AIR-COM PNEUMATYKA-AUTOMATYKA

Najszersza oferta pneumatyki w Polsce

Szybka dostawa 24 h / 48 h

Biuro Obsługi Klienta +48 71 799 45 81

Enkoder z kołem pomiarowym (1084501) serii DUV60 - SICK



Numer artykułu SKU: OC-SICK014743

Numer artykułu producenta: -----

Tylko na zamówienie

SICK

OPIS PRODUKTU

Wydajność

Liczba impulsów na obrót	1 ... 48 [1]
Rozdzielczość impulsy/mm	0,125 mm/impuls ... 304,8 mm/impuls (w zależności od typu)
Krok pomiarowy	90° elektronicznie/liczba impulsów na obrót
Odchyłka kroku pomiarowego	± 18°, / liczba impulsów na obrót
Granice błędu	Odchyłka kroku pomiarowego x 3
Kąt detekcji	0,5 ± 5%
Czas inicjalizacji	< 5 ms [2]

[1] Możliwe liczby impulsów na obrót — patrz klucz oznaczeń.

[2] Po upływie tego czasu odczyty pozycji są ważne.

Interfejsy

Interfejs komunikacyjny	Przyrostowy
Interfejs komunikacyjny – szczegóły	TTL / HTL
Dane parametryczne	Przełącznik DIP, możliwość wyboru wyjścia

Dane elektryczne

Prąd roboczy bez obciążenia	120 mA
Typ przyłącza	Wtyk, M12, 8 pinów, uniwersalny [1]
Liczba impulsów na obrót	?
Napięcie wyjściowe	?
Kierunek obrotów	?
Maks. pobór mocy bez obciążenia	≤ 1,25 W
Napięcie zasilające	4,75 V ... 30 V
Prąd obciążenia maks.	≤ 30 mA, na jeden kanał
Maksymalna częstotliwość wyjściowa	60 kHz
Sygnał odniesienia, liczba	1
Sygnał 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) [2]

[1] Obrotowe przyłącze uniwersalne umożliwia ustawienie pozycji złącza wtykowego w kierunku promieniowym i osiowym.

[2] 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

Obwód koła pomiarowego	300 mm
Powierzchnia koła pomiarowego	O-ring NBR70 [1]
Wykonanie ramienia sprężynowego	Ramię sprężynowe, enkoder po stronie montażu
Masa	0,45 kg [2]

Materiał, enkoder

Wałek	Stal nierdzewna
Kołnierz	Aluminium
Obudowa	Aluminium
Przewód	PVC

Materiał, mechanika ramienia sprężynowego

Element sprężysty	Stal sprężynowa
Koło pomiarowe	Aluminium

Moment rozruchowy	1,2 Ncm
Moment obrotowy roboczy	1,1 Ncm
Prędkość obrotowa pracy	1.500 min^{-1}
Żywotność łożysk	3,6 x 10^{9} obrotów

Maksymalne ugięcie sprężyny/wychylenie ramienia sprężynowego	14 mm [3]
Zalecane naprężenie wstępne	10 mm [3]
Maks. dopuszczalny zakres roboczy sprężyn (praca w trybie ciągłym)	± 3 mm
Trwałość użytkowa elementu sprężystego	> 1,4 mln cykli [3]

[1] Powierzchnia koła pomiarowego ulega zużyciu. Zależy ono od ciśnienia docisku, przyspieszenia w danej aplikacji, prędkości przesuwania, powierzchni pomiaru, mechanicznego ustawienia koła pomiarowego, temperatury i warunków otoczenia. Zalecamy regularną kontrolę właściwości koła pomiarowego i w razie potrzeby jego wymianę.

[2] Dotyczy enkoderów z wtykiem.

[3] Dotyczy tylko mocowania przy użyciu ramienia sprężynowego.

Dane dotyczące otoczenia

EMC	Wg EN 61000-6-2 i EN 61000-6-3
Stopień ochrony	IP65 [1]
Dopuszczalna względna wilgotność powietrza	90 % (Roszenie niedopuszczalne)
Zakres temperatury roboczej	–30 °C ... +70 °C
Zakres temperatur składowania	–40 °C ... +75 °C

[1] Jeśli przeciwległe złącze wtykowe jest zamontowane, a otwór przełącznika DIP zostanie zablokowany przez obudowę enkodera.

Certyfikaty

EU declaration of conformity	
UK declaration of conformity	
ACMA declaration of conformity	
China-RoHS	
Certyfikat cULus	
Certyfikat EAC / DoC	

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	27270790
ECLASS 11.0	27270707
ECLASS 12.0	27270504

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-SICK014743

Data wygenerowania podsumowania: 13.11.2026r, g. 13:20