

Encoder agrícola

Manual de Instalação

1. PREFÁCIO

As instruções de instalação abaixo são fornecidas para fazer a conexão e ligação do encoder. Para mais informações consulte a folha de dados do encoder no site www.dynaparencoders.com.br

2. SEGURANÇA

Pessoas autorizadas: O encoder deve ser instalado e manuseado por um técnico qualificado, já que a unidade contém circuitos eletrônicos sensíveis.

Risco de ferimento devido ao eixo rotativo: Cabelos e peças de roupas podem ficar presas em eixos rotativos. Antes de iniciar todos os trabalhos de instalação, desconecte todas as fontes de alimentação e garanta que o ambiente de trabalho esteja limpo e seguro.

Risco de Eletricidade Estática (ESD): Os componentes eletrônicos no encoder são muito sensíveis à alta tensão, que pode surgir devido ao atrito da roupa. Não toque nos contatos do conector.

Risco de destruição devido a choques mecânicos: Choques mecânicos violentos podem levar à destruição do sistema óptico e dos rolamentos de esferas. NUNCA USE FORÇA PARA INSTALAR O ENCODER! A montagem é simples, desde que o procedimento de instalação correto seja seguido. Caso necessite de uma fixação mais robusta utilizar os acessórios que acompanham o produto.

Risco de destruição devido à sobrecarga: O produto só pode ser operado dentro dos limites máximos e mínimos especificados no manual técnico. Campos de aplicação: processos e controles em equipamentos agrícolas ou industriais. O cabo de conexão não é para montagem em linha de arrasto, é somente para montagem fixa. As empresas que integram este encoder nas suas instalações são responsáveis também pela conformidade com as diretrizes CE.

*Não é permitido alimentar o encoder de uma fonte de alimentação DC em rede se o atendimento ao requisitos CE for requerido.



3. MONTAGEM

LÂMINA MOLA
(SISTEMA ANTI-
GIRO)

EIXO DO MOTOR
OU EQUIPAMENTO

PARAFUSOS
DE FIXAÇÃO
DA LÂMINA

PARAFUSO DE
FIXAÇÃO DO
EIXO

BUCHAS DE
FIXAÇÃO

5. CARACTERÍSTICAS MECÂNICAS



Rotação máx. = 500 RPM



Temperatura de operação = -25°C até 70°C

6. CARACTERÍSTICAS ELÉTRICAS

Fonte de Alimentação 5 a 26 Vcc

Saídas HTL (5-26Vcc) ou TTL (5Vcc) máximo 40mA

Consumo < 100mA

Frequência Máxima 300 kHz (sensor)

Resolução 0001 a 1024 PPR

Proteção elétrica Curto-Circuito

Simetria 180° ± 90°

ESD



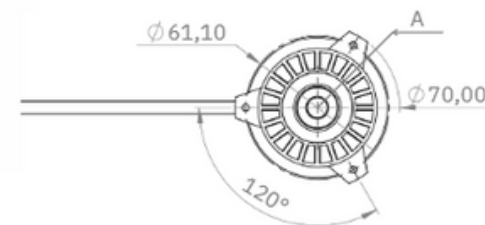
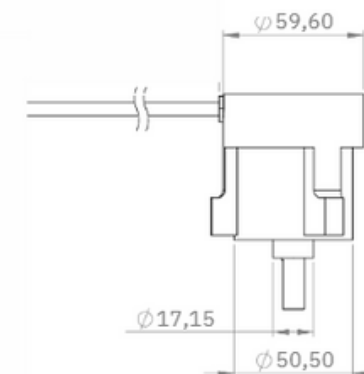
Formato do sinal



4. INSTRUÇÕES DE INSTALAÇÃO

- 1 – Encaixar o eixo do encoder no eixo do motor ou equipamento
- 2 – Fixar o eixo do encoder apertando os parafusos 1 e 2
- 3 – Fixar a lâmina mola no encoder através dos 3 parafusos
- 4 – Fixar a haste da lâmina mola com parafuso utilizando as buchas de fixação na estrutura do motor ou equipamento (oparafuso e porca não é fornecido no kit)

