



- Магнитный принцип измерения
- Бесконтактное измерение
- Легкая установка за счет специального фланцевого исполнения корпуса
- Диаметр вала 6, 8 или 10 mm
- Разрешение от 4 до 4096 имп.
- Частота: 300 KHz

Техническая спецификация

Диапазон рабочих температур	- 25 ... 85 °C
Температура штока	- 40 ... 100 °C
Диаметр корпуса	50 mm
Частота	300 KHz
Обороты	3000 RPM max
Диаметр вала	8mm (опционально 6 или 10)

Электрическая спецификация

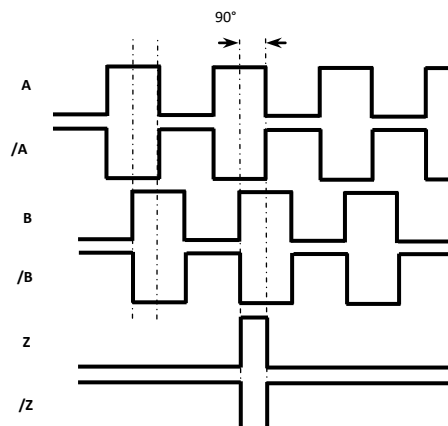
Питание	+5 VDC, +10VDC...30VDC
Ток питания	50mA номинальный
Тип выходного сигнала	Push Pull, TTL Line Driver
Выходные сигналы	A, /A, B, /B, Z, /Z
Выходной ток	100 mA max. (каждый канал)
Подключение	5 или 8 x 0,14 mm ² экранированный кабель

Выходные сигналы и выводы коннектора

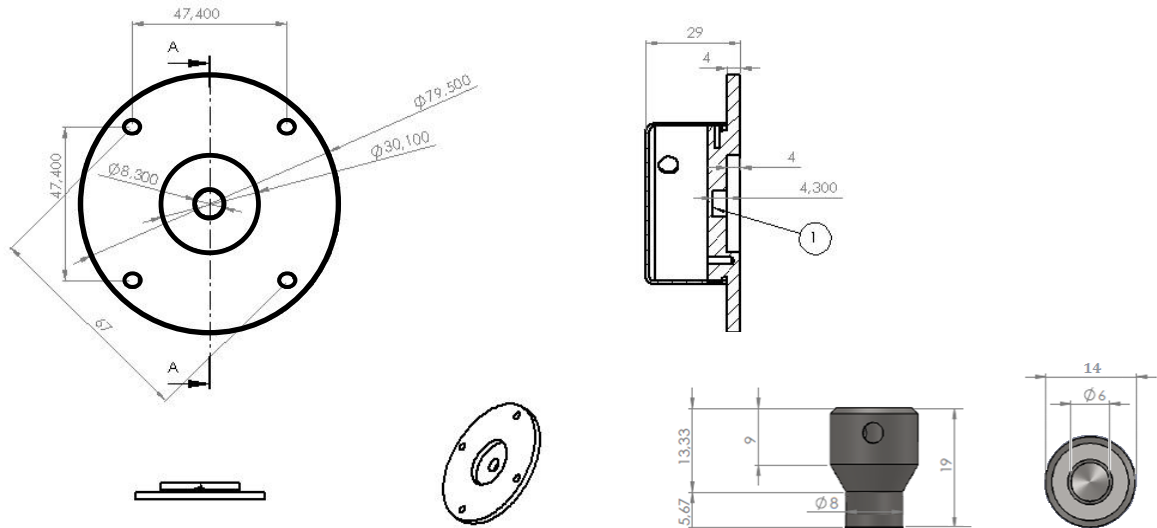
Выводы	Цвет кабеля	Сигнал
1	Жёлтый	A
2	Белый	/B
3	Красный	Питание
4	Чёрный	0 V
5	Синий	/A
6	Зеленый	B
7	Серый	/Z
8	Розовый	Z
9	Экран	Заземление

В таблице слева приведены цвета проводов кабеля датчика и их назначение. Если вторичный прибор принимает инвертированные сигналы датчиков Line Driver (/A, /B, /Z), то соответствующие провода необходимо подключить к системе. Если сигналы /A, /B, /Z не используются, соответствующие кабели должны быть изолированы по отдельности.

Не забывайте, что на них тоже подается напряжение.

