

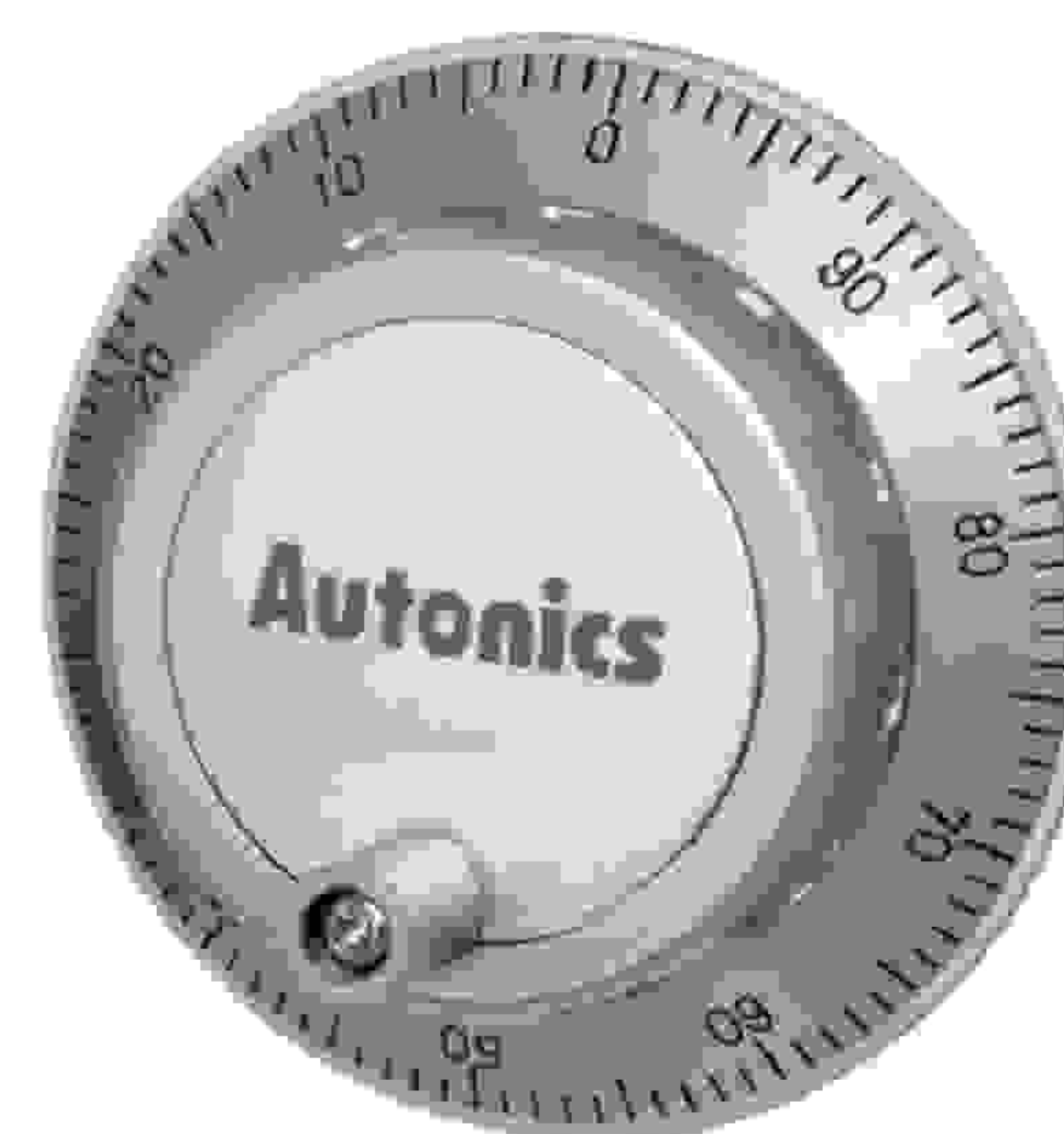
انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع هندل دستی

