



Encoder Assoluti

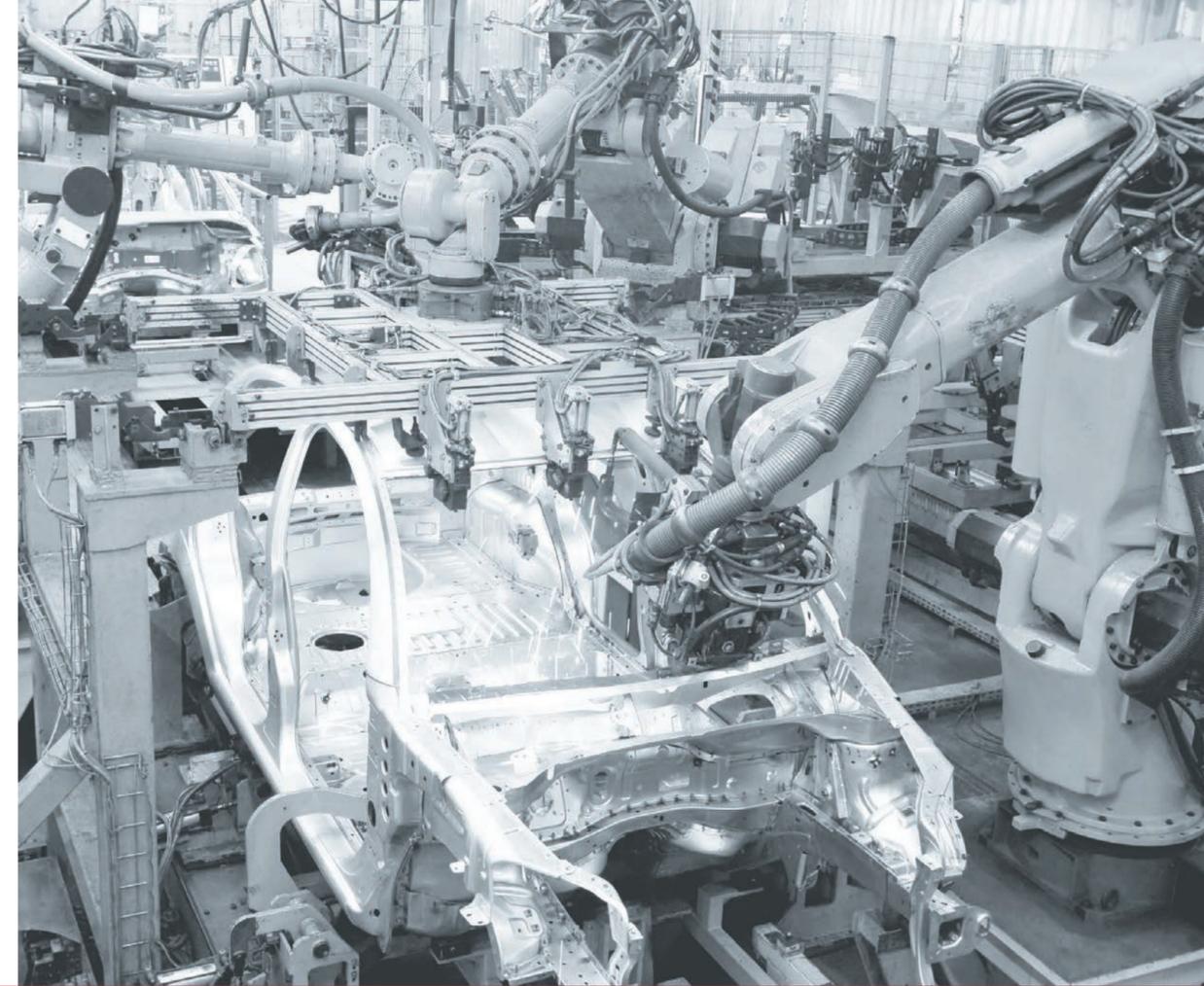
Gli Encoder assoluti, noti anche come encoder angolari non sono affatto utilizzati solo per individuare posizioni angolari a bordo di macchine. Questi encoder sono adatti anche per movimenti lineari che possono essere convertiti in movimenti rotativi per mezzo di una cinghia dentata, un pignone, o con rocchetti a filo. La particolarità degli encoder assoluti è che questo congegno assegna un unico segnale digitale codificato per ogni singolo movimento incrementale misurato. Il metodo di trasduzione impedisce letture errate, sia per improvvisi mancanza di alimentazione o da temporanei malfunzionamenti. Quando l'encoder viene riaccessato, o è ripristinata l'alimentazione, la posizione può essere letta perché è memorizzata. Non è necessario passare a una posizione di riferimento, come lo è per l'encoder ad albero di tipo incrementale.

Tipici esempi di applicazioni di encoder assoluti:

- Robots
- Ventilazione automatizzata
- Macchine filatrici
- Nastri trasportatori
- Controlli video
- Presse ad iniezione
- Macchine per imballaggio
- Estrusori
- Piegatrici
- Macchine per la stampa
- Magazzini automatizzati
- Macchine per stampaggio

HENGSTLER

Uhlandstraße 49
D-78554 Aldingen
Tel. +49-(0) 74 24-89-0
info@hengstler.com
www.hengstler.com



AUTOMATION

Encoders, versatili come l'applicazione.



