

### Serie HTA25KPM – multiturn, programmierbar, Analogausgang, nicht redundant

#### Keyfeatures HTA25KPM:

- Messbereich 10° bis max. 72000° (200 Wellenumdrehungen)
- Vom Anwender programmierbar. Programmierbar sind: der Drehsinn (CW/CCW), der elektrisch wirksame Drehwinkel [°]
- Bis zu 10.000 mal programmierbar
- Auch als programmierbarer Singleturn-Drehgeber verwendbar
- Maximale Drehung der Welle im spannungsfreien Zustand ohne Verlust der Winkelinformation: +/-179°
- Werksprogrammierung: Elektrisch wirksamer Drehwinkel 3600°, Drehsinn CW
- Versorgungsspannung: 9...30 VDC, 15...30 VDC
- Ausgangssignal: 4...20 mA, 0...5 V, 0...10V



### Elektrische Daten HTA25KPM – multiturn, programmierbar, Analogausgang, nicht redundant

Elektrisch wirksamer Drehwinkel 1.)	0...10° – 0...72000° (max. 200 Umdrehungen) Startpunkt, Endpunkt und Drehsinn durch den Anwender parametrierbar. Ab Werk sind 3600° voreingestellt (10 Umdrehungen). Für die Messung von Winkeln >360° darf der Sensor maximal ±179° im spannungsfreien Zustand verdreht werden.		
Unabhängige Linearität (beste Gerade) 1.)	±0,05% @ 3600°		
Ausgangssignal	0...5 V	0...10 V	4...20 mA
Auflösung 1.)	12 Bit		
Update rate Positionswert	3 ms		
Versorgungsspannung	9...30 V	15...30 V	11...30 V
Stromaufnahme (ohne Last)	< 10 mA		< 14 mA
Ausgangsbelastung	5 kOhm		≤ 500 Ohm
Isolationsspannung 1.)	1000 VAC @ 50 Hz, 1 min		
Isolationswiderstand 1.)	2 MOhm @ 500 VDC, 1 min		
Maximale Anzahl d. Programmierzyklen	10000		
MTTF (SN29500-2005-1)	224a		229a

1.) Gemäß IEC 60393

### Signalausgangsfunktion (Werksprogrammierung), Funktionsweise des automatischen Signalplateaus

Die folgende Funktion stellt die Beziehung zwischen dem Referenzpunkt (0°-Position) und des daraus resultierenden Ausgangssignals im Auslieferungszustand dar, bei Betätigung der Welle im Uhrzeigersinn (Drehsinn CW). Der elektrisch wirksame Drehwinkel ist im Auslieferungszustand 3600°. Vor und nach dem über 3600° linear ansteigenden Ausgangssignal befinden sich Signalplateaus für einen Drehwinkel von jeweils 180°.

Das folgende Beispiel beschreibt das Ausgangssignal bei Betätigung der Welle im Auslieferungszustand um 11 Umdrehungen im Uhrzeigersinn, beginnend bei der 0°-Position:

1. 10 Drehungen der Welle im Uhrzeigersinn 0° bis 3600°, linear ansteigendes Ausgangssignal 0% bis 100% FS
2. 1/2 Drehung der Welle 180° (3600° bis 3780°) Signalplateau 100% FS
3. 1/2 Drehung der Welle 180° (3780° bis 3960°) Signalplateau 0% FS

Die Zeichnung zeigt den Amplitudenverlauf eines 0...10 V Ausgangssignals



**Bestellschlüssel HTA25KPM – multiturn, programmierbar, Analogausgang, nicht redundant**

<b>Beschreibung</b>	Auswahl: Standard= <b>schwarz/fett</b> , mögliche Optionen= <i>grau/kursiv</i>		
<b>Serie</b>	<b>HTA25KPM</b>		
<b>Spannungsversorgung / Ausgangssignal:</b> VSUP = 24 V (11...30 V) / OUT = 4...20 mA VSUP = 24 V (9...30 V) / OUT = 0...5 V VSUP = 24 V (15...30 V) / OUT = 0...10 V		<b>2442</b> <b>2405</b> <b>2410</b>	
<b>Elektrischer Anschluss, Kabellänge:</b> 1 m Rundkabel, axial 1 m Rundkabel, radial Stecker M8, axial Stecker M8, radial <i>Rundkabel, kundenspezifische Kabellänge [X,XX m], axial</i> <i>Rundkabel, kundenspezifische Kabellänge [X,XX m], radial</i>			<b>PG</b> <b>PGR</b> <b>M8</b> <b>M8R</b> <i>PGX,XX</i> <i>PGRX,XX</i>
<b>Einbauvariante/Bohrbild:</b> <b>Variante S</b> (Stifte zur exakten Ausrichtung optional und nicht im Lieferumfang) <b>Variante P</b> (Stifte zur exakten Ausrichtung am Drehgeber vormontiert)			<b>S</b> <b>P</b>

