



ZWD-32B-H□-□BM0.25-C05L-J



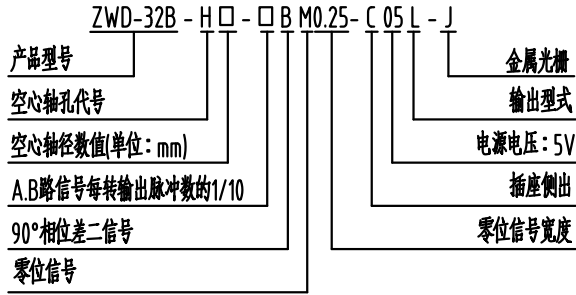
光栅旋转编码器使用说明书

■ 用途及特点

用途: 编码器可用做数字马达控制, 位置控制或感应, 速度控制等。

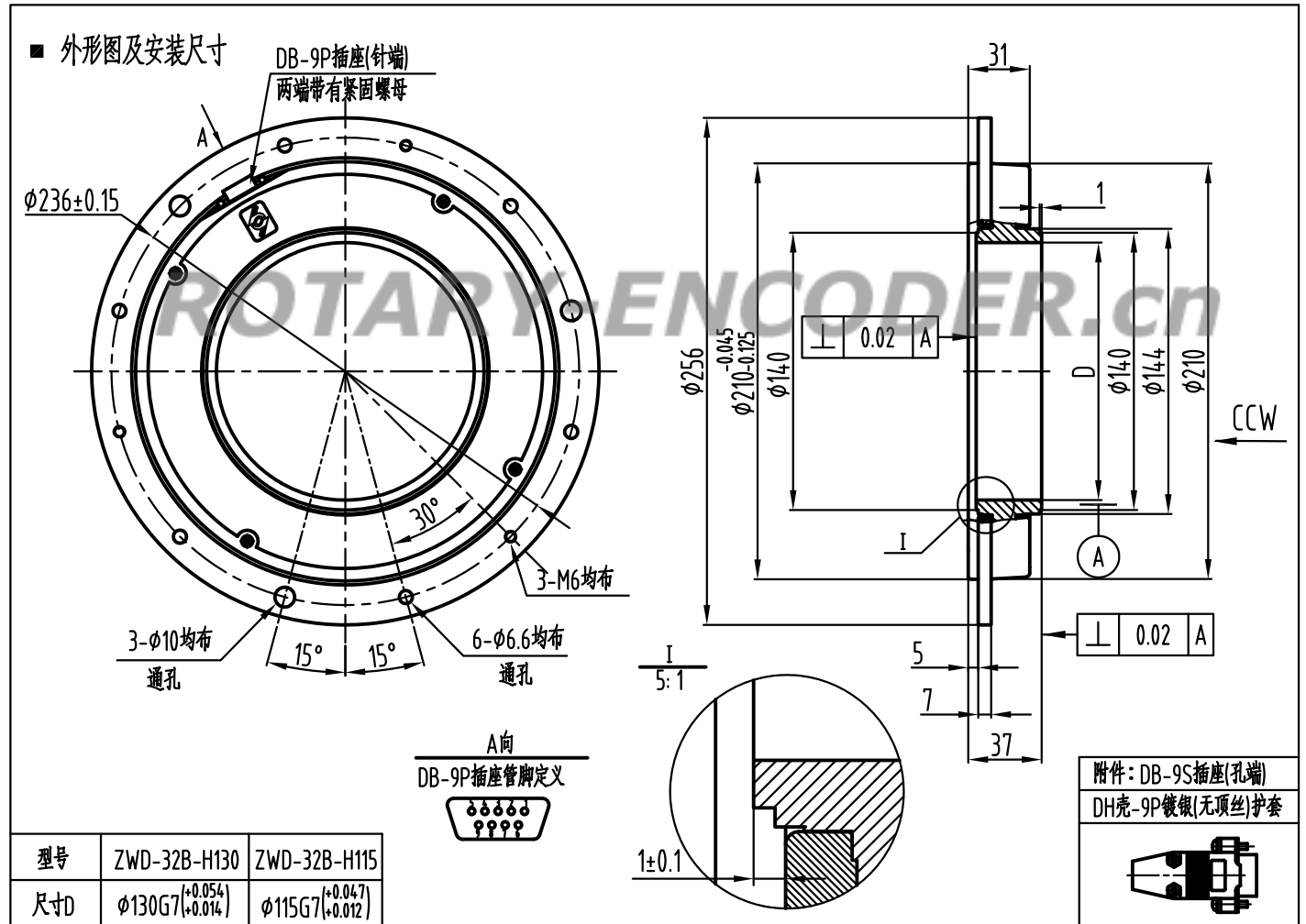
特点: 无轴承整体式设计, 安装方便、快捷。

■ 产品型号说明



每转输出脉冲数: 2048P/r

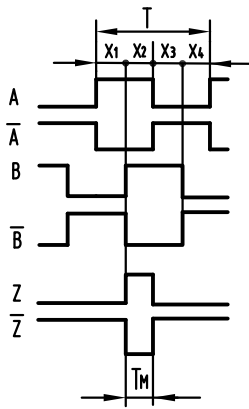
■ 外形图及安装尺寸



■ 接线表

输出脚号	1	2	9	5	8	4	3	7	插针外壳
输出信号	5V	0V	A	\bar{A}	B	\bar{B}	Z	\bar{Z}	壳

■ 输出波形与信号位置准确度



波形比: $X_1 + X_2 = 0.5T \pm 0.1T$
 $X_2 + X_3 = 0.5T \pm 0.1T$
 相位差: $X_n \geq 0.125T$ ($n=1, 2, 3, 4$)
 $T = 360^\circ/N$ (N 为每转输出脉冲数)
 信号抖动: $< 5\%$
 Z路信号宽度:
 $T_m = 0.25T \pm 0.125T$
 Z路信号上升沿与B路信号上升沿对齐

从编码器壳体方向看, 主轴逆时针旋转(CCW)的波形图

■ 机械参数

允许最大机械转速 (r/min)	允许角加速度 (rad/s ²)
4000	10000

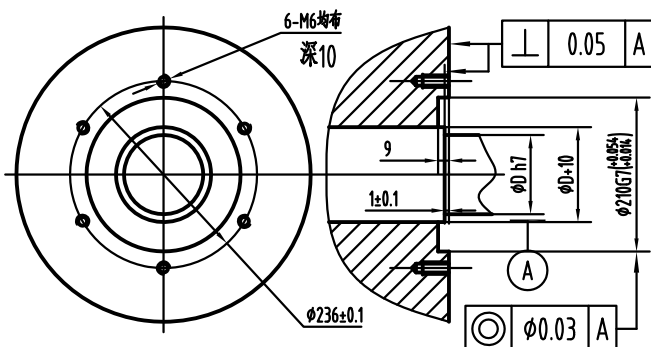
■ 电气参数

