

Formulario de consulta para sistemas de encoder magnético

Remitente			
Compañía:		Contacto:	
		Teléfono:	
Dirección:		Fax:	
		E-Mail:	

Piezas de repuesto			
<p>→ Si desea solicitar un presupuesto de repuestos, solo complete la sección resaltada en gris. No es posible proporcionar un presupuesto sin un número de serie.</p>			
Número de serie:		Número de orden (opcional):	
Cliente final / País cliente final:			

Nuevo dispositivo

1 Cantidad de ítems:	2 Fecha para cuando es requerido / Fecha despacho:
.....

3 Campo de aplicación / Aplicación:
.....

4 Señal de salida:

<input type="checkbox"/> Señal de salida incremental
--

Frecuencia de pulsos (depende del diámetro de la rueda de pulsos)

Ideal: Pulsos por revolución

Si "ideal" no puede ser realizada: Entre y pulsos por revolución

Señal pulso de referencia (requiere banda magnética adicional)

Sin señal pulso de referencia 1 x por revolución x por revolución

Transmisión de señal

Eléctrica (cable de cobre):

- | | | | |
|--|---------------------------------------|------------------------------|----------------------------|
| Amplitud de señal: | <input type="checkbox"/> HTL | <input type="checkbox"/> TTL | Grado de protección |
| <input type="checkbox"/> Cable fijo, largo de cable: | m | | IP68 |
| <input type="checkbox"/> Conector redondo Burndy de 12-polos | (tipos con señal pulso de referencia) | | IP67 |
| <input type="checkbox"/> Conector redondo M23 de 12-polos | (tipos con señal pulso de referencia) | | IP67 |
| <input type="checkbox"/> Conector redondo M12 de 8-polos | (tipos sin señal pulso de referencia) | | IP67 |
| <input type="checkbox"/> Regleta de terminales en una caja de conexión | | | IP66 |

Óptica (Cable FOC + decodificador separado tipo LWLS-D...):

- | | |
|---|-------------|
| <input type="checkbox"/> Conector FOC en una caja de conexión (50 / 125 µm, compatible-ST®) | IP66 |
| <input type="checkbox"/> Conector FOC en una caja de conexión (62.5 / 125 µm, compatible-ST®) | IP66 |

Señal de salida absoluta

Resolución giro único (no es posible giros múltiples)

- 12 bit 13 bit 14 bit 15 bit 16 bit

Eléctrica (cable de cobre):

- | | |
|---|----------------------------|
| <input type="checkbox"/> SSI | Grado de protección |
| <input type="checkbox"/> Cable fijo, largo del cable: | IP67 |
| <input type="checkbox"/> Conector redondo M23 de 12-polos | IP67 |
| <input type="checkbox"/> Conector redondo Burndy de 12-polos | IP67 |
| <input type="checkbox"/> Regleta de terminales en una caja de conexión | IP66 |
| <input type="checkbox"/> EtherCAT , 3 x M12 conector plug-in (específico para la interfaz) | IP67 |

Salida de conmutación sobrevelocidad (opción S)

Cantidad de salidas de conmutación

Velocidad de conmutación requerida

- 1 pieza 2 piezas
- Velocidad conmutación:

5 Diámetro eje:

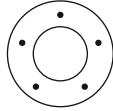
.....

6 Velocidad máxima:

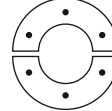
.....

7 Versión rueda de pulsos:

una pieza (estándar)



dividido



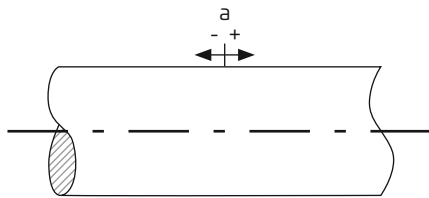
8 Situación de instalación:

Plano del lugar de instalación incluido

Plano del lugar de instalación no disponible
(Por favor complete el anexo "Situación de instalación MAG")

→ Por favor asegúrese de incluir fotos complementarias.

