

## **Digitaler Lenksollwertgeber**

mit CAN Lenksensor und  
Lenkkraftrückkopplung

**DLG 501**

### **Besondere Merkmale**

- Das kontaktfreie induktive Prinzip ermöglicht eine sehr hohe Auflösung  $<0,1^\circ$
- Robustes Design, das elektromagnetischer Strahlung widersteht
- CAN-Bus-Ausgangssignal für eine einfache Anbindung an moderne Fahrzeugsteuerungen
- Für sehr gefühlvolles Lenken durch eine proportionale Bremswirkung am Lenkrad
- Ein Gefühl direkter Kopplung zwischen Lenkrad und Achsen wird so simuliert
- Kompakte Ausführung
- Hohe Sicherheit

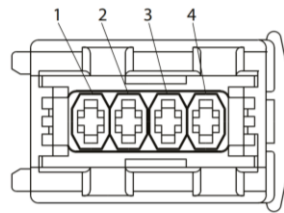
## Technische Daten

<b>Supply voltage</b>	9 - 32 VDC
<b>Mechanical input range</b>	Continuous 360° rotation
<b>Output</b>	CAN V2.0B passive (compatible to J1939); baudrate: 125, 250 or 500 kb/s; Angle: 12-bit word (0 - 4095) relative to a programmable 0-index point.
<b>Resolution</b>	<0.1°
<b>Linearity</b>	±1.0%
<b>Steering brake actuation</b>	24V-PWM, approx. 200-500Hz or analogue signal 0... 300mA, 16W
<b>Steering brake force</b>	Max. 15Nm
<b>Safety function</b>	If a failure occurs the CAN-bus will "fail silent" (The CAN-bus driver will be disabled).
<b>Temperature range</b>	-30° to 85°C [-22 to 185°F]
<b>Installation</b>	To be mounted between steering column and steering unit (OSP) with 4 bolts max 30 N•m [265.5 lbf•in]. Electric connection through cable mounted with an AMP Connector

### Connection sensor

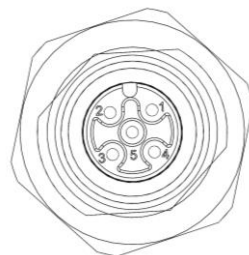
#### AMP connector version, type 2-967059-1

AMP connector pin-out



1. CAN-Low
2. + Supply voltage
3. Ground
4. CAN-High

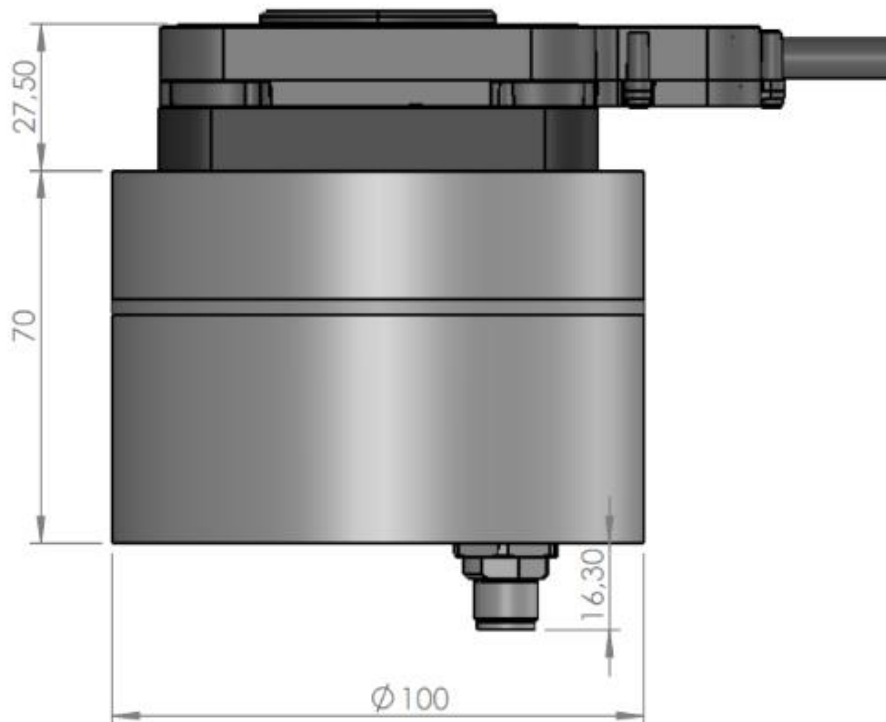
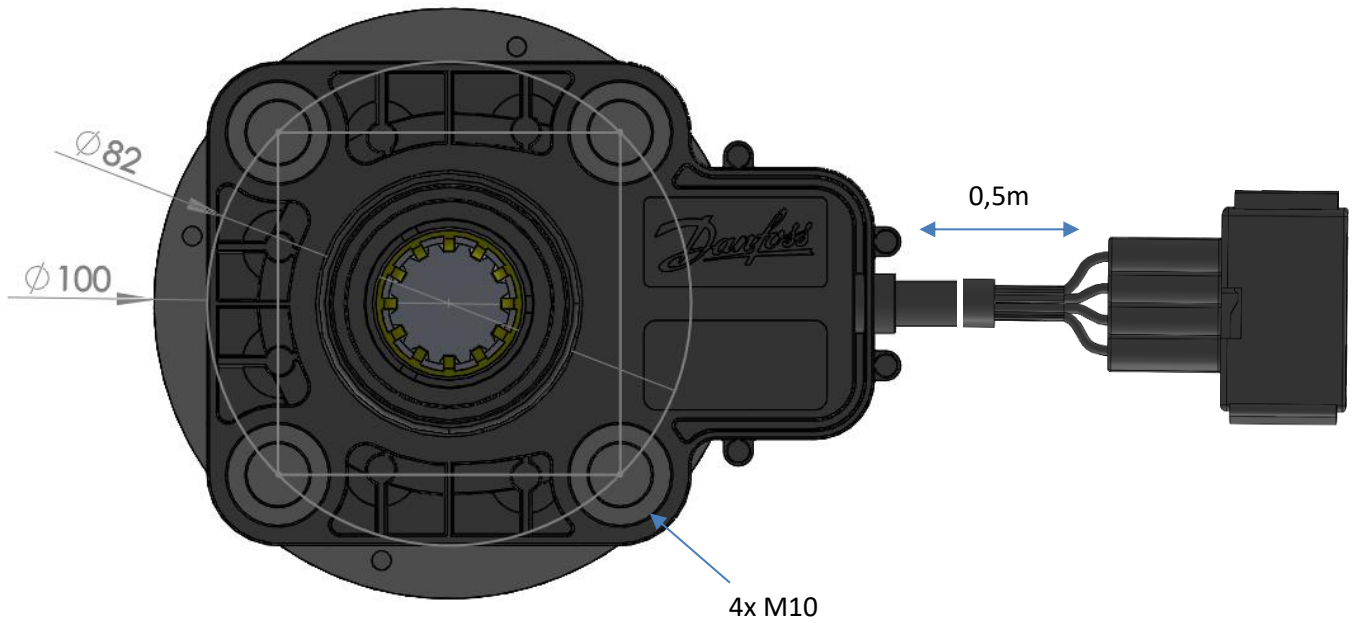
### Connection steering brake

