■ 特点:

●类型: 12比特 SSI串行输出 单圈绝对值编码器 ●外形: MB系列为Φ25、高29mm、 轴径 φ4mm 38MB系列为Φ38、高36mm、轴径φ6mm

●防护等级: IP50 ●RoSH指令对应

■ 型号构成



	TRD –	MB 40	96 SS	- 2M
外径 无: Φ25mm 38: Φ38mm				电缆长度 无:标准长度 2M:长度为2米
00. 4 00mm	系列分类 ——			───── 輸出模式 SS: SSI单一模式 SF: SSI连续模式
	分辨率 ——			

■ 脉冲数和频率

		最高转速 (rpm)							
分郭	摔率	4096	2048	1024	512	256	128	64	32
输出模式	SS	300	800	2000	4000		机械允许的最高	高转速	
棚山俣八	SF	1000	2000	4000		机械允许的最高转速			

注: 当最高旋转速度超过上限时, 电气信号将丢失

■ 电气性能

项目				技术	规格	备考	
输出电路			线驱	 动器	SN65LBC179相当		
电压Vcc			5 V ±	0.25V			
电源	容许波纹			3% rms以下 50 mA以下		DER.cn	
	输出代码			纯2过	生制码	SSI串行输出	
	时钟 (Clock) 频率		33KHz ~ 4MHz				
	项目			Min	M ax		
检】协制在 日	输入控制信号 Clock 电压 ──		VIH	2.1 V	Vcc	向编码器输入的时钟脉冲信号	
棚八投制信号 しゅうしゅう			VIL		0.9V		
		电压	VOH	2.0V	Vcc		
输出信号	Data	4位	VOL		0.5V	编码器输出的位置数据	
			10		1 5 m A		

■ 机械规格

型号		TRD-MB□□	TRD-38MB□□			
起动扭矩		0.001N・m以下(+20℃)	0.01 N · m 以下(+20℃)			
轴惯性力矩		1x10 ⁻⁷ kg·m² 3x10 ⁻⁷ kg·m²				
全		10 N	20 N			
神台 げ 但 里	轴向	5 N	30 N			
最高容许转速		6000rpm	5000rpm			
	材质	耐油性PVC	耐油性PVC			
输出电缆	外径	约Φ5mm (8芯)				
100 C 300	长度	0.5 m	1 m			
	电线	公称断面积 0.14mm2 (AWG26)				
质量	全体	约50g 约110g				

■ 环境条件

型号	TRD-MB 🗆 🗆	TRD-38MB□□	
使用环境温度	-25~ +85℃	- 25 ~ + 85℃	
保存环境温度	-40~ +85℃	-25~ +85℃	
使用环境湿度	35~85%RH 无凝露		
耐电压	AC500V (50 / 60Hz) 1分钟 注 1		
绝缘阻抗	20M Q以上		
耐振动(耐久)	位移振幅0.75mm、10~55Hz 3轴方向各	1 h	
耐冲击(耐久)	490m/s² 11ms 3轴方向各3次		
防护等级	IP50		

注 1 在FG与0V之间接有一个0.01uF/630V的电容

■ 接线表

TRD-MB □□

电线颜色	名称	功能
棕	5 V	th 75
蓝	0 V	电源
白	CLK+	
灰	CLK-	可编写舒彻人或可针放件后与
黑	D at a+	编码器输出的位置数据
紫	D at a –	洲河谷和山町江直纹坑

TRD-38MB □□

电线颜色	名称	功能			
棕	5 V	th Vie			
蓝	0 V	电源			
Ė	CLK+				
灰	CLK-				
黑	D at a+	编码器输出的位置数据			
紫	Data-	洲话的创业区域场			
黄	Zero	零点位置设置线*1			

注*1 黄色线为零点位置设置线

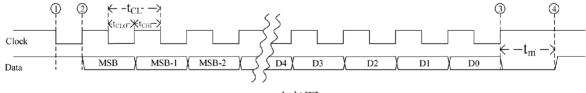
■ 位置信号输出 (SSI)

(1) 通讯协议

1. 如果不需要使用编码器的零点设置功能,该线跟0V电源线短接。
2. 零点设置,先将编码器旋转到要求为零点的位置,再将Zero线跟5V电源线短接(短接时间>100ms).然后断开,设置完成。

Parameter Symbol Min. Typ. Max. Unit Note

Clock period	$t_{\rm CL}$	0.25		$2 \times t_m$	μs	
Clock high	$t_{ m CHI}$	0.1		t _m	μs	
Clock low	$t_{ m CLO}$	0.1		t _m	μs	
Monoflop time	t _m	15	19	25	μs	