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:

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

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

مشخصات:

انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع هندل دستی		قطعه
۱۰۰، ۲۵		(*) رزولوشن (پالس/دور)
مشخصات الکتریکی	فاز خروجی	A, B phase (A, $\bar{A}$, B, $\bar{B}$ phase) خروجی درایور خط
	اختلاف فاز خروجی	(۱ سیکل از فاز A) $\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$ (T= اختلاف فاز بین A, B)
	خروجی کنترلی	LOW: جریان بار: حداکثر 30mA، ولتاژ نشی: حداکثر 0.4VDC HIGH: جریان بار: حداکثر 10mA، خروجی ولتاژ(ولتاژ تغذیه 12-24VDC): حداقل 3VDC
		جریان بار: حداکثر 10mA، ولتاژ نشی: حداکثر 0.4VDC
		LOW: جریان بار: حداکثر ۲۰ میلی آمپر، ولتاژ نشی: حداکثر 0.4VDC HIGH: جریان بار: حداکثر ۲۰ میلی آمپر، ولتاژ خروجی: حداقل 2.5VDC
	پاسخ زمانی (خیز/نشست)	خروجی توتم پل
		خروجی ولتاژ
		خروجی درایور خطی
	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)
مشخصات مکانیکی	تحمل دی الکتریک	750VAC, 50/60HZ به مدت ۱ دقیقه
	اتصال	بلوک ترمینال
	گشتاور راه اندازی	حداکثر 1kgf.cm
	بار شفت	شعاعی: 2kgf، پرتابی: 1kgf
لرزش	حداکثر چرخش مجاز(*)	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
رطوبت محیط	دمای محیط	۱۰- تا ۷۰ درجه سانتی گراد، انبار: ۲۵- تا ۸۵ درجه سانتی گراد
	درجه حفاظتی	۳۵ تا ۸۵ درصد، انبار: ۳۵ تا ۹۰ درصد
	وزن(*)	تقریباً ۳۳۰ گرم (تقریباً ۲۶۰ گرم)

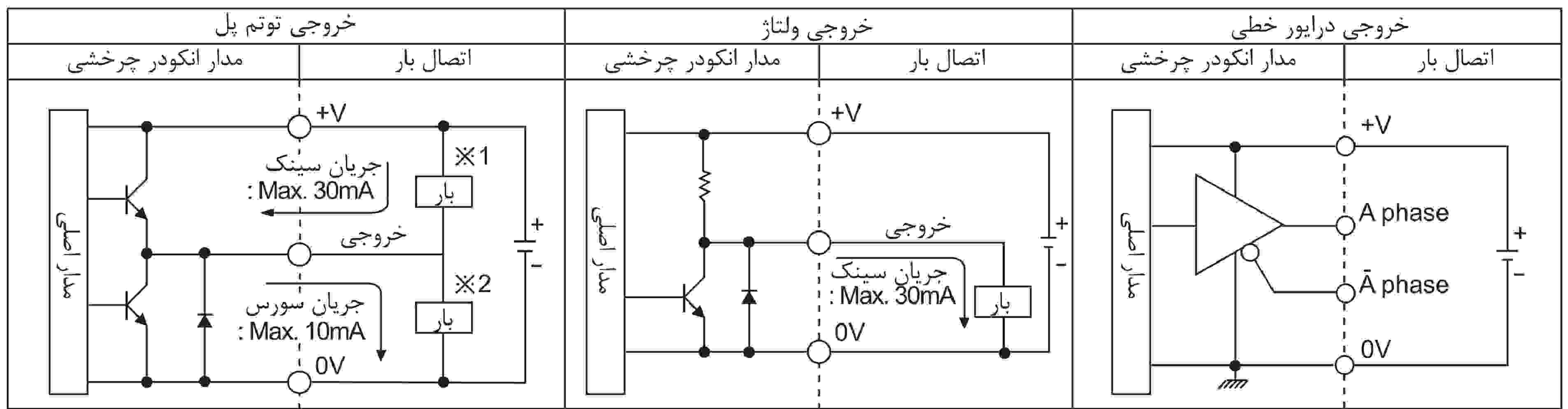
(*) رزولوشن های نشان داده نشده قابل اصلاح هستند. (۲) هنگام انتخاب رزولوشن توجه کنید که حداکثر پاسخ چرخشی باید کوچکتر یا مساوی حداکثر چرخش مجاز باشد.

