

マイクロエンコーダ シリーズ

マイクロエンコーダシリーズは、短形波3チャンネル出力機能を持つ、超小型で高分解能なインクリメンタルエンコーダです。



特長

- 外形寸法 φ7.5×10.5mm、φ13×20mm (本体部)
- 検出方式 インクリメンタル
- 出力パルス数 (パルス/回転) 100、200、300、360、500 (ME□-9)、1000 (ME□-9)
- 出力相 A、B、Z相

型式と記号

ME S - 6 - 100P C

機種:マイクロエンコーダ MEシリーズ

軸形状:

S	片軸
---	----

パルス数:

100
200
300
360

出力回路:

C	オープンコレクタ出力
---	------------

ME □ - 9 - 100P □

機種:マイクロエンコーダ MEシリーズ

軸形状:

S	片軸
H	中空軸

パルス数:

100
200
300
360
500
1000

出力回路:

無記入	電圧出力
C	オープンコレクタ出力

Rotary Actuator
ロータリーアクチュエータ

Direct Drive motor
ダイレクトドライブ・モーター

Galvanometer Scanner System
ガルバノ式光学スキャナ

Linear Actuator
リニアアクチュエータ

Servo Driver
サーボドライバ

Sensor System
センサシステム

仕様

項目		型式	
		MES-6-□PC	ME□-9-□P□
電源電圧		DC5V ±10%	
消費電流		30mA以下 (無負荷時)	
検出方式		インクリメンタル	
出力	出力パルス数 (標準) [パルス数/回転]	100 300 200 360	100 300 500 200 360 1000
	出力相	A、B、Z相	
	出力形態	矩形波 オープンコレクタ出力	
	出力容量	シンク電流: 4mA (出力耐圧7V) 残留電圧: 0.4V以下	
	最高応答周波数 (応答パルス数)	100kHz	
	出力位相差	A、B位相差 $90^\circ \pm 45^\circ$ (T/4±T/8) Z相 T±T/2 (出力波形図参照)	
	波形成立上り立下り時間	2μs以下 (出力ケーブル 300mm以下)	
起動トルク		0.3×10 ⁻³ Nm (3gfc) 以下	
軸許容荷重 (電氣的)	ラジアル	1.9N (200gf)	
	スラスト	0.98N (100gf)	
許容最高回転数 (機械的)		6000r/min	
使用周囲温度/湿度		0°C~60°C RH35%~90% 結露しないこと	
保存周囲温度		-20°C~80°C	
耐震動		耐久 55Hz 複振幅 1.5mm X、Y、Z方向各2時間	
耐衝撃		耐久 500m/s ² (約 50G) X、Y、Z方向各3回	
ケーブル		ビニール線 (AWG32) ケーブル長 300mm	
質量		5g	
出力回路図		<p>オープンコレクタ出力</p> <p>電源電圧 DC5V</p>	<p>電圧出力 オープンコレクタ出力</p> <p>電源電圧 DC5V</p>
出力波形図		<p>CW回転 (取り付け面から見て右回転) CCW回転 (取り付け面から見て左回転)</p> <p>※ A、B相に対するZ相の位置は規定しない</p>	<p>CW回転 (取り付け面から見て右回転) CCW回転 (取り付け面から見て左回転)</p> <p>※ A、B相に対するZ相の位置は規定しない</p>

ロータリーアクチュエータ

Direct Drive motor
ダイレクトドライブ・モータ

Galvanometer Scanner System
ガルバノ式光学スキャナ

Linear Actuator
リニアアクチュエータ

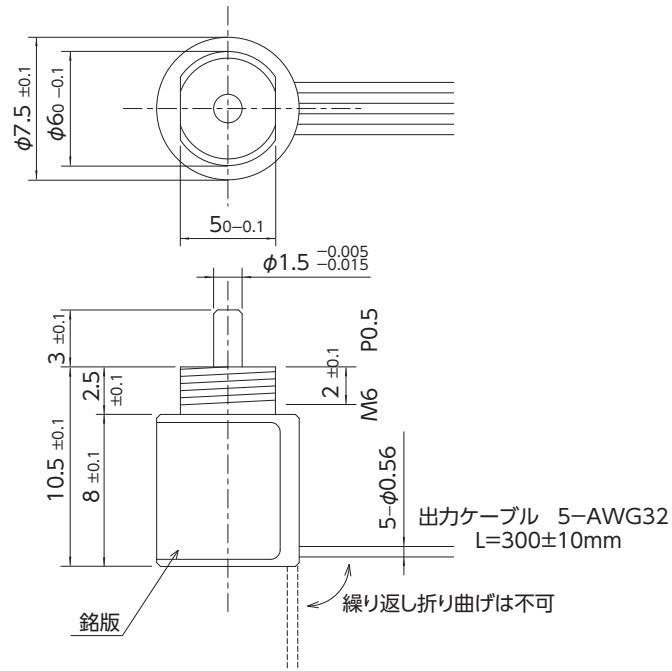
Servo Driver
サーボドライバ

Sensor System
センサシステム

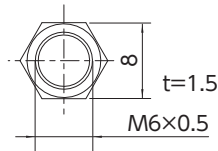
外形寸法図

■MES-6

単位：mm



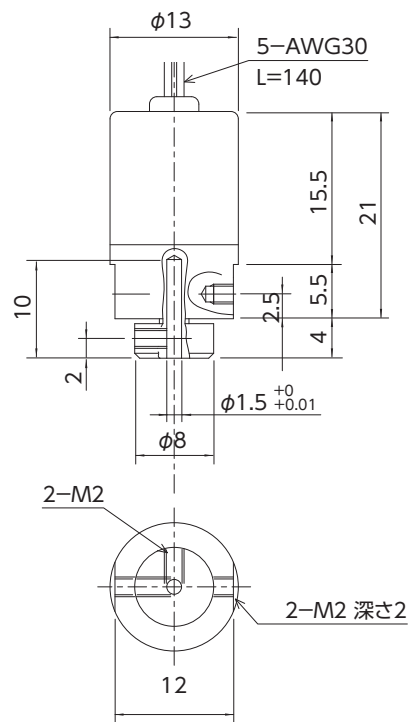
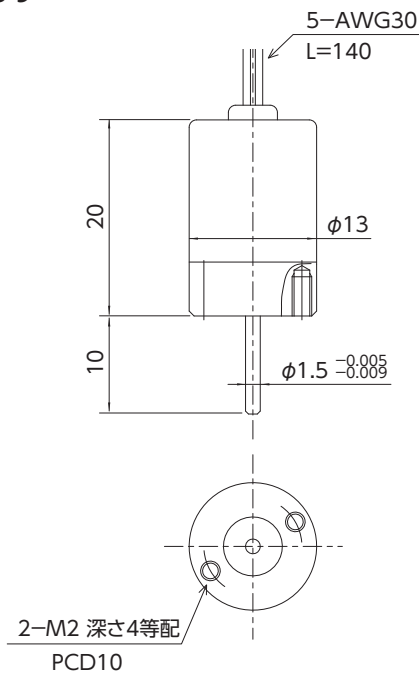
付属品(ロックナット)



■MES-9

単位：mm ■MEH-9

単位：mm



※寸法および形状の詳細は、弊社発行の納入仕様図でご確認ください。

Rotary Actuator
ロータリーアクチュエータ

Direct Drive motor
ダイレクトドライブモータ

Galvanometer Scanner System
ガルバノ式光学スキャナ

Linear Actuator
リニアアクチュエータ

Servo Driver
サーボドライバ

Sensor System
センサシステム