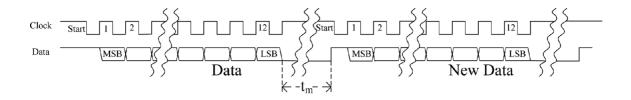
SSI 时序图

用户通过向编码器发送连续脉冲来取得当前的位置信息。在第一个下降沿(位置①)处,编码器存贮当前位置信息。在第一个上升沿(位置②)处,数据的最高有效位通过数据线(Data)输出。在随后的时钟信号的每一个上升沿,数据的下一位就会通过数据线(Data)输出。在读取数据时,tCH和tClO的时间均要小于tmWin。在数据的最低有效位输出后(位置③)后,数据线(Data)输出低电平。

(2) 输出模式

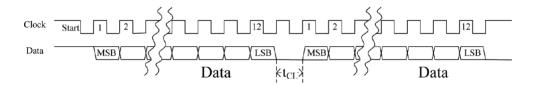
- 1) 单一数据输出模式(SS)
 - ① 一般读取

当一个数据传输完成,需等待tm时间后(数据线(Data)的电平由低跳变为高),开始新的数据传输,实现方法如下图(以12bit分辨率为例)。



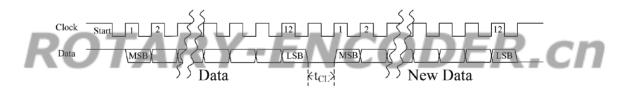
② 重复读取

如果需要验证数据读取过程的准确性,在一个数据读取完成后,继续向编码器发送时钟脉冲(不等待tm时间)。 同样的数据将被再次读出,两个相邻数据之间有一个时钟周期的低电平,实现方法如下图(以12bit分辨率为例)。重复读取完成,等待tm时间后(数据线(Data)的电平由低跳变为高),开始新的数据传输。

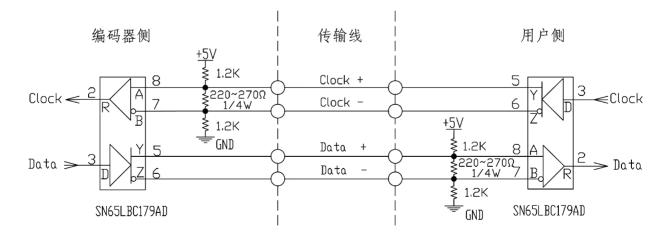


2) 连续数据输出模式(SF)

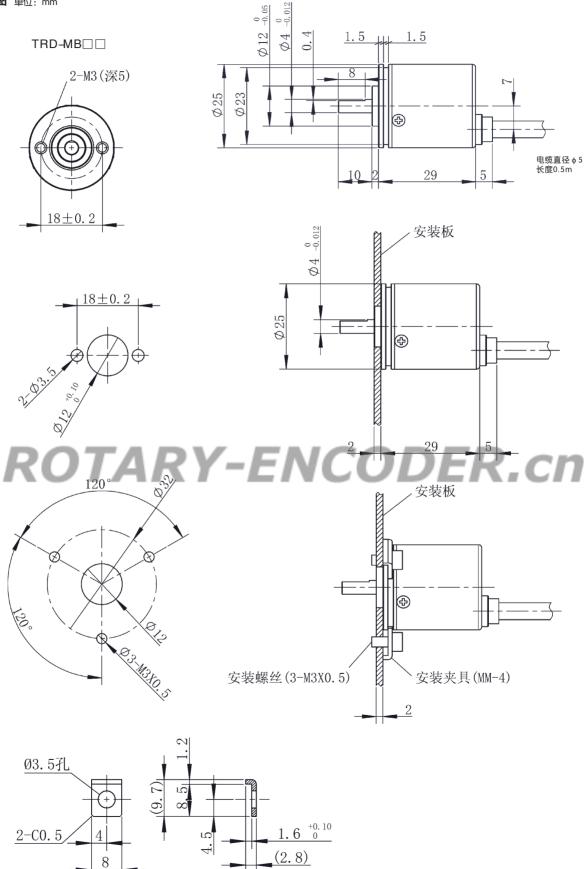
连续数据输出模式加快了数据的读取速度。使用此模式时,需要向编码器连续的发送时钟脉冲,其中两个相邻的数据之间有一个时钟周期的低电平。实现方法如下图(以12bit分辨率为例)。



■ 输出参考电路

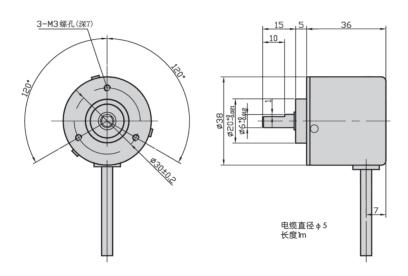






■ 外形尺寸图 单位: mm

TRD-38MB□□



ROTARY-ENCODER.cn