

Encoder Incrementali

- Serie encoder miniaturizzati $\varnothing 38$ per applicazioni generiche.
- Risoluzioni fino a 2000 imp./giro con zero
- Varie configurazioni elettroniche disponibili con alimentazioni fino a 28 Vdc
- Frequenza di esercizio fino a 100 KHz
- Uscita cavo, con eventuale connettore applicato alla fine del cavo
- Varie flangiature disponibili
- Velocità di rotazione fino a 3000 rpm
- Grado di protezione fino a IP54



Codice di ordinazione

Nel caso di variante particolare del Cliente, separare con un punto

EL 38 F 500 Z 5/28 N 6 X 3 P R . XXX

encoder incrementale serie **EL**

dimensione del corpo **38**

Tipo di flangiatura

mod.EL 38 F **F**
mod.EL 38 G **G**

Risoluzioni

da **1** a **2000** imp./giro

N.B.: Per disponibilità impulsi contattare direttamente i Nostri Uffici

Impulso di zero

senza impulso di zero **S**
con impulso di zero **Z**

Alimentazione encoder (Vdc)

alimentazione **5 ÷ 28**

N.B.: LINE DRIVER disponibile solo con alimentazione 5 Vdc o 8 ÷ 24 Vdc

R radiale

P pressacavo uscita cavo (lunghezza standard 0,5 m)

R.P.M.

3 3000 max

Grado di protezione

X standard IP54

Diametro foro

6 \varnothing 6 g6 mm
8 \varnothing 8 g6 mm
9 \varnothing 9,52 g6 mm (3/8")
10 \varnothing 10 g6 mm

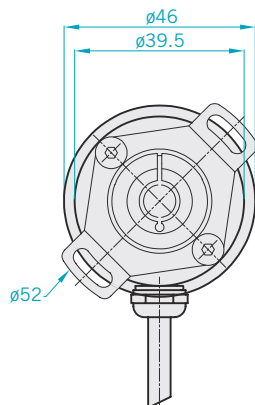
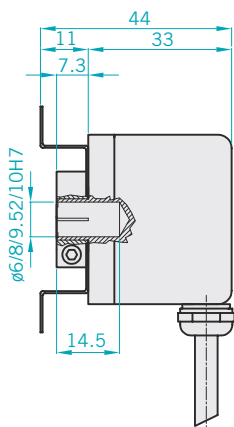
Configurazione elettronica in uscita

N NPN
C NPN OPEN COLLECTOR
P PUSH PULL
L LINE DRIVER

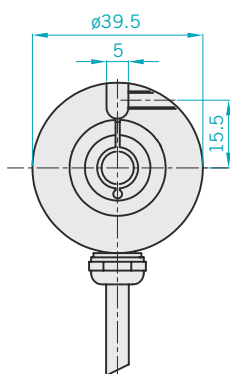
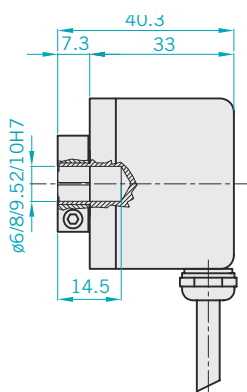
N.B.: per gli optional sulle configurazioni di uscita vedi scheda uscite collegamenti incrementali

Variante particolare del Cliente indicata da un numero progressivo da 001 a 999

EL 38 F

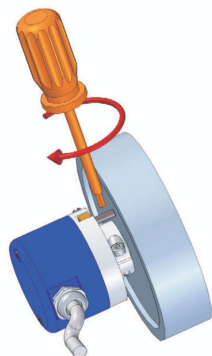
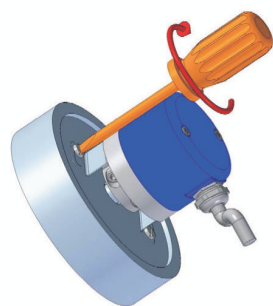
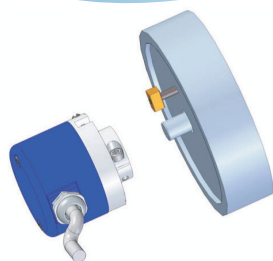
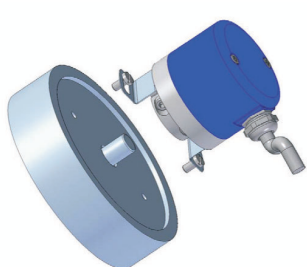


EL 38 G



EL 38 F

EL 38 G



COME INSTALLARE L'ENCODER

- 1) Accoppiare l'albero encoder con l'albero motore.
- 2) Fissare la molla alla flangia motore senza bloccarla.
- 3) Fissare l'albero encoder tramite l'apposita ghiera.
- 4) Ruotare per trovare la fasatura.
- 5) Bloccare la molla.

COME INSTALLARE L'ENCODER

- 1) Montare il piolino antirrotazione sulla flangia motore.
- 2) Accoppiare l'albero encoder con l'albero motore, facendo in modo che il piolino sia inserito nella cava presente nella parte anteriore dell'encoder (Mantenere una distanza minima di 0,5 mm da fondo cava).
- 3) Fissare l'albero encoder tramite l'apposita ghiera.

Caratteristiche elettroniche

Risoluzione	da 1 a 2000 impulsi giro
Tensione di alimentazione	5 ÷ 28 Vdc N.B. : LINE DRIVER solo con alimentazione 5 / 8÷24 Vdc
Assorbimento a vuoto	MAX 80 mA
Max corrente commutabile	50 mA per canale 20 mA per canale con LINE DRIVER
Configurazione elettronica in uscita	NPN / NPNOPEN COLLECTOR / PUSH PULL / LINE DRIVER
Max frequenza di utilizzo	MAX 100 KHz
Calcolo frequenza di utilizzo	$F = \frac{\text{RPM} \times \text{Risoluzione}}{60}$

Caratteristiche meccaniche

Diametro foro (mm)	$\phi 6 - \phi 8 - \phi 9.52 (3/8") - \phi 10$
Grado di protezione	IP54 standard
R.P.M. Max	3000
Carichi ammessi sull'albero	5N (0.5 Kp) assiali 5N (0.5 Kp) radiali
Shock	50 G per 11 msec
Vibrazioni	10G 10 ÷ 2000 Hz
Vita cuscinetti	10 ⁹ rivoluzioni
Cuscinetti	n° 2 cuscinetti a sfera
Materiale albero	Acciaio Inox AISI303
Materiale corpo	Alluminio D11S - UNI 9002/5
Materiale custodia	Fe
Temperatura di funzionamento	0° ÷ +60°C
Temperatura di immagazzinamento	-25° ÷ +70°C
Peso	150 g circa