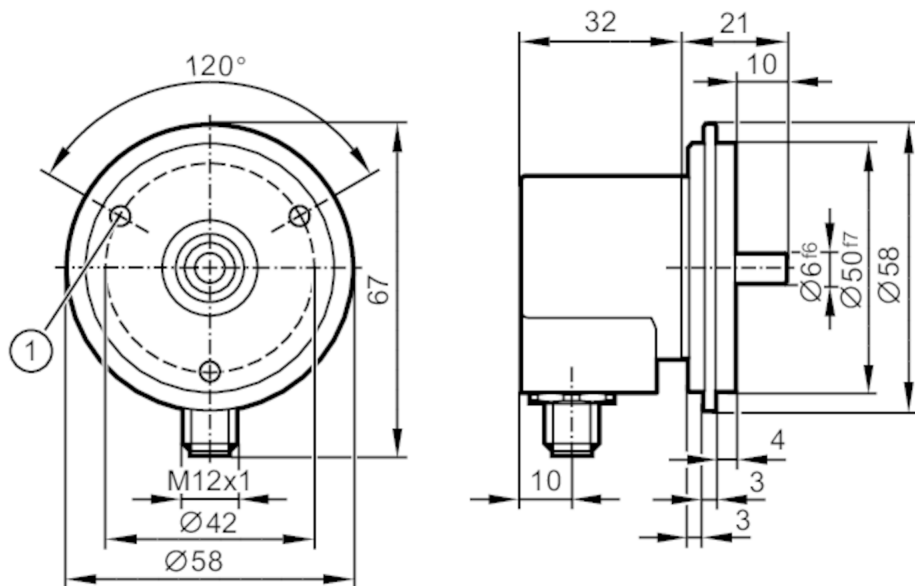


RM9007



Absolutny wieloobrotowy enkoder z pełnym wałem

RMS0024-C24/US6



Cechy produktu

Rozdzielczość	4096 kroki; 4096 obroty; 24 Bit
Interfejs komunikacyjny	CAN
Wykonanie wału	pełny wał
Średnica wału [mm]	6

Aplikacja

Zasada działania	absolut.
Rodzaj obrotów	wieloobrotowy

Dane elektryczne

Napięcie zasilania [V]	9...30 DC
Pobór prądu [mA]	< 100; ((10 V DC) ; ≤ 50 (24 V DC))
Klasa ochrony	III
Zabezpieczenie przed odwrotną polaryzacją	tak

Wyjścia

Funkcja wyjścia	Interfejs CANopen
Zabezpieczenie przed zwarciami	tak
Kod	binarne

Zakres pomiaru / nastaw

Rozdzielczość	4096 kroki; 4096 obroty; 24 Bit
---------------	---------------------------------

Dokładność / odchylenie

Dokładność [°]	0,08
----------------	------



Absolutny wieloobrotowy enkoder z pełnym wałem

RMS0024-C24/US6

Software / programowanie		
Możliwości parametryzacji		Parametr CAN; skalowanie; ustawienie wstępne; Szybkość transmisji; Kierunek obrotów; Node ID
Interfejsy		
Interfejs komunikacyjny		CAN
Liczba interfejsów CAN		1
CAN		
Protokół		CANopen
Ustawienia fabryczne		Szybkość transmisji: 125 kBit/s node ID: 32
Wersja		DSP - 406 V3.1; DS 301 V4.02; DS 306 V2.0
Rezystor terminujący		tak
Warunki pracy		
Temperatura otoczenia [°C]		-40...85
Ochrona		IP 65
Testy / dopuszczenia		
Odporność na wstrząsy		EN 60068-2-27100 g / 6 ms
Odporność na wibracje		EN 60068-2-610 g / 10...1000 Hz
MTTF [lata]		240
Dane mechaniczne		
Waga [g]		282,75
Wymiary [mm]		Ø 58 / L = 39
Materiał		kołnierz: aluminium; pokrywa obudowy: stal
Maks. liczba obrotów [U/min]		12000
Maks. moment rozruchowy [Nm]		3
Referencyjna temperatura dla oidanego momentu [°C]		20
Wykonanie wału		pełny wał
Średnica wału [mm]		6
Materiał wału		stal nierdzewna (1.4305 / 303)
Max. obciążenie osiowe wału (na końcu wału) [N]		40
Max. obciążenie promieniowe wału (na końcu wału) [N]		110
Mocowanie		kołnierz synchro

RM9007



Absolutny wieloobrotowy enkoder z pełnym wałem

RMS0024-C24/US6

Połączenie elektryczne

Konektor: 1 x M12, osiowy; kodowanie: A



1	CAN_GND
2	VBBc
3	GND (PE)
4	CAN_High
5	CAN_Low