产品选型手册 Product selection guide

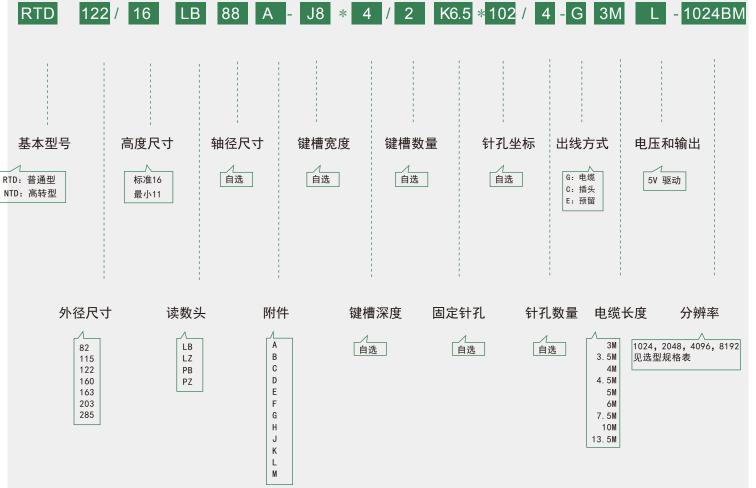


RTD/NTD 系列



非接触式磁环编码器有7种不同尺寸,分辨率最高达16384ppr, 可以满足不同大小机床主轴的需要。此编码器由ABZ三相输出 的读数头和磁源体构成, 读数头与磁源体密封于金属外壳内, 输出工业标准的A, B, Z方波信号。

型号说明



举例说明:

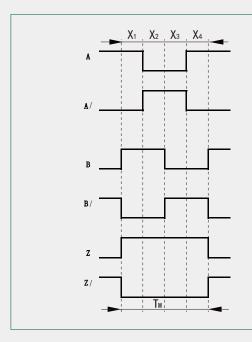
RTD普通型磁环编码器:磁源体外径122, 高度16:L型读数头,架 板朝AB向;磁源体内径88;A型附件;2个8*4的键槽均布;在φ102 的圆上均布 4个φ6.5的固定钉孔;电缆侧出6m线;DC5V电压驱

动输出:分辨率每圈1024脉冲。

备注:以上型号说明,如无需键槽或安装钉孔,可在型号命名中省略;正常情况下键槽与钉孔不同时存 在, 若客户不提供任何键槽及安装孔参数, 则以我公司标准制作。

见选型规格表
3×10 N m
6×10-5kgm
10000rad/S ²
Line Driver(26LS31)
DC5±0.25V
≤200mA
Vh≥2.5V, Vt≤0.5V
≤300kHz
见选型规格表
Ф82, Ф115, Ф122, Ф160, Ф163,
Ф 203, Ф 285
A, B, C, D, E, F, G, H, J, K, L, M
P, L
−20~+85° C
−30~+95° C
490m/s ²
$50m/s^2$
IP65

输出波形与信号位置精度



波形比: X1+X2=0.5T±0.1T

 $X2+X3=0.5T\pm0.1T$

相位差: Xn≥0.125T (n=1, 2, 3, 4)

绝对角度误差: ≤0.2T

周期误差: ≤0.05T

T=360°/N(N为每转输出脉冲数)

Z路信号宽度

1. $Tm=1T\pm0.5T$

 $Tm=nT\pm0.1T (n\geqslant2)$

Z路信号与A、B路信号相位关系不做规定

2、Tm=0.5T±0.25T

Tm=0. 25T ± 0. 125T

Z路信号上升沿与B路信号上升沿对齐

接线表

15芯 DB 电脑插头

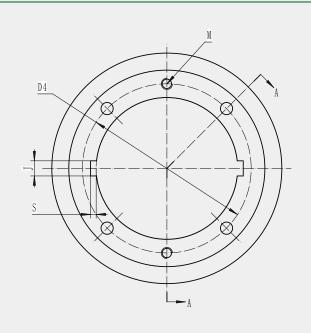
脚号	3	4	5	6	7	8	9	11	12	13	14	15
线色	红	蓝	橙	灰	黄	绿	棕	白	黑	黑	白	白
信号	Z/	Z	B/	В	A/	Α	G	OV	Vcc	Vcc	OV	0V

