

**DE Montageanleitung  
GB Assembly Instructions**

**GI330, GI331  
GI332, GI333  
G0333, GE333  
Belegung/Assignment C0, C1  
Inkrementale Drehgeber  
Incremental Encoder**

**2-8  
9-16**

**Baumer IVO GmbH & Co. KG**  
Dauchinger Strasse 58-62  
DE-78056 Villingen-Schwenningen  
Phone +49 (0)7720 942-0  
Fax +49 (0)7720 942-900  
info.de@baumerivo.com  
www.baumer.com

Printed in Germany · 01.11 · 178.51.216/1  
Irrtum sowie Änderungen in Technik  
und Design vorbehalten.  
Subject to modification in technic and design.  
Errors and omissions excepted.

**2**

- Gefahr**  
Warnung bei möglichen Gefahren.
- Hinweis**  
Info für bestimmungsgerechte Produkthandhabung.
- Allgemeiner Hinweis**
- Zusätzliche Informationen**  
Die Montageanleitung ist eine Ergänzung zu weiteren Dokumentationen (z.B. Katalog, Datenblatt, Handbuch).
- Anleitung unbedingt vor Inbetriebnahme lesen.**
- Bestimmungsgemässer Gebrauch**
  - Der Drehgeber ist ein Präzisionsmessgerät. Er dient zur Erfassung von Winkelpositionen und Umdrehungen, Aufbereitung und Bereitstellung von Messwerten als elektrische Ausgangssignale für das Folgegerät. Drehgeber nur zu diesem Zweck verwenden.
- Inbetriebnahme**
  - Einbau und Montage des Drehgebers darf ausschließlich durch eine Fachkraft erfolgen.
  - Betriebsanleitung des Maschinenherstellers beachten.
- Sicherheitshinweise**
  - Vor Inbetriebnahme der Anlage alle elektrischen Verbindungen überprüfen.
  - Wenn Montage, elektrischer Anschluss oder sonstige Arbeiten am Drehgeber und an der Anlage nicht fachgerecht ausgeführt werden, kann es zu Fehlfunktion oder Ausfall des Drehgebers führen.
  - Eine Gefährdung von Personen, eine Beschädigung der Anlage und eine Beschädigung von Betriebseinrichtungen durch den Ausfall oder Fehlfunktion des Drehgebers muss durch geeignete Sicherheitsmaßnahmen ausgeschlossen werden.
  - Drehgeber nicht ausserhalb der Grenzwerte betreiben, welche im Datenblatt angegeben sind.
- Bei Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise kann es zu Fehlfunktionen, Sach- und Personenschäden kommen.**

- Entsorgung**  
Bestandteile nach länderspezifischen Vorschriften entsorgen.
- Transport und Lagerung**
  - Ausschliesslich in Originalverpackung.
  - Drehgeber nicht fallen lassen oder grösseren Erschütterungen aussetzen.
- Montage**
  - Schläge oder Schocks auf Gehäuse und Welle vermeiden.
  - Gehäuse nicht verspannen.
  - Drehgeber nicht öffnen oder mechanisch verändern.
  - Die Fedarme der Kupplungsfeder müssen frei beweglich sein.
  - Rundlauftoleranz: Max. 0,1 mm gemessen am äussersten Punkt der Antriebswelle (Motorwelle).
- Welle, Kugellager, Glasscheibe oder elektronische Teile können beschädigt werden. Die sichere Funktion ist dann nicht mehr gewährleistet.**
- Verschlusskappe**
- Klemmring**
- Gewindestift**
- Befestigung**
  - Endwelle / Zentralbefestigung  
Gehäuseseitige Verschlusskappe lösen und von hinten mit beiliegender M4 Schraube (1,9 Nm) an der Antriebswelle befestigen. Eintauchtiefe 22 mm.
  - Endwelle / Befestigung mit Klemmring flanschseitig  
Vor Montage des Drehgebers, Klemmring vollständig öffnen. Drehgeber auf die Antriebswelle vollständig aufstecken und den Klemmring mit M2,5 Schraube anziehen (0,8 Nm). Eintauchtiefe 25 mm.
  - Hohlwelle / Befestigung mit Gewindestift  
Drehgeber auf die Antriebswelle vollständig aufstecken und den Gewindestift M3 anziehen (0,8 Nm).
- Justierteil**

- Hohlwelle / Befestigung mit Klemmring gehäuseseitig  
Vor Montage des Drehgebers, Klemmring vollständig öffnen. Drehgeber auf die Antriebswelle vollständig aufstecken und den Klemmring fest anziehen (1,2 Nm).

