



モーションコントロールセンサ

IO-Link対応 アブソリュート エンコーダ



エンコーダ

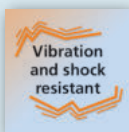
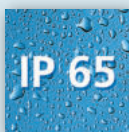
アブソリュート式により電源OFF時でも位置情報を保持し、回転数もカウントするマルチターンエンコーダ

コントローラを介さずにポジションセンサをダイレクトに接続できるので、処理遅延なく正確な位置決めが可能

ステータス表示LED付きM12コネクタ
基部が回転式でフレキシブルなケーブル接続

🔄 エンコーダと同期するベアリングの稼働時間、回転速度の監視、電源投入回数など豊富なデータ収集が可能でメンテナンス計画が行える

🔄 分解能を自由に設定でき、セットアップが簡単



リアルタイム制御に有効なコントローラを介さない信号のやり取り

新しいアブソリュート式マルチターンエンコーダは位置と回転速度の測定範囲が幅広く、頑丈でバッテリーが不要な磁気測定技術により、装置や電源供給が停止した場合にもセンサは回転位置を検知し続けます。

デジタル入力もしくは出力※によりリアルタイムでのプロセス通信が可能です。つまり、ポジションセンサの信号をPLCを介することなく直接エンコーダにエンドポジションを通信できるので、タイミングの遅れや位置ズレを回避する事ができます。

※ 電気接続Pin2をトリガー用接点入力もしくはカウンタ完了通知用接点出力に設定可能

エンコーダからテラーメイドでメンテナンス関連の情報を取得

お客様が必要とされる項目に合わせたメンテナンスのため、エンコーダは内部温度、電源投入回数、全体稼働時間、エンコーダと同期したベアリング稼働時間情報を送ります。シャフト速度を常時検知することで工場の稼働率を監視できます。



ボディ外径 [mm]	シャフト径 [mm]	フランジ タイプ	分解能 [カウンタ / 位置情報]	電気接続	IO-Link	保護構造	コード No.
ソリッドシャフト							
58.6	10	クランプ	15 / 16 ビット	M12, 5ピン	○	IP 65	RMV300
58.6	6	シンクロ	15 / 16 ビット	M12, 5ピン	○	IP 65	RMU300
36.5	6	ユニバーサル	15 / 16 ビット	M12, 5ピン	○	IP 65	RMB300
ホローシャフト(中空軸) 2x固定ステータ付き							
58.5	15	直接取付	15 / 16 ビット	M12, 5ピン	○	IP 65	RMO300
36.5	12	直接取付	15 / 16 ビット	M12, 5ピン	○	IP 65	RMA300

アクセサリ

タイプ	仕様/説明	コード No.
-----	-------	------------

取付アクセサリ

	RO3およびROP型エンコーダ用補助リング 15~14 mm	E60211
	RO3およびROP型エンコーダ用補助リング 15~6 mm	E60213
	RO3およびROP型エンコーダ用補助リング 15~12 mm	E60214
	固定ステータ ステンレス (SUS301 / EN1.4310)	E60205
	締め付け用偏芯クランプ	E60041
	ベローズタイプフレキシブルカップリング, Ø 6 mm / 10 mm	E60215
	ベローズタイプフレキシブルカップリング, Ø 10 mm / 10 mm	E60216

コネクタ

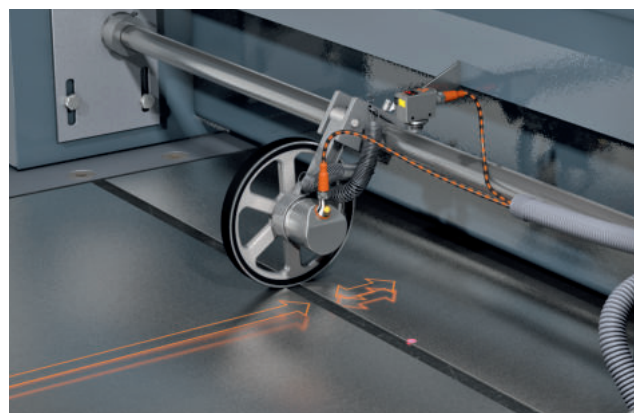
	ソケット, M12, シールド, 2m オレンジ色, PVCケーブル, 5ピン	EVT405
	ソケット, M12, シールド, 5m オレンジ色, PVCケーブル, 5ピン	EVT406
	IO-Link マスタ Profinet 4ポート	AL1100
	IO-Link マスタ EtherNet/IP 4ポート	AL1120
	Y分岐, RMx300用アダプタケーブル, トリガセンサ, 0.4 m PURケーブル	EVC847

IO-Link

	LR DEVICE (USBメモリで提供) IO-Link センサ及びアクチュエータの オンライン/オフライン時 パラメータ設定用ソフトウェア	QA0011
	USB IO-Linkマスタ・センサのパラメータ 設定および分析用 サポートされる通信プロトコル: IO-Link (4.8, 38.4および230kBit/s)	E30390

共通技術データ

使用電源電圧範囲	[V]	DC 18~30
応答周波数	[kHz]	1000
通信インターフェース	IO-Link	
伝送タイプ	COM3 (230.4 kBaud)	
IO-Linkバージョン	1.1	
サイクルタイム	2.3 ms	
IO-Link 機能 (非サイクリックデータ)	内部温度 電源投入回数 全体稼働時間 エンコーダ回転時間;	
材質	フランジ ハウジング シャフト プラグ	アルミニウム ステンレス (444 / 1.4521) ハイクレイドステンレス (320S17 / 1.4571) ステンレス (316 S 13 / 1.4401)



ポジションセンサをエンコーダにダイレクト接続

検知した対象物のエンドポジションをエンコーダにリアルタイムで送信できるので、コントローラを介することで生じていた処理遅延によるタイミング遅れや位置ズレがなく、エンコーダであらかじめ設定したしきい値に対し、正確に測定する事が可能になります。

ローラでの定尺カッティングや停止位置が重要なリフターなどのアプリケーションにトリガ信号をダイレクトに接続できる機能が有効です。