

マニュアルタイプ

UFO モデル



超薄型!

◇ パネル内の有効利用に大きく貢献

◇ クリック機構内蔵

型式

UFO- -2 出力形態

パルス数

信号分類

Z1 : 電圧出力 (NPN型トランジスタ) [内部負荷抵抗値 2kΩ仕様]

Z9 : 電圧出力 (NPN型トランジスタ) [内部負荷抵抗値 330Ωファンク仕様]

H : 電圧出力 (NPN型トランジスタ) [メルダス仕様] ※

D : ラインドライバー出力

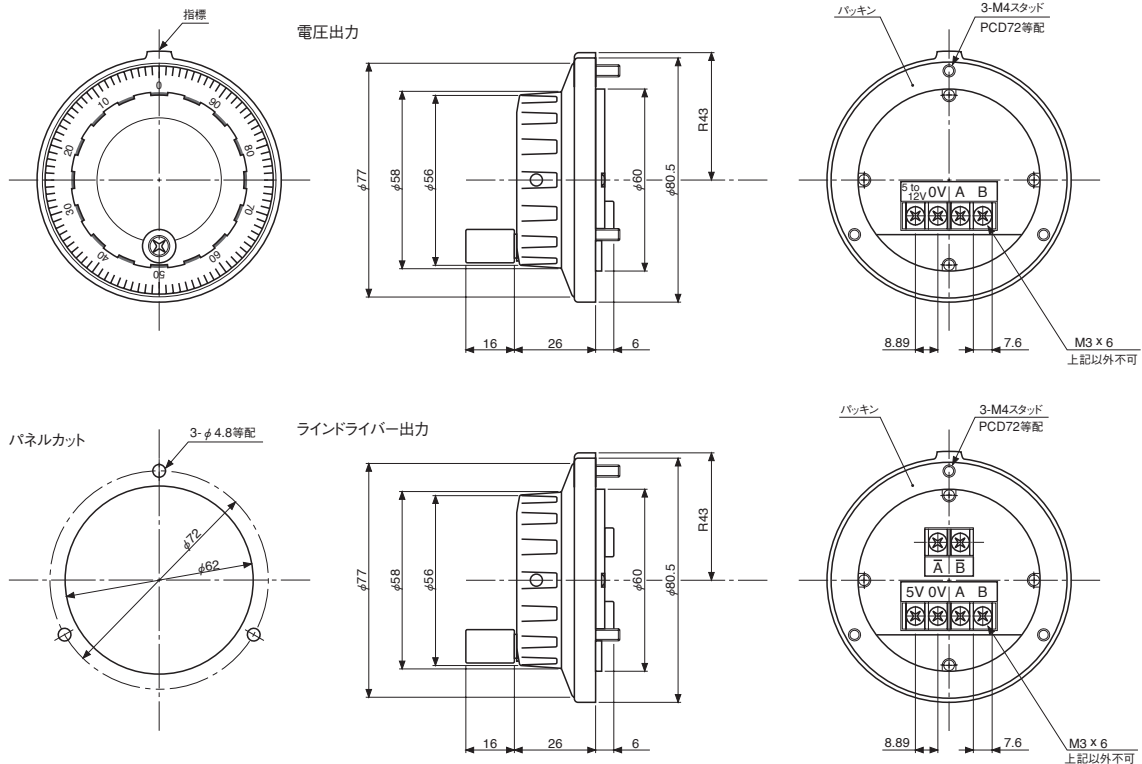
AB90° 位相差 2 信号

※25P/Rに限る

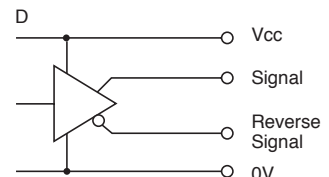
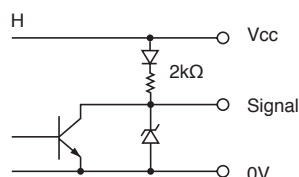
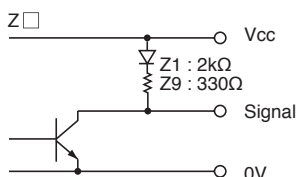
0025	25 P/R※
01	100 P/R

出力形態 ———— 電圧出力

外形図



出力回路



電気仕様

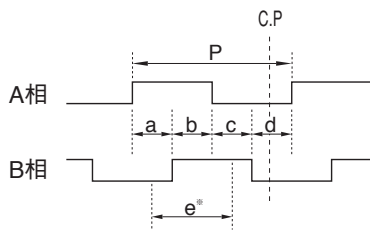
TYPE		Z1	Z9	H	D
電源電圧		DC+4.5V ~ +13.2V	DC+5V±10%	DC+12V±10%	DC+5V±5%
消費電流		50 mA 以下	70 mA 以下	50 mA 以下	150 mA 以下
1回転のパルス数		100P/R 25P/R		25P/R	100P/R 25P/R
出力電圧	“H”	電源電圧-1V以上		+5V±10%	2.5 V 以上
	“L” ^{※1}	0.5 V 以下			
最大応答周波数 ^{※2}		5 kHz			
信号立上り・立下がり時間		1 μs 以下		1.5 μs 以下	200 ns 以下
最大引き込み電流		20 mA MAX			

※1) 最大引き込み時 ※2) クリック機構無しの時

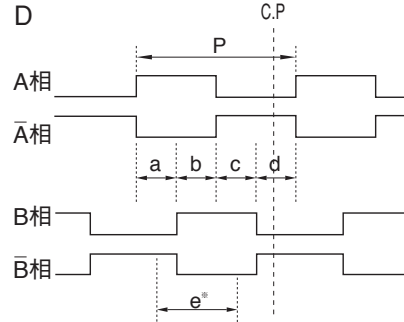
波形説明

CW回転→ホイール正面より見て時計方向 P=1/1回転のパルス数 a,b,c,d=P/4±P/6

2Z□・H

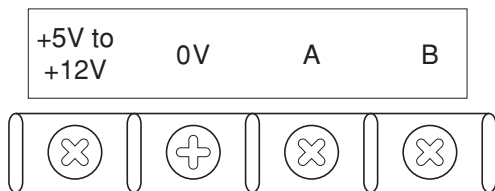


C.P.=クリックポイント
但し25P/Rはa,b,c,dの各位置にあります。
※システムの切り換えポイントの設定は“e”のポイントを推奨します。

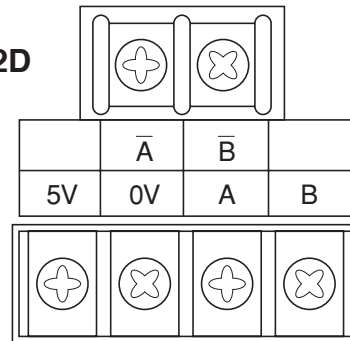


結線図

2



2D



機械仕様

始動トルク	1.96×10 ⁻² N·m~5.88×10 ⁻² N·m	
※1 軸荷重	スラスト方向	9.8N
	ラジアル方向	19.6N
最大回転数	瞬時: 600r/min 連続: 200r/min	
回転寿命	100万回転以上(200r/min)	
質量	200g 以下	

環境仕様

動作温度	-10°C ~ +60°C
保存温度	-20°C ~ +70°C
耐湿度	RH 85% 以下 結露不可
耐振動	10 ~ 55 Hz / 1.5mm 2 h
耐衝撃	490m/s ² , 11ms X, Y, Z 各3回
保護構造	—