



Enkoder z kołem pomiarowym (1090682) serii DUV60 - SICK



**Numer artykułu SKU:
OC-SICK015910**

Numer artykułu producenta:

Tylko na zamówienie



OPIS PRODUKTU

Wydajność

Liczba impulsów na obrót	1 ... 1800 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, 4 piny, 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⁾ Obrótowe 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	12 "
Powierzchnia koła pomiarowego	Gładkie tworzywo sztuczne (uretan) ¹⁾
Wykonanie ramienia sprężynowego	Ramię sprężynowe, montaż od dołu za pomocą uchwytu montażowego
Masa	0,9 kg ²⁾
Materiał, enkoder	
Wątek	Stal nierdzewna
Kołnierz	Aluminium
Obudowa	Aluminium
Przewód	PVC
Materiał, mechanika ramienia sprężynowego	
Element sprężysty	Stal sprężynowa
Koło pomiarowe	Aluminium
Pasy	Aluminium
Przeciwwaga	Aluminium
Moment rozruchowy	0,5 Ncm

Moment obrotowy roboczy	0,4 Ncm
Prędkość obrotowa pracy	1.500 min ⁻¹
Żywotność łożysk	3,6 x 10 ⁹ obrotów
Maksymalne ugięcie sprężyny/wychylenie ramienia sprężynowego	40 mm ³⁾
Zalecane naprężenie wstępne	20 mm ³⁾
Maks. dopuszczalny zakres roboczy sprężyn (praca w trybie ciągłym) ± 10 mm	

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⁾ W oparciu o enkoder z wyjściem złącza wtykowego i rolkami uretanowymi, nie jest konieczny montaż (uchwyt ramienny).

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-SICK015910
---------	---------------

Data wygenerowania podsumowania: 04.06.2026r, g. 12:56