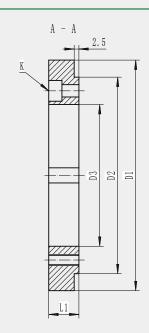
9 芯航空插头

脚号	1	2	3	4	5	6	7	8	9
线色	红	黄	白	黑	绿	灰	蓝	橙	棕
信号	Z/	A/	0V	5V	Α	В	Z	B/	G

选型规格表

		RTD分辨率(P/r)			HDD分辨率(P/r)											备注
型号 RTD/ NTD		客户端的最大孔径	FANUC、GSK、HNC 、KND系统	SIEME NS系统		HD	D系列	可分辨	率与任	-何系组	充皆可	兼容				1472
	Ф82.2	Ф60	1024、2048、2560	2560	128	256	320	512	640	1024	1280	1600	2048	3200	4096	此表格所
82	最高转速→		4687.5r/min			35000r/min				/min		6000r/min				提供最高
115	Ф115.1	Ф85	1200、1800、3600	3600	180	360	450	720	900	1440	1800	2250	2880	4500	5760	转速为理 论值,具
110	最高转速→		3125r/min		25000r/min			6250r	/min	6000r/min					体转速请 参照使用	
122	Ф123.3	Ф90	1024、1280、3840	3840	192	384	480	768	960	1536	1920	2400	3072	4800	6144	现场反馈 数据
	最高转速→		3125r/min			23000r/min			6000r/min							
100	Ф159.8	Ф125	1000、1250、2500	5000	250	500	625	1000	960	1536	1920	2400	3072	4800	6144	
160	最高转速→		2343.75r/min			18000r/min			6000r/min							
163	Ф164.5	Ф130	1024、2048、4096、5120	5120	256	512	640	1024	1280	2048	2560	3200	4096	6400	8192	
100	最高转速→		2343.75r/min		17500r/min				6000r/min							
203	Ф204.3	Ф170	1024、1280、6400	6400	320	640	800	1280	1600	2560	3200	4000	5120	8000	10240	
	最高转速→		接速→ 1875r/min		14000r/min			6000r/min								
205	Ф286.8	Ф250	1024、8960	8960	448	896	1120	1792	2240	3584	4480	5600	7168	11200	14336	
285	最高转速→		高转速→ 1339.126r/min			10000r/min					6000r/min					
41	Ф41.5	Ф30	1024、1280	1280	64	128	160	256	320	512	640	800	1024	1600	2048	生产周期
326	Ф326.5	Ф300	1024、2048、4096、 5120、8192、10240	10240	512	1024	1280	2048	2560	4096	5120	6400	8192	12800	16384	30-45个 工作日





- RTD82RTD115 RTD122 RTD160 RTD163 RTD203 **RTD285** [磁源体名称 — ф82 ф 115 ф 123 ф 160 ф 164 ф 204 ф 286 D1[磁源体外径 φ96 D2[避让台外径 — ф70 ф 104 ф 133 ф 137 ф 180 ф 263 D3[磁源体内径 $- \leqslant \phi 60 \leqslant \phi 85$ $\leq \phi 90 \leq \phi 125 \leq \phi 130 \leq \phi 170 \leq \phi 250$

 D4[安装中心圆
]
 一[自选]

 K [安装孔直径
]
 一[自选]

 J [键槽宽度
]
 一[自选]

