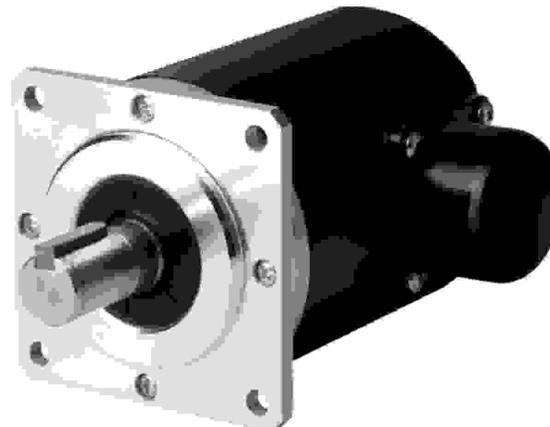


### انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع شفت با قطر ۶۸ میلی‌متر

#### ویژگی‌ها:

- \* قطر شفت داخلی ۱۵ میلی‌متر و قطر خارجی ۶۰ میلی‌متر
- \* پاسخ فرکانسی با سرعت بالا: ۱۸۰ کیلو هرتز
- \* دارای کانکتور
- \* مناسب به منظور استفاده در ماشین ابزار
- \* درجه حفاظتی IP65
- \* قابلیت قرار دادن بار زیاد روی شفت (میزان بار مجاز 10kgf می باشد)



لطفاً پیش از استفاده دفترچه راهنمای فارسی را به منظور آیمنی مطالعه نمایند.

#### اطلاعات سفارش:

<b>E68S</b>	<b>15</b>	<b>1024</b>	<b>6</b>	<b>L</b>	<b>5</b>
سری	قطر شفت	پالس/دور	فاز خروجی	خروجی کنترلی	منبع تغذیه
shaft type Ø68mm قطر	Ø15mm	500, 600, 1024	6: A, $\bar{A}$ , B, $\bar{B}$ , Z, $\bar{Z}$	خروجی درایور خطی L:	5VDC ±5%

#### مشخصات:

انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع شفت با قطر ۶۸ میلی‌متر		
قطعه	500, 600, 1024	
(*) رزولوشن (پالس/دور)	500, 600, 1024	
مشخصات الکتریکی	فاز خروجی	A, $\bar{A}$ , B, $\bar{B}$ , Z, $\bar{Z}$ phase
	اختلاف فاز خروجی	$\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$ (T= ۱ سیکل از فاز A) : اختلاف فاز بین A,B
	خروجی کنترلی	LOW: جریان بار: حداکثر 20mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.5VDC HIGH: جریان بار: حداکثر 20mA-، ولتاژ خروجی: حداقل 2.5VDC
	پاسخ زمانی (خیز/نشست)	حداکثر ۰.۵ میکروثانیه (طول کابل: ۱متر، جریان سینک: ۲۰ میلی آمپر)
	منبع تغذیه	5VDC ± 5% (Ripple P-P: Max. 5%)
	حداکثر پاسخ فرکانسی	۱۸۰ کیلوهرتز
	مصرف توان	حداکثر ۵۰ میلی آمپر
	مقاومت عایقی	حداقل ۱۰۰ مگا اهم (در تست مگر 500VDC)
	تحمل دی الکتریک	750VAC, 50/60HZ به مدت ۱ دقیقه
	اتصال	نوع کانکتوری (MS3102A20-29P)
مشخصات مکانیکی	گشتاور راه اندازی	1.5kgf.cm
	بار شفت	پرتابی: 10kgf، شعاعی: 20kgf
	حداکثر چرخش مجاز (۲*)	۶۵۰۰ دور بر دقیقه
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	
محیط	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	IP65	
وزن	تقریباً ۵۵۰ 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.

\* مقاومت محیطی در شرایط عاری از چگالش و یخ زدگی اندازه گیری شده است.

$$\text{۶۰ ثانیه} \times \frac{\text{حداکثر پاسخ فرکانسی}}{\text{حداکثر پاسخ چرخشی (rpm)}}$$