9 Juego axial del eje:



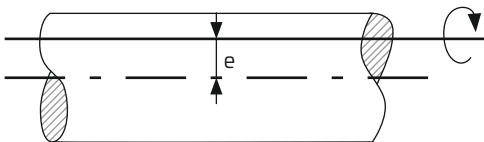
a = max. ± 1 mm

a = max. ± 3 mm

a = max. ± 8 mm

Misceláneos:

10 Excentricidad:



e = max.: mm

11 Rango de temperatura:

-25 °C hasta +85 °C

-40 °C hasta +85 °C

Misceláneos:

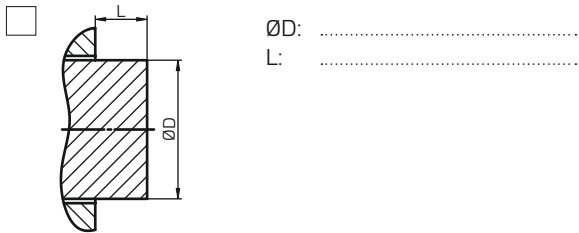
12 Misceláneos:

.....

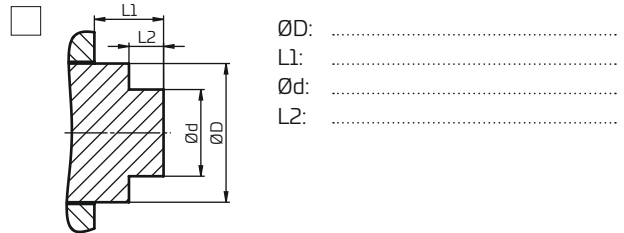
Anexo
para sistemas de encoder magnético

Situación de instalación con extremo de eje libre

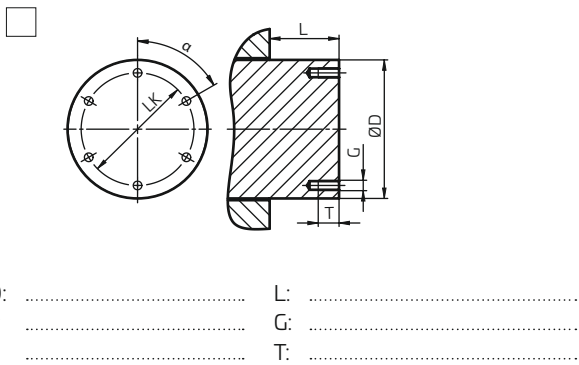
1. Extremo del eje con centrado externo sin círculo de pernos



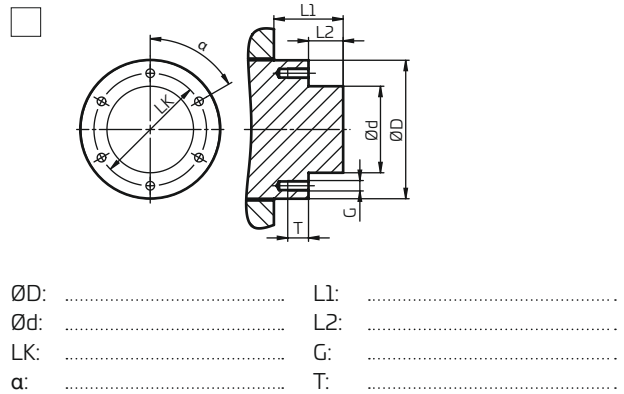
2. Hombro del eje con centrado externo sin círculo de pernos



