

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"	خروجی توتم پل: T خروجی ولتاژ: V خروجی درایور خطی (*): L	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	
(*) رزولوشن (پالس/دور)	۱۰۰، ۲۵	
فاز خروجی	A, B phase (خروجی درایور خط A, \bar{A} , B, \bar{B} phase)	
اختلاف فاز خروجی	$\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$ (اختلاف فاز بین A, B) (۱ سیکل از فاز A)	
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 میلی متر 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)	

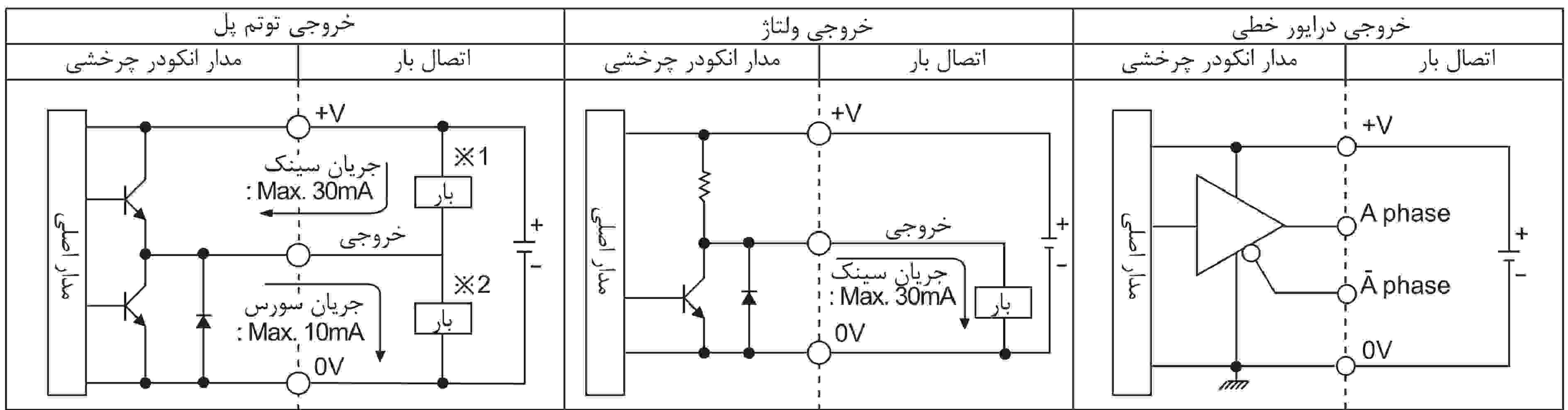
(*) رزولوشن های نشان داده نشده قابل اصلاح هستند. (*۲) هنگام انتخاب رزولوشن توجه کنید که حداکثر پاسخ چرخشی باید کوچکتر یا مساوی حداکثر چرخش مجاز باشد.

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

(*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.

