# **RO1368**

#### Encóder incremental con eje hueco

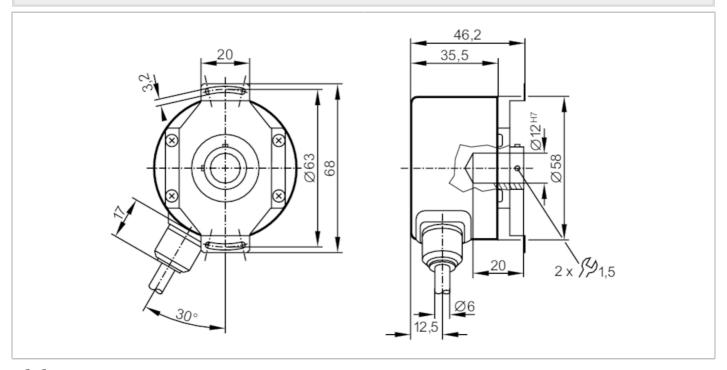
RO-5000-I05/N1U



#### Este artículo ya no está disponible - ficha de archivo

#### Artículos alternativos: RO3501

Al seleccionar un artículo alternativo tenga en cuenta que los datos técnicos pueden variar.



# $\epsilon$

Características del product	0	
Resolución		5000 impulsos
Versión del eje		Eje hueco unidireccional
Diámetro del eje	[mm]	12
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 máx. de carga por salida	[mA]	20
Frecuencia de conmutación	[kHz]	300
Desfase canal A y B	[°]	90
Rango de configuración / m	nedición	ı
Resolución		5000 impulsos
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente	[°C]	-30100

## **RO1368**

### Encóder incremental con eje hueco





Nota sobre la ten ambiente	nperatura	con cable tendido fijo: -30 °C
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-30100
Humedad relativa máx.	a del aire [%]	98
Grado de protecc	ción	IP 64
Homologacione	s / pruebas	
Resistencia a che	oques	100 g (6 ms)
Resistencia a las vibraciones		10 g (552000 Hz)
Datos mecánico	os	
Peso	[g]	445
Dimensiones	[mm]	Ø 58 / L = 35,5
Materiales		aluminio
Velocidad de rotación máx. [U/min] mecánica		12000
Par de apriete ini	icial máx. [Nm]	1
Temperatura de i par de apriete	referencia [°C]	20
Versión del eje		Eje hueco unidireccional
Diámetro del eje [mm]		12
Tolerancia del eje		H7
Material del eje		acero inoxidable
Profundidad de instalación [mm] del eje		10
Desplazamiento del eje	axial máx. [mm]	1; (desplazamiento radial máx.: ± 0,05 mm)
Conexión eléctr	ica	
Cable: 1 m, PUR;	radial	
marrón verde gris rosa rojo negro azul blanco marrón / verde blanco / verde violeta pantalla	A A invertido B B invertido índice 0 índice 0 invertido L+ sensor OV sensor L+ (Up) OV (Un) Avería invertido Carcasa	
Diagramas y cu	rvas	
Diagrama de imp	ulsos	

Sentido de giro en el sentido de las agujas del reloj (mirando hacia el eje)