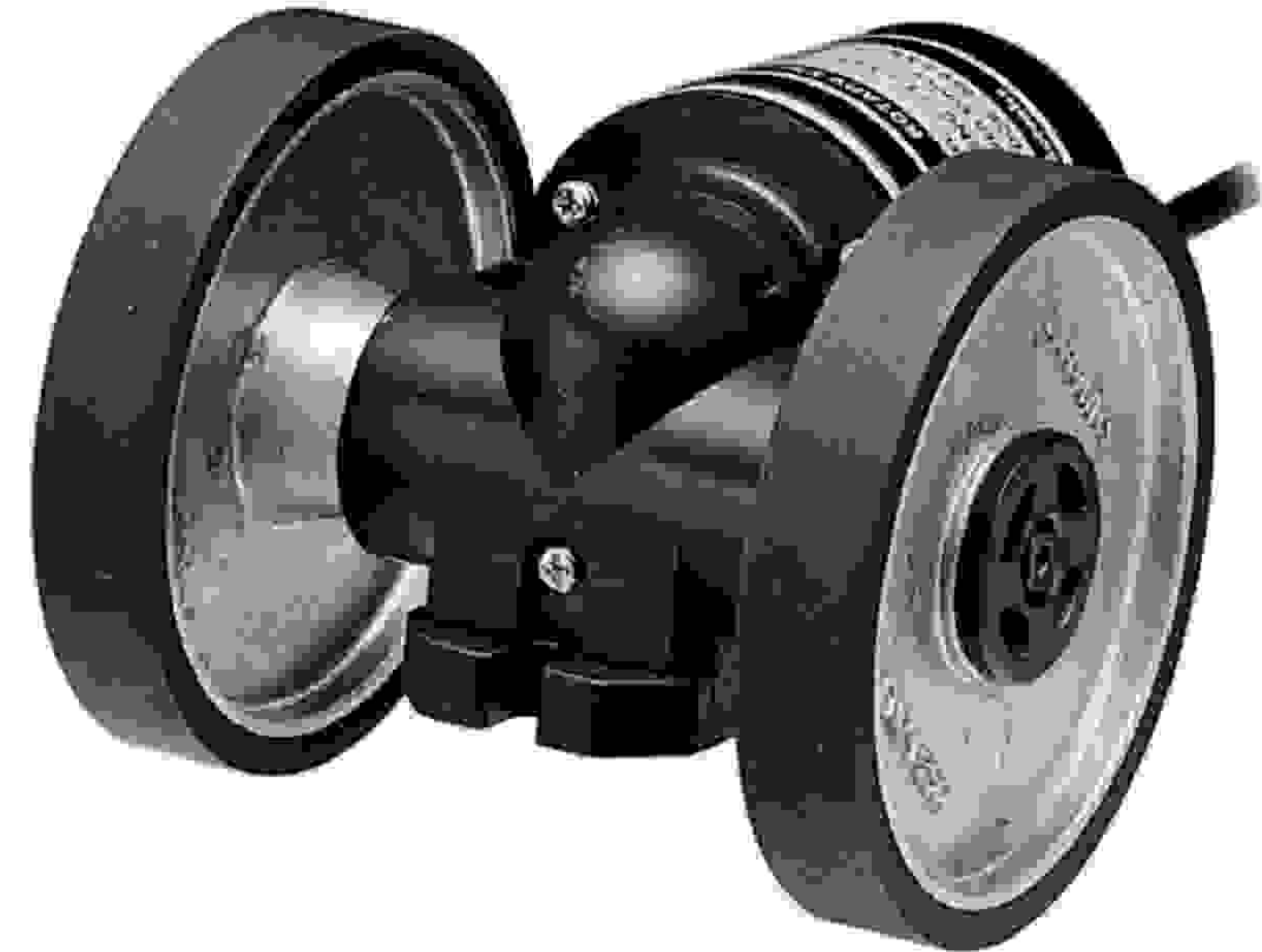


انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع چرخشی

ویژگی ها:

- * مناسب برای اندازه گیری طول یا سرعت هدف متحرک به وسیله چرخ
- * شکل موج خروجی بر مبنای فاصله نسبتی از واحد اندازه گیری بین المللی می باشد. (متر یا اینچ)
- * منبع تغذیه: 5VDC, 12-24VDC ± 5%



کاربردها:

* ماشین های بسته بندی مختلف، تولید کاغذ، ماشین نساجی و ماشین های صنعتی معمولی.

