



## Enkoder inkrementalny (1085491) serii DUS60 - SICK



**Numer artykułu SKU:  
OC-SICK014976**

Numer artykułu producenta:  
-----

Tylko na zamówienie

### OPIS PRODUKTU

## Wydajność

Krok pomiarowy	90°, elektronicznie/liczba impulsów na obrót
Odchyłka kroku pomiarowego	$\pm 18^\circ$ / liczba impulsów na obrót
Granice błędów	Odchyłka kroku pomiarowego x 3
Kąt detekcji	$\leq 0,5 \pm 5\%$

## Interfejsy

Interfejs komunikacyjny	Przyrostowy
Interfejs komunikacyjny – szczegóły	TTL / HTL <sup>1)</sup>
Dane parametryczne	Przełącznik DIP, możliwość wyboru wyjścia
Funkcja wyjścia	Kanał A, kierunek
Czas inicjalizacji	$< 5 \text{ ms}^2$
Częstotliwość wyjściowa	+ 60 kHz
Prąd obciążenia	$\leq 30 \text{ mA}$ , na jeden kanał
Prąd roboczy	$\leq 120 \text{ mA}$ (bez obciążenia)
Pobór mocy	$\leq 1,25 \text{ W}$ (bez obciążenia)

## Przełącznik DIP – parametry

Liczba impulsów na obrót	?
Napięcie wyjściowe	?
Kierunek obrotów	?

Przełącznik konfiguracyjny	Grupa 2400 impulsów, wybierany kierunek zliczania, TTL/HTL wybierane przełącznikiem DIP
----------------------------	---

<sup>1)</sup> Wybór wyjścia niedostępny dla konfiguracji przełączników DIP E, F i G. Wartość napięcia wyjściowego zależna od napięcia zasilającego.

<sup>2)</sup> Po upływie tego czasu odczyty pozycji są ważne.

## Dane elektryczne

Typ przyłącza	Wtyk, M12, 4 piny, uniwersalny <sup>1)</sup>
Napięcie zasilające	4,75 ... 30 V
Sygnal odniesienia, liczba	1
Sygnal odniesienia, pozycja	180°, elektryczny, powiązany logicznie z A
Zabezpieczenie przed zamianą biegunów	?
Odporność wyjść na zwarcie	?
MTTFd: czas do niebezpiecznej awarii	275 lat(a) (EN ISO 13849-1) <sup>2)</sup>

<sup>1)</sup> Obrótowe przyłącze uniwersalne umożliwia ustawienie pozycji złącza wtykowego w kierunku promieniowym i osiowym.

<sup>2)</sup> W przypadku tego produktu chodzi o produkt standardowy, a nie o część zabezpieczającą w rozumieniu dyrektywy maszynowej. Obliczenie na podstawie nominalnego obciążenia części, średniej temperatury otoczenia 40 °C, częstości stosowania 8760 h/rok. Wszystkie awarie elektroniczne są uważane za awarie niebezpieczne. Szczegółowe informacje – patrz dokument nr 8015532.

## Dane mechaniczne

Wykonanie mechaniczne	Wałek, mocowanie czołowe
Średnica wałka lub otworu	6 mm
Długość wału	10 mm
Rodzaj kołnierza/wspornik antyrotacyjny	Mocowanie czołowe z 3 x M3 3 x M4
Masa	0,3 kg <sup>1)</sup>
Materiał, wał	Stal nierdzewna
Materiał, kołnierz	Aluminium
Materiał, obudowa	Aluminium
Materiał, przewód	PVC
Moment rozruchowy	1,2 Ncm (+20 °C)
Moment obrotowy roboczy	1,1 Ncm (+20 °C)
Dopuszczalne obciążenie wałka	100 N (promieniowe) 50 N (osiowe)
Prędkość obrotowa pracy	1.500 min <sup>-1</sup>
Moment bezwładności wirnika	33 gcm <sup>2</sup>
Żywotność łożysk	3,6 x 10 <sup>9</sup> obrotów

Przyspieszenie kątowe  $\leq 500.000 \text{ rad/s}^2$

<sup>1)</sup> Dotyczy enkoderów z wtykiem.

## Dane dotyczące otoczenia

EMC	Wg EN 61000-6-2 i EN 61000-6-3
Stopień ochrony	IP65 <sup>1)</sup>
Dopuszczalna względna wilgotność powietrza	90 % (Roszenie niedopuszczalne)
Zakres temperatury roboczej	-30 °C ... +90 °C
Zakres temperatur składowania	-40 °C ... +75 °C
Odporność na wstrząsy	100 g (EN 60068-2-27)
Odporność na drgania	30 g, 10 Hz ... 2.000 Hz (EN 60068-2-6)

<sup>1)</sup> Jeśli przeciwległe złącze wtykowe jest zamontowane, a otwór przełącznika DIP zostanie zablokowany przez obudowę enkodera.

## Certyfikaty

EU declaration of conformity	<a href="#">?</a>
UK declaration of conformity	<a href="#">?</a>
ACMA declaration of conformity	<a href="#">?</a>
China-RoHS	<a href="#">?</a>
Certyfikat cULus	<a href="#">?</a>
Certyfikat EAC / DoC	<a href="#">?</a>

## Klasyfikacje

ECLASS 5.0	27270501
ECLASS 5.1.4	27270501
ECLASS 6.0	27270590
ECLASS 6.2	27270590
ECLASS 7.0	27270501
ECLASS 8.0	27270501
ECLASS 8.1	27270501
ECLASS 9.0	27270501
ECLASS 10.0	27270501
ECLASS 11.0	27270501
ECLASS 12.0	27270501
ETIM 5.0	EC001486
ETIM 6.0	EC001486
ETIM 7.0	EC001486
ETIM 8.0	EC001486

UNSPSC 16.0901 41112113

---

## DANE TECHNICZNE

Nr kat.	OC-SICK014976
---------	---------------

Data wygenerowania podsumowania: 04.06.2026r, g. 02:03