**Bestellbeispiel HTA25KPM – multiturn, programmierbar, Analogausgang, nicht redundant**

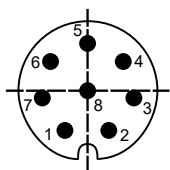
**Anforderung:**  
Welle Ø 6,00 mm, Wellenlänge 12 mm, VSUP=24 V / OUT=0...5 V, Drehrichtung CW, Drehwinkel ab Werk 3600° (kann vom Kunden frei konfiguriert werden), Rundkabel 1 m, radial

**Beispiel Bestellschlüssel:**  
HTA25KPM 6x12 2405 PGR

**Kabel- und Anschlussbelegung HTA25KPM**

Funktion	Rundkabel (Option R)	Option M8(R), 8 pin
DIR	orange	Pin 1
END	grün	Pin 2
START	gelb	Pin 3
VSUP	rot	Pin 4
OUT	braun	Pin 5
GND	schwarz	Pin 6
-	-	Pin 7 n/c
-	-	Pin 8 n/c

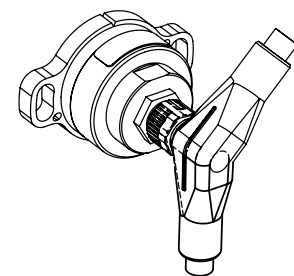
**Details zur Nullpunktdefinition siehe Seite 29.**

**Stecker M8 – Nummerierung der Pins des 8-Pin-Steckers**


Pin-Nummerierung der Steckerbuchse im Gebergehäuse

Die Ausrichtung/Drehung des Steckers relativ zum Drehgebergehäuse ist nicht definiert und weicht von Exemplar zu Exemplar ab. Bei Nutzung gewinkelter Stecker in Kombination mit axialem Abgang ist so die Orientierung des Kabelabgangs nicht definiert.

Wenn Sie eine definierte Orientierung des Kabelabgangs benötigen, bitte wählen Sie unsere Gehäuse mit radialem Kabelabgang und nutzen gerade Gegenstecker.



Die Ausrichtung variiert bei Verwendung von abgewinkelten Steckern

**Bestellbeispiel HTA25KPM – Programmiergerät**

**Keyfeatures HTA25KPM Programmiergerät:**

- Programmierbarer Messbereich von 10° bis max. 72000° (200 Wellenumdrehungen)
- Programmierung des Drehsinns (CW/CCW), des elektrisch wirksamen Drehwinkels [°]
- Bis zu 10.000 Parametrierzyklen pro Drehgeber