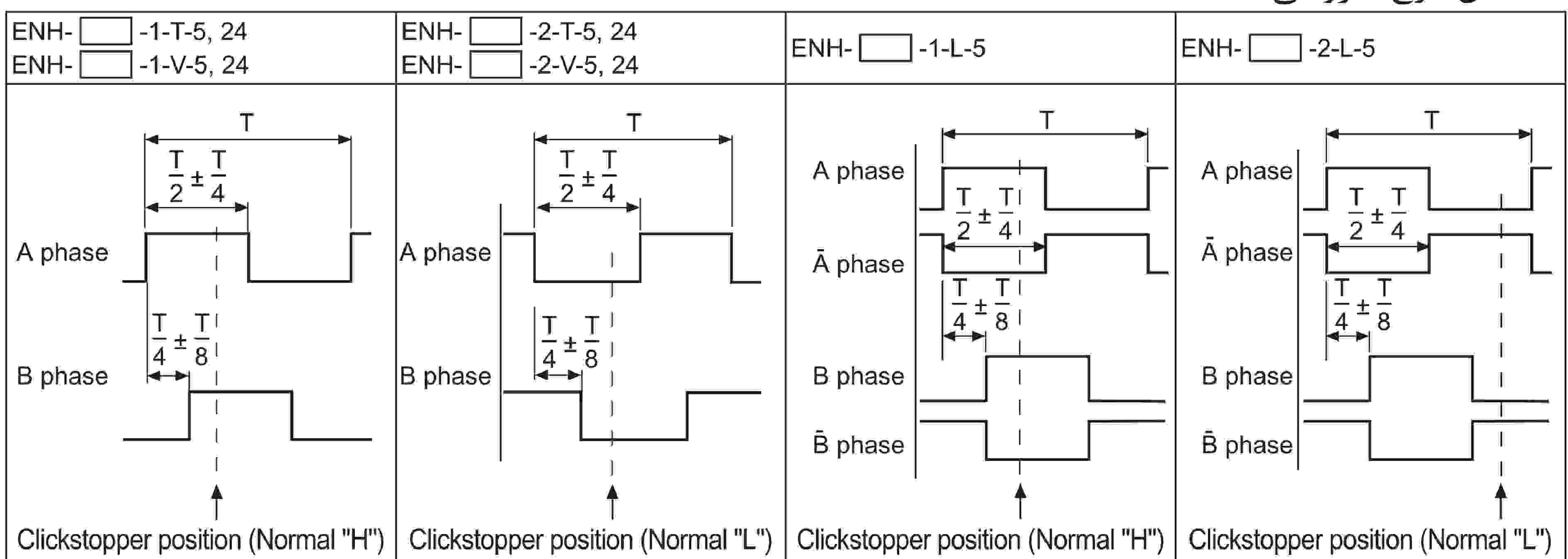
انکودر اینکریمنتال از نوع هندل دستی

دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:



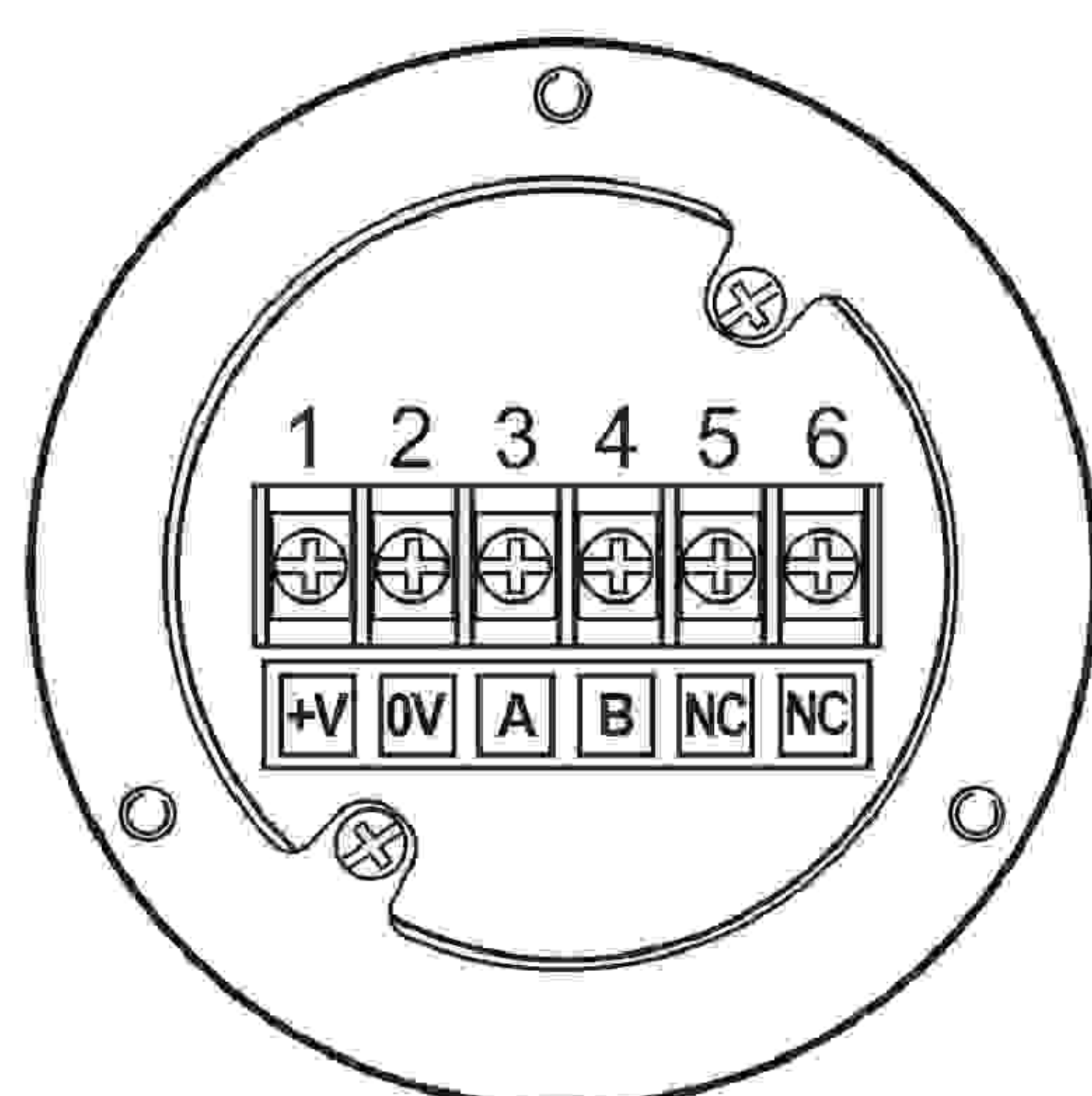
* تمام مدارهای خروجی A, B, Z مشابه یکدیگرند.
* از خروجی توتم پل می توان به عنوان خروجی NPN یا خروجی ولتاژ استفاده کرد.

