

Enkodery magnetyczne inkrementalne serii MIG Nova firmy STROETER

Charakterystyka mechaniczna	
Maksymalna prędkość obrotowa	6000 obr/min (1024imp/obr), 3000 obr/min (2048imp/obr)
Zakres temperatury pracy	-30°C do +85°C do
Materiał kołnierza/obudowy	aluminium / stal nierdzewna (inne na żądanie)
Przewód przyłączeniowy	Płaszcz zewnętrzny PUR, 6x0,14 ekranowany (A+B, A+B negacje)
Długość kabla	Standardowo 2m (inne długości na żądanie) Długości maksymalne: - 100m przy 5V DC - 20m przy 24V DC - 50m przy 24V DC i częstotliwości sygnału maks. 50kHz
Stopień ochrony	Standardowo IP55, maks. IP66 zależnie od uszczelnienia kołnierza silnika i przekładni
Tolerancja dla wałka silnika	promieniowo: 0,05mm, osiowo: 0,2mm

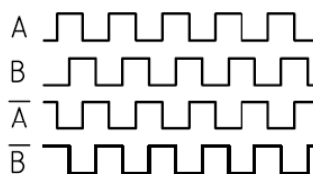
Charakterystyka elektryczna	
Napięcie zasilania U_B	5 do 24V DC
Maks. częstotliwość impulsów	$\leq 100\text{kHz}$
Sygnały wyjściowe	Impulsy prostokątne, A 90° B i A 90° B zanegowane
Ilość impulsów na obrót	32 ... 512, 1024, 2048
Poziom impulsów	$U_{HIGH} \geq U_B - 0,7V$ przy $I \leq 10\text{mA}$, $U_{LOW} \geq 0,7V$ przy $I \leq 10\text{mA}$
Interfejs elektryczny	Line driver (Push-Pull)
Konfiguracje wyjściowe	NPN, PNP, RS 422
Zabezpieczenie zwarcie	TAK
Zabezpieczenie przed odwrotną polaryzacją zasilania	TAK

Zaciski						
Zacisk	U_B	0V	A	B	A'	B'
Kabel	brązowy	biały	żółty	zielony	różowy	szary

UWAGA! Należy zaizolować niewykorzystywane wyprowadzenia i chronić je przed zwarcie

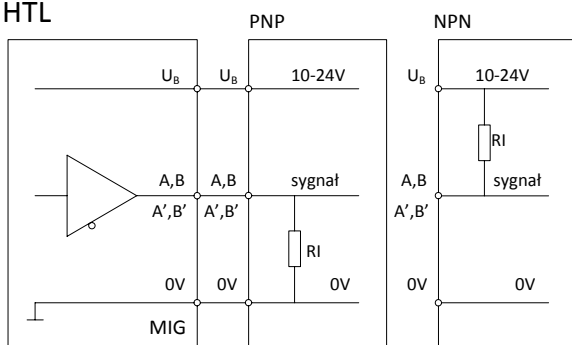
Sygnały wyjściowe:

W celu określenia kierunku obrotów, przebiegi prostokątne kanałów A i B są przesunięte względem siebie o 90°. Współczynnik wypełnienia: 0,5.