**Bestellnummer:**

135945

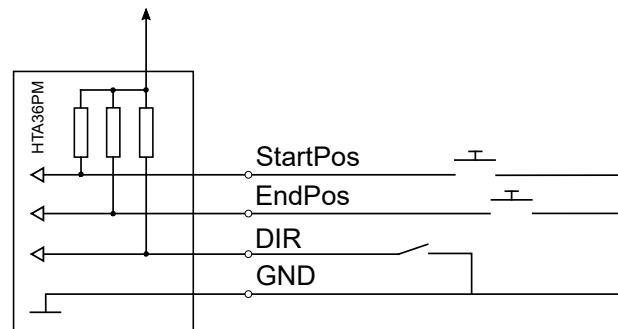
**Bestellbezeichnung:**

Programmer Tool for ETA HTA PM

**Programmierung HTA25KPM**

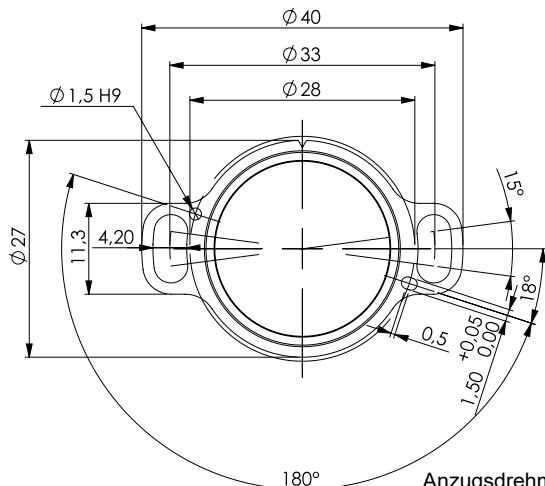
Die Programmieranleitung befindet sich auf der MEGATRON Homepage <https://www.megatron.de/> als Download.

Zur Programmierung des HTA25KPM Drehgebers muss entweder folgende Schaltung hergestellt, oder das MEGATRON Programmiergerät bestellt werden.



**Zeichnungen HTx25K – Bohrbilder S und P**

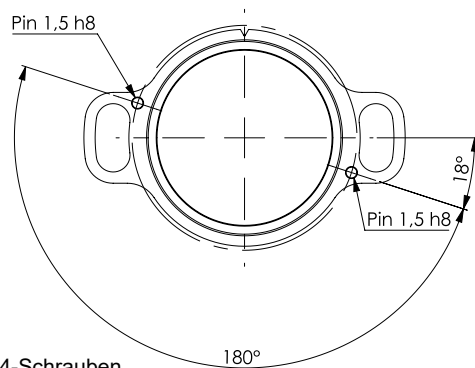
**Maße Sensorkopf für Variante mit Bohrbild S**  
(Zylinderstifte/Pins optional, durch Kunden zu setzen)



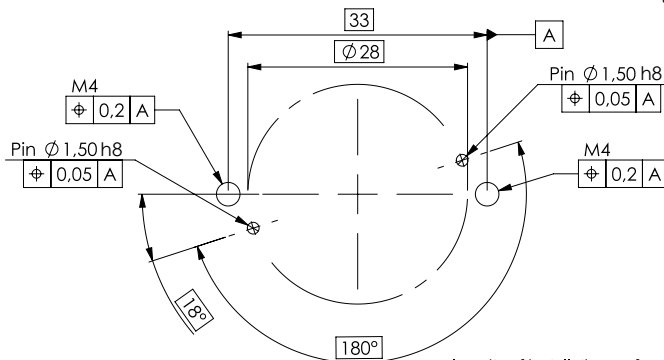
**Bohrbild S**

Anzugsdrehmoment der M4-Schrauben  
≤ 1,4 Nm, bei Bedarf mit mittelfestem  
Schraubensicherungskleber sichern

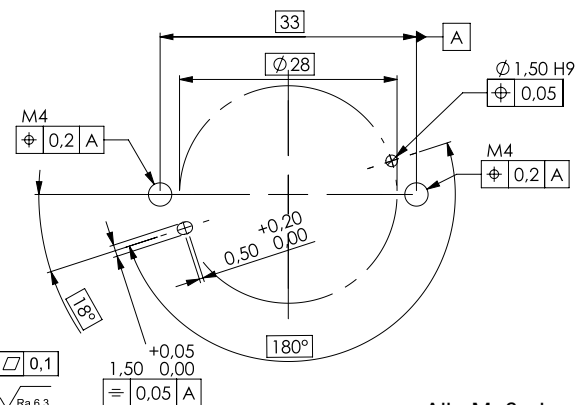
**Abweichungen Variante mit Bohrbild P**  
(Zylinderstifte/Pins teil des Drehgebers)



**Bohrbild P**

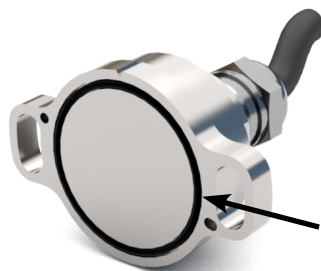


planarity of installation surface  $\square 0,1$   
roughness of installation surface  $\sqrt{Ra 6,3}$