شکل موج خروجی:

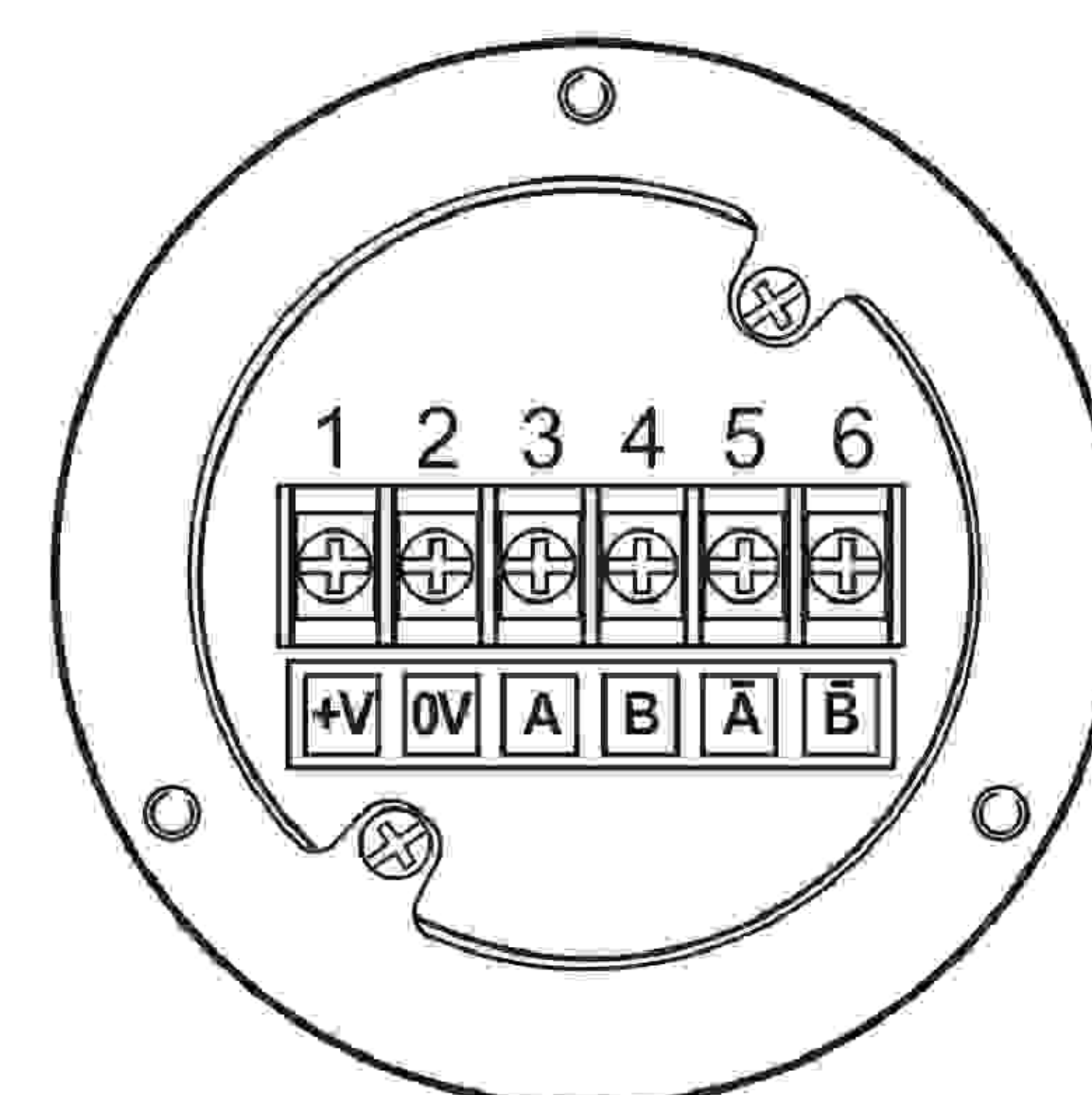


* موقعیت نرمال H یا نرمال L کلیک استوپر: نشان دهنده شکل موج خروجی هنگام متوقف شدن هندل می باشد.

اتصالات:



* خروجی توتم پل / خروجی ولتاژ

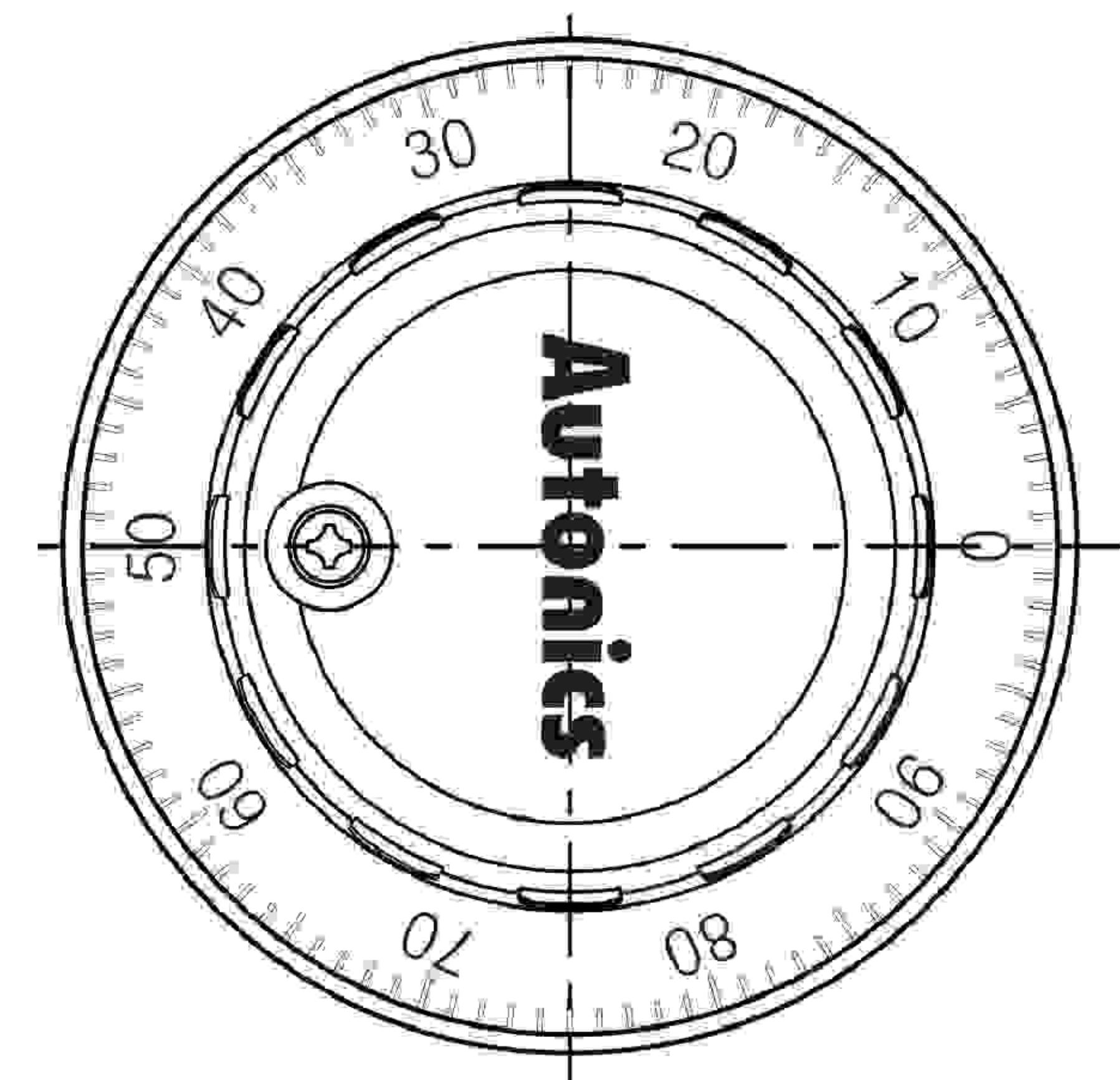
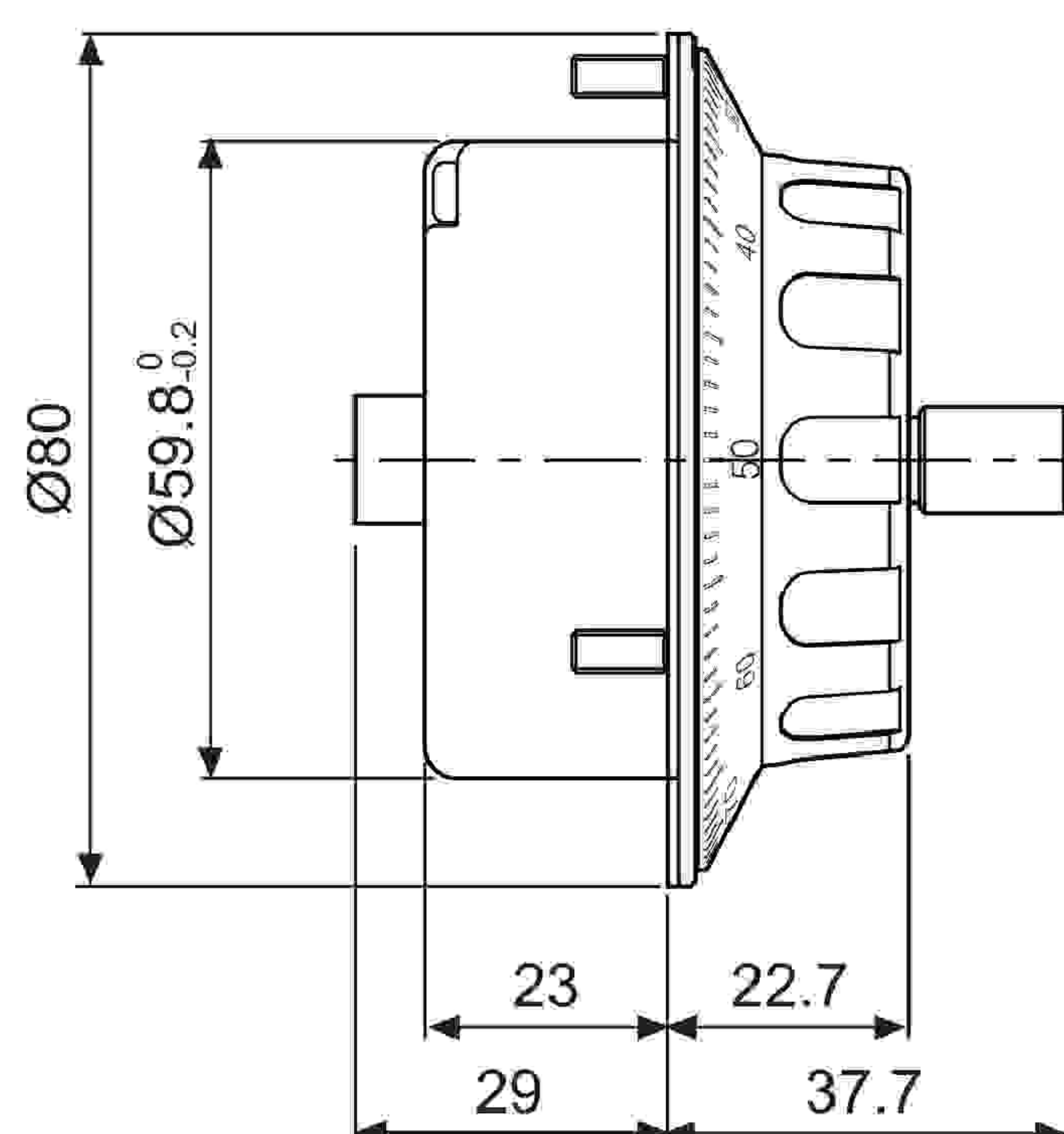
