏蔽电缆,插头型号: Y50X-0807TK2P1,引脚及线缆定义如下:

表 2 转接电缆引脚及线缆定义

插头引脚	芯线颜色	信号定义	信号说明
1	红色	VCC	电源
2	黑色	GND	电源地
3	黄色	CAN_H	CANH信号
4	蓝色	CAN_L	CANL信号
5	紫色	CAN_G	CANG信号
6	白色	_	内部测试用
7	棕色	_	内部测试用
外壳	屏蔽线	EGND	屏蔽地

5.1 通信接口

传感器通信接口,标配为 CAN 串行总线接口,主要是 CANH、CANL 信号,CAN_G 为 CAN 信号的参考 0V,不能与电源地相连,但传感器为 CAN 网络上最后一个设备时,用户需端接终端电阻,推荐的终端电阻值为 $120\,\Omega$ 。

5.2 协议支持

CAN 自由通信协议,默认为 CAN2. OB 格式。

5.3 协议说明

- 波特率: 250K
- 命令 1: 角度传感器》向 CAN 发送
- ▶ 角度值帧 : 出厂默认 ID=0x18F12147

帧 ID 定义及发送时序							
优先级	保留位	PF 数据类	DA 目标地	SA 源地址	长度	发送频率	接收目标设备
6	-	0xF1	0x21	0x47	9	10ma	停自由心
ID = 1	ID = 1 1000 1111 0001 0010 0001 0100 0111 2 10ms 信息中心						
数据格式							
名称	数据	取值范围	说明				
位置编码	DOD1	0-65536	低字节在前。0~360.00度。单位: 0.01度。浮点角度值×100取整。				

● 命令 2: 角度传感器《从 CAN 接收:接收信息中心发送的配置帧

▶ 传感器设零及正方向、CAN-ID 配置帧 : 出厂默认 ID=0x18F14721

帧 ID 定义及发送时序							
优先级	保留位	PF 数据类型	DA 目标地址	SA 源地址	长度	发送频率	接收目标设备
6	-	0xF1	0x47	0x21	1	随机	角度传感器
ID = 1	1000 1111	0001 010	0 0111 001	1	内はかし	用皮很恐奋	

数据格式

名称	数据	取值范围	说明				
归零命令 DO OxAA		0xAA	对传感器设零。其他数据无效。				
正方向 命令	DO	0x01/0x10	D0= 0x01, 面向安装面, 轴逆时针为正。 D0= 0x10, 面向安装面, 轴顺时针为正。其他数据无效。				
	D0	0xDD	传感器 CAN-ID 设置命令字,其他数据无效。				
	D1	0-256	源地址(信息中心地址)				
CAN-ID 配置	D2	0-256	目标地址(传感器地址)				
HO.E.	D3	0-256	数据类型				
	D4	XX	D4.7-2, 优先级, 取值范围: 0-7; D4.1-0, 保留位, 取值范围: 0。				

传感器正方向说明

传感器出厂设预设定正方向为:面向安装面,轴逆时针为正,即面向安装面,传感器转轴逆时针方向转正角度值增大。



山西维特森科技有限公司

ShanXi WeiTeSen Technolagy Co., Ltd

通讯地址: 山西省太原市小店区长治路 181 号

阳光银座 2 号楼 301 室

业务联系: 0351-7021318 15513281670 孙中华

技术支持: 0351-7026028 15203514275 撖绍蕾

网 址: www. sxweitesen. cn

邮 箱: mail@sxweitesen.cn

