



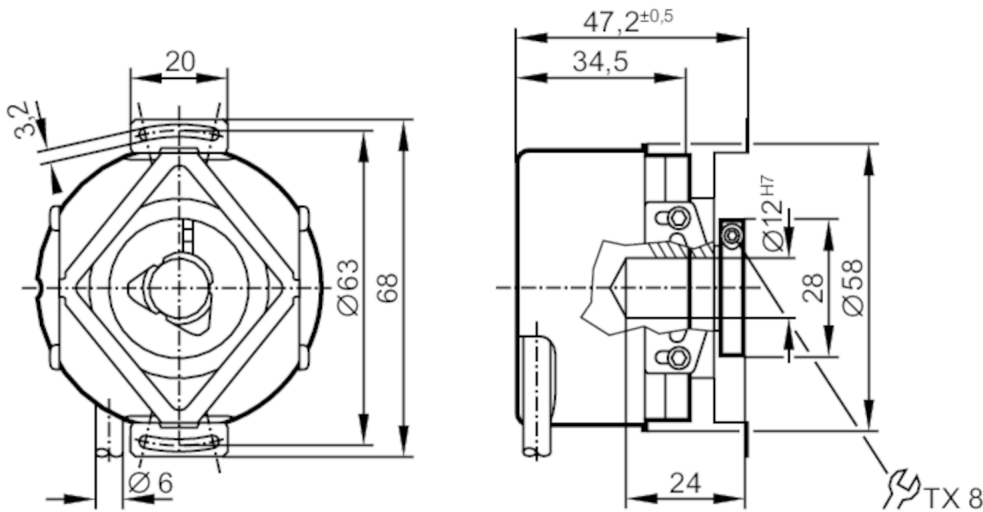
Encóder incremental con eje hueco

RO-4096-I24/N1U

Este artículo ya no está disponible - ficha de archivo

Artículos alternativos: ROP521 + E12402

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



Características del producto		
Resolución		4096 impulsos
Versión del eje		Eje hueco unidireccional
Diámetro del eje	[mm]	12
Campo de aplicación		
Principio de funcionamiento		incremental
Datos eléctricos		
Tensión de alimentación	[V]	10...30 DC
Consumo de corriente	[mA]	< 150
Salidas		
Alimentación		HTL
Corriente máx. de carga por salida	[mA]	50
Frecuencia de conmutación	[kHz]	300
Tipo de protección contra cortocircuitos		< 60 s
Desfase canal A y B	[°]	90
Rango de configuración / medición		
Resolución		4096 impulsos
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente	[°C]	-40...100
Humedad relativa del aire máx.	[%]	98



Encóder incremental con eje hueco

RO-4096-I24/N1U

Grado de protección	IP 64; (en la parte de la carcasa: IP 67; en la parte del eje: IP 64)
---------------------	---

Homologaciones / pruebas

Resistencia a choques	200 g
Resistencia a las vibraciones	30 g

Datos mecánicos

Peso [g]	442,8
Dimensiones [mm]	Ø 58 / L = 35,5
Materiales	aluminio
Velocidad de rotación máx. [U/min] mecánica	12000
Par de apriete inicial máx. [Nm]	1
Temperatura de referencia par de apriete [°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 del eje [mm]	10
Desplazamiento axial máx. del eje [mm]	1; (desplazamiento radial máx.: ± 0,05 mm)

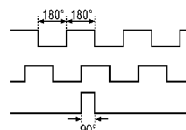
Conexión eléctrica

Cable: 1 m, PUR; Longitud máx. del cable: 300 m; radial, puede usarse axialmente

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)
pantalla	Carcasa
violeta	Avería invertido

Diagramas y curvas

Diagrama de impulsos



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