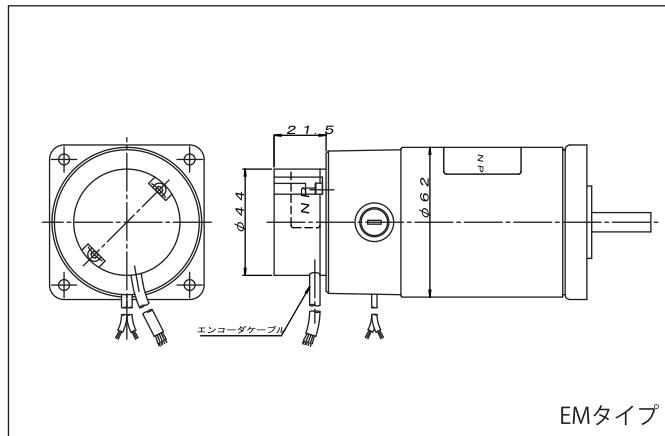
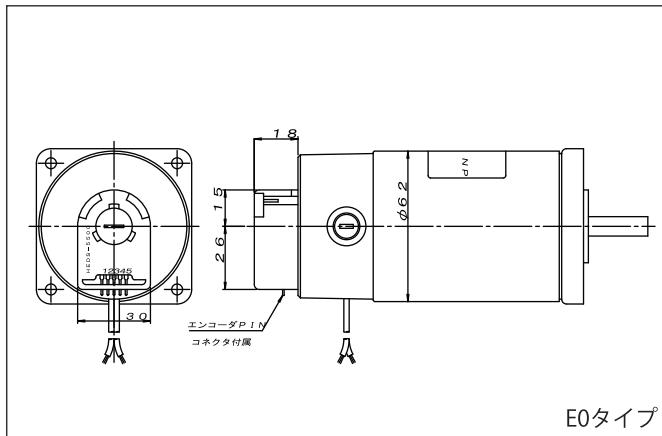


# エンコーダ

モータオプション	ドライバ
ドライバオプション	ドライバ
技術説明 その他	

## エンコーダ

## 電磁ブレーキ



- ◆ DCモータとエンコーダを組合せることにより、当社ドライバにて、高精度な速度制御や位置制御を実現します。
- E0（ゼロ）タイプは、A,B 2相出力で小形、低価格です。
- EMタイプは、A,B,Z 3相出力、出力形式も多彩です。

### ◆取り扱い上の注意

- エンコーダは精密機器のため、軸や本体に異常な衝撃を加えないで下さい。
- ビルトインタイプですので、分解しないで下さい。
- エンコーダの絶縁抵抗や耐電圧は測定しないで下さい。
- E0タイプのリード線はツイストペアにするか、又はシールド線をご使用下さい。
- エンコーダの配線はモータ線のようにノイズが乗っているケーブルと同一配線をしないで下さい。誤動作の原因となります。
- 配線後、通電する前に再度配線をチェックして下さい。特に電源の極性を間違えると、エンコーダが壊れるおそれがあります。

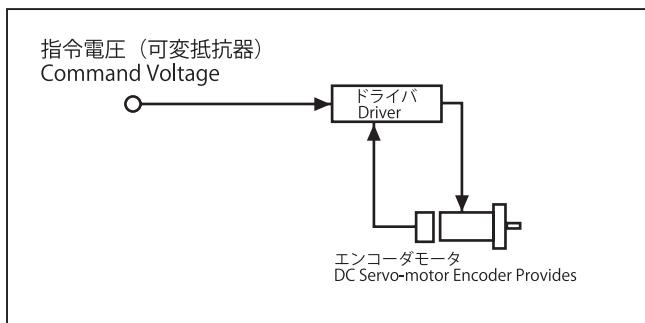
### ◆速度制御

#### SPEED CONTROL

モータの回転速度はエンコーダにより感知され、ドライバにフィードバックします。このシステムにより負荷変動に対し安定した回転速度が保てます。

Motor speed is sensed by encoder and is feedback to driver.

This system provides constant rotation speed substantially eliminating effect of load fluctuation.



- ◆ Highly precise speed and positioning control can be achieved by our driver if used together with a DC motor and an encoder.
- Type E0 (zero) has a two-phase output system (A and B) and is compact and low priced.
- Type EM has a three-phase output system A,B and Z

### ◆PRECAUTIONS IN HANDLING

- The encoder is a precision device, so do not give an unusual shock to the shaft or the body.
- Because it is a self-contained unit, do not attempt to disassemble it.
- Do not measure the insulation voltage or the withstand voltage of the encoder.
- For E0 type of lead wires, use twisted pair or shielded wire.
- Do not wire the encoder in the same pipe as cables with noise like the power wires of a motor. It may cause a wrong operation.
- After the completion of wiring, check the connections again before turning electricity on. Particularly, if the polarity of the power source is set wrong, it can break the encoder.

