Serie E50S Incremental tipo flecha sólida de Ø50mm

Encoder rotativo incremental tipo flecha sólida Ø50mm

Características

- Alimentación de 12-24VCC de salida line driver (actualizada)
- Ideal para mediciones de ángulo, posición, revolución, velocidad, aceleración y distancia
- Alimentación: 5VCC. 12-24VCC ±5%

Aplicaciones

• Diversas máquinas herramientas, máquinas empaque y en general maquinaría industrial.

Por favor lea "Precauciones de seguridad" en el manual de operación antes de usar

Como especificarlo (nombre anterior: ENB)

E50S	8 -	- 8000 -	- 3	— N -		-
Serie	Diám. flecha sólida	Pulsos/revolución	Fase de salida	Salida de control	Alimentación	Cable
Tipo flecha sólida de Ø50mm	Ø8mm	Ver resolución	3: A, B, Z		5: 5\/CC +5%	Sin marca: Cable axial C: Tipo cable conector axial CR: Tipo conector axial CS: Tipo conector radial

Especificaciones

Modelo			Encoder rotativo incremental tipo flecha de Ø50mm			
Resolución (PPR)*1		?)*1	*1, *2, *5, 10, 12, 15, 20, 23, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 60, 75, 100, 120, 125, 150, 192, 200, 240, 250, 256, 300, 360, 400, 500, 512, 600, 800, 1000, 1024, 1200, 1500, 1800, 2000, 2048, 2500, 3000, 3600, 4000, 5000, 6000, 8000			
	Fase de salida		Fase A, B, Z (line driver: fase A, \overline{A} , B, \overline{B} , Z, \overline{Z})			
	Diferencia de fase de salida		Salida entre fase A y B : $\frac{T}{4} \pm \frac{T}{8}$ (T=1 ciclo de fase A)			
	Salida -de -control	Salida totem pole	• [Bajo] - Corriente de carga: Máx. 30mA, voltaje residual: Máx. 0.4VCC • [Alto] - Corriente de carga: Máx. 10mA, voltaje de salida (voltaje de alimentación 5VCC): Min. (voltaje de alimentación -2.0)VCC, voltaje de salida (voltaje de alimentación 12-24VCC): Mín. (voltaje de alim3.0)VCC			
		Salida NPN a colector abierto	Corriente de carga: Máx. 30mA, voltaje residual: Max. 0.4VCC			
		Salida de voltaje	Corriente de carga: Máx. 10mA, voltaje residual: Max. 0.4VCC			
1 - 1		Salida line driver	• [Bajo] - Corriente de carga: Máx. 20mA, Residual: Máx. 0.5VCC • [Alto] - Corriente de carga: Máx20mA, Voltaje de salida (voltaje de alimentación de 5VCC): Mín.2.5VCC, Voltaje de salida (voltaje de alimentación de 12-24VCC): Mín. (voltaje de alimentación de -3.0)VCC			
	Tiempo de	Salida totem pole				
Esp		Salida NPN a colector abierto Salida de voltaje	Máx. 1μs (longitu del cable: 2m, l sink = 20mA)			
	(asc./desc.)	Salida line driver	Máx. 0.5us (longitu del cable: 2m, I sink = 20mA)			
	Máx. frecuencia de respuesta		300kHz			
	Alimentaci		5VCC ±5% (ondulación P-P: Máx. 5%) 12-24VCC ±5% (ondulación P-P: Máx. 5%)			
	Consumo de corriente		Máx. 80mA (desconexión de la carga), salida line driver: Máx. 50mA (desconexión de la carga)			
	Resistencia de aislamiento		Por encima de $100M\Omega$ (a $500VCC$ meggers entre todas las terminales y el cuerpo)			
	Rigidez dieléctrica		750VCA 50/60Hz por 1 minuto (entre todas las terminales y el cuerpo)			
	Conexión		Cable axial, cable axial con conector, conector axial/radial			
E	Torque de	inicio	Máx. 70gf·cm (0.007N·m) ^{×2} , Máx. 800gf·cm (0.078N·m) ^{×3}			
: specificación mecánica	Momento de inercia		Máx. 80g·cm² (8×10 ⁻⁶ kg·m²) ^{×2} , Máx. 400g·cm² (4×10 ⁻⁵ kg·m²) ^{×3}			
iğ iği	Carga de f		Radial: Máx. 10kgf, Impulso: Máx. 2.5kgf			
Espe	Máx. revolución disponible *4		5,000rpm			
Vibra		dolon dioponible	Amplitud de 1.5mm a frecuencia de 10 a 55Hz por 2 horas, en cada una de las direcciones X, Y, Z			
Choo			Aprox. máx. 75G			
Onlog	uc	Temperatura ambiente	-10 a 70°C, almacenamiento: -25 85°C			
Ambi	ente	Humedad ambiente	35 a 85%RH, almacenamiento: 35 a 90%RH			
Protección			Cable axial, cable axial con conector: IP50 (estándar IEC),**5 Conector Axial/Radial: IP65 (estándar IEC)			
Cable			Ø5mm, 5-hilos (salida line driver: 8-hilos), 2m, cable blindado (AWG 24, diámetro del núcleo: 0.08mm, número de núcleos: 40, aislador fuera del diámetro: Ø1mm)			
Accesorio			Cople de Ø8mm, soporte			
Certificación			((excepto para salida line driver)			
Peso×6			Aprox. 363g (aprox. 275g), conector axial/radial: Aprox. 268g (aprox. 180g)			
	1 1 141		ing driver as nara fases A A B R). Las resoluciones no indicadas, se quedan configurar			

