



# SA 30S.系列

# 用途.特点

广泛用于自动控制 自动测量 作为转角及转速测量的传感器 体积小 总量轻 性能优良 适合狭小空间应用 结构紧凑 分辨率最高可达1200脉冲



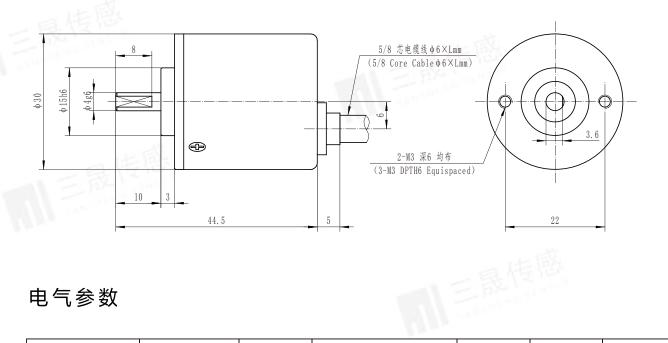








# 机械图



### 电气参数

输出形式	电源电压	消耗电流	输出电	压 (V)	上升时间	下降时间	响应频率 (kHz)
4HI LLI /15 Z.C	DC (V)	(mA)	$V_{H}$	$V_{L}$	(ns)	(ns)	
E(电压输出)	5±0.25	≪80	>3.5	≤0.7	≤500	≤100	0-300
	8-26	≤120	>VCC-2.5	≤0.7	≤500	≤100	0-300
C(集电极 开路输出)	5±0.25	<b>≤</b> 60	>VCC-2.5	<b>≤</b> 0.7	<b>≤</b> 500	<b>≤</b> 100	0-300
	8-26	700		70.7	7300	145	成

# 机械参数

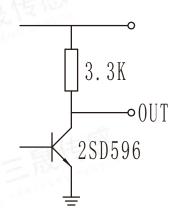
最大转速	启动力矩(25℃) (N. M)	轴最大负	D载(N)	转动惯量 (kgm <sup>2</sup> )	重量 (kg)
(r/min)		径向	轴向		
6000	1*10 <sup>-3</sup>	15	10	5*10 <sup>-8</sup>	≈0.09
	Mar				

### 环境参数

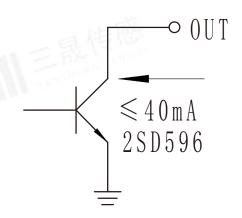
环境参数			
使用温度(℃)	-20∼ +85	耐冲击 (m/s²)	50 ( x, y, z三个方向各3次,每次持续6ms)
贮存温度(℃)	-30∼ +95	耐振动(m/s²)	20(10 ~ 200Hz, x, y, z三个方向各2小时)
相对湿度	35% ~ 85%RH 无凝露	防护等级	IP54

### 输出形式

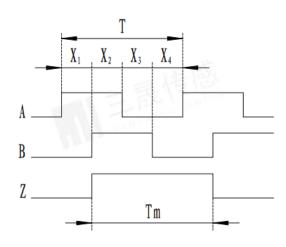
#### E(电压输出)



#### C(开路输出)



#### 输出波形与信号位置精



上图为从轴端方向看,主轴顺时针旋转(CW)时的波形

波形比: X1+X2=0.5T±0.1T X2+X3=0.5T±0.1T

相位差: Xn≥0.125T (n=1, 2, 3, 4)

绝对角度误差: ≤0.2T

周期误差: ≤0.05T

T=360°/N(N为每转输出脉冲数) Z路信号宽度

1、Tm=1T±0.5T Tm=nT±0.1T(n≥2) Z路信号与A、B路信号相位关系不做规定 2、Tm=0.5T±0.25T Tm=0.25T±0125T Z路信号上升沿与B路信号上升沿对齐

## 接线表

电缆线颜色	红	黑	绿	白	黄	屏蔽
E(电压输出) C(开路输出)	Vcc	OV	A	В	Z	G

# 型号说明

S ←---- 产品等级 通 用 型

A <---- 产品类型 增 量 式

30 <---- 产品外径 Φ30 mm

S ←---- 主轴类型 S:实心轴

4 <			主轴直	<b>径 Φ4mm</b>
Е ← 出线方式	E:防尘型	后出电	.缆 K: 防	水型后出电缆
1M <b>&lt;</b>	-			
2 <	电源电压	1:D0	.5 V 2	2:DC8-26V

C		; E:电压输出	C:集电极开路输出
100	分辨率 20、36 600、8	、60、100、200、 00、1000、1024、	300、360、400、500、 1200 注:分辨率可定做
В	输出信号 A:A相一路	各输出 B:90° 相	目位差A、B两相信号
M <b></b>			零位信号 M:Z信号





#### 吉林省三晟传感技术有限公司 长春市高新技术开发区191号

技术咨询: 18584349784 销售热线: 0431-81857464