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

(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.

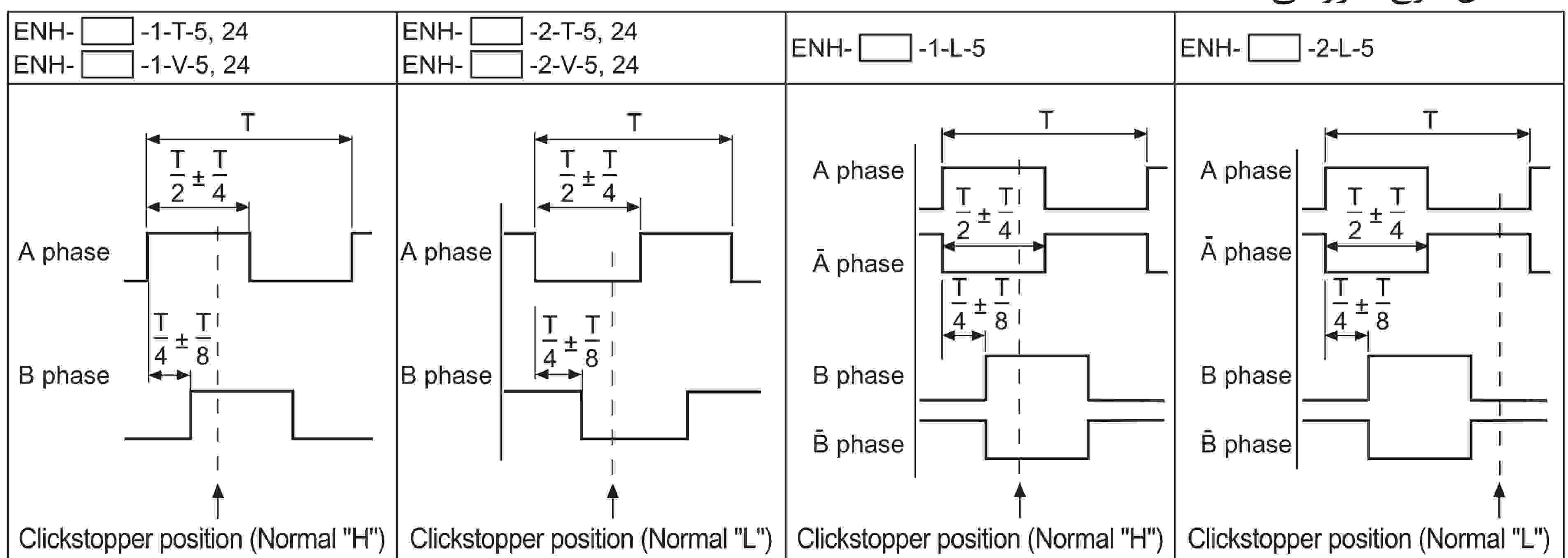
انکودر اینکریمنتال از نوع هندل دستی

دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:



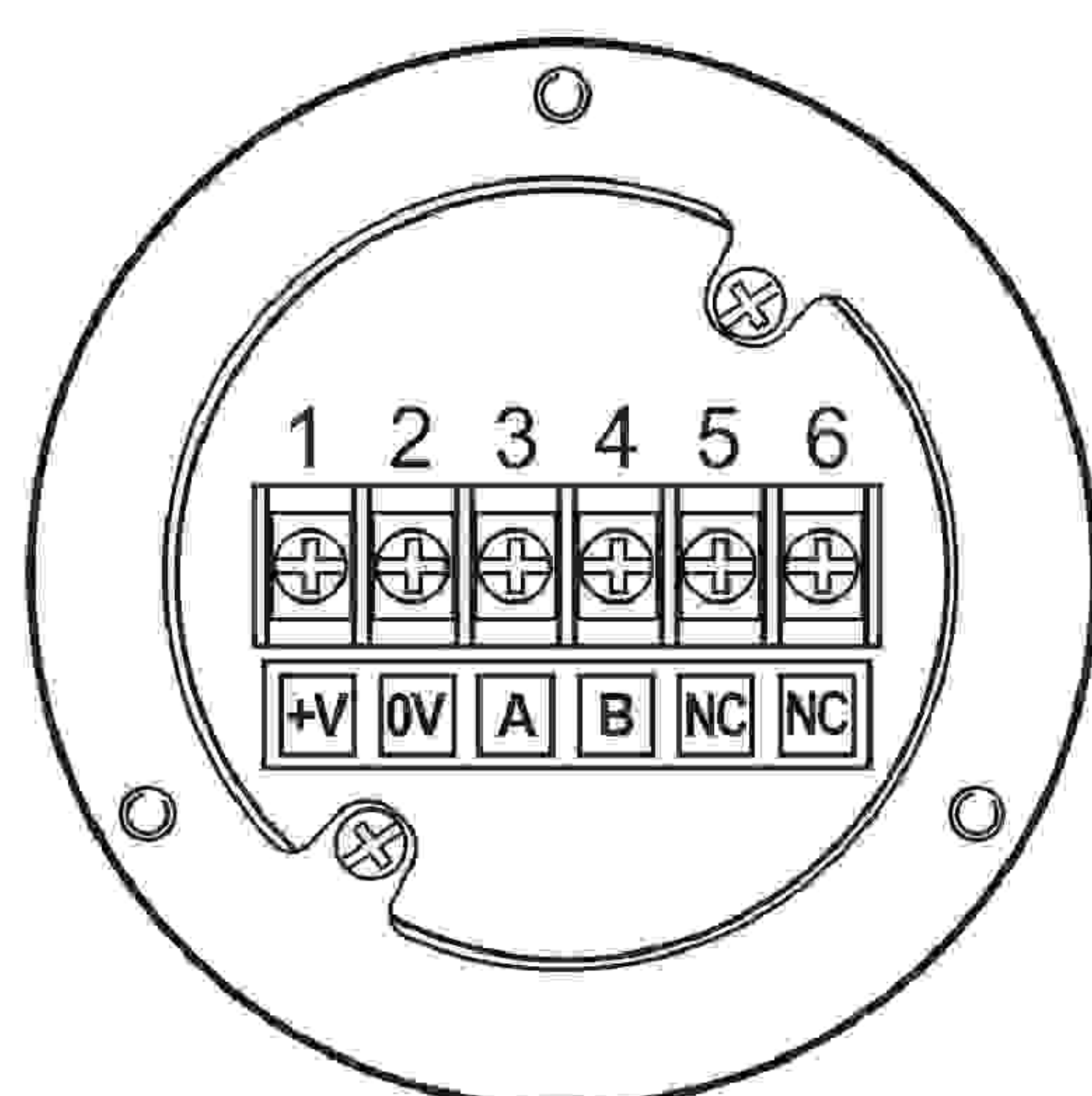
* تمام مدارهای خروجی A, B, Z مشابه یکدیگرند.
 * از خروجی توتم پل می توان به عنوان خروجی NPN یا خروجی ولتاژ استفاده کرد.