Encoder Incrementali

Gli encoder incrementali sono dei sensori in grado di generare segnali creati da un movimento rotatorio. Con l'utilizzo di dispositivi di interfaccia meccanica quali rocchetti a filo, pignoni, ruote calibrate o coni; gli encoder incrementali possono essere anche utilizzati per misurare dei movimenti lineari. L'encoder genera un segnale incrementale per ogni cambiamento di posizione. Per mezzo del principio della trasformazione ottica; un disco tacchettato codificato in metallo, plastica o di vetro che viene posizionato su un cuscinetto rotante interrompe un raggio di luce infrarosso emesso da dei diodi in arseniuro di gallio. Il numero di linee determina la risoluzione, ossia i punti di misura all'interno di una rivoluzione che equivale ad un giro. Le interruzioni del raggio di luce sono percepiti da l'elemento foto rilevatore di luce e viene elaborato elettronicamente. Le informazioni vengono poi rese disponibili come un onda quadra in uscita encoder.

Tipici esempi di applicazioni di encoder incrementali:

- Sistemi di chiusura di porte su treni
- Robots
- Rettificatrici
- Plotters
- Dispositivi per test su guide ottiche
- Spargitori
- Tamponi per macchine da stampa
- Saldatrici ad ultrasuoni
- Avvitatori
- Etichettatrici
- Indicatori X-Y
- Dispositivi per analisi
- Trapani
- Miscelatori

AC58 Fieldbus	AC58-I	RI64	RI36	RI76	Encoder Hub
					
Assoluto mono + multi giro in bus di campo <ul style="list-style-type: none"> Encoder ottico con adeguamento multi giro Range di temperatura: -40 ÷ +100°C Risoluzione: 14Bit ST (mono giro) + 12 Bit MT (multi giro) Alta resistenza elettromagnetica Diametro della custodia: 58 mm 	Assoluto multi giro con segnali incrementali <ul style="list-style-type: none"> Posizionamento e controllo velocità in un unico encoder Encoder assoluto multi giro + uscita incrementale TTL o HTL Range di temperatura: -40 ÷ +100°C Ingressi di controllo: preselezione e direzione Risoluzione: 25 Bit Design compatto: 50 mm lunghezza Alta resistenza elettromagnetica Ideale per convertitori di frequenza e motori asincroni Diametro della custodia: 58 mm 	Incrementale <ul style="list-style-type: none"> Albero cavo passante Ø 10 ÷ 10 mm Fino a 5.000 impulsi/giro Disco infrangibile Grado di protezione: fino a IP67 Range alimentazione esteso: 5 ÷ 26 VDC Albero isolato Alta resistenza ad urti e vibrazioni 	Incrementale <ul style="list-style-type: none"> Encoder industriale incrementale miniaturizzato Uscite: TTL o HTL Risoluzione: fino a 3600 impulsi/giro Risposta in frequenza: fino a 300 kHz Diametro della custodia: 36 mm Diametro albero pieno: 6 mm 	Incrementale <ul style="list-style-type: none"> Albero cavo passante Ø 15 ÷ 42 mm Diametro esterno solo 76 mm Facilmente installabile per la possibilità di posizionamento dell'anello di fissaggio dell'albero (interno o esterno) Temperatura operativa: fino a 100°C Diametro della custodia: 76 mm 	Networking <ul style="list-style-type: none"> Connette fino a 4 Encoder con bus SSI o BiSS ad una porta USB o Profibus Auto configurazione del master BiSS Compatibile SSI Fornisce velocità ed accelerazione per ogni asse in tempo reale Interfaccia USB 2.0 (compatibile con USB 1.1) Libreria C con drivers DDL Compatibile con Windows XP (Win7 in preparazione) Alimentazione: 5 ÷ 30 VDC Grado di protezione: IP67
Varianti: <ul style="list-style-type: none"> Profibus, DeviceNet, CANopen, CAN Layer 2, Interbus 					
Campi applicativi: <ul style="list-style-type: none"> Controllo di posizione per qualsiasi tipo di macchinario o qualsiasi applicazione di automazione 	Campi applicativi: <ul style="list-style-type: none"> Motore asincrono con inverter per la posizione e la velocità Sistemi di controllo pitch 	Campi applicativi: <ul style="list-style-type: none"> Controllo della velocità e della posizione nei motori asincroni e nei motoriduttori, nonché misurazione dei punti dei movimenti in qualsiasi tipo di macchina. 	Campi applicativi: <ul style="list-style-type: none"> Macchine a controllo numerico Macchine automatiche Robots Macchine speciali Avvolgitori veloci 	Campi applicativi <ul style="list-style-type: none"> Controllo della velocità e della posizione nei motori asincroni e nei motoriduttori, nonché misurazione dei punti dei movimenti in qualsiasi tipo di macchina. 	Campi applicativi: <ul style="list-style-type: none"> Controllo di posizione per qualsiasi tipo di macchinario o qualsiasi applicazione di automazione