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



اطلاعات سفارش:

ENC	-	1	-	1	-	N	-	24	-	
سری	فاز خروجی	حداقل واحد اندازه گیری		خروجی کنترلی	منبع تغذیه	کابل				
Wheel type	1: A, B	1: 1mm 2: 1cm 3: 1m	4: 0.01yd 5: 0.1yd 6: 1yd	T: خروجی توتم پل N:NPN خروجی V: خروجی ولتاژ	5 : 5VDC ±5% 24: 12-24VDC ±5%	نوع کابلی: No mark نوع کانکتور کابلی: C:(*)				

* طول کابل: ۲۵۰ میلیمتر

مشخصات:

قطعه		انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع چرخشی
(*۱) رزولوشن (پالس/دور)		به قسمت رزولوشن مراجعه کنید. (صفحه بعد)
فاز خروجی		A, B فاز
اختلاف فاز خروجی		(۱ سیکل از فاز A) $\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$: اختلاف فاز بین A, B
مشخصات الکتریکی	خروجی کنترلی	LOW: جریان بار: حداکثر 30mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC HIGH: جریان بار: حداکثر 10mA خروجی ولتاژ (ولتاژ تغذیه 5VDC): حداکثر 2VDC خروجی ولتاژ (ولتاژ تغذیه 12-24VDC): حداکثر 3VDC
	خروجی NPN	جریان بار: حداکثر 30mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC
	خروجی ولتاژ	جریان بار: حداکثر 10mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC
پاسخ زمانی (خیز/نشست)	خروجی توتم پل	حداکثر ۱ میکروثانیه (طول کابل: ۲ متر، جریان سینک: ۲۰ میلی آمپر)
	خروجی NPN	
حداکثر پاسخ فرکانسی		۱۸۰ کیلوهرتز
منبع تغذیه		• 5VDC ±5% (Ripple P-P: Max. 5%) • 12-24VDC ±5% (Ripple P-P: Max. 5%)
مصرف توان		حداکثر ۸۰ میلی آمپر
مقاومت عایقی		حداقل ۱۰۰ مگا اهم (در تست مگر 500VDC)
تحمل دی الکتریک		750VAC, 50/60HZ به مدت ۱ دقیقه
اتصال		نوع کابلی، نوع کانکتور کابلی
مشخصات مکانیکی	گشتاور راه اندازی	بستگی به ضریب اصطکاک دارد.
	حداکثر چرخش مجاز (*۲)	۵۰۰۰ 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
شوگ		حداکثر 75G
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
کابل		قطر ۵ میلیمتر، ۴ سیم، طول: ۲ متر، کابل شیلد (AWG24، قطر رشته: ۰.۰۸، تعداد رشته ها: ۴۰، قطر خارجی عایق: ۱ میلیمتر)
درجه حفاظتی		IP50
تائیدیه		CE
وزن		تقریباً ۴۹۴ گرم

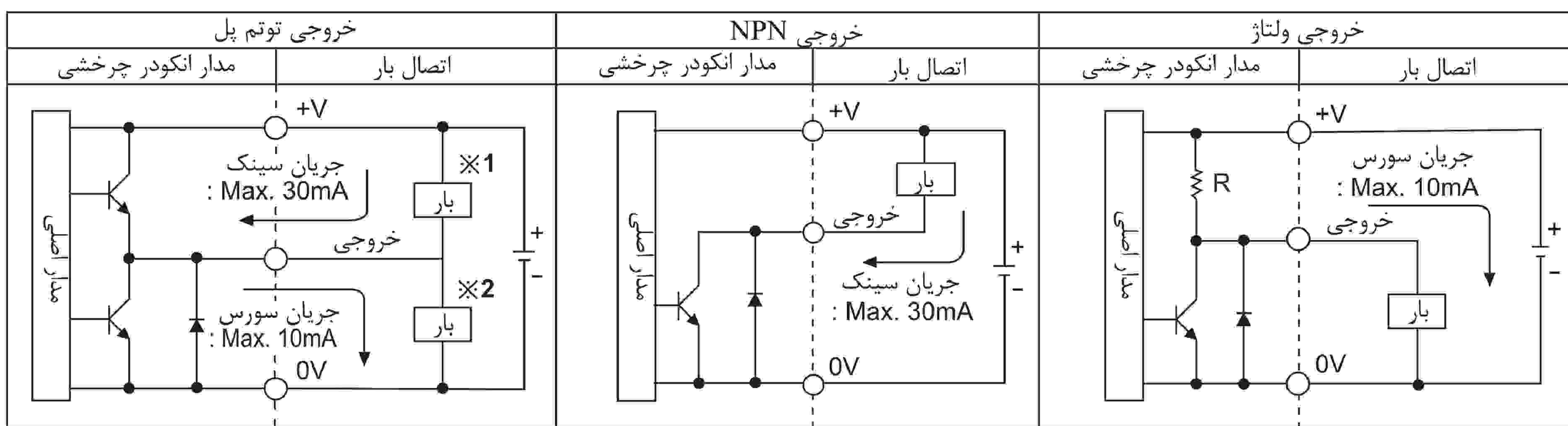
(*۱) رزولوشن های نشان داده نشده قابل اصلاح هستند.