- X1: El pulso ™ es solo para fases A, B (salida line driver es para fases A, Ā, B, B). Las resoluciones no indicadas, se pueden configurar.
- ※2: Este valor es para el cable axial, cable conector axial (protección: IP50).
- 3: Este valor es para el cable axial, cable conector axial (protección: IP64), conector axial/radial (protección: IP65).
- ※4: Asegúrese de que la máx. revolución de respuesta sea menor o igual a la revolución máx. permitida al seleccionar la resolución.

[Revolución máx. de respuesta (rpm) = Frecuencia máx. de respuesta × 60 seg] Resolución

- %5: En caso del cable axial y del cable conector axial, se pueden ordener con la opción de protección IP64.
- ※6. El peso incluye el peso del empaque. El peso en paréntesis es solo el peso de la unicad. ※La resistencia ambiental se encuentra en estado sin congelación o condensación

de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(H) Controladores de temperatura

(I) SSRs / Controladore de potencia

(K) Temporizadores

(M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display (O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

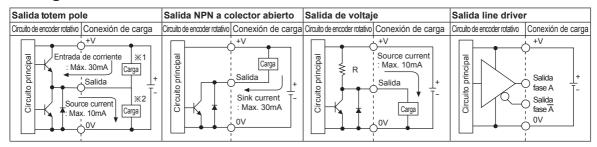
(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

Sensores de visión

(U) Software

F-21

■ Diagrama de salisa de control

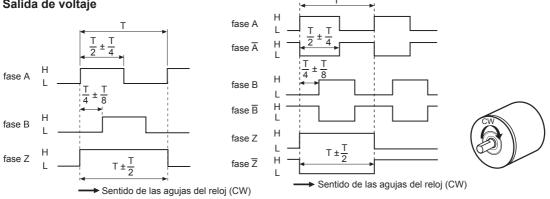


- Todos los circuitos de salida de las fases A, B, Z son los mismos. (La salida line driver es para A, Ā, B, Ē, Z, Z)
- La salida totem pole se puede usar para la salida NPN a colector abierto (%1) o para la salida de voltaje (%2).

