

انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع هندل قابل حمل

ویژگی ها:

- * مناسب برای ورود پالس به صورت دستی مانند کنترل نامریکال یا ماشین های آسیاب
- * دارای سویچ استوپ امرجنسی
- * ۶ محور و ۴ سویچ انتخاب ضریب

کاربردها:

- * ماشین های ابزار صنعتی



اطلاعات سفارش:

ENHP	100	1	L	5
سری	پالس/۱دور	موقعیت کلیک استوپر	خروجی کنترلی	منبع تغذیه
هندل قابل حمل	100	1: Normal "H" 2: Normal "L"	خروجی توتم پل: T خروجی درایور خطی: L	5 : 5VDC ±5% 24: 12-24VDC ±5%

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

مشخصات:

مشخصات الکتریکی		انکودر چرخشی اینکریمنتال از نوع هندل قابل حمل
(۱)* (رزولوشن (پالس/۱دور))		۱۰۰
	فاز خروجی	A, B phase (A, $\bar{A}$, B, $\bar{B}$ phase) خروجی درایور خطی
	اختلاف فاز خروجی	$\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$ (T= ۱ سیکل از فاز A) اختلاف فاز بین A,B
	خروجی سویچ چرخشی	خروجی کد BCD (R1, R2, R3, R4) سویچ انتخاب ضریب (OFF, X, Y, Z, A, B) سویچ انتخاب محور
	خروجی کنترلی	LOW: جریان بار: حداکثر 30mA، ولتاژ نشستی: حداکثر 0.4VDC HIGH: جریان بار: حداکثر 10mA خروجی ولتاژ (ولتاژ تغذیه 5VDC): حداقل 2VDC خروجی ولتاژ (ولتاژ تغذیه 12-24VDC): حداقل 3VDC
	خروجی 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	حداکثر ۱ میکروثانیه (طول کابل: ۱ متر، جریان سینک: ۲۰ میلی آمپر)
	خروجی خطی	حداکثر ۰.۵ 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
مشخصات مکانیکی		
	گشتاور راه اندازی	Max. 1kgf·cm (0.098N·m)
	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
شوگ		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
کابل		قطر ۵ میلیمتر، ۱۸ سیم ، طول: ۸متر، کابل اسپرینگ کد (AWG28، قطر رشته: ۰.۰۸، تعداد رشته ها: ۱۸، قطر خارجی عایق: ۰.۷ میلیمتر)
درجه حفاظتی(۳)*		IP67
وزن		تقریباً ۷۳۰ 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.