(*۲) هنگام انتخاب رزولوشن توجه کنید که حداکثر پاسخ چرخشی باید کوچکتر یا مساوی حداکثر چرخش مجاز باشد.

* مقاومت محیطی در شرایط عاری از چگالش و بیخ زدگی اندازه گیری شده است. ۶۰ ثانیه x $\frac{\text{حداکثر پاسخ فرکانسی}}{\text{رزولوشن}}$ = حداکثر پاسخ چرخشی (rpm)

انکودر اینکریمنتال از نوع چرخشی

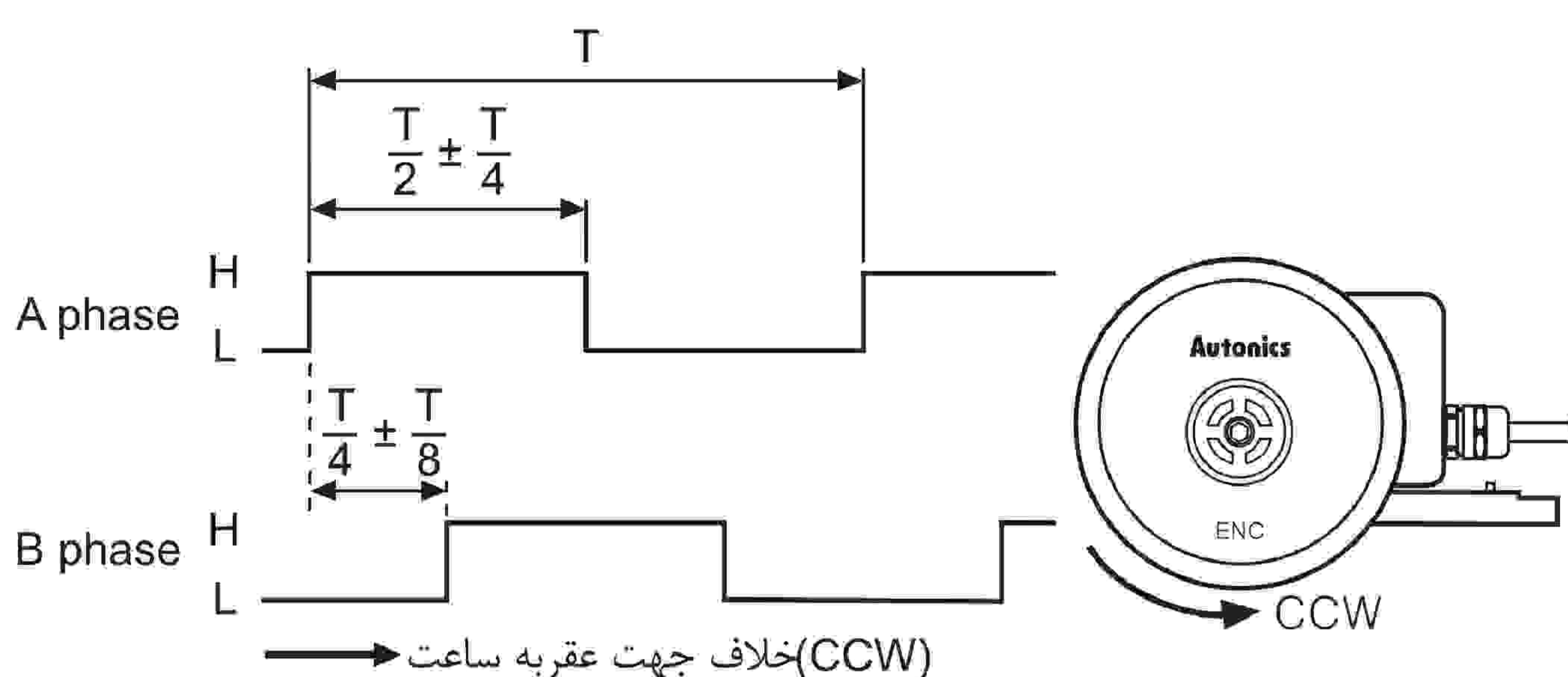
دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:



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

شکل موج خروجی:

* خروجی NPN/خروجی ولتاژ/خروجی توتم پل

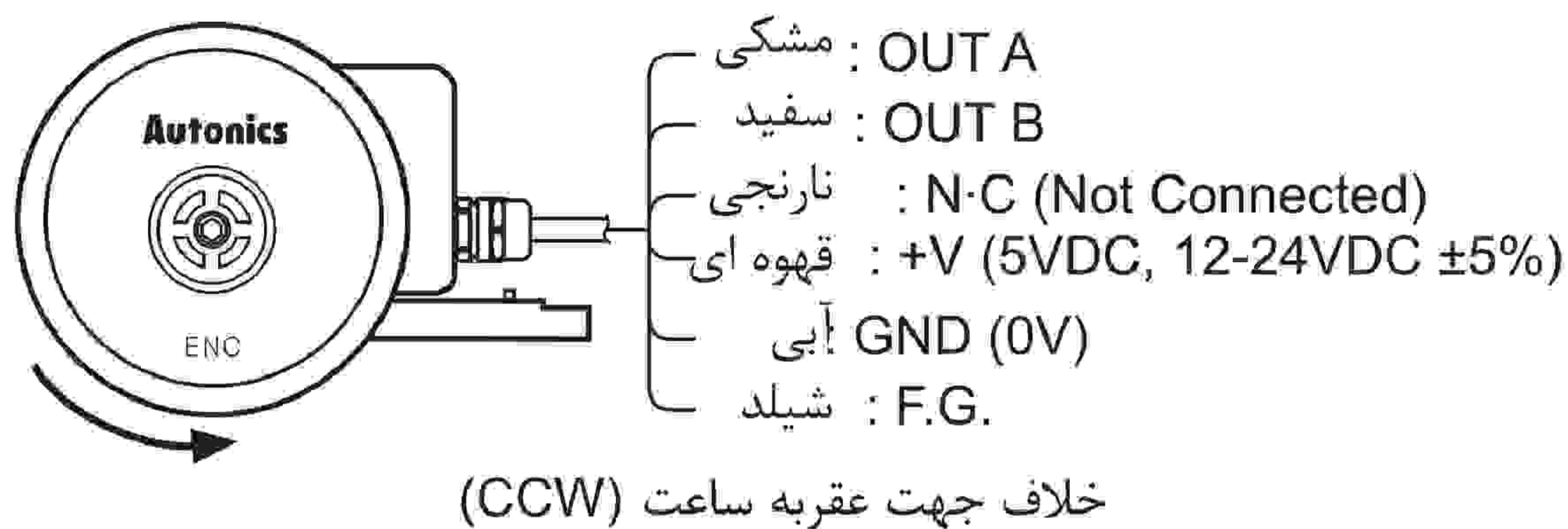


رزولوشن:

شماره	تعداد پالس انکودر	نسبت دنده	محیط چرخ	میزان جابجایی به ازای ۱ پالس
1	250Pulse	1:1	250mm	1mm/1Pulse
2	100Pulse	4:1	250mm	1cm/1Pulse
3	1Pulse	4:1	250mm	1m/1Pulse
4	100Pulse	4:1	228.6mm (0.25/yd)	0.01yd/1Pulse
5	10Pulse	4:1	228.6mm (0.25/yd)	0.1yd/1Pulse
6	1Pulse	4:1	228.6mm (0.25/yd)	1yd/1Pulse

اتصالات:

© نوع کابلی



* سیمهای بدون استفاده باید عایق شوند.
* بدنه فلزی انکودر و شیلد کابل بایستی زمین شوند.

