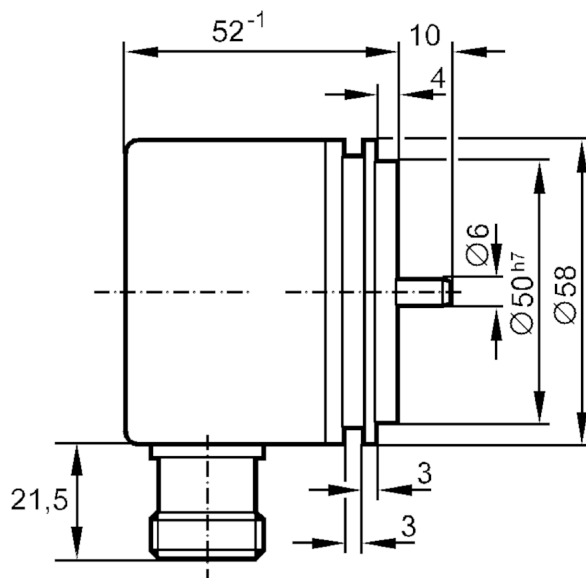
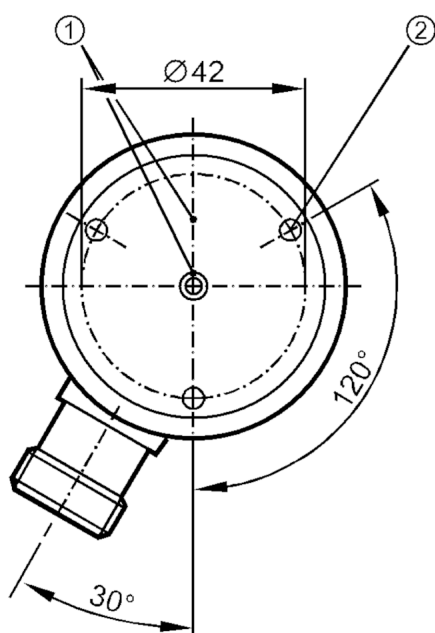


Enkoder inkrementalny z wałem pełnym

RU-4096-I24/K

Artykuł niedostępny w sprzedaży – wpis archiwalny

Data wycofania z produkcji: 31.03.2016



- | | |
|---|-----------------------|
| 1 | znacznik referencyjny |
| 2 | M4 Głębokość 5 mm |



Aplikacja

Zasada działania	inkremental.
------------------	--------------

Dane elektryczne

Napięcie zasilania	[V]	10...30 DC
Pobór prądu	[mA]	150

Wyjścia

Wykonanie elektryczne	HTL
Maks. prąd obciążenia na wyjście [mA]	50
Częstotliwość przełączania [kHz]	300
Typ zabezpieczenia przed zwarcie	< 60 s
Przesunięcie fazy pomiędzy sygnał A i B [°]	90

Zakres pomiaru / nastaw

Rozdzielczość	4096 rozdzielczość
---------------	--------------------



Enkoder inkrementalny z wałem pełnym

RU-4096-I24/K

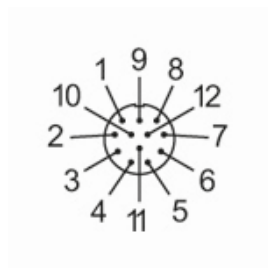
Warunki pracy		
Temperatura otoczenia	[°C]	-30...85
Temperatura składowania	[°C]	-30...100
Maks. wilgotność względna powietrza	[%]	98
Ochrona		IP 64
Testy / dopuszczenia		
Odporność na wstrząsy		100 g (6 ms)
Odporność na wibracje		15 g (55...2000 Hz)
MTTF	[lata]	190
Dane mechaniczne		
Waga	[g]	420
Wymiary	[mm]	Ø 58 / L = 62
Materiał		aluminium
Maks. liczba obrotów	[U/min]	12000
Maks. moment rozruchowy	[Nm]	1
Referencyjna temperatura dla oideanego momentu	[°C]	20
Wykonanie wału		pełny wał
Średnica wału	[mm]	6
Materiał wału		stal (1.4104)
Max. obciążenie osiowe wału (na końcu wału)	[N]	10
Max. obciążenie promieniowe wału (na końcu wału)	[N]	20
Mocowanie		kołnierz synchro
Uwagi		
Uwagi		Artykuł niedostępny
Połączenie elektryczne		
1	B odwrócony	
2	L+ czujnik	
3	index 0	
4	index 0 odwrócony	
5	A	
6	A odwrócony	
ekran	obudowa	
7	błąd odwrócony	
8	B	
9	n.c.	
10	0V (Un)	
11	0V czujnik	
12	L+	

Konektor: 1 x M23 (ifm 1001.4), radialny



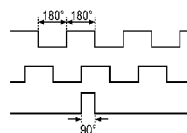
Enkoder inkrementalny z wałem pełnym

RU-4096-I24/K



diagramy i wykresy

Diagram impulsów



Wyjście A

Wyjście B

index 0

Artykuł niedostępny w sprzedaży – wpis archiwalny

Data wycofania z produkcji: 31.03.2016