

انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع هندل دستی

ویژگی ها:

- * مناسب برای ورود پالس به صورت دستی مانند کنترل نامریکال یا ماشین های آسیاب
- * اتصال از طریق ترمینال
- * منبع تغذیه: 5VDC, 12-24VDC ±5%



کاربردها:

- * ماشین های ابزار صنعتی

لطفا پیش از استفاده دفترچه راهنمای فارسی را به منظور ایمنی مطالعه نمایید.

اطلاعات سفارش:

| | | | | | | | | |
|-------------|---|------------|---|--------------------------------|---|--|---|---------------------------------|
| ENH | - | 100 | - | 1 | - | T | - | 24 |
| سری | | پالس/دور | | موقعیت کلیک استوپر | | خروجی کنترلی | | منبع تغذیه |
| Handle type | | 25, 100 | | 1: Normal "H" 2: Normal "L" | | T: خروجی توتم پل V: خروجی ولتاژ L: خروجی درایور خطی(*) | | 5: 5VDC ±5% 24: 12-24VDC ±5% |

* منبع تغذیه خروجی درایور خط فقط 5VDC می باشد.

مشخصات:

| | | | |
|------------------------|--|--|---|
| قطعه | | انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع هندل دستی | |
| (*۱)رزولوشن (پالس/دور) | | ۱۰۰، ۲۵ | |
| مشخصات الکتریکی | فاز خروجی | A, B phase (خروجی درایور خط A, \bar{A} , B, \bar{B} phase) | |
| | اختلاف فاز خروجی | $\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$ (T= ۱ سیکل از فاز A, اختلاف فاز بین A,B) | |
| | خروجی کنترلی | خروجی توتم پل | LOW: جریان بار: حداکثر 30mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC HIGH: جریان بار: حداکثر 10mA، خروجی ولتاژ(ولتاژ تغذیه 12-24VDC): حداقل 3VDC |
| | | خروجی ولتاژ | جریان بار: حداکثر 10mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC |
| | | خروجی درایور خطی | LOW: جریان بار: حداکثر ۲۰ میلی آمپر، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC HIGH: جریان بار: حداکثر ۲۰ میلی آمپر، ولتاژ خروجی: حداقل 2.5VDC |
| | پاسخ زمانی (خیز/نشست) | خروجی توتم پل | حداکثر ۱ میکروثانیه (طول کابل: ۱ متر، جریان سینک: ۲۰ میلی آمپر) |
| | | خروجی ولتاژ | حداکثر ۰.۲ میکروثانیه (طول کابل: ۱ متر، جریان سینک: ۲۰ میلی آمپر) |
| | | خروجی درایور خطی | حداکثر ۰.۲ میکروثانیه (طول کابل: ۱ متر، جریان سینک: ۲۰ میلی آمپر) |
| | منبع تغذیه | • 5VDC ±5% (Ripple P-P: Max.5%) • 12-24VDC ±5% (Ripple P-P: Max.5%) | |
| | مصرف توان | حداکثر ۴۰ میلی آمپر، خروجی درایور خطی: حداکثر ۵۰ میلی آمپر | |
| حداکثر پاسخ فرکانسی | ۱۰ کیلوهرتز | | |
| مقاومت عایقی | حداقل ۱۰۰ مگا اهم (در تست مگر 500VDC) | | |
| تحمل دی الکتریک | 750VAC, 50/60HZ به مدت ۱ دقیقه | | |
| اتصال | بلوک ترمینال | | |
| مشخصات مکانیکی | گشتاور راه اندازی | حداکثر 1kgf.cm | |
| | بار شفت | شعاعی: 2kgf، پرتابی: 1kgf | |
| | حداکثر چرخش مجاز(*۲) | ۲۰۰ دور بر دقیقه(نرمال)، ۶۰۰ دور بر دقیقه (پیک) | |
| لرزش | ۱.۵ میلیمتر دامنه در فرکانس ۱۰ تا ۵۵ هرتز(به مدت ۱ دقیقه) در راستای محور X,Y,Z به مدت ۲ ساعت | | |
| شوک | حداکثر 50G | | |
| دمای محیط | -۱۰ تا ۷۰ درجه سانتی گراد، انبار: -۲۵ تا ۸۵ درجه سانتی گراد | | |
| رطوبت محیط | ۳۵ تا ۸۵ درصد، انبار: ۳۵ تا ۹۰ درصد | | |
| درجه حفاظتی | IP50 | | |
| وزن(*۳) | تقریباً ۳۳۰ گرم (تقریباً ۲۶۰ گرم) | | |