(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) شماره ها

(K) تایمر ها

(L) پنل های اندازه گیری

(M) اندازه گیرهای دور/سرعت/پالس

(N) نمایشگرها

(O) کنترل کننده حسگر

(P) منابع تغذیه سویچینگ

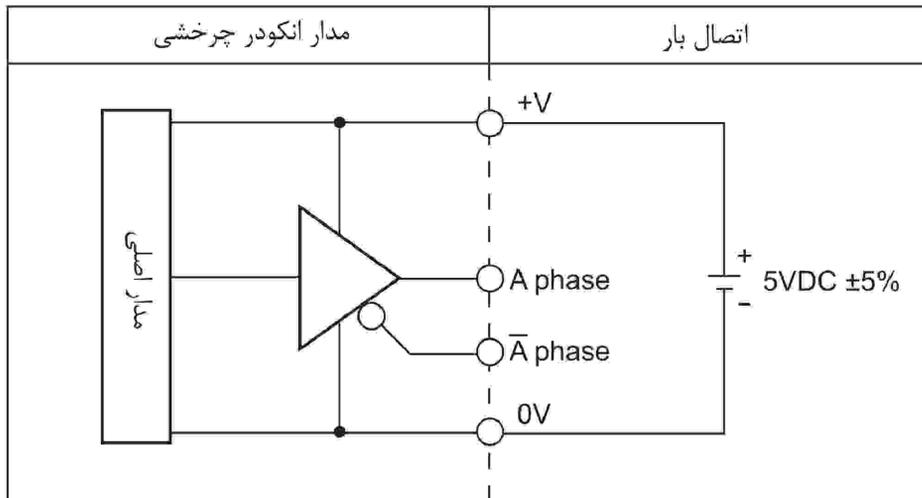
(Q) موتورهای پله ای درایور کنترلر

(R) پنل های منطقی/ گرافیکی

(S) تجهیزات شبکه فیلد

(T) نرم افزار

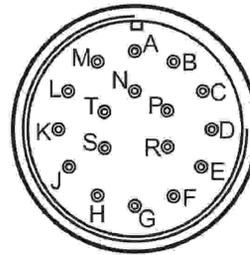
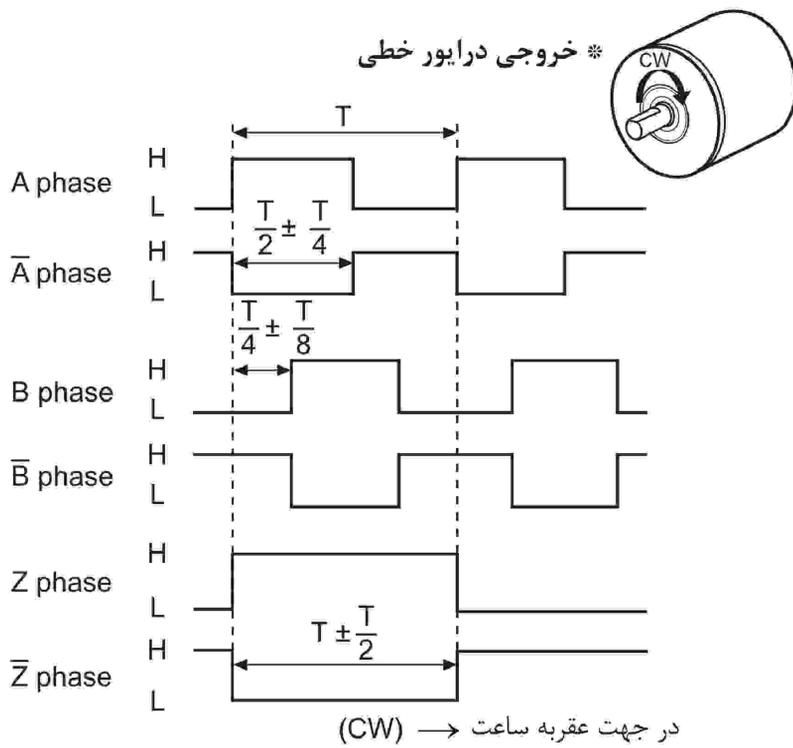
### دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:



\* تمام مدارهای خروجی A, A-bar, B, B-bar, Z, Z-bar مشابه یکدیگرند.

### شکل موج خروجی:

### اتصالات:



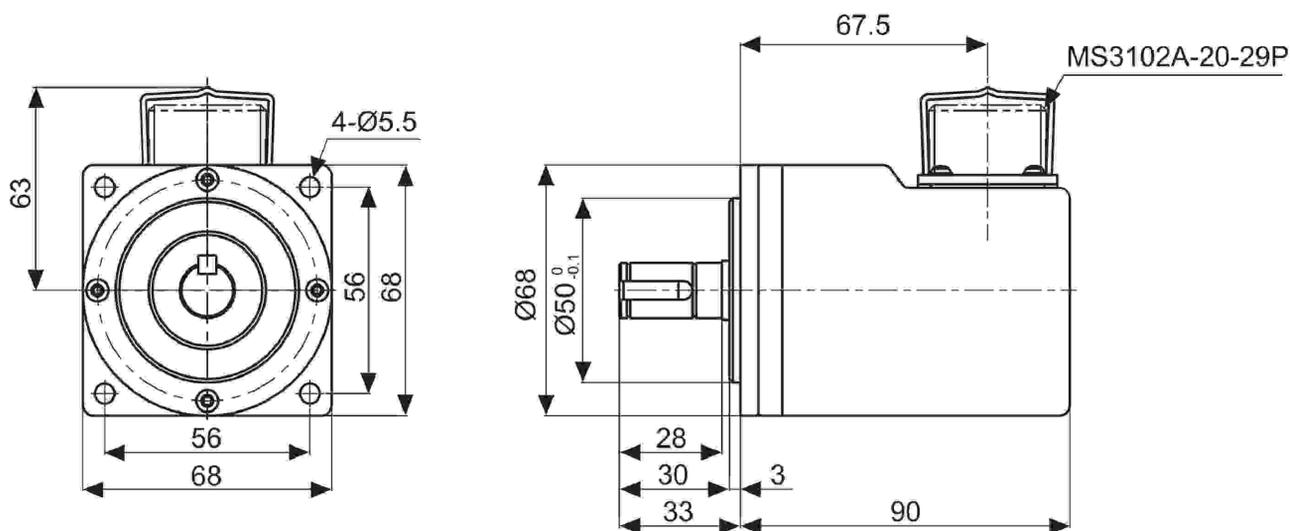
پین	اتصال	پین	اتصال
A	A phase	K	0V
B	Z phase	L	N·C
C	B phase	M	0V
D	N·C	N	A-bar phase
E	5VDC	P	Z-bar phase
F	N·C	R	B-bar phase
G	N·C	S	N·C
H	5VDC	T	شیلد (F.G.)
J	N·C	—	—

\* N.C بدون استفاده.

\* ترمینالهای E, H و ترمینالهای K, M به صورت داخلی به هم متصل شده اند.

(واحد: میلیمتر)

### ابعاد:



\* ابعاد شفت

