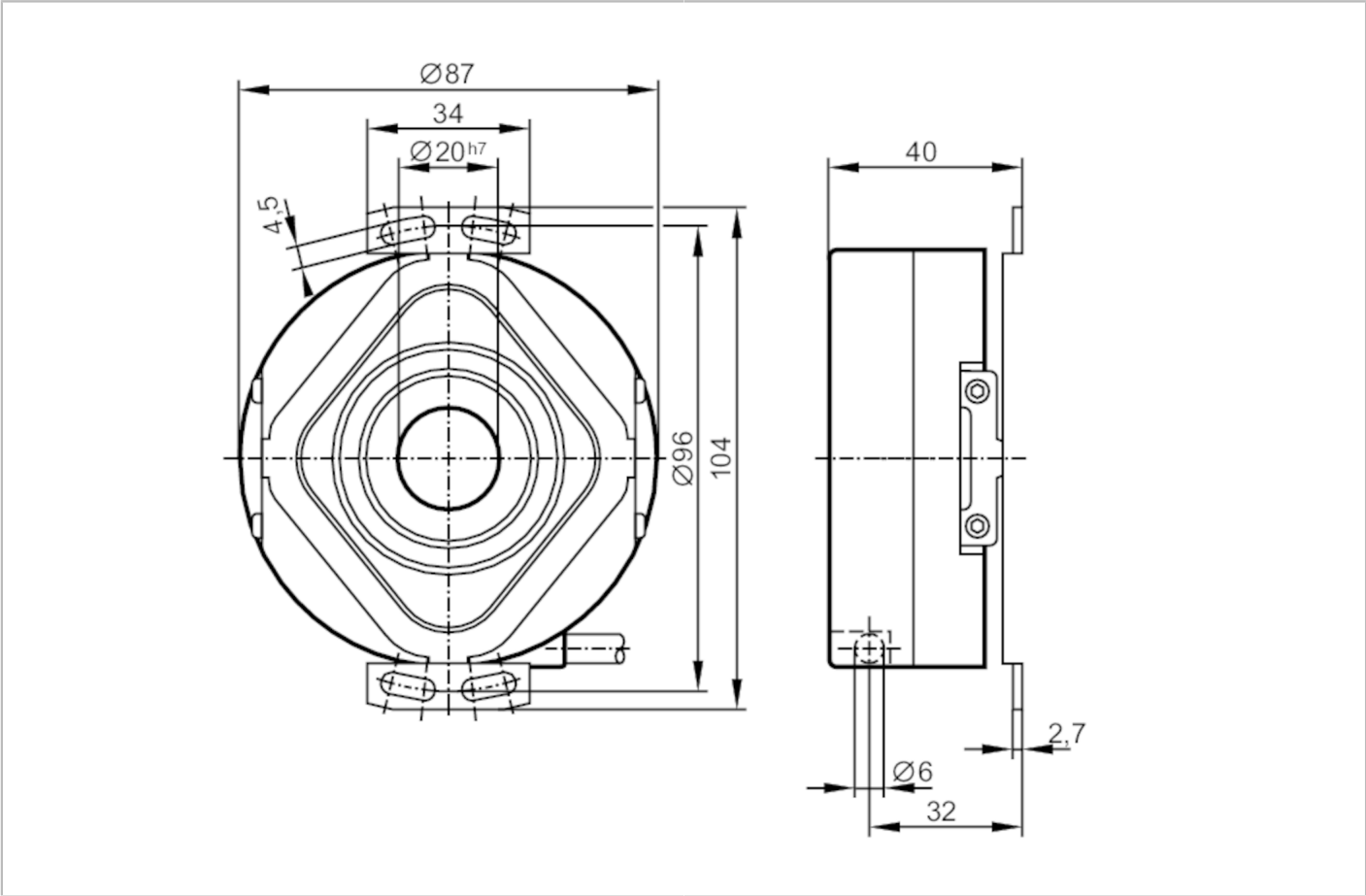




Encóder incremental con eje hueco

RP-3600-I05/N10

Este artículo ya no está disponible - ficha de archivo



Características del producto		
Resolución		3600 impulsos
Versión del eje		eje hueco continuo
Diámetro del eje [mm]		20
Campo de aplicación		
Principio de funcionamiento		incremental
Datos eléctricos		
Tolerancia de tensión de alimentación [%]		10
Tensión de alimentación [V]		5 DC
Consumo de corriente [mA]		< 150
Salidas		
Alimentación		TTL
Corriente máxima por cada salida [mA]		20
Frecuencia de conmutación [kHz]		300
Desfase canal A y B [°]		90



Encóder incremental con eje hueco

RP-3600-I05/N10

Rango de configuración / medición		
Resolución		3600 impulsos
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente	[°C]	-30...60
Nota sobre la temperatura ambiente		Temperatura mayor a demanda
		ver instrucciones de instalación
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-30...100
Humedad relativa del aire máx.	[%]	75; (brevemente: 95 %; condensación no permitida)
Grado de protección		IP 64
Homologaciones / pruebas		
Resistencia a choques		100 g (6 ms)
Resistencia a vibraciones		10 g (55...2000 Hz)
Datos mecánicos		
Peso	[g]	950
Dimensiones	[mm]	Ø 87 / L = 40
Materiales		aluminio
Velocidad de rotación máx. mecánica	[U/min]	6000
Par de apriete inicial máx.	[Nm]	15
Temperatura de referencia par de apriete	[°C]	20
Versión del eje		eje hueco continuo
Diámetro del eje	[mm]	20
Tolerancia del eje		H7
Material del eje		1.4104 (acero)
Profundidad de instalación del eje	[mm]	> 20
Desplazamiento axial máx. del eje	[mm]	1,5; (Solo para la compensación de tolerancias de montaje y dilatación térmica.; No están permitidos los movimientos dinámicos.)
Conexión eléctrica		
Cable: 1 m, PUR; radial		
marrón	A	
verde	A invertido	
gris	B	
rosa	B invertido	
rojo	índice 0	
negro	índice 0 invertido	
azul	L+ sensor	
blanco	0V sensor	
marrón / verde	L+ (Up)	
blanco / verde	0V (Un)	
violeta	Avería invertido	
pantalla	Carcasa	

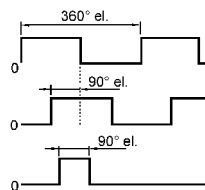


Encóder incremental con eje hueco

RP-3600-I05/N10

Diagramas y curvas

Diagrama de impulsos



Salida A

Salida B

índice 0