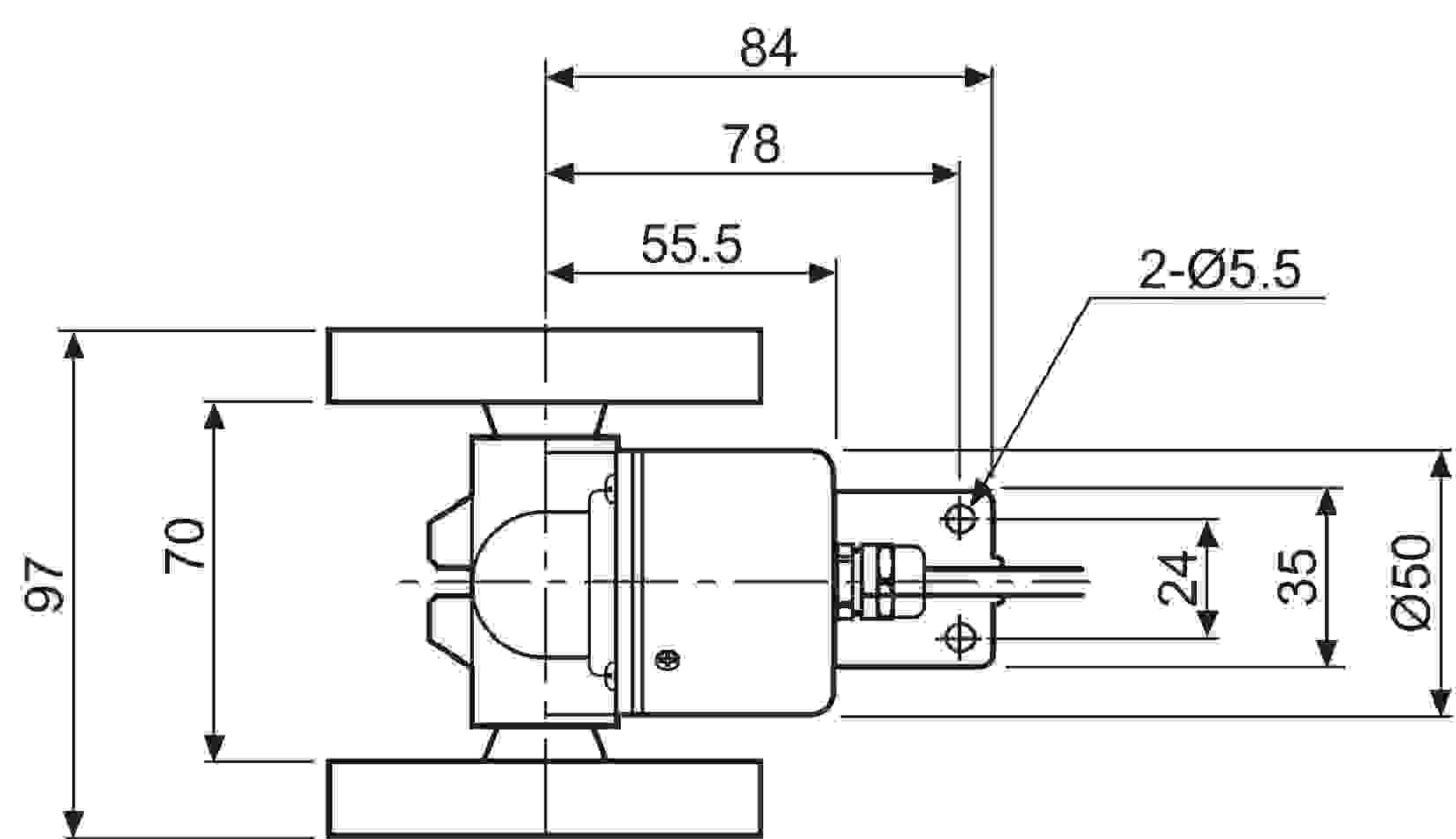
© نوع کانکتور کابلی

پین	رنگ سیم	فانکشن
①	مشکی	OUT A
②	سفید	OUT B
③	نارنجی	N-C
④	قهوه ای	+V
⑤	آبی	GND
⑥	شیلد	F.G.

* F.G: باید به صورت جداگانه زمین شود.