**Mechanischer Anbau**  
Drehmomentstift des Drehgebers  
Drehgeber über die Antriebswelle  
schieben und Drehmomentstift in das kundenseitige Justierelement einführen.

**Kupplungsfeder**  
Kupplungsfeder mit den Schrauben  
M3x6 (1,2 Nm) an den Befestigungslöchern des Drehgeberflansches montieren. Drehgeber über die Antriebswelle schieben und Kupplungsfeder an der Anlagefläche befestigen.

**Justierteil / Drehmomentstift**  
Drehmomentstift 9.5 mm  
Drehgeber über die Antriebswelle schieben. Drehmomentstift in das kundenseitig montierte Justierteil einführen.

**Justierteil mit Gummifederelement**  
Drehgeber über die Antriebswelle schieben. Drehmomentstift in das kundenseitig montierte Justierteil (mit Gummifederelement) einführen.

**Alle beweglichen Justierelemente müssen in axialer und radialer Richtung Spiel haben, um Verschiebungen durch Temperatur und mechanisches Spiel auszugleichen. Befestigungsschrauben und Schrauben des Klemmrings fest anziehen. Die Kupplungsfeder darf ausser an den Befestigungspunkten des Drehgebers und Motors nicht anstehen.**

**Elektrische Inbetriebnahme**

- Drehgeber elektrisch nicht verändern und keine Verdrahtungsarbeiten unter Spannung vornehmen.
- Der elektrische Anschluss darf unter Spannung nicht aufgesteckt oder abgenommen werden.
- Bei Verbrauchern mit hohen Störpegeln separate Spannungsversorgung für den Drehgeber bereitstellen.
- Die gesamte Anlage EMV gerecht installieren.  
Einbaumgebung und Verkabelung beeinflussen die EMV des Drehgebers. Drehgeber und Zuleitungen räumlich getrennt oder in grossem Abstand zu Leitungen mit hohem Störpegel (Frequenzumrichter, Schütze usw.) verlegen.
- Drehgebergehäuse und die Anschlusskabel vollständig schirmen. Drehgeber an Schutzerde (PE) anschliessen. Geschirmte Kabel verwenden. Schirmgeflecht muss mit der Kabelverschraubung oder Stecker verbunden sein. Anzustreben ist ein beidseitiger Anschluss an Schutzerde (PE). Gehäuse über den mechanischen Anbau erden, bei elektrisch isoliertem Anbau zusätzliche Verbindung herstellen. Kabelschirm über die nachfolgenden angeschlossenen Geräte erden. Bei Problemen mit Erd schleifen mindestens eine einseitige Erdung.

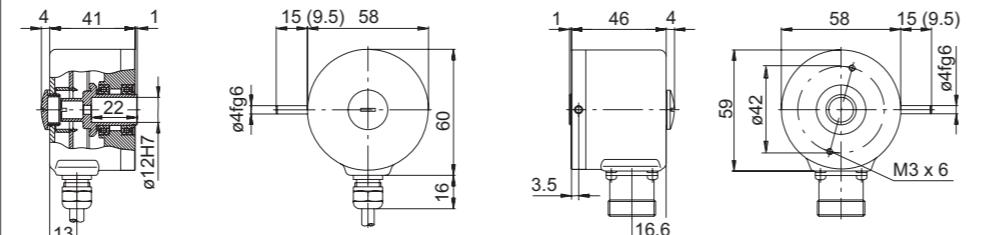
**Bei Nichtbeachtung kann es zu Fehlfunktionen, Sach- und Personenschäden kommen.**

**Elektrischer Anschluss**

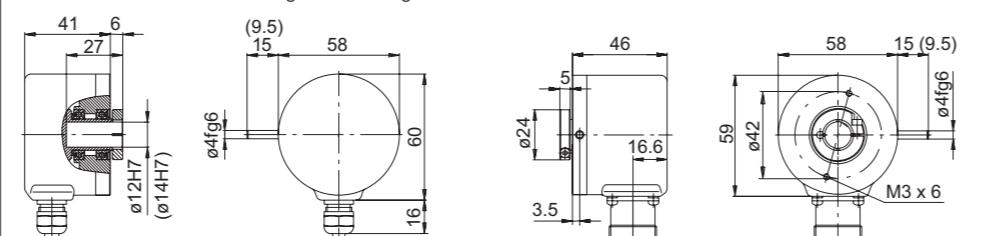
Nicht benutzte Ausgänge dürfen nicht beschaltet sein.  
Bei Ausführung mit Kabel nicht benutzte Adern isolieren.  
Max. zulässiger Kabel-Biegeradius 90 mm.