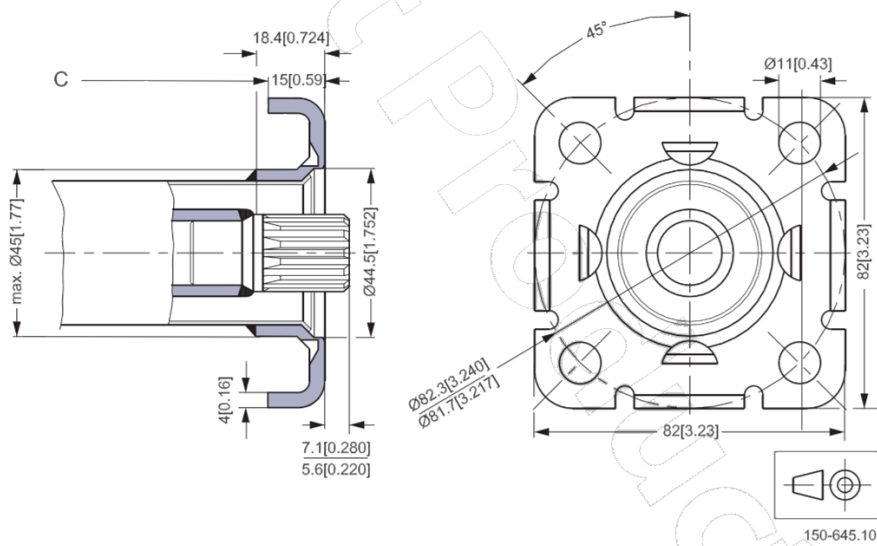
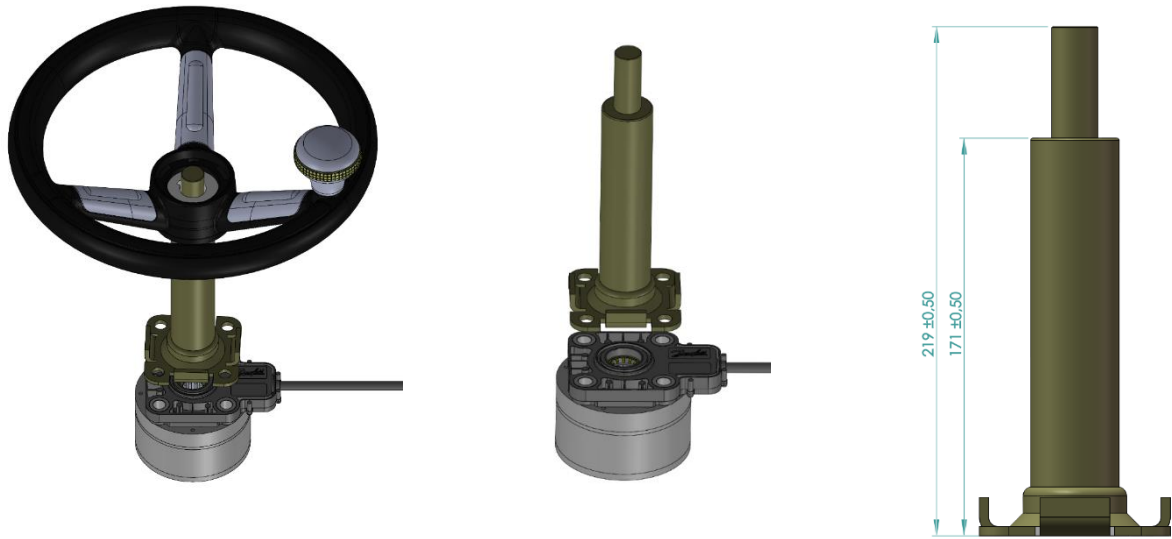


#### Receptacle, M12, male

- Pin1 -
- Pin2 -
- Pin3 GND
- Pin4 PWM-input
- Pin5 -

## Dimensions





4. With  $\frac{13}{16}$  in-36 serration  
 $d_{\min} = 20,97 \text{ mm [0.826 in]}$   
 L: Taper 1:16  
 N: 36 teeth