Forma de la onda de salida

 Salida totem pole / Salida NPN a colector abierto/ Salida de voltaje

• Salida line driver



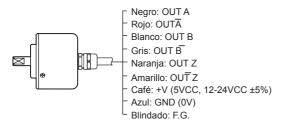
Conexiones

O Cable axial

 Salida Totem pole / Salida NPN a colector abierto / Salida de voltaje



Salida Line driver



XLos cables sin usar deberá aislarse.

«La parte metálica y el blindaje del cable del encoder deberán aterrizarse (F.G.).

© Cable conector axial / Conector axial/radial

 Salida Totem pole
 Salida Line driver Salida NPN a colector abierto
 Salida de voltaje





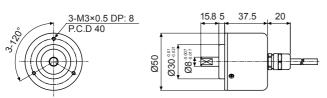
Salida	Totem po NPN a col de voltaje	ector abierto	Salida line driver		
No. de pin	Función	Color del cable	No. de pin	Función	Color del cable
1	OUT A	Negro	1	OUTA	Negro
2	OUT B	Blanco	2	OUTĀ	Rojo
3	OUT Z	Naranja	3	+V	Café
4	+V	Café	4	GND	Azul
5	GND	Azul	5	OUT B	Blanco
6	F.G.	Blindado	6	OUT B	Gris
		•	7	OUT Z	Naranja
			8	OUT Z	Amarillo
			9	F.G.	Blindado

※F.G. (a tierra): deberá aterrizarse por separado.

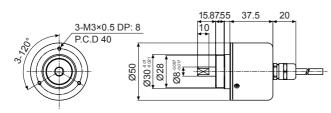
Incremental tipo flecha sólida de Ø50mm

Dimensiones

◎ Tipo cable axial, tipo cable conector axial (IP50)



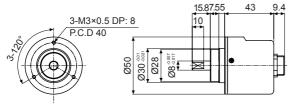
© Tipo cable axial, tipo cable conector axial (IP64) (opcional)



Ø5mm, 5-hilos (salida line driver: 8-hilos), 2000mm, cable blindado Cable conector axial Ø5mm, 5-hilos (salida line driver: 8-hilos),

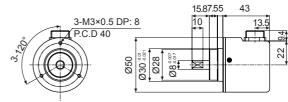
XEI cable conector se vende por separado, puede ver las especificaciones en la pág. G-10.

Tipo conector axial

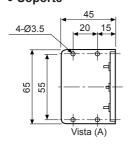


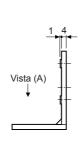
Tipo conector radial

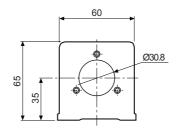
250mm, cable blindado



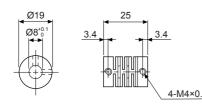
Soporte







• Cople (E50S)



- · Desalineación paralela: Máx. 0.25mm
- Desalineación angular: Máx. 5°
- 4-M4×0.7 Juego de borde: Máx. 0.5mm

XAI montar el cople en la flecha del encoder, si hay desalineación combinada (paralela, angular) entre la flecha del encoder rotativo y la flecha de acoplamiento, puede acortar el tiempo de vida del encoder y del cople.
XNo sobregargue la flecha.

XPara desalineación paralela, desalineación angular y juego de borde tome como referencia la pág. F-91.

XPara información del cople flexible (serie ERB), vea la página F-84.

(unidad: mm) (A) Sensores fotoeléctricos

> (B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

F) Encoders otativos

(G)
Conectores /
Cables conectores /
Cajas de distribución /
Sockets

Controladores de temperatura

(I) SSRs / Controladores de potencia

(J) Contadores

(K)

(L) Medidores

(M) Tacómetros / Medidores de

(N) Unidades de display

(O) Controladores de sensores

(P)

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Sensores de visión

de visión
(T)

Dispositivos de redes de campo

(U) Software

Autonics F-23