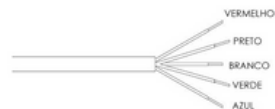
7. DESENHO DIMENSIONAL



8.CONEXÕES ELÉTRICAS

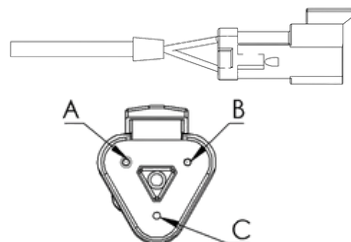
O encoder AGBR tem as seguintes opções de conexões elétricas:

Opção "0" - Sem plug (cabo de vias)



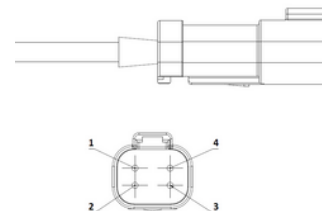
Rotas	Função
Vermelho	Alimentação (+V)
Preto	Comum
Branco	Canal A
Verde	Canal B
Azul	Canal Z

Opção "A" - Deutch macho 3 pinos - Pinagem 1



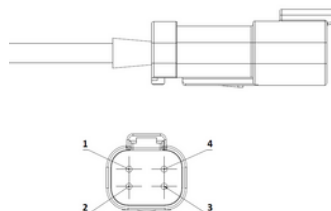
Pino	Função
A	Alimentação(+V)
B	Negativo
C	Canal A

Opção "G" - Deutsch Macho 4 pinos - pinagem 1



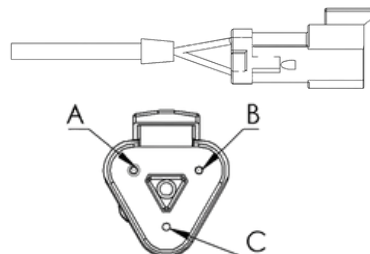
Pino	Função
1	Negativo (-)
2	Canal A
3	Canal B
4	Positivo (+)

Opção "H" - Deutsch Macho 4 pinos - pinagem 2



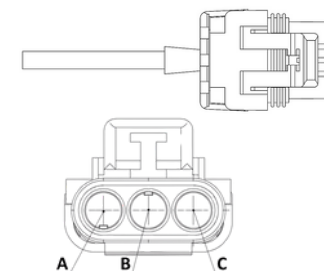
Pino	Função
1	Positivo (+)
2	Canal B
3	Canal A
4	Negativo (-)

Opção "N" - Deutch macho 3 pinos - Pinagem 3



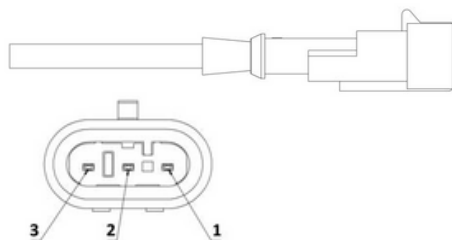
Pino	Função
A	Canal A
B	Comum
C	Alimentação(+V)

Opção "P" - Conector Delphi 3 pinos (Macho + Terminal Fêmea)



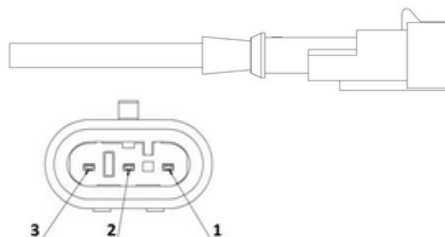
Pino	Função
A	Alimentação(+V)
B	Comum
C	Canal A

Opção "S" - SuperSeal - pinagem 1



Pino	Função
1	Comum
2	Alimentação(+V)
3	Canal A

Opção "U" - SuperSeal - pinagem 2



Pino	Função
1	Alimentação (+V)
2	Canal A
3	Comum