**Abmessungen**

GI330 Endwelle und Zentralbefestigung



GI332 Endwelle und Klemmring flanschseitig

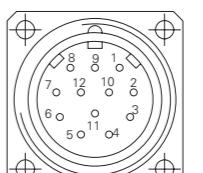


**Montageanleitung des Steckerlieferanten beachten.**

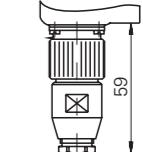
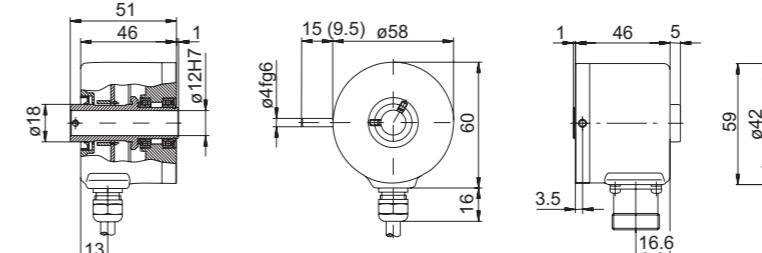
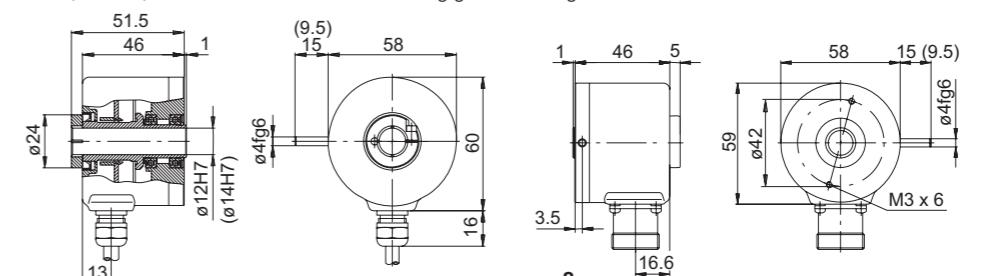
- Steckverbinder auf Gehäuse-Stecker M23 andrücken.
- Steckverbinder vorsichtig drehen bis der Codiersteg in die Codierung der Steckerbuchse einrastet.
- Buchseneinsatz vollständig einführen und Überwurfmutter bis zum Anschlag anziehen.

**Drehgeber-Gehäuse und Schirmgeflecht des Kabels sind optimal verbunden, wenn das Schirmgeflecht grossflächig im Steckverbinder aufliegt und die Überwurfmutter fest angezogen ist.**

UB-Sense und GND-Sense sind mit UB bzw. GND direkt verbunden. Für Verlängerungskabel ab 10 m paarweise verdrillte Leitungen verwenden.

**Steckeranschluss C0/C1**

**Anschlussbelegung**

Stecker	Belegung
Pin 1	UB
Pin 2	GND
Pin 3	Spur A
Pin 4	Spur B
Pin 5	Spur N (Nullimpuls)
Pin 6	Spur B inv.
Pin 7	Spur A inv.
Pin 8	UB-Sense
Pin 9	Spur N inv. (Nullimpuls inv.)
Pin 10	GND-Sense
Pin 11	-
Pin 12	-

**Steckerabmessungen**

**GI331 Hohlwelle und Stift**

**GI333, GE333, G0333 Hohlwelle und Klemmring gehäuseseitig**


## GB Assembly Instructions

**GI330, GI331  
GI332, GI333  
G0333, GE333  
Assignment C0, C1  
Incremental Encoder**

9-16

9

10

**! General remarks**  
All movable adjusting elements need tolerance in both axial and radial direction in order to equalize shifts by temperature and of mechanical nature. Tighten both fixing and clamp ring screws firmly. The spring coupling is not allowed to have any contact to the encoder or motor except on the mounting point.

### Electrical installation

- Do not modify encoder in any electrical way and carry out any wiring work under power supply.
- Any electrical connection and plugging-on whilst under power supply is not permitted.
- A separate encoder supply has to be provided with consumers with high interference emission.
- Installation of the whole system has to be according to EMC standards. Installation environment as well as wiring have an impact on the encoder's EMC. Encoder and supplying lines are to be in separated locations or remote from lines with high interference emission (frequency transformers, protections, etc.).
- Encoder case and supply cable have to be completely screened.
- Ground (PE) encoder by using screened cables. The braided shield has to be connected to cable gland or plug. Grounding (PE) on both sides is recommended. Ground the case by the mechanical assembly, if latter is electrically isolated a second connection has to be provided. Ground cable screen by the subsequently connected devices. In case of ground loop problems at least grounding on one side is imperative.