Alle Maße in mm

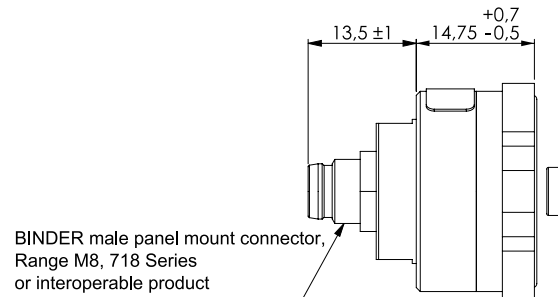
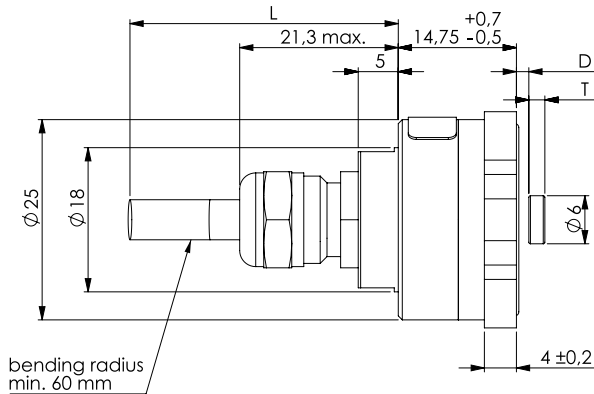
**Zubehör – Dichtring**



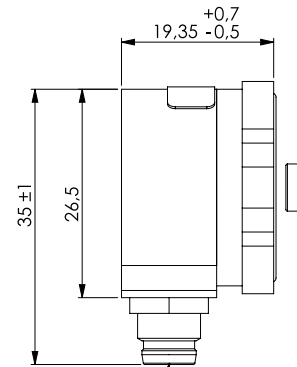
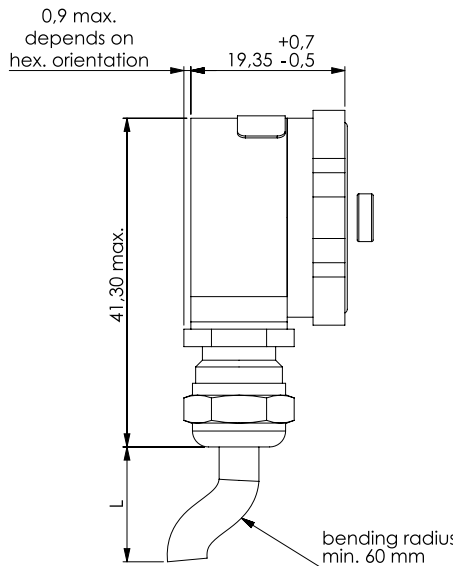
O-ring, Art. Nr. 133324  
DIN 3771-22x1-NBR 70

- Zur Abdichtung zwischen Sensorfront und Montagefläche,
- Nicht im Lieferumfang enthalten, bitte separat bestellen

Zeichnungen HTx25K – Varianten für Bohrbild S, Magnetpositionierung



BINDER male panel mount connector, Range M8, 718 Series or interoperable product



BINDER male panel mount connector, Range M8, 718 Series or interoperable product

Alle Maße in mm

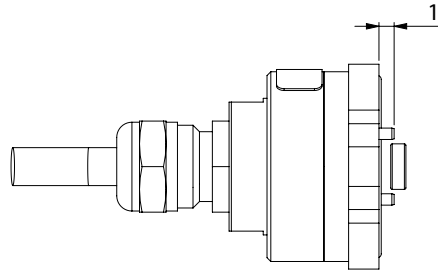
Magnetauswahl und -positionierung für NdFeB-Standardmagnete (im Lieferumfang)

**Wichtiger Hinweis:**

Der richtige Montageabstand D sowie die richtige Positionierung des Magneten in Bezug zur Mittelachse zur Gehäuseoberfläche des Kitencoders ist entscheidend für dessen korrekte Funktion. Die Angaben gelten nicht für andere Zubehörmagnete.