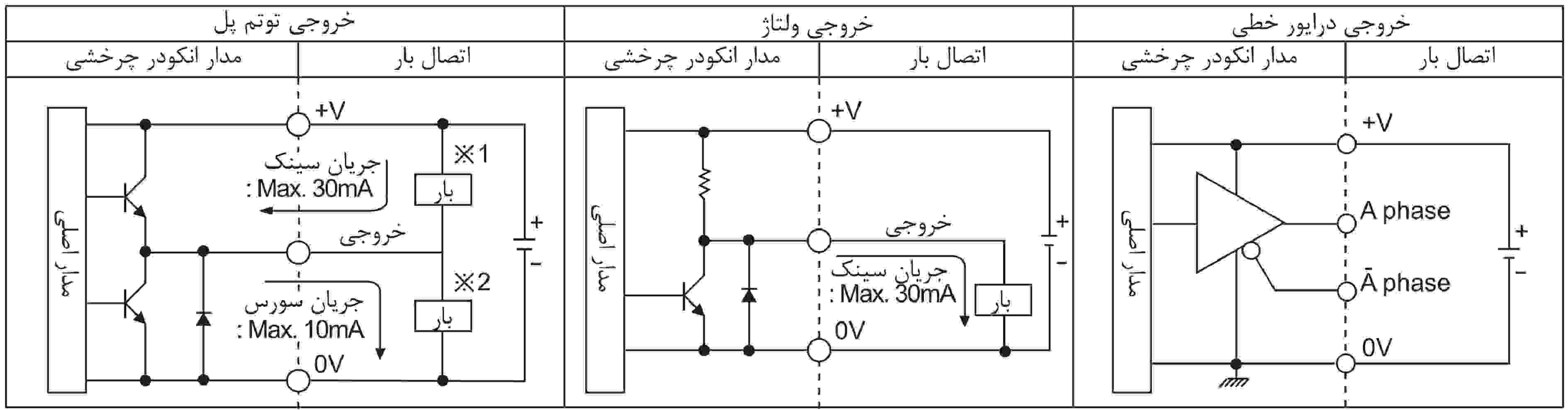
(*۱) رزولوشن های نشان داده نشده قابل اصلاح هستند. (*۲) هنگام انتخاب رزولوشن توجه کنید که حداکثر پاسخ چرخشی باید کوچکتر یا مساوی حداکثر چرخش مجاز باشد.

$$\text{حداکثر پاسخ فرکانسی} \times 60 \text{ ثانیه} = \frac{\text{حداکثر پاسخ چرخشی (rpm)}}{\text{رزولوشن}}$$

(*۳) وزن شامل بسته بندی نیز می باشد. وزن داخل پراونز فقط وزن دستگاه است.
 * مقاومت محیطی در شرایط عاری از چگالش و یخ زدگی اندازه گیری شده است.