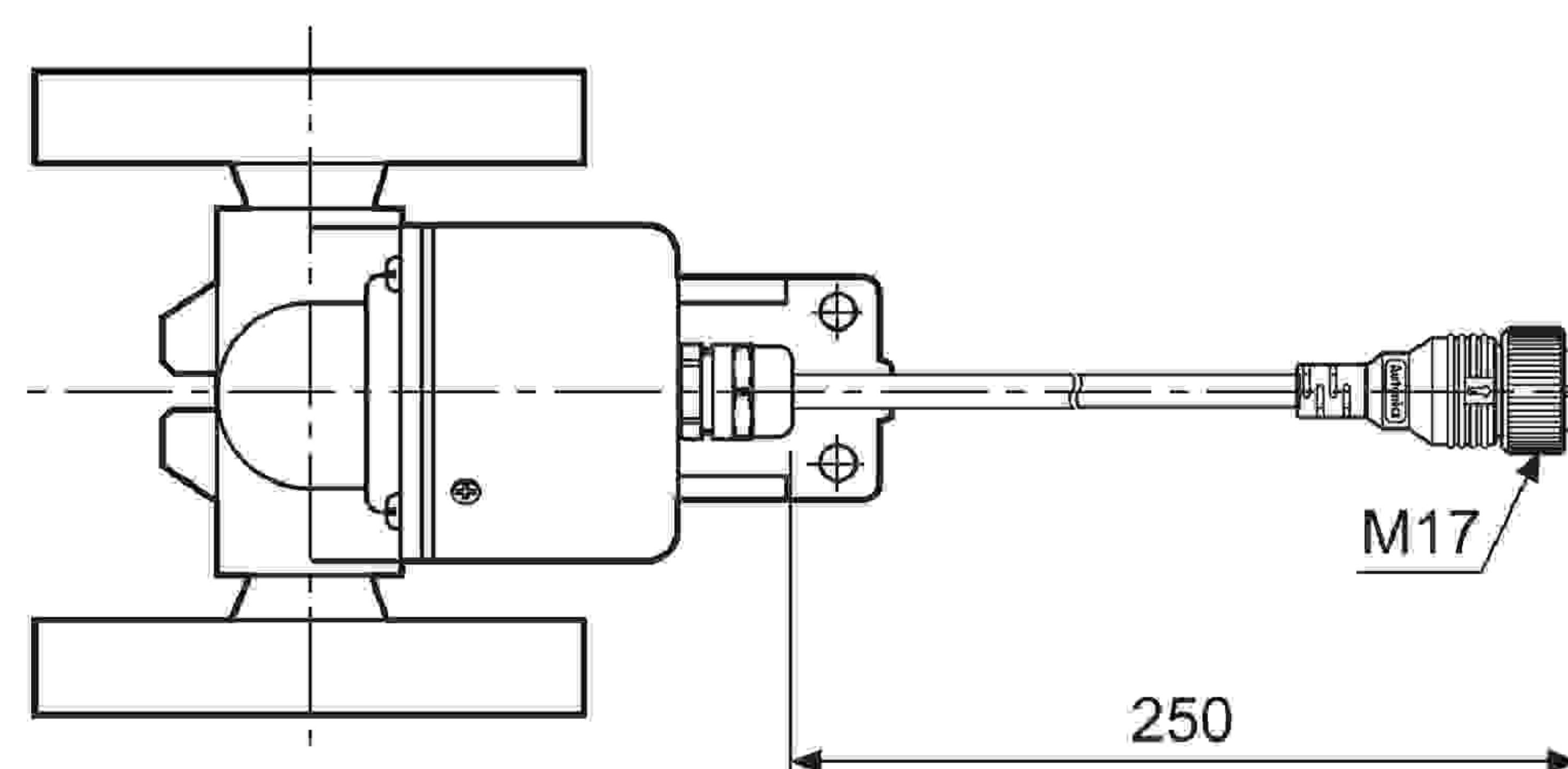
ابعاد:

© نوع کابلی



* بر اساس مدل ها، محیط چرخ متفاوت است، لطفاً به جدول رزولوشن مراجعه کنید.
* کابل کانکتور فروش جداگانه است و برای اطلاع از مشخصات آن به صفحه G-10 مراجعه کنید.

© نوع کانکتور کابلی



کابل مخصوص نوع کابلی	کابل مخصوص نوع کانکتور کابلی
قطر ۵ میلیمتر، ۴ سیم، طول: ۲۰۰۰ میلیمتر، کابل شیلد	قطر ۵ میلیمتر، ۴ سیم، طول: ۲۵۰ میلیمتر، کابل شیلد

(A) سنسورهای نوری

(B) سنسورهای فیبر نوری

(C) سنسورهای محیط ادرب

(D) سنسورهای مجاورتی

(E) سنسورهای فشار

(F) انکودرهای چرخشی

(G) کانکتورهای سوکت ها

(H) کنترلرهای دما

(I) کنترلرهای /SSR 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