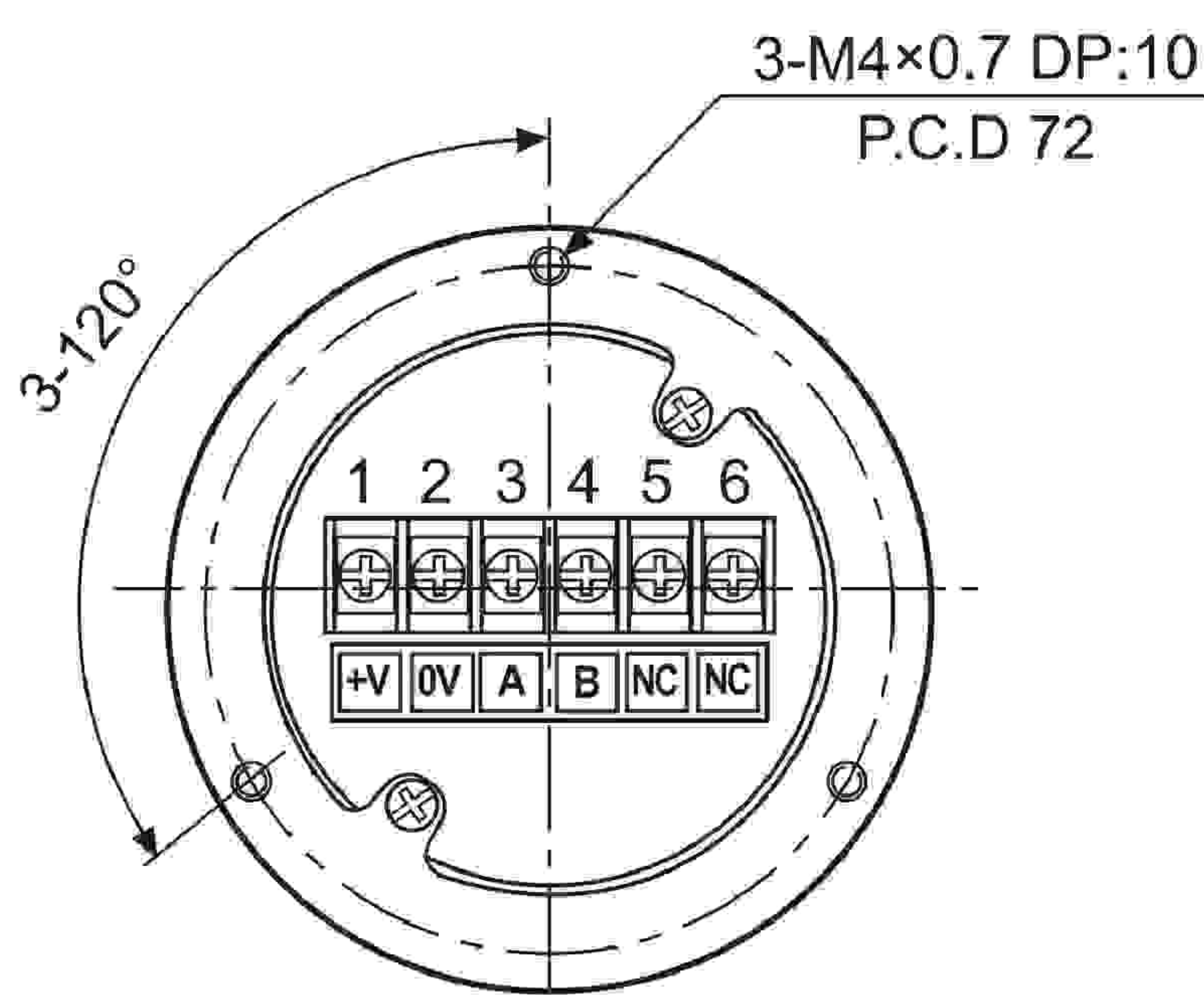


* خروجی درایور خطی

* 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) 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