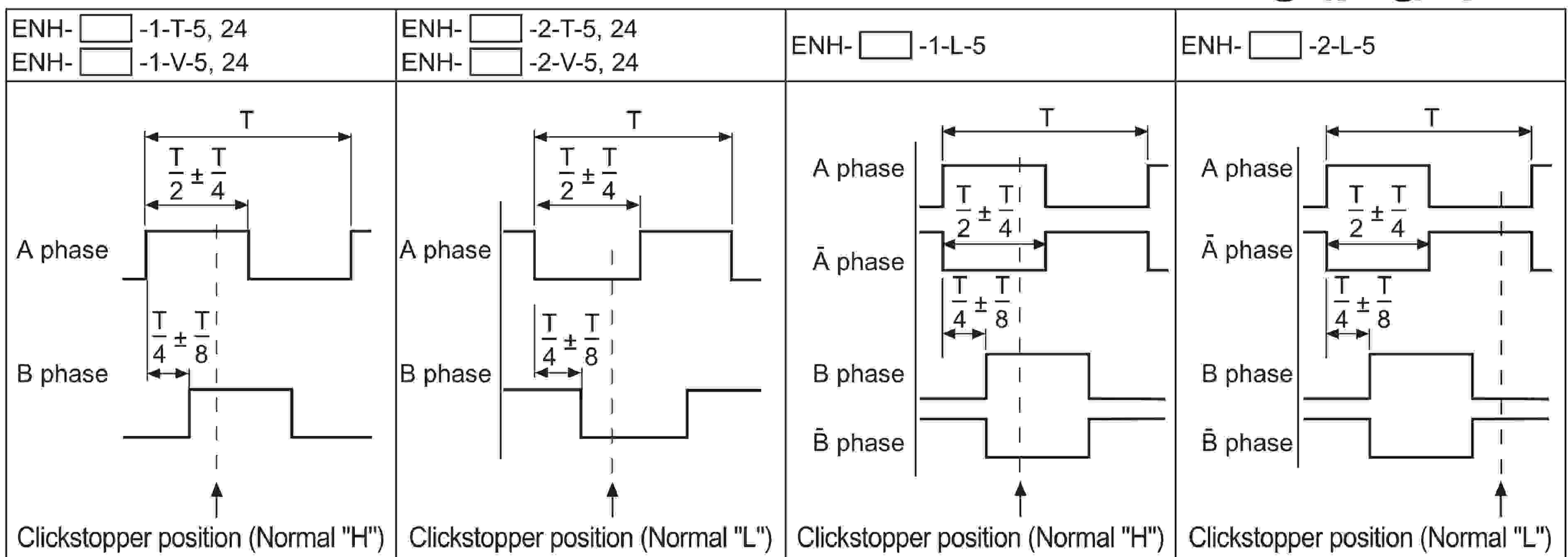
انکودر اینکریمنتال از نوع هندل دستی

دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:



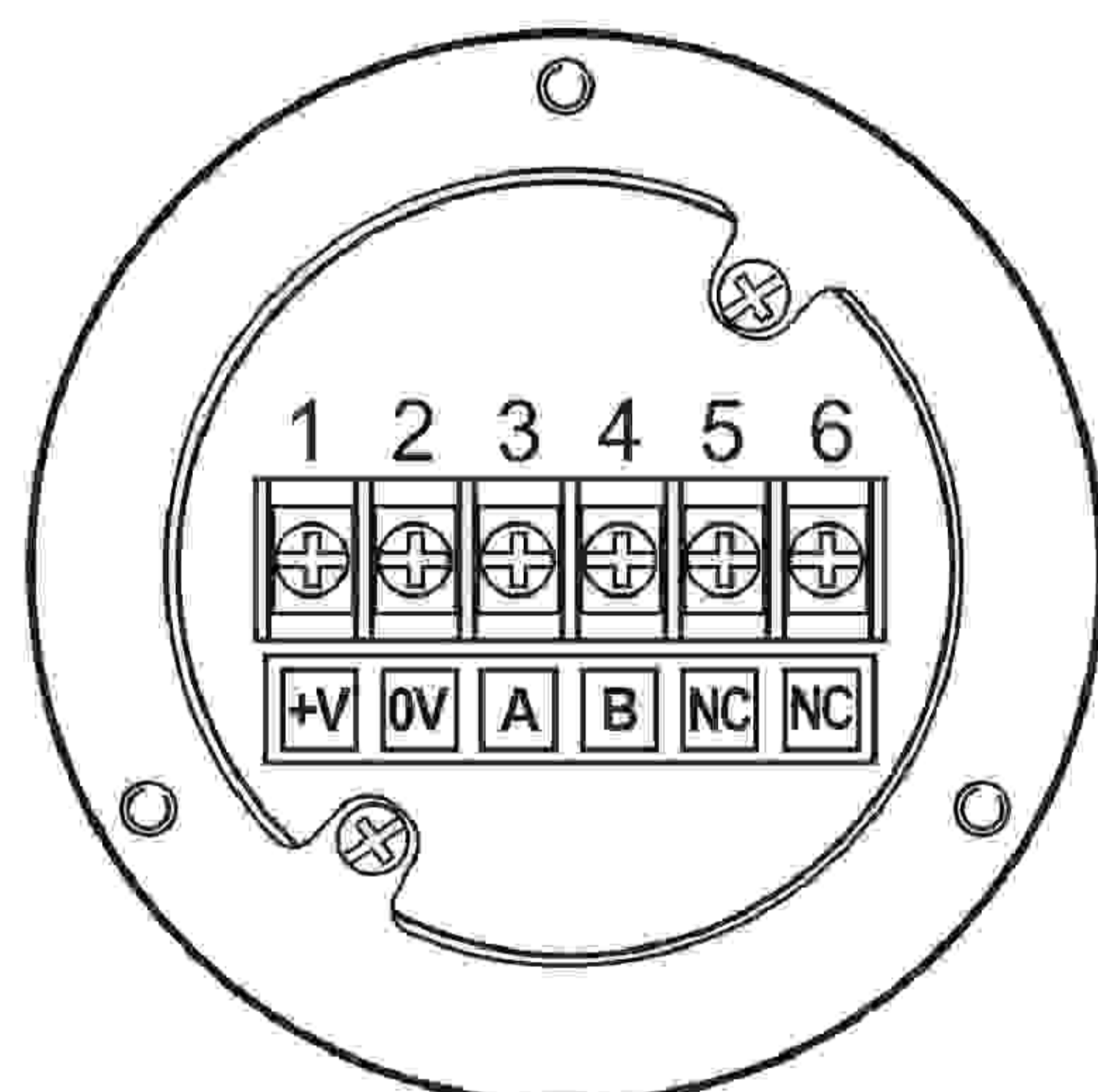
* تمام مدارهای خروجی A, B, Z مشابه یکدیگرند.
 * از خروجی توتم پل می توان به عنوان خروجی NPN یا خروجی ولتاژ استفاده کرد.

شکل موج خروجی:

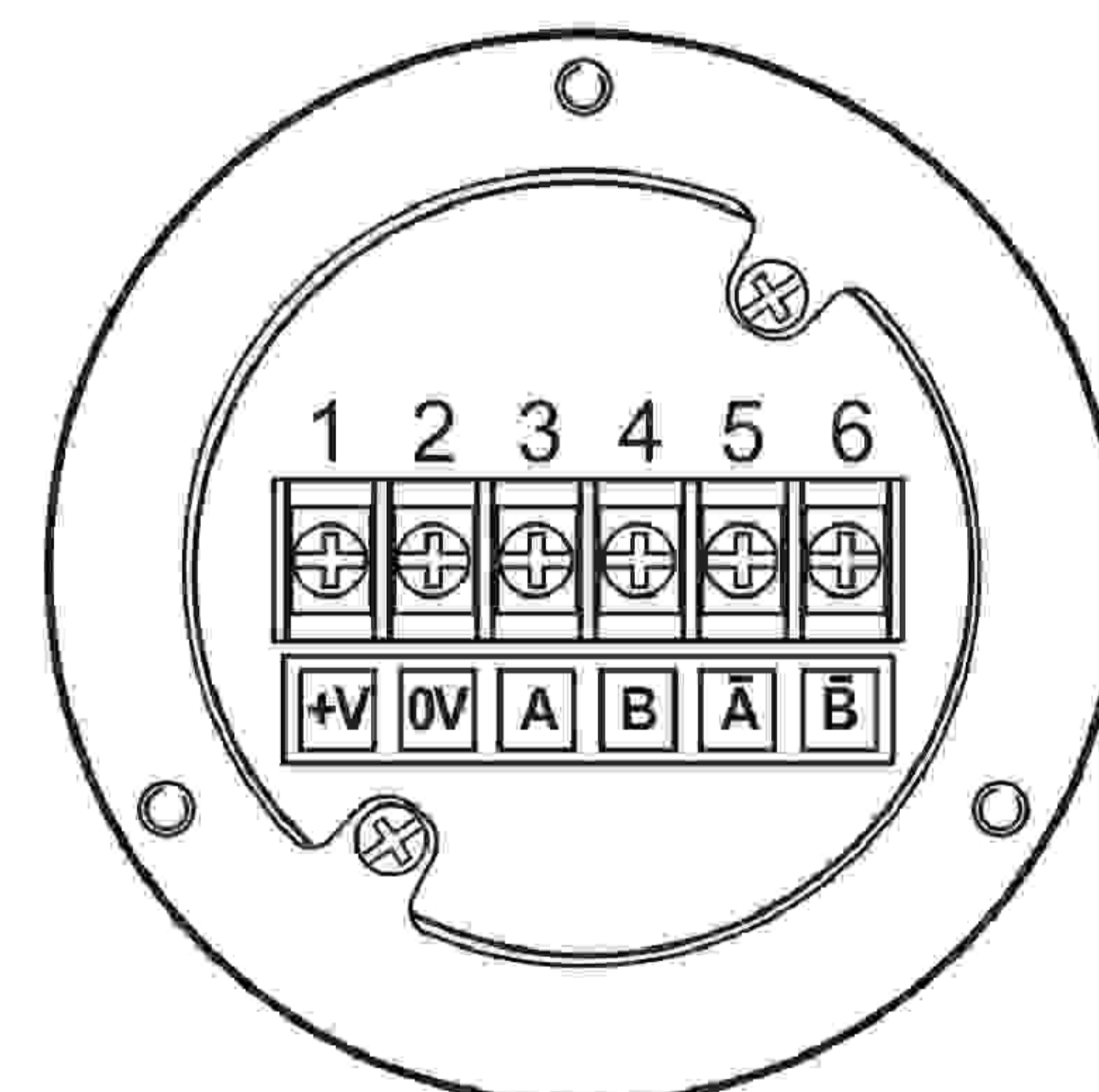


* موقعیت نرمال H یا نرمال L کلیک استوپر: نشان دهنده شکل موج خروجی هنگام متوقف شدن هندل می باشد.

اتصالات:



* خروجی توتم پل / خروجی ولتاژ

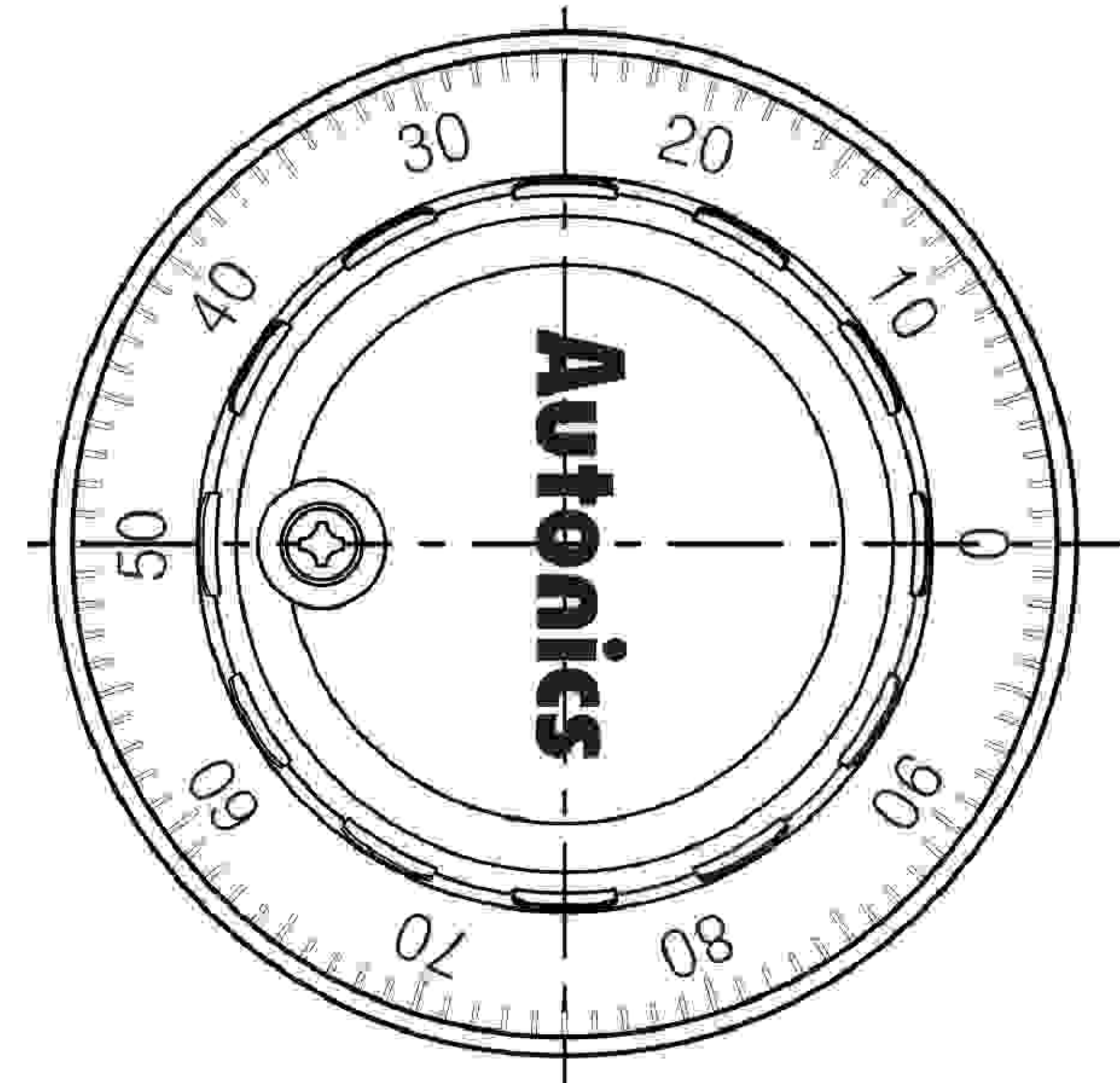
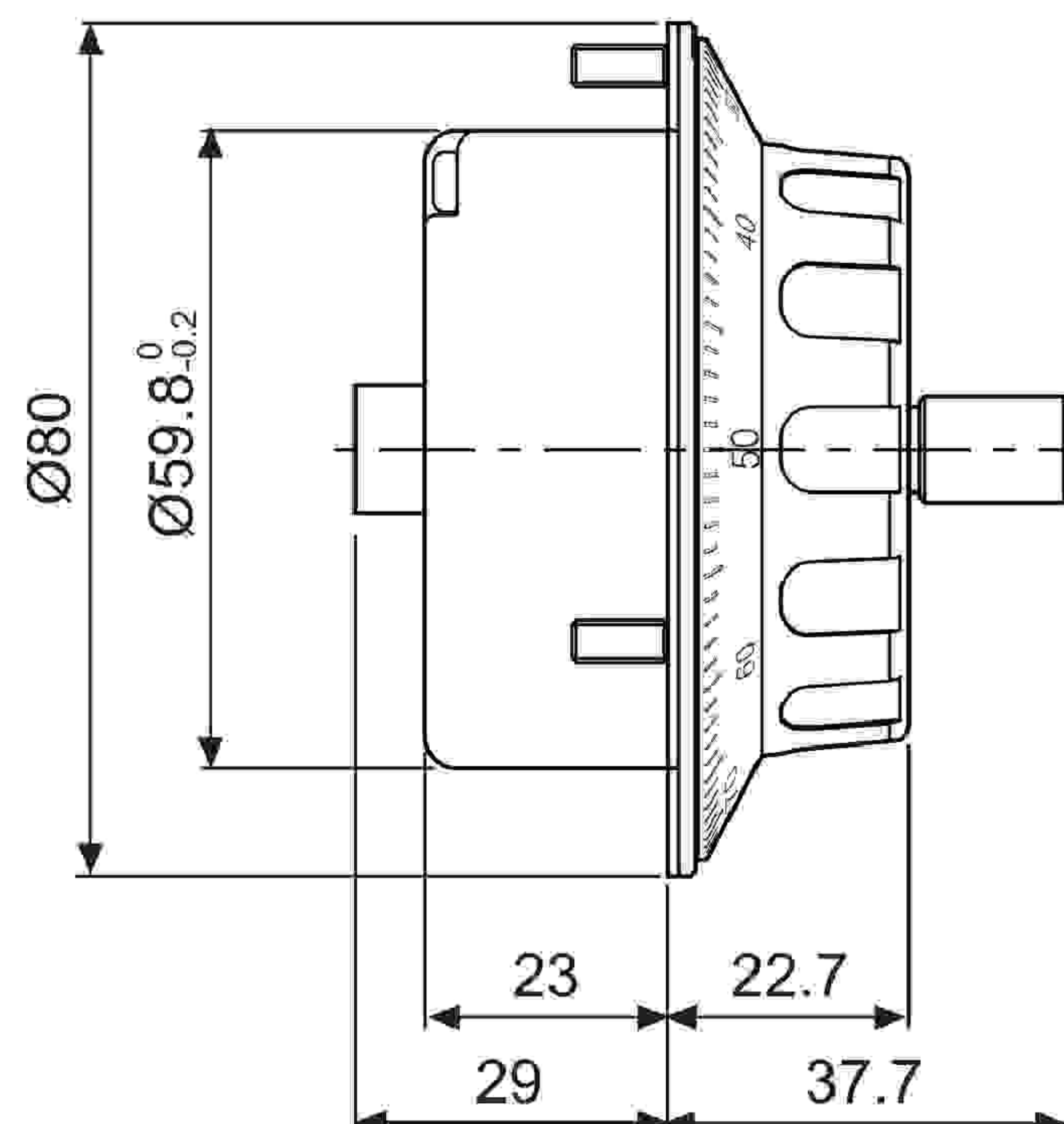
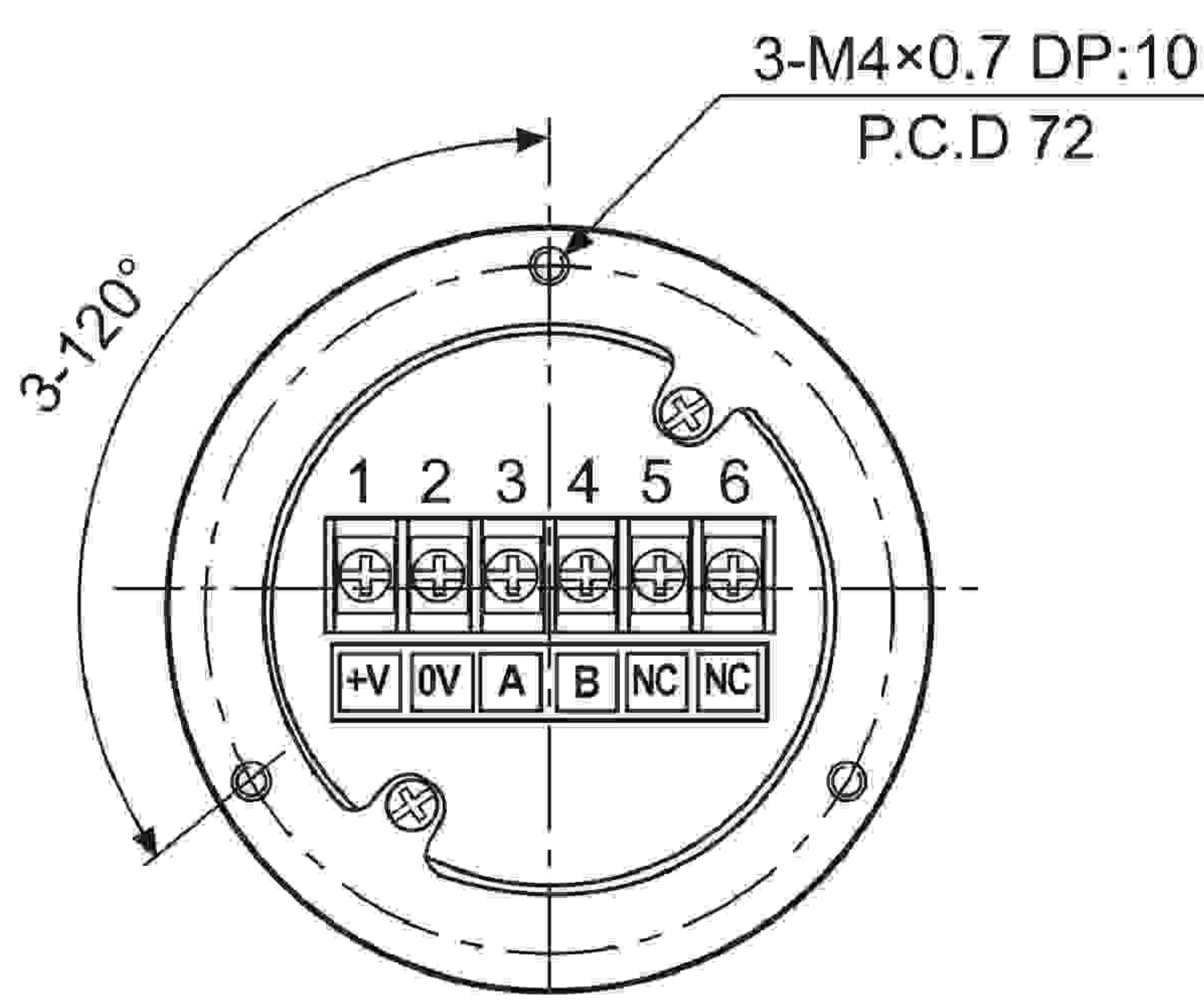


* خروجی درایور خطی

* از ترمینال شماره ۵ و ۶ استفاده نکنید.

(واحد: میلیمتر)

ابعاد:



* مدل دارای سوراخ نصب با قطر ۷۰ میلیمتری نیز قابل انتخاب است.

(A) سنسورهای نوری

(B) سنسورهای فیبر نوری

(C) سنسورهای محیط ادرب

(D) سنسورهای مجاورتی

(E) سنسورهای فشار

(F) انکودرهای چرخشی

(G) کانکتورها / سوکت ها

(H) کنترلرهای دما

(I) /SSR کنترل کننده های توان

(J) شمارنده ها

(K) تایمر ها

(L) پنل های اندازه گیری

(M) اندازه گیرهای دور / سرعت / پالس

(N) نمایشگرها

(O) کنترل کننده حسگر

(P) منابع تغذیه سوییچینگ

(Q) موتورهای پله ای درایور کنترلر

(R) پنل های منطقی / گرافیکی

(S) تجهیزات شبکه فیلد

(T) نرم افزار