Magnetdicke und Abstand von der Sensoroberfläche		
Elektronik	Dicke T des Magneten	Montageabstand D
Analog singleturn nicht redundant, HTA25K, HTP25K, HTS25K (nur SPI)	3 mm	1,50 +/- 0,15 mm
Seriell, nicht redundant, SPI, (HTS25K)	3 mm	1,50 +/- 0,15 mm
Seriell, nicht redundant, SSI, (HTS25K)	4 mm	0,50 +/- 0,15 mm
Analog redundant, HTA25KX	2,5 mm	0,50 +/- 0,15 mm
Inkrementell, HTI25K	4 mm	0,50 +/- 0,15 mm
Analog Multiturn HTA25KPM	4 mm	1,00 +/- 0,15 mm

**Zeichnungen HTx25K – Abweichung für Bohrbild P**



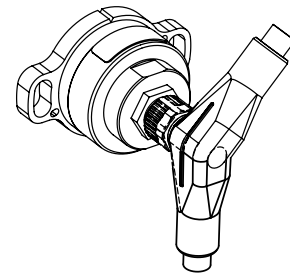
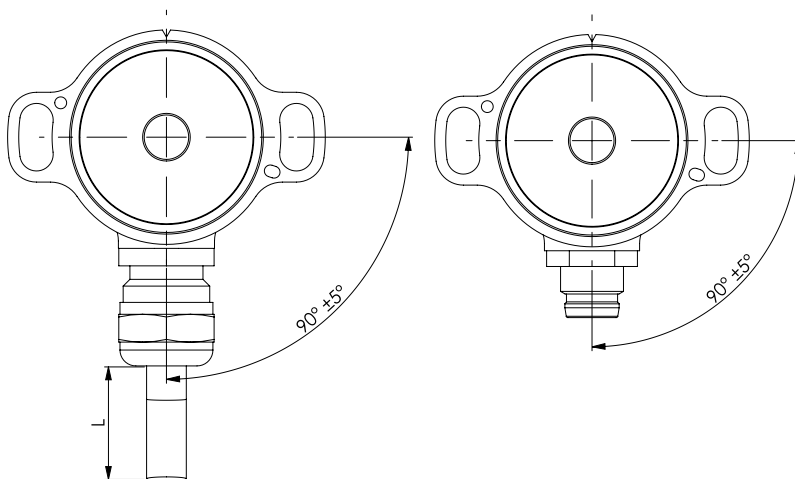
Pins/Zylinderstifte werden nur bei Wahl des Bohrbild P vormontiert.  
Fehlende Dimensionen siehe Zeichnungen der Varianten für Bohrbild S.

Alle Maße in mm

**Zeichnungen – Orientierung der radialen Varianten (M8R, PGR)**

view shows cable orientation

view shows connector position



Die Drehung der Pins des Steckers relativ zum Drehbergehäuse ist nicht definiert und weicht von Exemplar zu Exemplar ab. Bei Nutzung gewinkelter Stecker in Kombination mit axialem Abgang ist so die Orientierung des Kabelabgangs nicht definiert.

Wenn Sie eine definierte Orientierung des Kabelabgangs benötigen, bitte wählen Sie unsere Gehäuse mit radialem Kabelabgang und nutzen gerade Gegenstecker.

**Kabelspezifikationen für PG(R) (Rundkabel)**

Option	Standardlänge L	Anzahl Einzellitzen (abhängig von der Elektronik)	Kabelmantel Ø oder Breite	Einzelstrangquerschnitt	Zulässige Toleranz* (L)	Minimaler Biegeradius
PG PGR	1000 mm	3		AWG26	-20...+40 mm	10 x Kabelmantel-durchmesser
		6				
		8				
		10		AWG28		
		12				
Kabel mit Kabelschirm						

**Längentoleranz – kundenspezifische Kabellängen**

Länge L (siehe Zeichnung)	Toleranz*
≤ 0,3 m	-20 mm / +25 mm
> 0,3 m - 1,5 m	-20 mm / +40 mm
> 1,5 m - 3,0 m	-40 mm / +100 mm
> 3,0 m - 7,5 m	-60 mm / +150 mm

Länge des Kabelbaums, gemessen von der Sensoroberfläche einschließlich Stecker.  
Minimale Kabellänge: 0,08 m (bei Rundkabel). Bitte kontaktieren Sie uns bei Längen > 3 m bezüglich Handling und Verpackung.