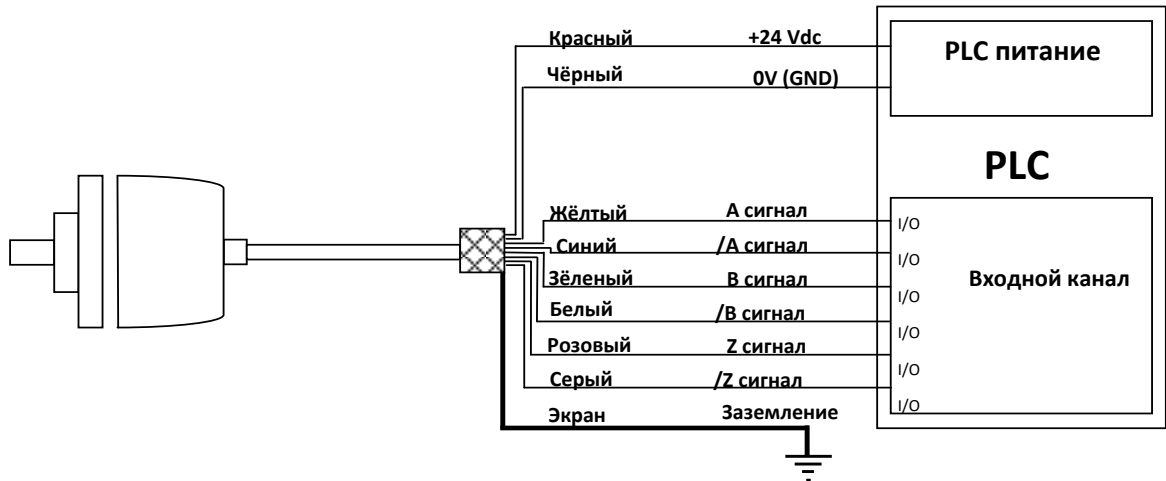


Габаритные размеры

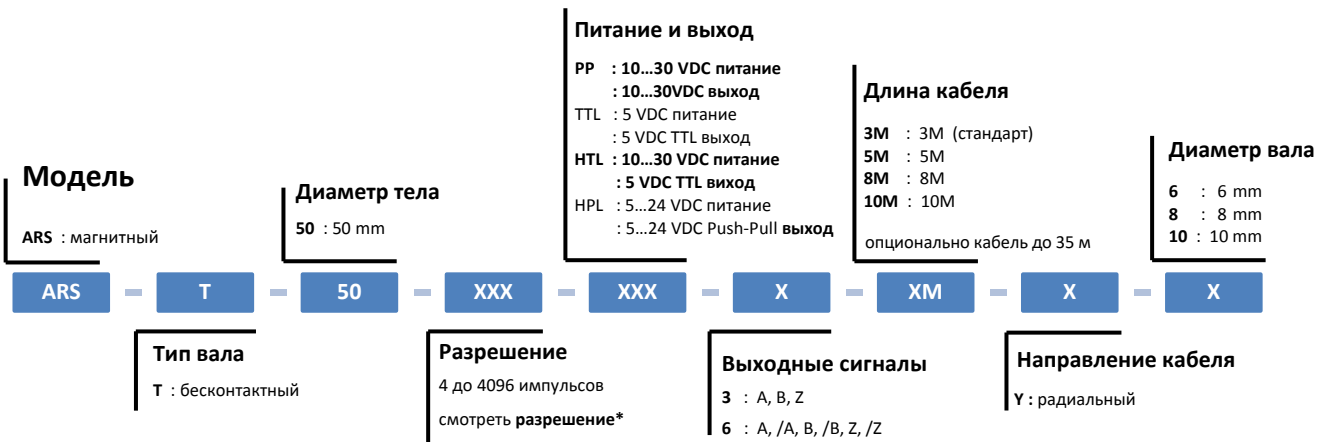


Примечание: считывающий магнит должен быть установлен на расстоянии 0.3 мм к корпусу энкодера

Пример подключения



Пример заказа



***Разрешение:**

4 – 8 – 16 – 20 – 25 – 32 – 40 – 50 – 64 – 80 – 100 – 125 – 128 – 160 – 200 – 250 – 256 – 400 – 500 – 512 – 800 – 1000 – 1024 – 2048 – 4096 (другое по заказу)