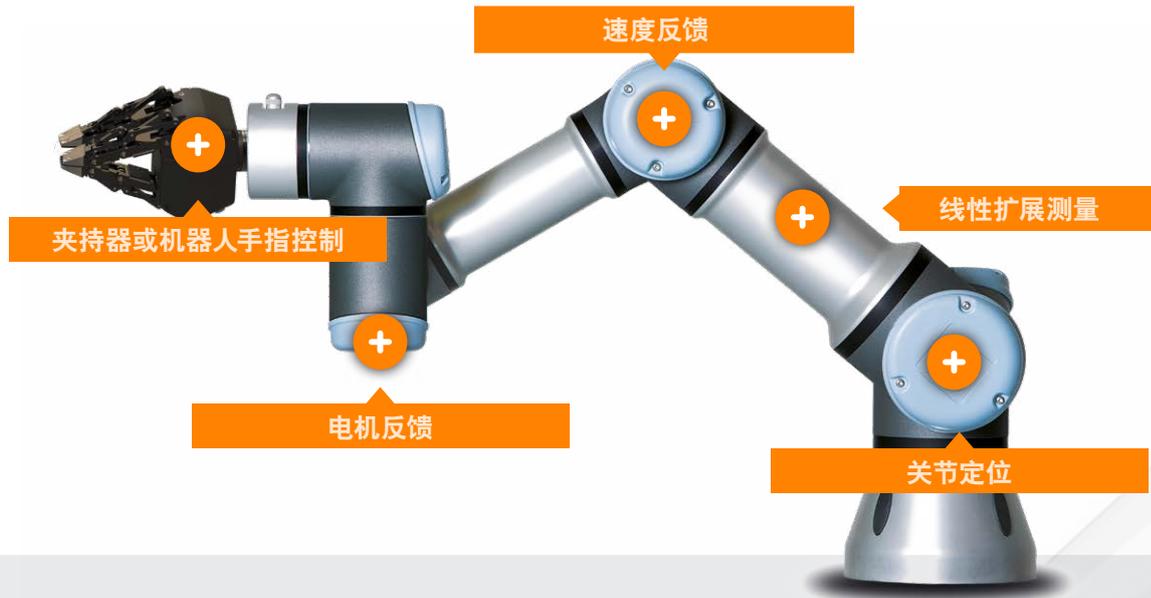


机器人专用磁编码器



为什么选择 RLS磁编码器?

特点:

- ✓ 性价比优
- ✓ 多种尺寸和技术规格可供选择
- ✓ 多种分辨率可供选择
- ✓ 行业标准的绝对式或增量式输出选项
- ✓ 动态响应快

优点:

- ✓ 电机位置反馈
- ✓ 关节位置控制
- ✓ 线性扩展测量
- ✓ 夹持器/机器人手指反馈
- ✓ 力反馈
- ✓ 微型闭环位置控制
- ✓ 速度反馈



最常用的5类机器人专用磁编码器

产品				
AksIM-2™和AksIM-4™ 绝对式磁旋转编码器	Orbis™绝对式 磁旋转编码器	RM08超小型 磁旋转编码器	LA11绝对式 直线磁编码器	RLC2IC微型增量式 磁编码器模块
				
读取类型				
旋转, 轴向	旋转, 轴向	旋转	直线	旋转/直线
编码器类型				
真正的绝对式设计	真正的绝对式设计	增量式和绝对式	真正的绝对式设计	增量式
最高分辨率				
21位	14位	12位	13位	13位
精度				
±0.004°	±0.25°	±0.3°	±30 μm/m	±10 μm/m
最高速度				
10,000 rpm	12,000 rpm	30,000 rpm	最高可达7 m/s	最高达80 m/s**
尺寸				
适合的轴尺寸: 8 mm至125 mm	适合的轴尺寸: 6 mm至30 mm	编码器: Ø8 mm 磁体: Ø4 mm	最大测量长度: 16.3 m	适合的轴尺寸: 12 mm至280 mm
电源				
3.3 V或5 V	4.5 V至5.5 V	3.3 V或5 V	4.75 V至5.75 V 或8 V至30 V	4.75 V至5.25 V
电流消耗				
典型值130 mA	典型值65 mA	典型值26 mA	5 V时为150 mA	30 mA
可用通信接口				
BiSS, UART, SPI, SSI, PWM	BiSS, UART, SPI, SSI, PWM	模拟正弦/余弦、增量*、 SSI*、线性电压	SSI, SPI, BiSS + 并行 增量或1 V _{pp}	增量式ABZ, TTL 或RS422
连接类型				
连接器或焊盘	连接器或焊盘	接线	电缆	针脚, 柔性电缆
IP防护等级				
无 (提供保形涂层)	无 (提供保形涂层)	IP68	IP67	无
工作温度				
-40 °C至+105 °C	-40 °C至+105 °C	-40 °C至+85 °C	0 °C至+55 °C	-40 °C至+125 °C

* 借助附件可实现差分输出。

** 参考速度计算器。

RLS d.o.o.已尽力确保发布之日此文档的内容准确无误, 但对其内容不做任何担保或陈述。
RLS d.o.o.不承担任何由本文档中的不准确之处以及无论什么原因所引发的问题的相关责任。
© 2023 RLS d.o.o.

文档编号: APPF06_05
发布: 2023.08