(\*) Toleranzen gemäß IPC Association

**Mechanische Daten, Umgebungsbedingungen**

Mechanischer Drehwinkel 1.)	Endlos
Lebensdauer 2.)	Mechanisch unbegrenzt
Max. Betätigungsgeschwindigkeit	Die maximale Betätigungsgeschwindigkeit ist mechanisch nicht limitiert. Die Berechnung der maximal zulässigen Betätigungsgeschwindigkeit [Udr./min] erfolgt in Bezug auf die Auflösung. Für Absolutwertgeber: $Udr./min. (bei\ max.\ Auflösung) = \frac{1}{2^{Auflösung\ in\ Bit} * Updaterate\ in\ s} * 60s$ Für Inkrementalgeber: $Max.\ Udr./min. = \frac{Grenzfrequenz\ \frac{1}{s} * 60s}{Anzahl\ der\ Impulse}$
Betriebstemperaturbereich	Mit Option M8 (Stecker) <ul style="list-style-type: none"> <li>-30...+80 °C</li> </ul> Mit Option PG (Kabelverschraubung inkl. Kabel) <ul style="list-style-type: none"> <li>-30...+85 °C Kabel fest verlegt</li> <li>-10...+85 °C Kabel in Bewegung</li> </ul>
Lagertemperaturbereich	-30...+105°C
Schutzart (IEC 60529)	IP67
Schutzart Rückseite (IEC 60529)	Mit Option PG: IP68 (Kabelenden ausgenommen) Mit Option M8: IP67 (bei Verbindung mit M8-Kabel des Typs IP67)
Vibration (IEC 68-2-6, Test Fc)	±1,5 mm / 30 g / 10 bis 2000 Hz / 16 Frequenzzyklen (3x4 h)
Schock (IEC 68-27, Test Ea)	400 m/s <sup>2</sup> / 6 ms / half sine (100±5) Schocks
Gehäusedurchmesser	Ø 25 mm
Gehäusetiefe	Mit elektrischem Anschluss: <ul style="list-style-type: none"> <li>axial 28,25 mm (Variante M8)</li> <li>radial 19,35 mm (Variante M8)</li> </ul>
Wellendurchmesser	Keine Limitierung (kundenseitig)
Masse (zirka)	HTx25K mit Stecker M8(R), 19 g HTx25K mit Kabelverschraubung und 1 m Signalkabel PG(R), 48 g

1.) Gemäß IEC 60393

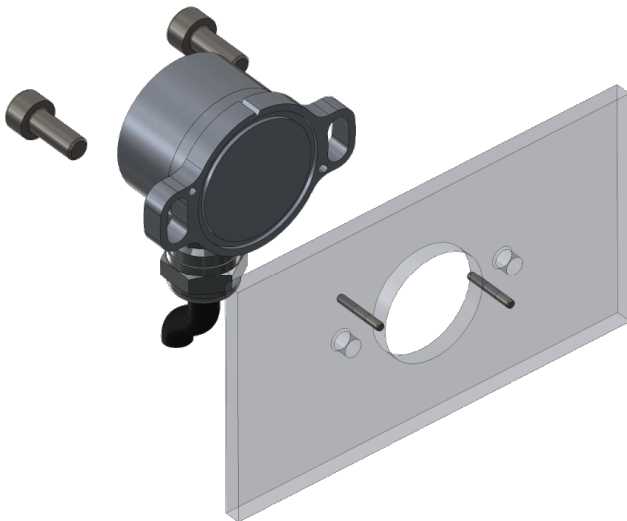
2.) Ermittelt unter klimatischen Bedingungen nach IEC 68-1 Abs. 5.3.1 ohne Lastkollektive

