

Encoder incremental com eixo maciço

RU-4096-I05/L2

Artigo não mais disponível - registro de arquivo

Produtos alternativos: RUP500 + E12402

Quando escolher um artigo alternativo por favor verifique pois os dados técnicos podem diferir!



- 1 posição de referência
2 M4 profundidade 5 mm



Características do produto

Resolução	4096 resolução
Formato do eixo	eixo maciço
Diâmetro do eixo [mm]	6

Aplicação

Princípio das funções	incremental
-----------------------	-------------

Dados elétricos

Tolerância da tensão de funcionamento [%]	10
Tensão de funcionamento [V]	5 DC
Consumo de corrente [mA]	150

Saídas

Conceção elétrica	TTL
Corrente máx. de carga por saída [mA]	20
Frequência de comutação [kHz]	300
Diferença de fase A e B [°]	90

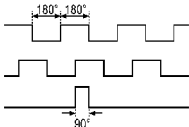
Faixa de medição / de ajuste

Resolução	4096 resolução
-----------	----------------



Encoder incremental com eixo maciço

RU-4096-I05/L2

Condições de funcionamento		
Temperatura ambiente	[°C]	-30...100
Nota sobre a temperatura ambiente		com cabo de assentamento fixo: -30 °C
Temperatura de armazenamento	[°C]	-30...100
Humidade relativa máx. do ar	[%]	98
Proteção		IP 64
Testes/aprovações		
Resistência a choques		100 g (6 ms)
Resistência a vibrações		10 g (55...2000 Hz)
Dados mecânicos		
Peso	[g]	485
Dimensões	[mm]	Ø 58 / L = 46
Materiais		alumínio
Rotação mecânica máx.	[U/min]	12000
Torque inicial máx.	[Nm]	1
Torque da temperatura de referência	[°C]	20
Formato do eixo		eixo maciço
Diâmetro do eixo	[mm]	6
Material do eixo		1.4104 (aço)
Carga de eixos máx. axial na extremidade do eixo	[N]	10
Carga de eixos máx. radial na extremidade do eixo	[N]	20
Flange de fixação		Flange síncrona
conexão elétrica		
Cabo: 2 m, PUR; axial		
castanho	A	
verde	A invertido	
cinza	B	
rosa	B invertido	
vermelho	0-índice	
preto	0-índice invertido	
azul	L+ sensor	
branco	0V sensor	
marrom / verde	L+ (Up)	
branco / verde	0V (Un)	
lilás	interferência invertido	
blindagem	invólucro	
Diagramas e gráficos		
diagrama de pulso		
direção de rotação no sentido horário (visto sobre o eixo)		