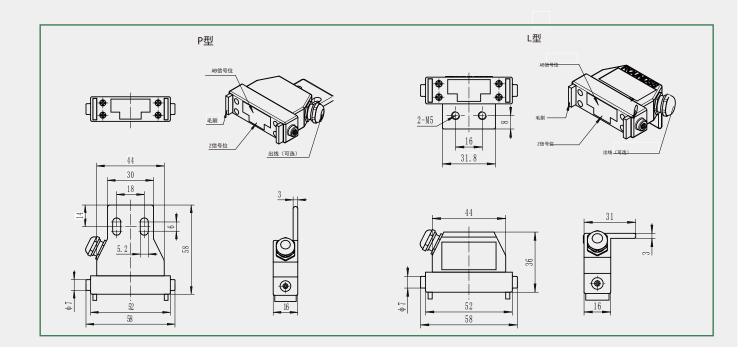
 S [键槽深
]
 一[自选]

M[拆卸工艺孔] — 标准为M6或等于磁源体固定螺钉的公称直径

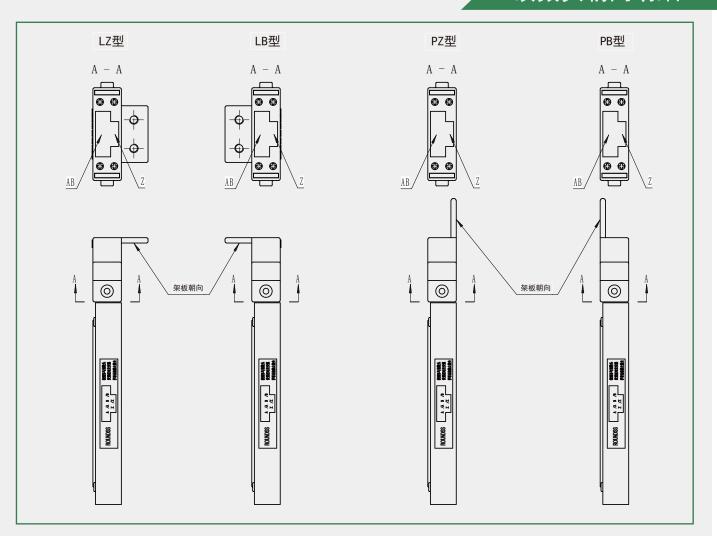
L1[磁源体高度] — 标准为16mm,最小不能低于11mm,当L1=11mm时,L2=0