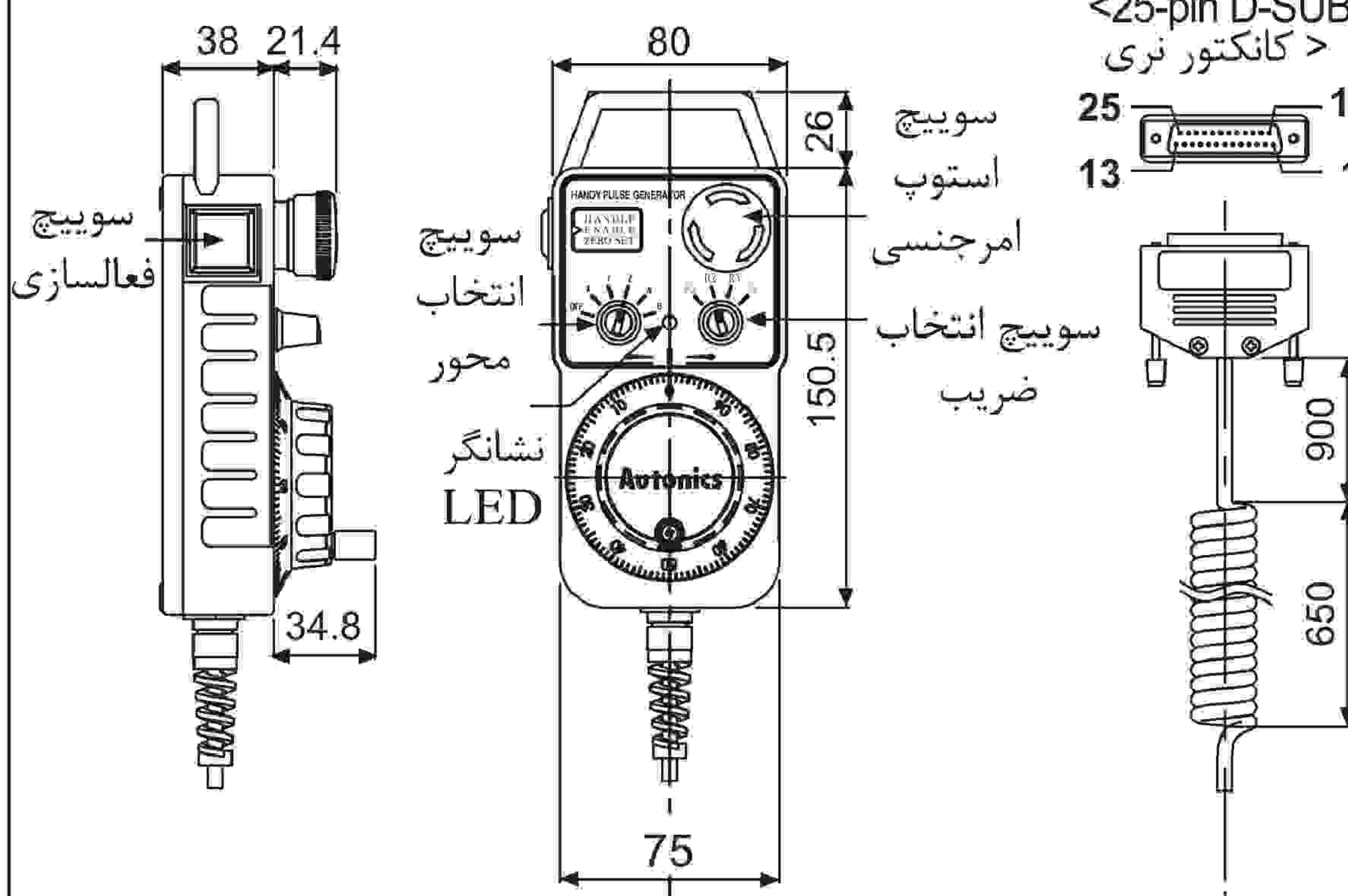
$$\text{۶۰ ثانیه} \times \frac{\text{حداکثر پاسخ فرکانسی}}{\text{حداکثر پاسخ چرخشی (rpm)}} =$$

(۳)* این درجه حفاظت شامل کیس پشتی و قسمت سیم بندی دستگاه می باشد.
* مقاومت محیطی در شرایط عاری از چگالش و یخ زدگی اندازه گیری شده است.