شکل موج خروجی:

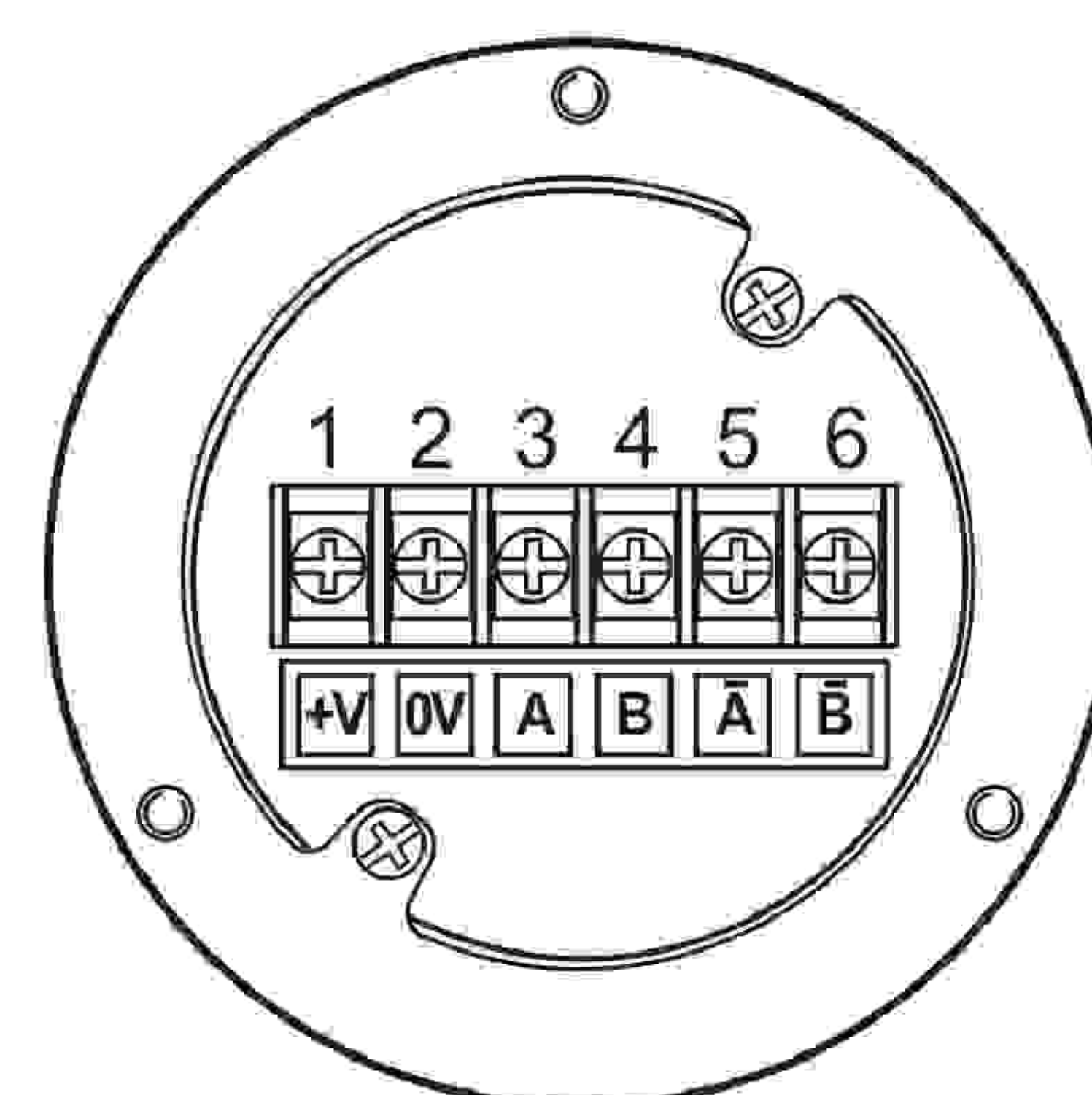


* موقعیت نرمال H یا نرمال L کلیک استوپر: نشان دهنده شکل موج خروجی هنگام متوقف شدن هندل می باشد.