**! General remarks**  
Any disregard may lead to malfunctions, material damage and personal injury.

### Electrical connection

Any outputs not used must not be connected. Unused cores have to be isolated.  
Max. allowed bending radius of cable: 90 mm



**Danger**  
Warnings of possible danger.



**General instructions**  
Information on appropriate product handling.



### General remarks

#### Additional information

The assembly instruction is supplementary to further existing documentation (e.g. catalog, data sheet, manual).



It is imperative to read the manual carefully prior to starting the device.

#### Appropriate use

- The encoder is a precision measuring device. It is explicitly designed for registration of angular positions and revolutions as well as evaluation and supply of measuring values as electric output signals for the subsequently connected device. The encoder must not be used for any other purpose.

#### Start up

- Installation and assembly of the encoder only by electrically skilled and qualified personnel.
- Consider also the operation manual of the machine manufacturer.



#### Safety instructions

- All electrical connections are to be revised prior to starting the system.
- Incorrect assembly and electrical connections or any other inappropriate work at encoder and system may lead to malfunction or failure of the encoder.
- Any risk of personal injury, damage of the system or company equipment due to failure or malfunction of the encoder has to be eliminated by corresponding safety measures.
- Do not operate encoder beyond the limit values stated in the data sheet.



Any disregard may lead to malfunctions, material damage and personal injury.



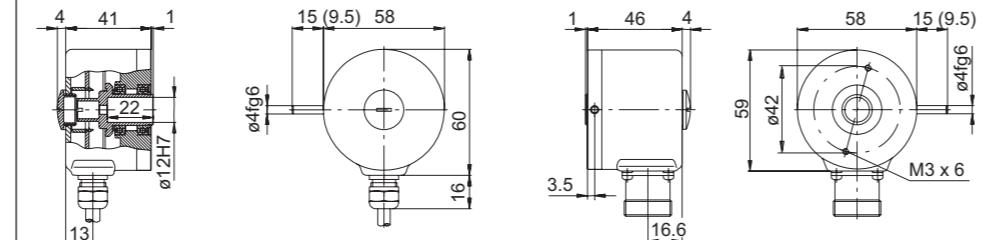
Output drivers: With the operating voltage switched off, do not apply voltage to the outputs (track) (danger of permanent damage). The ends of output connecting cables should be terminated with a terminating resistor, otherwise the output drivers will be overloaded as a result of output reflections.

#### Assignment - connector M23

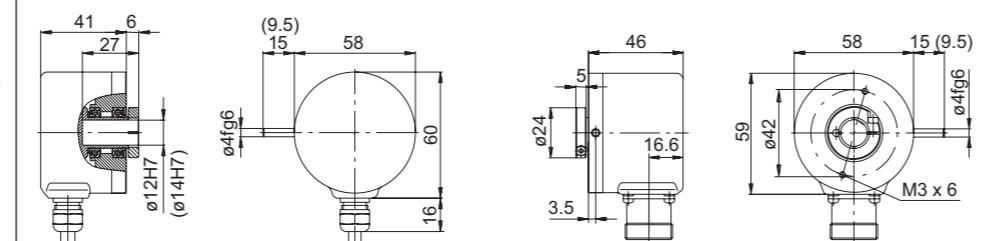
Whilst not connected, the connector is always to be sealed by the plastic cover provided by the manufacturer upon delivery. Appropriate mating connectors available as spare part or with different cable length, please refer to accessories. In case of customer-specific length use only screened cable and connectors corresponding to EMC standards. Consider the wiring instructions of the respective supplier.

#### Dimensions

GI330 end shaft and center mounting



GI332 end shaft and clamping ring on flange



**Transport and storing**  
Encoder components are to be disposed of according to the regulations prevailing in the respective country.



### Assembly

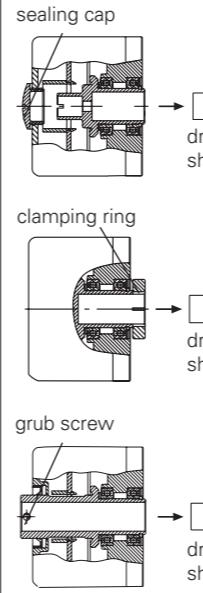
- Avoid punches or shocks on case and shaft.
- Avoid case distortion.
- Do not open or modify encoder in any mechanical way.
- The spring arm of the spring coupling has to be free movable.
- Radial runout tolerance: 0.1 mm max., measured at the very end of the drive shaft (motor shaft).