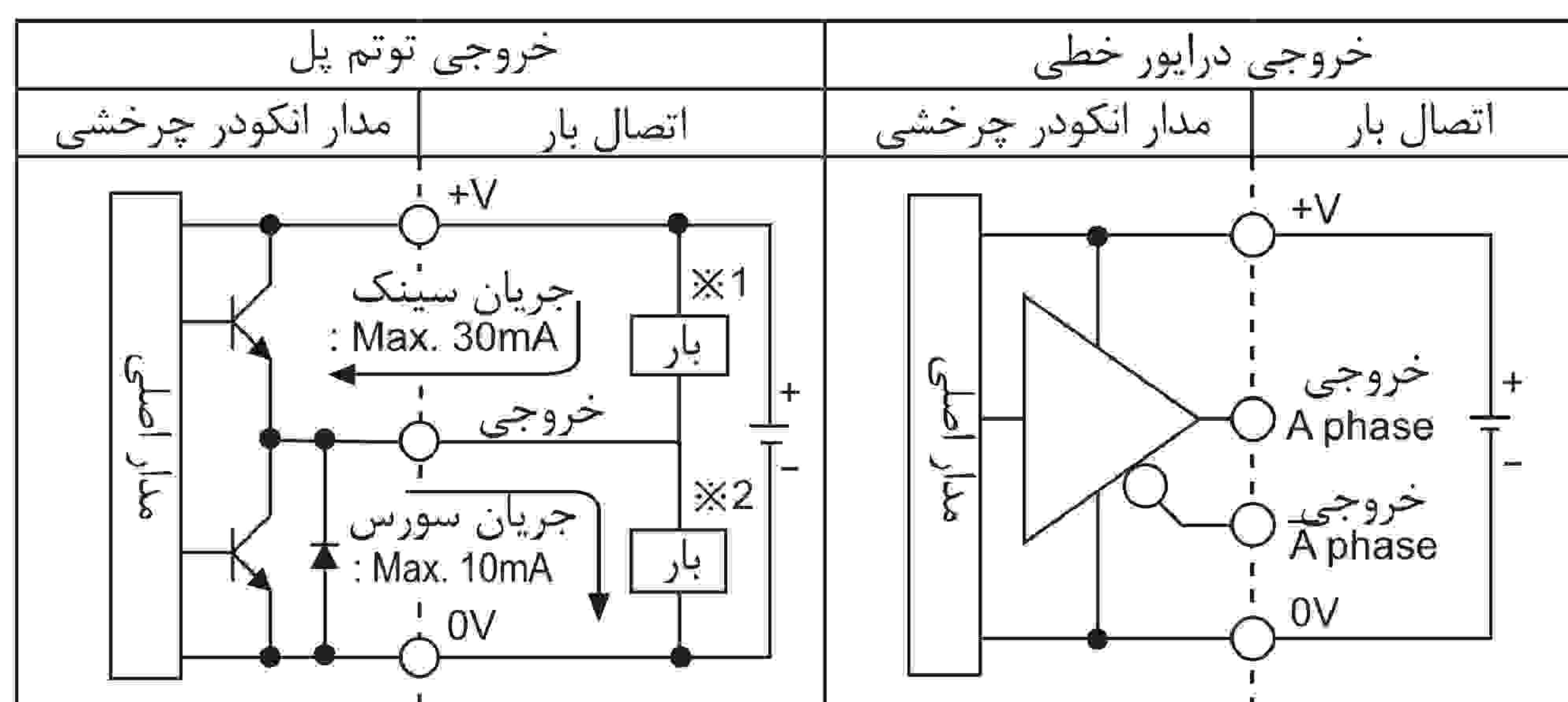
انکودر اینکریمنتال از نوع هندل قابل حمل

ابعاد:

(واحد: میلیمتر)



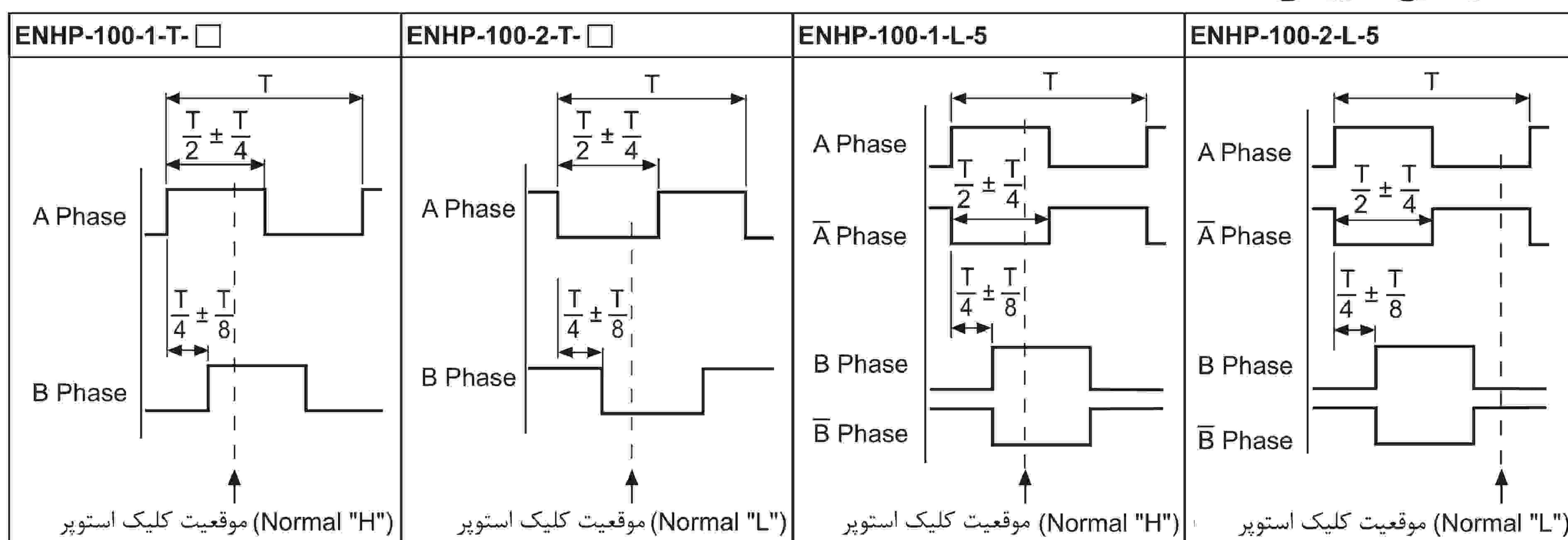
دیاگرام سیم بندی خروجی:



(A, B, Z خروجی A, B, Z phase خروجی خطی) * تمام مدارهای خروجی A, B, Z مشابه یکدیگرند.