اتصالات:



* خروجی توتم پل / خروجی ولتاژ

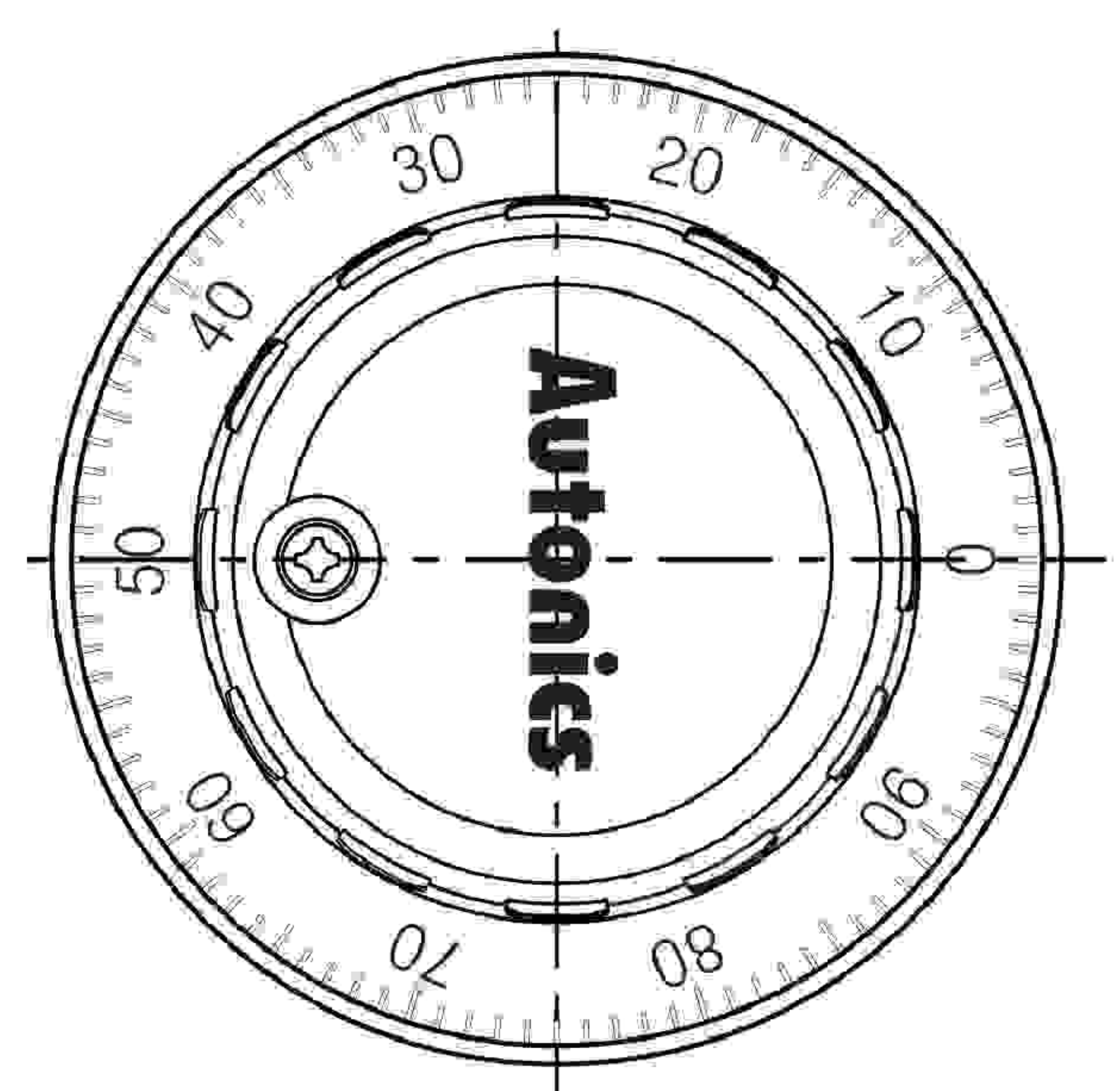
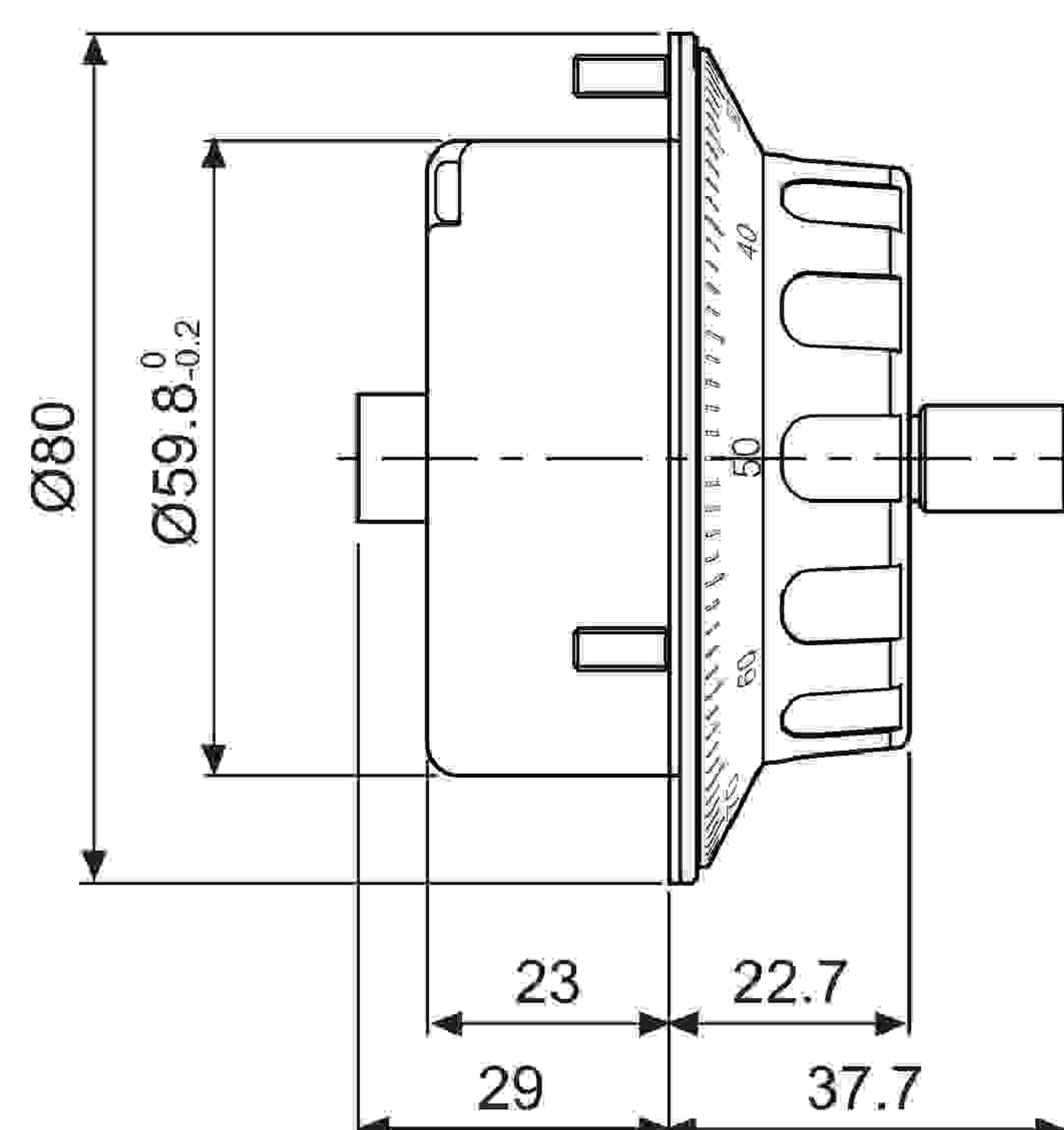