输出型式	电源电压 DC(V)	消耗电流 (mA)	输出电压(V)		上升时间 (ns)	下降时间 (ns)	响应频率 (KHz)
			V _H	V _L			
L (驱动器)	5±0.25	<100	>2.5	<0.5	<200	<200	136.6

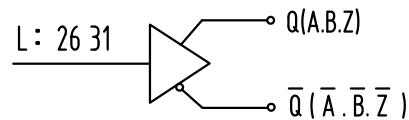
■ 环境参数

工作温度 (°C)	贮存温度 (°C)	相对湿度 (%RH)	耐振动 (m/s ²)	耐冲击 (m/s ²)	防护等级
-30~+70	-40~+80	<85	98 10~200Hz X.Y.Z 三方向各2h	980 X.Y.Z三方向各 3次,每次6ms	IP40

■ 编码器安装尺寸图



■ 输出电路

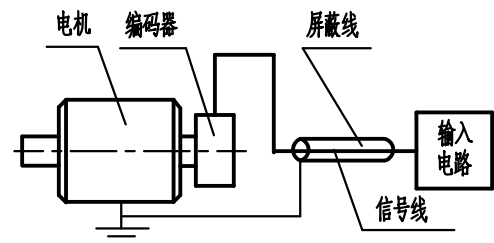


■ 仪器的成套性

主机	1 台
包装箱	1 个
使用说明书	1 份
装箱单	1 份
附件	1 份

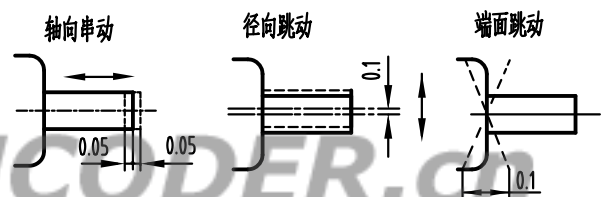
■ 使用注意事项

1、最佳配线方式



请不要将编码器的输出线与动力线等绕在一起或同管传输, 也不宜在配电盘附近使用。

2、电机轴必须满足以下要求



3、使用规则

安装编码器时, 编码器主体与用户端用6-M6螺钉紧固, 主轴用螺母或隔套紧固。
 拆卸编码器时, 请勿使用过大冲击力, 以免造成对编码器部件的损伤。
 长期使用后请检查紧固主体及主轴的螺钉(螺母)是否松动。

■ 保修条件

在用户遵守仪器的贮存和使用规则的条件下, 从发货之日起18个月内, 产品因质量不良发生损坏或不能正常工作时, 本公司将无偿为用户修理或更换产品。