* از خروجی توتم پل می توان به عنوان خروجی NPN یا خروجی ولتاژ استفاده کرد.

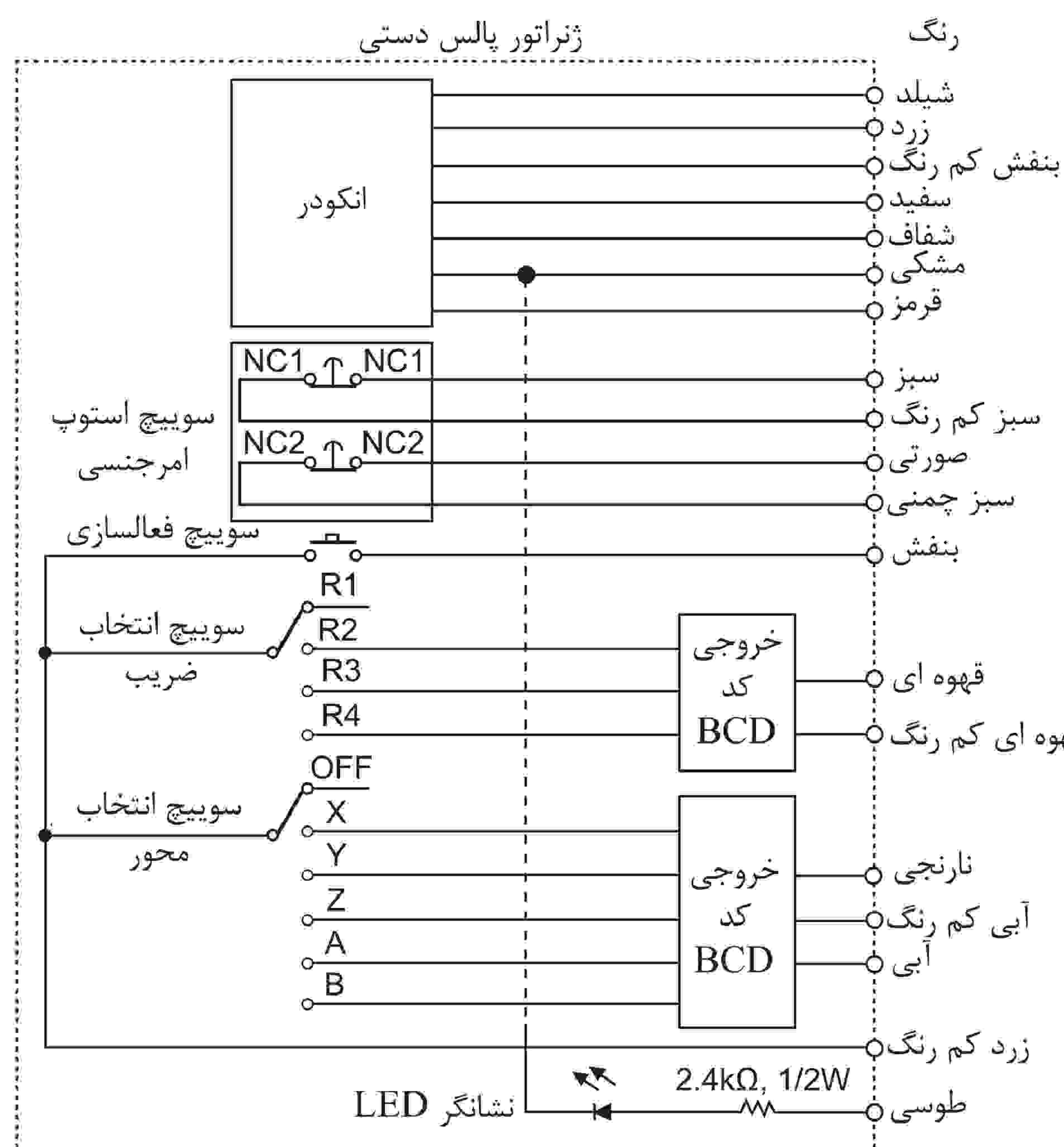
شکل موج خروجی:



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

* جهت گردش انکودر: در جهت عقربه ساعت.

اتصالات:



(*) خروجی نوع توتم پل فاقد سیگنال خروجی A, B می باشد.

* ترمینال مشترک سوئیچ انتخاب محور (پین شماره ۱۶) و مشترک سوئیچ انتخاب ضریب، با هم مشترک می باشند.

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