

Interpretación del Código

IEM1 - 38 06 - xxxx - 0500 L - G

Encoder Incremental

Eje macizo

Diámetro Carcasa (mm)

Diámetro Eje (mm)

Pulsos por vuelta

A = Conexión Axial con conector y cable de 1 ml

B = Conexión Axial con cable de 1 ml

C = Conexión Radial con conector y cable de 1 ml

G = Conexión Radial con cable de 1 ml

Circuito de Salida

L = Line Driver

C = Open Collector

F = Push Pull

E = NPN V

Código	Tensión Alimentación
0500	5 VCC
0512	5 a 12 VCC
1224	12 a 24 VCC
0524	5 a 24 VCC

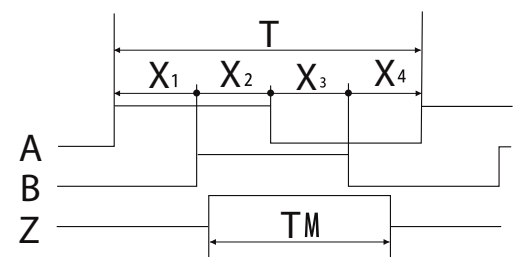
Tabla de especificaciones:

Temperatura de operación	-10°C a +70°C	Momento de Inercia	4×10^{-7} N.m.Seg ²	
Temperatura de Almacenamiento	-20°C a +70°C	Torque de Arranque (a 25°C)	1.5×10^{-3} N.m	
Resistencia a Golpes	Hasta tres veces 980m/Seg ² en c/u de las tres direcciones X, Y, Z.	Velocidad máxima	6000 RPM	
Resistencia a la vibración	50 M/Seg ² por dos horas en c/u de las direcciones X, Y, Z.	Aceleración angular de entrada permisible	10000 rad/seg ²	
Peso	130 g (exceptuando los cables)	Carga máxima permisible	DIREC. RADIAL	DIREC. AXIAL
			20N	10N
Tensión de alimentación	5VCC a 24VCC	Protección mecánica	IP54	
Consumo de corriente	Menor o igual a 100mA	Frecuencia de salida	0 a 200Khz	

Formas de onda de salida y exactitud de la división:

Esta figura ilustra las formas de onda, cuando un eje rota en sentido horario (CW) mirando desde el eje del encoder

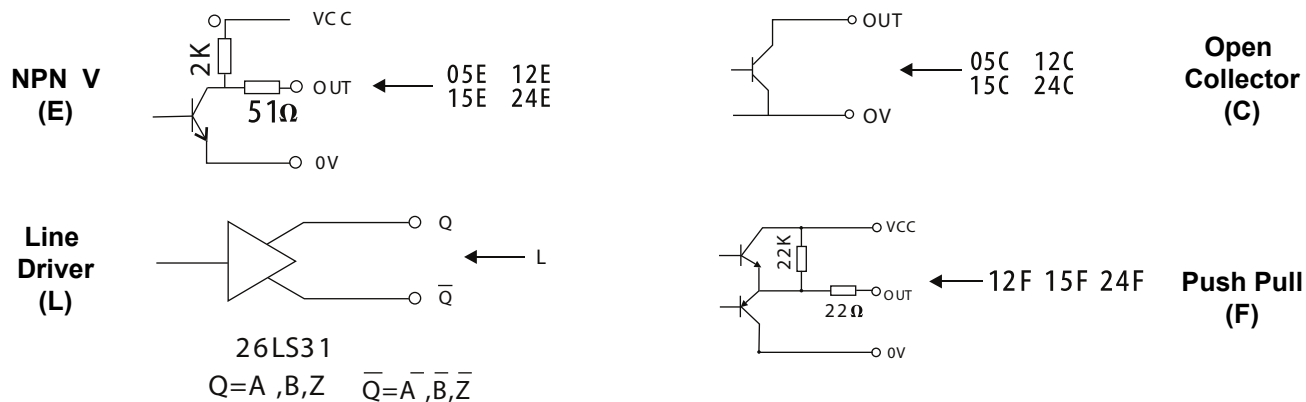
Simetría	$X_1 + X_2 = 0,5t + 0,1t$ $X_2 + X_3 = 0,5t + 0,1t$
Desplazamiento de fase	$X_n \geq 0,125t$ (n = 1, 2, 3, 4)
Exactitud de división de señal	Error de ángulo de acumulación $\leq 0,2t$
T=360°/N	N es el número de pulsos de salida de canales A y B por revolución
Ancho de señal del canal Z	TM=1T
Relacion entre B y Z	Alineada con el flanco ascendente del canal B



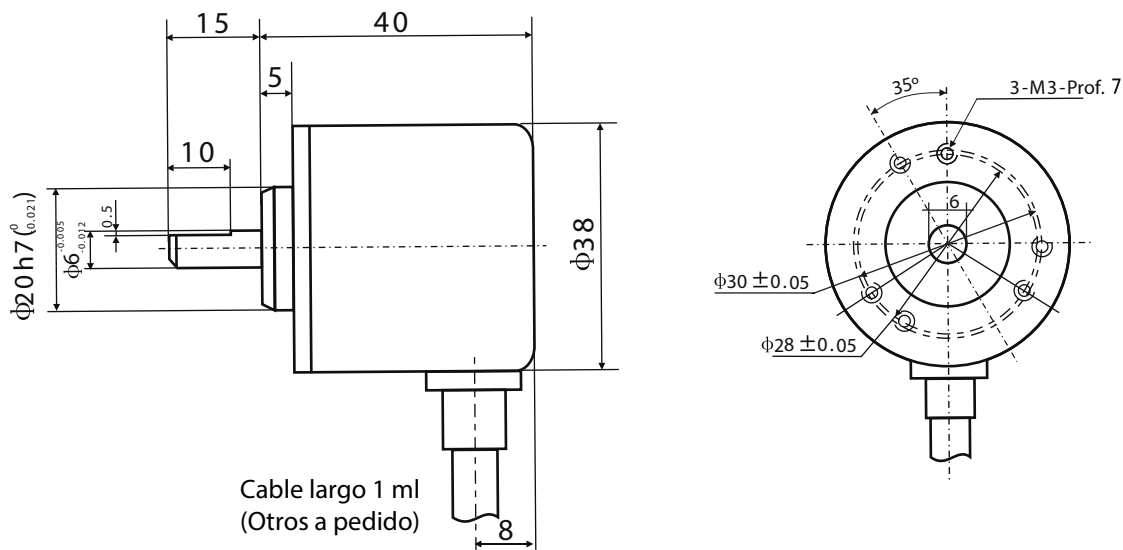
Especificaciones de las conexiones:

	ROJO	NEGRO	BLANCO	VERDE	AMARILLO	MARRON	GRIS	NARANJA	MALLA
C, E, F	Vcc	0 Volt	A	B	Z	-	-	-	G
L	Vcc	0 Volt	A	B	Z	\bar{A}	\bar{B}	\bar{Z}	G

Circuitos de salida:



Dimensiones:



Instrucciones para la instalación:

Este es un instrumento de medición delicado. Las caídas, el manipuleo rústico, o bien, excesivas fuerzas axiales y/o radiales sobre el eje, pueden causar daño permanente al encoder. Cuando un encoder es aplicado al sistema, la exactitud del ensamblaje debe estar garantizada: La desviación del centro debe ser menor que 0,2mm; La desviación angular debe ser menor que 0,02°.

Debe existir espacio entre el encoder y el eje del motor/máquina. No intentar ensamblar martillando.