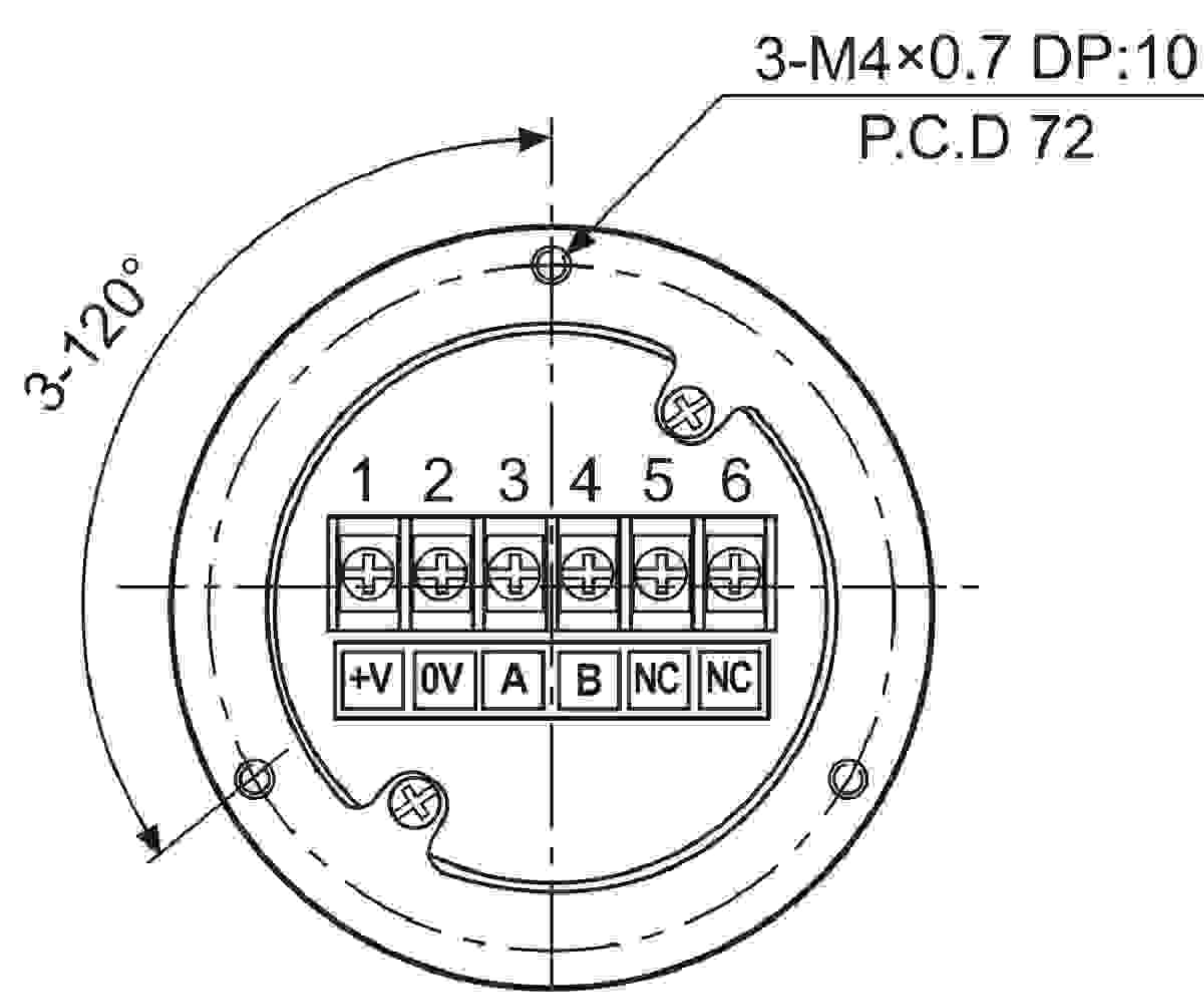


* خروجی درایور خطی

* 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 / درب
(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 سوئیچینگ
(Q)	موتورهای پله ای درایور کنترلر
(R)	پنل های منطقی / گرافیکی
(S)	تجهیزات شبکه فیلد
(T)	نرم افزار