

### 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

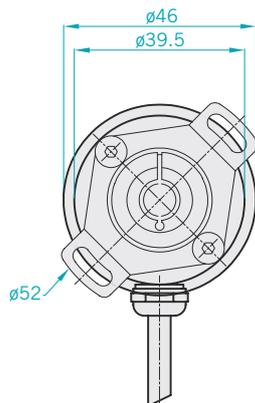
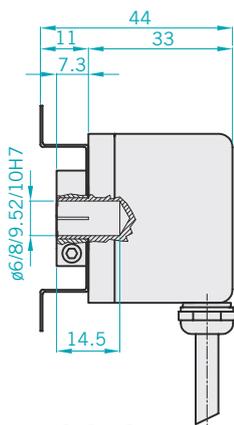
#### Configurazione elettronica in uscita

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

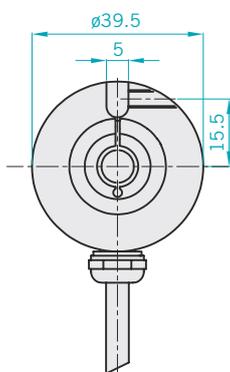
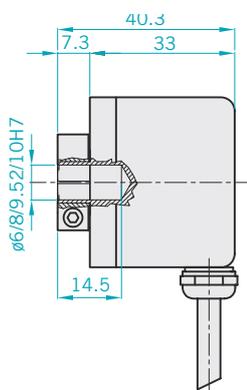
*N.B.: per gli optional sulle configurazioni di uscita vedi scheda uscite collegamenti incrementali*

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

# EL 38 F

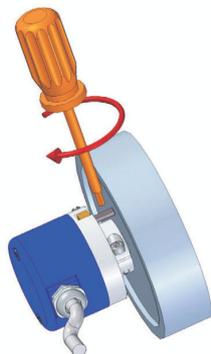
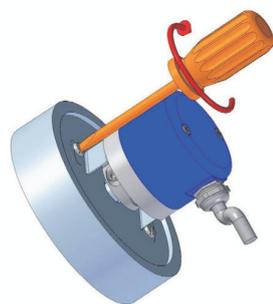
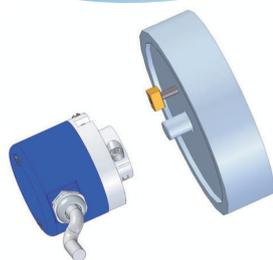


# EL 38 G



# 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

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

## Caratteristiche meccaniche

<b>Diametro foro (mm)</b>	ø6-ø8-ø9.52 (3/8")-ø10
<b>Grado di protezione</b>	IP54 standard
<b>R.P.M. Max</b>	3000
<b>Carichi ammessi sull'albero</b>	5N (0.5 Kp) assiali 5N (0.5 Kp) radiali
<b>Shock</b>	50 G per 11 msec
<b>Vibrazioni</b>	10G 10 ÷ 2000 Hz
<b>Vita cuscinetti</b>	10 <sup>9</sup> rivoluzioni
<b>Cuscinetti</b>	n° 2 cuscinetti a sfera
<b>Materiale albero</b>	Acciaio Inox AISI303
<b>Materiale corpo</b>	Alluminio D11S - UNI 9002/5
<b>Materiale custodia</b>	Fe
<b>Temperatura di funzionamento</b>	0° ÷ +60°C
<b>Temperatura di immagazzinamento</b>	-25° ÷ +70°C
<b>Peso</b>	150 g circa