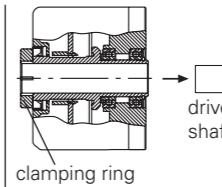
Shaft, bearing, glass disc or electronic components might be damaged and a secure operation is no longer guaranteed.

#### Mounting

- End shaft / center mounting  
Remove sealing cap provided on housing, push in the drive shaft and fasten from rear with included M4 screw (1.9 Nm). Depth of immersion 22 mm.
- End shaft / mounting with clamping ring (flange)  
Open clamping ring completely before mounting the encoder. Push encoder completely onto drive shaft and tighten clamping ring with M2,5 screw firmly (0,8 Nm). Depth of immersion 25 mm.
- Hollow shaft / mounting with grub screw  
Push encoder completely onto drive shaft and tighten grub screw M3 firmly (0,8 Nm).



11

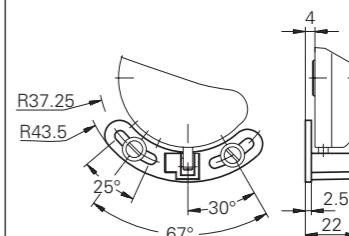


- Hollow shaft / mounting with clamping ring (housing)  
Open clamping ring completely before mounting the encoder. Push encoder completely onto drive shaft and tighten clamping ring firmly (1.2 Nm).

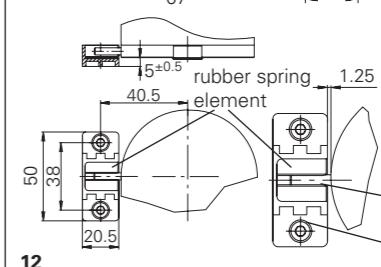
#### Mechanical mounting

Encoder torque pin  
Slide encoder onto the drive shaft and insert torque pin into the adjusting element provided by customer.

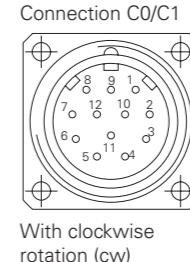
Spring coupling  
Fasten spring coupling at the fixing holes provided on encoder flange by means M3x6 (1.2 Nm) of screws. Push encoder onto the drive shaft and fasten spring coupling at the surface provided with screws.



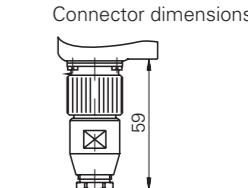
Adjustment piece / torque pin 9.5 mm  
Push encoder onto the drive shaft. Insert pin into the mounted adjusting part provided by customer.



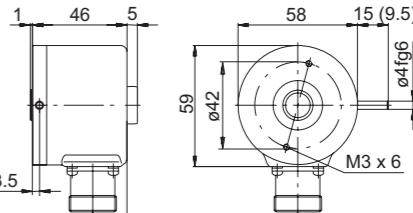
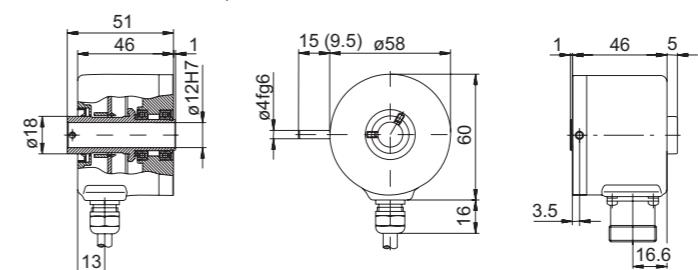
Adjustment piece with rubber spring element  
Push encoder onto the drive shaft. Insert torque pin into the mounted adjusting part (with rubber spring element) provided by customer.



Connector	Assignment
Pin 1	UB
Pin 2	GND
Pin 3	Track A
Pin 4	Track B
Pin 5	Track N (zero pulse)
Pin 6	Track B inv.
Pin 7	Track A inv.
Pin 8	UB Sense
Pin 9	Track N inv. (zero pulse inv.)
Pin 10	GND Sense
Pin 11	-
Pin 12	-



#### GI331 hollow shaft and pin



#### GI333, GE333, G0333 hollow shaft and clamping ring on housing