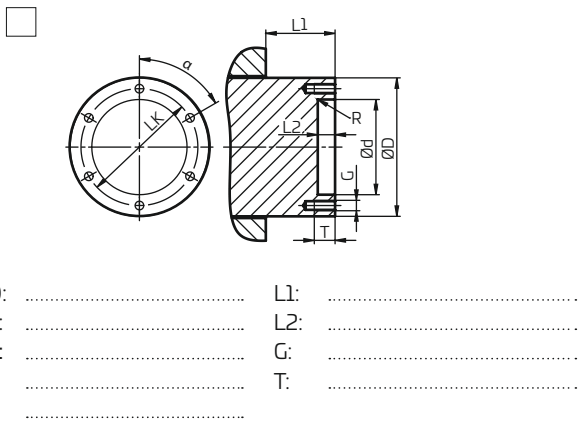
3. Extremo del eje con centrado externo y círculo de pernos



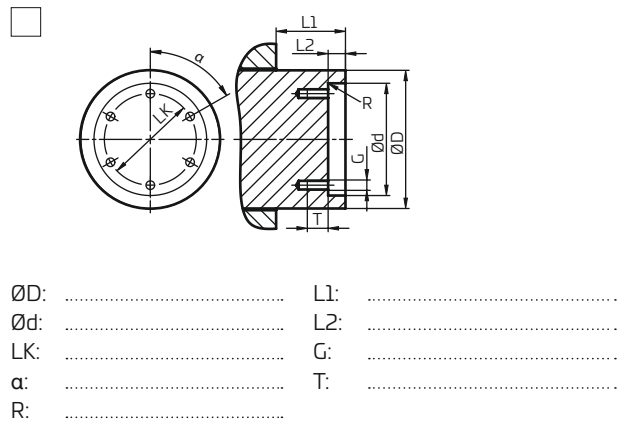
4. Hombro del eje con centrado externo y círculo de pernos



5. Extremo del eje con centrado interno y círculo de perno externo

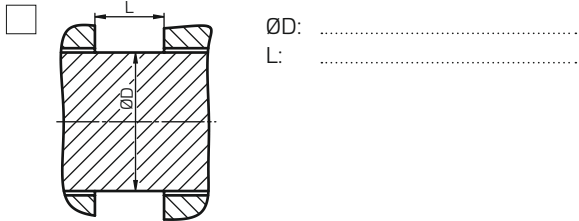


6. Hombro del eje con centrado interno y círculo de perno interno

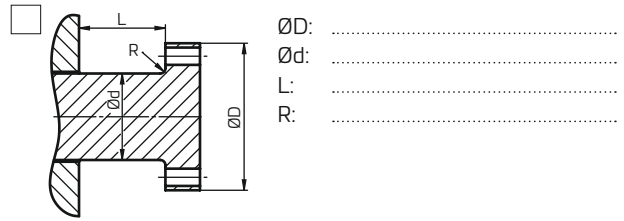


Situación de instalación sin extremo de eje libre

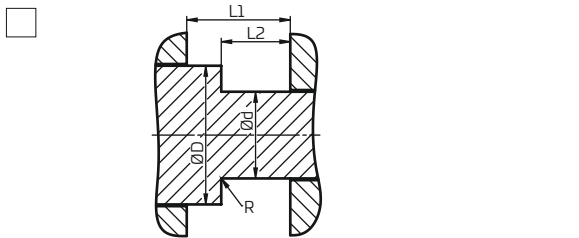
7. Sin extremo de eje libre



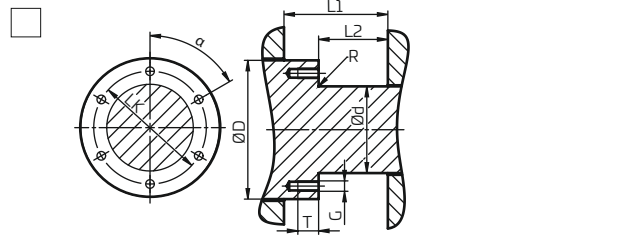
8. Extremo del eje con brida



9. Hombro del eje sin círculo de pernos



10. Hombro del eje con círculo de pernos



Boceto propio