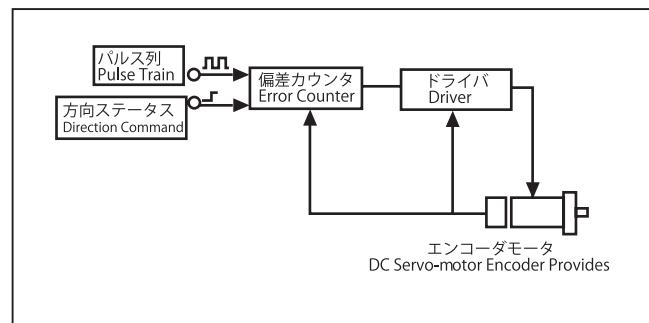
### ◆位置制御

#### POSITIONING CONTROL

指令パルスの周波数で回転速度が決まり、指令パルス数で回転角度が決定されます。ステップモータに比べ効率が良く、高速回転もできます。

Rotation speed is determined on command pulse frequency and rotation angle is determined on the number of command pulses.

More efficient than stepper motor and can be operated at high-speed.

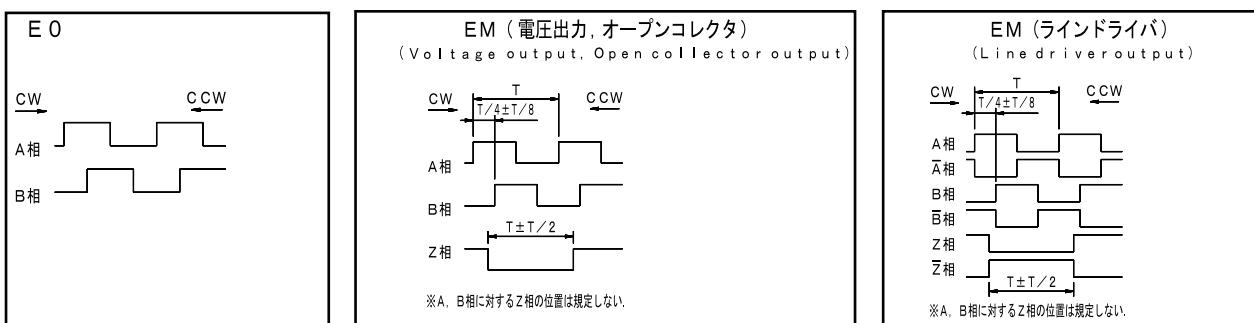


# ENCODER

## ◆エンコーダ仕様 ENCODER SPECIFICATION

エンコーダ形式名 Type name	E 0	EM		
標準パルス数 Output pulse number (Standard)	100, 500 P/R	100, 600, 1000 P/R (Standard)		
供給電源 Power source	DC5V±10% 40mA MAX	DC5V±10% 60mA MAX		
出力形式 Output mode	TTLコンパチ TTL compatible	電圧出力 Voltage output	オープンコレクタ出力 Open collector output	ラインドライバ出力 Line driver output
出力電圧 Output voltage	VH>2.4V VL<0.4V	VH>4V VL<0.5V	---	VH>2.5V VL<0.5V IO=20mA以下
流入電流 Sink current	---	---	30mA	
最大印加電圧 Max voltage	---	---	30V	
相数 Output phase	A, B A, B	A, B, Z A, B, Z		A, B, Z, A, B, Z A, B, Z, A, B, Z
波形 Output form	方形波 Square wave	方形波 Square wave		
負荷抵抗 Load resistance	2.2kΩ	500Ω	---	---
出力回路 Output circuit				
入出力取り出し方式 Connection method	コネクタ Connector	5芯シールドケーブル Cable		8芯シールドケーブル Cable
コネクタピン配列 または ケーブル接続表 Connection pin wiring or cable wiring	 付属コネクタ 1セット Accessories connector 適用電線AWG22~28)	 ケーブル長さ Cable Length 1m サイズ size AWG28×5 (8) (8) =ラインドライバ Line driver		

## ◆出力波形 Output waveform



◆ EMタイプエンコーダをご注文の際には下記項目をお知らせください。

- 1.形式名 例.SS40E4-EM-L2-50(24V)
- 2.出力形式 例.オープンコレクタ
- 3.出力パルス数 例.600P/R

◆ When ordering DC motors with E type encoder, please inform us of followong items.

- 1.Motor model Example. SS40E4-EM-L2-50(24V)
- 2.Output mode Example. Open collector
- 3.Output pulses Example. 600P/R