L2[避让台高度] — 标准为2.5mm,作用是避让磁源体护罩的锁紧螺钉

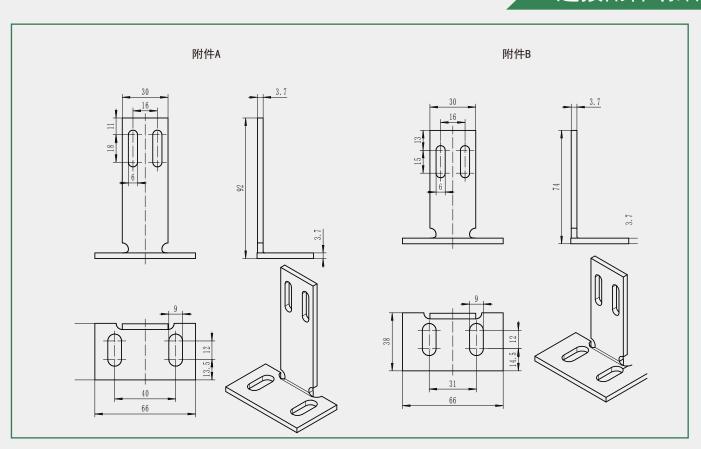
读数头选型明细

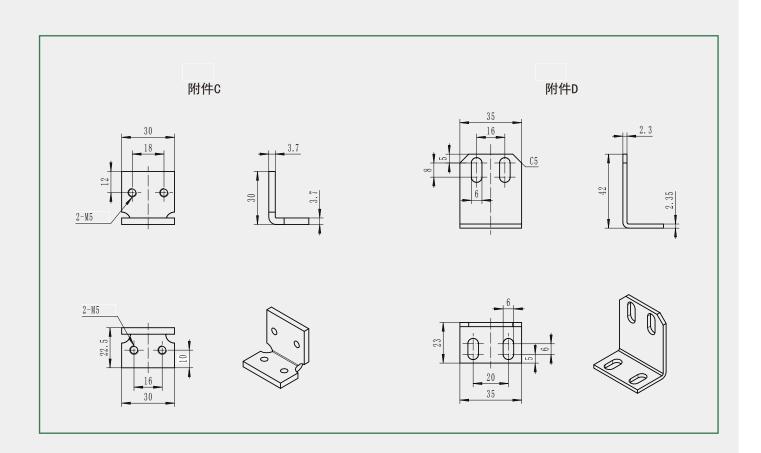


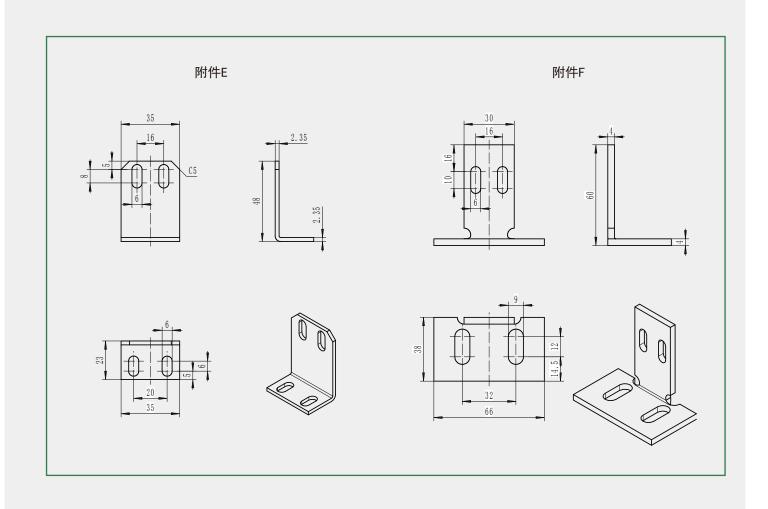
读数头朝向明细

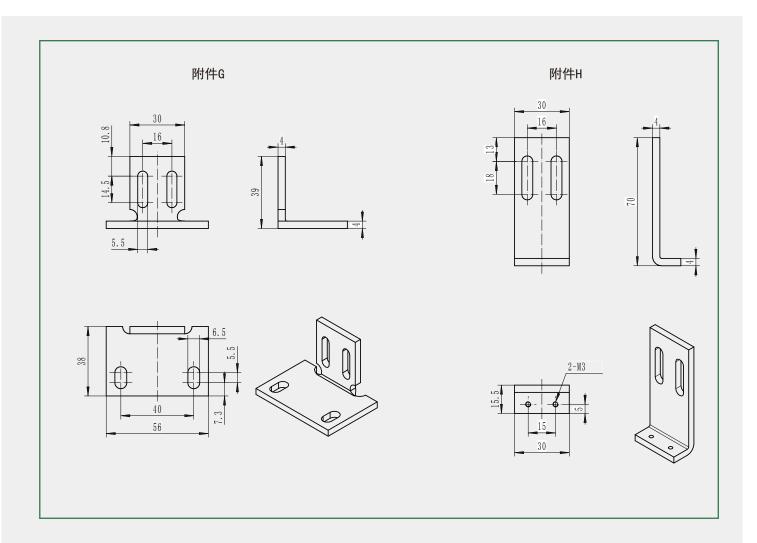


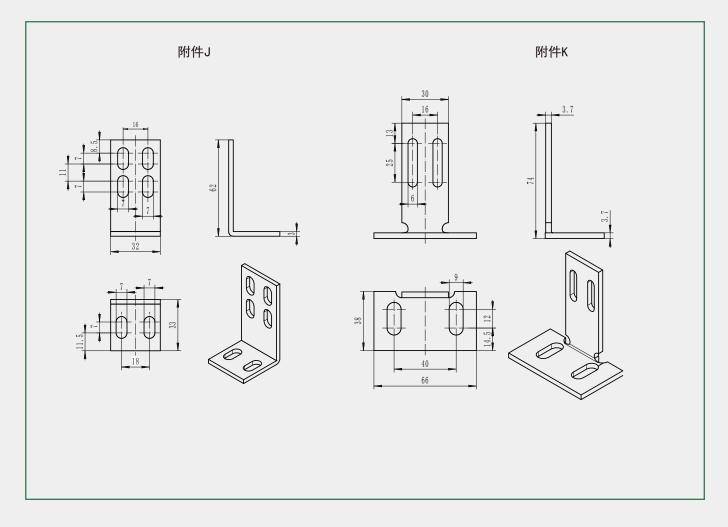
连接附件明细

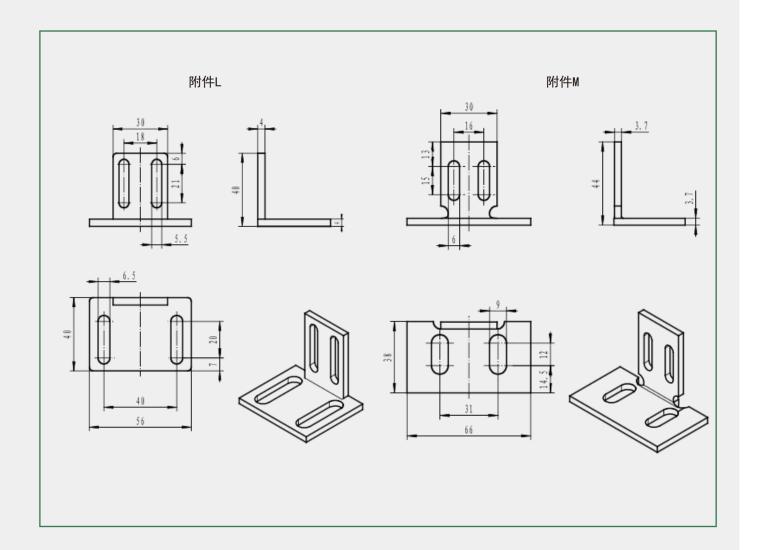