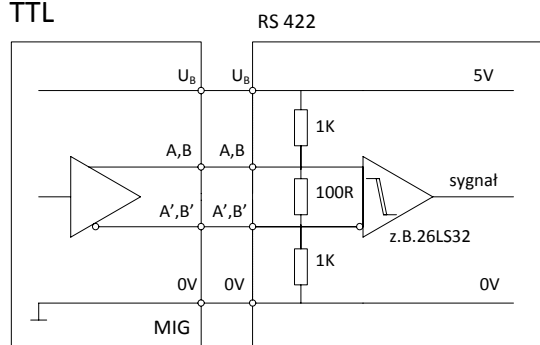


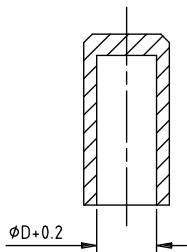
Konfiguracje wyjściowe

HTL



TTL





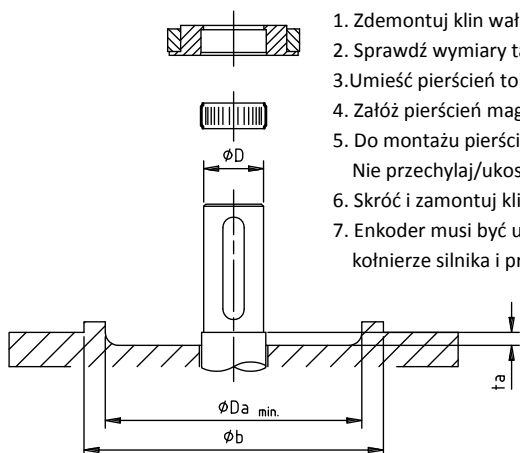
UWAGA!

Należy ostrożnie obchodzić się z pierścieniem magnetycznym

- nie używaj narzędzi z elementami magnetycznymi
- chroń zewnętrzną powierzchnię pierścienia przed zniszczeniem
- zabezpiecz przed zetknięciem z innymi elementami magnetycznymi
- do czyszczenia kołnierza ze stali nierdzewnej i pierścienia magnetycznego używaj alkoholu lub środków czyszczących na bazie acetonu

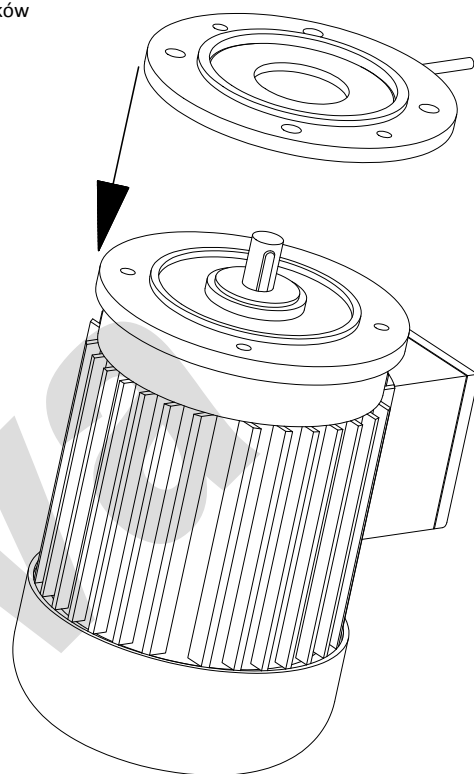
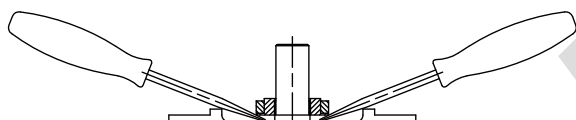
Montaż

1. Zdemonstuj klin wałka silnika
2. Sprawdź wymiary t_a i D_a
3. Umieść pierścień tolerancyjny u nasady wału
4. Załóż pierścień magnetyczny
5. Do montażu pierścienia użyj odpowiedniej tulei
Nie przechylaj/ukosuj pierścienia podczas montażu
6. Skróć i zamontuj klin wałka silnika
7. Enkoder musi być uszczelniony po obu stronach przez kołnierze silnika i przekładni z odpowiednimi uszczelniającymi



D	$t_{a \min}$	b	D_a
<20	2	50	43
>20	3	60	43
		70	60
		80	60
		95	60
		110	60
		130	60
		180	105
		230	105
		250	105

Demontaż



W celu uniknięcia zniszczenia pierścienia magnetycznego prosimy zachować następującą procedurę montażu:

1. Montaż enkodera na kołnierzu silnika
2. Montaż silnika z enkoderem na kołnierzu przekładni