**Elektromagnetische Verträglichkeit / Elektrostatische Entladung / REACH / RoHS**

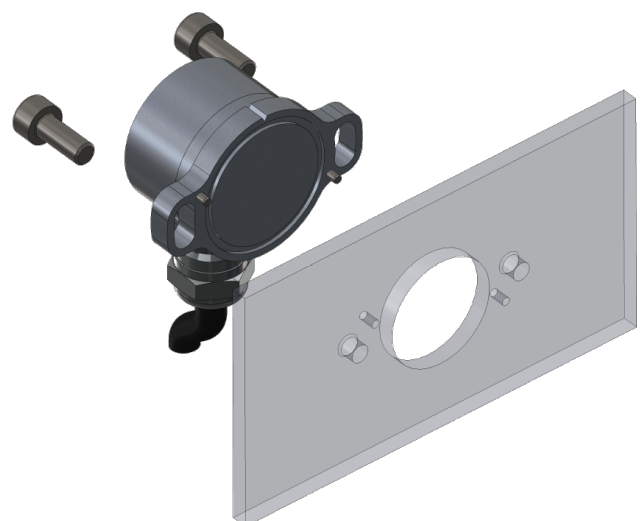
EN 61000-4-3 Hochfrequente Einstrahlung	Class A
EN 61000-4-6 Hochfrequente Einströmung	Class A
EN 61000-4-8 Netzfrequente Einströmung	Class A
EN 61000-4-2 ESD	Class B
REACH-Verordnung (EG) 1907/2006 einschließlich der SVHC-Liste	
RoHS-Richtlinie 2011/65/EU	

**Mechanische Daten, Umgebungsbedingungen, Einbauhinweise**

Sensorbefestigung	<p>Befestigungsmöglichkeit durch M4-Schrauben durch die nierenförmigen Durchgangslöcher. Eine Verdrehung um +/- 7,5° ist möglich um den Nullpunkt in der Applikation beim Einbau des Magneten zu finden.</p> <p>Alternativ ist es möglich, den Drehgeber mittels Zylinderstiften (1,5 mm) in der Applikation exakt zum Magneten auszurichten (eine Verdrehung ist dann aber nicht möglich).</p> <p>Hierfür gibt es zwei Varianten/zwei Bohrbilder zur Auswahl:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Variante S (standard): Zylinderstifte werden vom Kunden in der Applikation montiert und der Drehgeber wird aufgesteckt und mittels M4-Schrauben fixiert</li> <li>2. Variante P: Zylinderstifte sind am Drehgeber vormontiert. Bohrungen sind kundenseitig vorgesehen. Diese Variante eignet sich beispielsweise für die Montage an dünnen Blechen.</li> </ol>
Befestigungsteile im Lieferumfang enthalten	Keine (Hinweis: Bei Bohrbild P sind die Zylinderstifte bereits am Drehgeber fixiert)
Maximales Anzugsmoment je Befestigungsschraube zur Befestigung des Drehgebers	≤ 1,4 Nm (Linsenkopfschraube M4, Gewindefestigkeitsklasse 5.6) Zur Schraubensicherung wird die Verwendung eines mittelfesten Gewindefestigungsklebers empfohlen
Material Gehäuse	Aluminium
Material PG-Kabelverschraubung	nichtrostender Stahl
Material M8-Stecker	CuZn vernickelt



Montagebeispiel der Variante für Bohrbild S  
Montage mittels zweier M4-Schrauben, optional exakte Ausrichtung durch 2 Zylinderstifte h8 1,5 (z. B. ISO 2338 B)  
(Schrauben und Stifte nicht im Lieferumfang)



Montagebeispiel der Variante für Bohrbild P  
Montage mittels zweier M4-Schrauben, exakte Ausrichtung durch am Drehgeber vormontierte Zylinderstifte h8 1,5  
(Schrauben nicht im Lieferumfang)

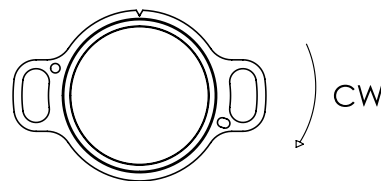


### Definition der Nullposition

**Am Nullpunkt wird folgendes Signal ausgegeben:**

- HTA25K (Analogausgänge): Ausgangssignal 0% full scale (F.S.)
- HTP25K (PWM-Ausgang): Tastverhältnis 10% (10% duty cycle)
- HTS25K (Serieller Ausgang): Ausgangssignal 0% full scale (F.S.)
- HTI25K (Inkrementalausgang): Das Index-Signal ausgegeben (Z)

Lage der Nullposition ist aufgrund des rotationssymmetrischen Magneten nicht mechanisch definierbar.  
 Der Drehsinn ist bei Blick auf die flache Front des Drehgebers definiert:



### Signaldefinition für benutzerdefinierte Drehwinkel

Benutzerdefinierte Winkel  $<360^\circ$

Bei der Programmierung des elektrischen Drehwinkels  $<360^\circ$  wird der verbleibende nicht wirksame Drehbereich zu gleichen Teilen in High und Low aufgeteilt.