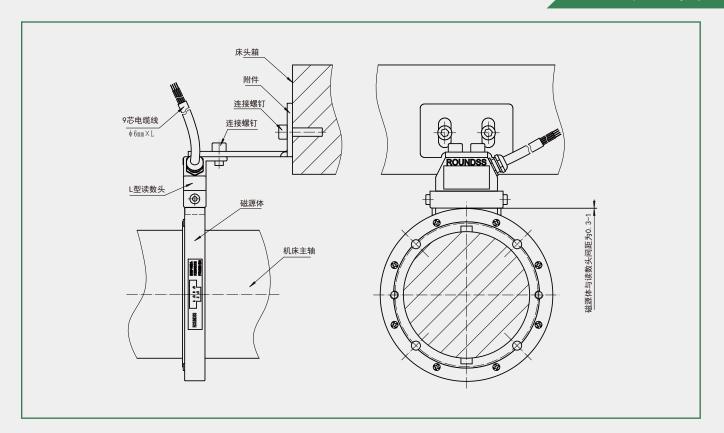
安装步骤明细

安装步骤

安装工艺:首先将磁源体安装在机床主轴上,再用相应数量的螺栓将磁源体固定,主轴带动磁源体旋转;将读数头的安装支架固定在电机或设备主体上,然后将读数头安装在支架上,螺钉轻微锁紧(锁紧力度应使读数头能滑动),间隙可用非金属薄片(如名片、信用卡等厚度小于1mm的卡片)控制,将薄片放到磁源体与读数头之间,锁紧支架与设备的连接螺母,此时将薄片抽出,然后将使电机主轴转动,滑动读数头调整信号,若磁源体高度为标准的16mm,可直接将读数头两边与磁源体两边对齐,位置即可固定;信号反馈正常后,锁紧读数头与支架的连接螺钉,调试完毕。

备注

安装磁源体与读数头的方向应按照磁源体上方标签所提示方向安装



P型安装图

