

K25C



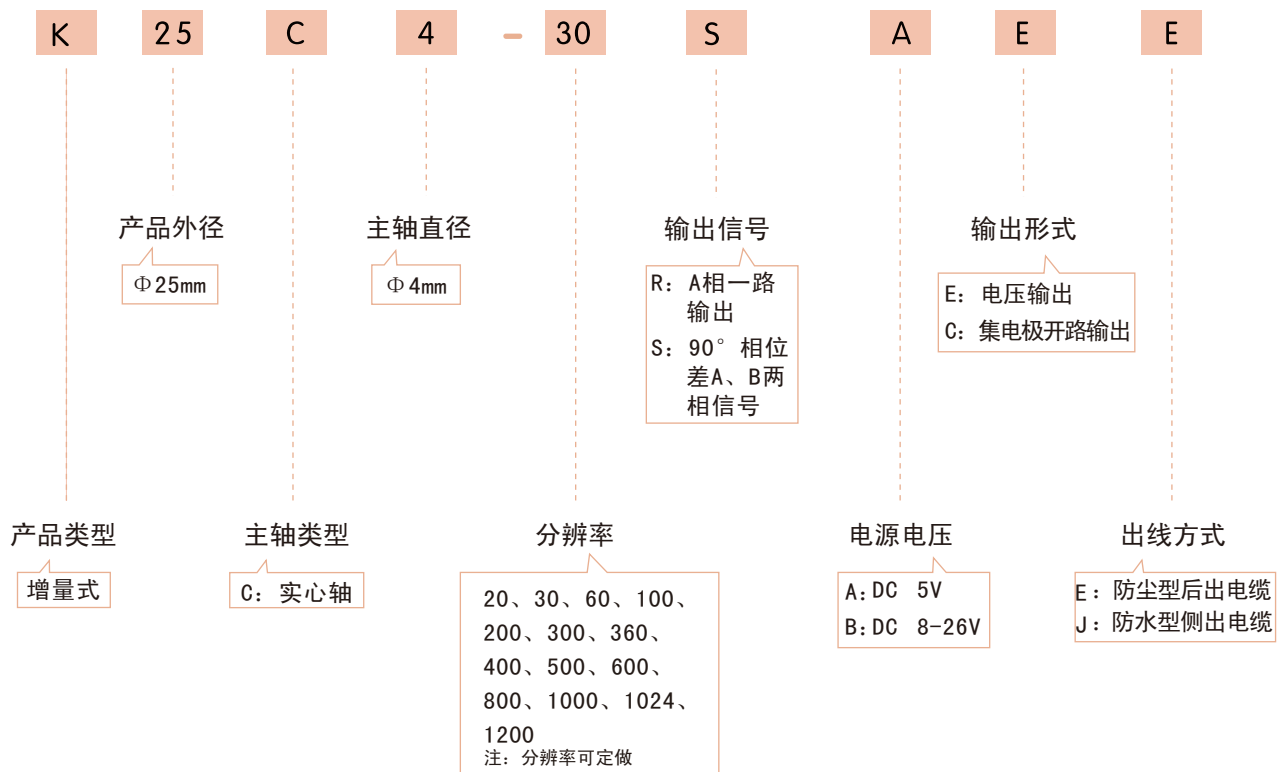
特点:

K25C广泛用于自动控制，自动测量，测量转角及转速的传感器。

体积小，重量轻，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。

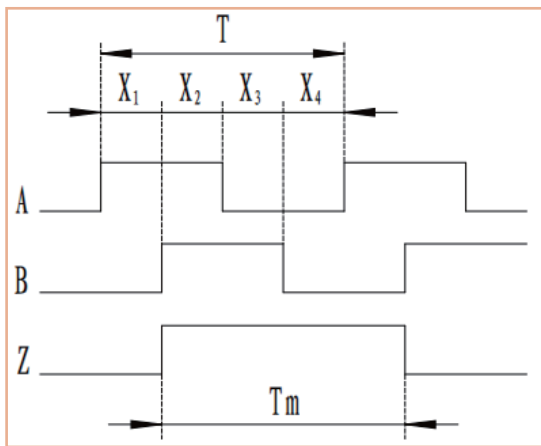
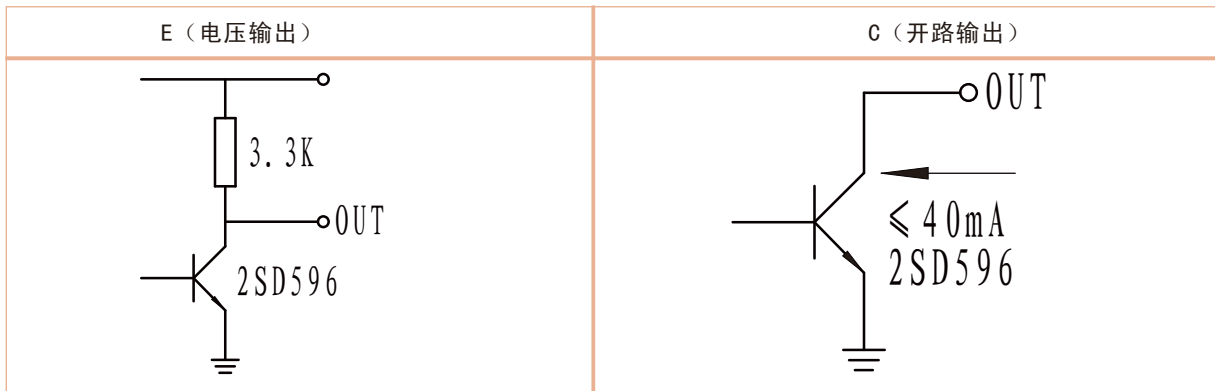
型号说明



机械参数

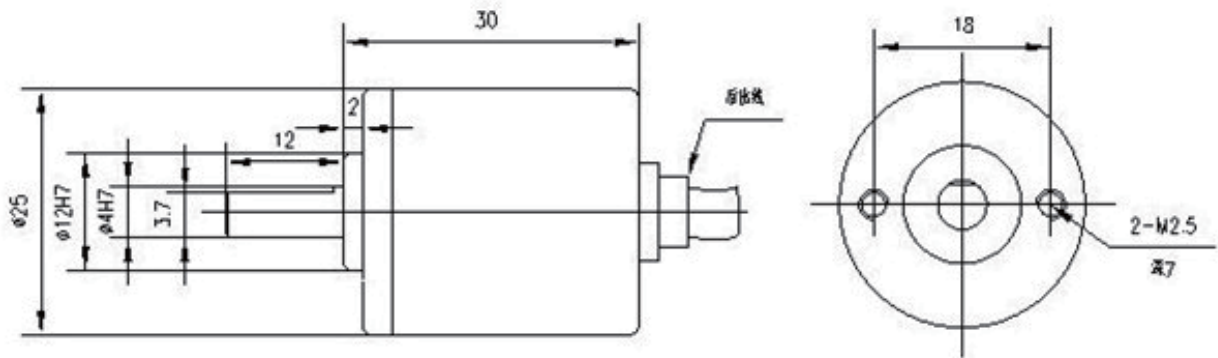
最大转速 (r/min)	启动力矩 (25℃) (N·M)	轴向最大负载 (N)		转动惯量 (kgm ²)	重量 (kg)
		径向	轴向		
6000	1*10 ⁻³	15	10	4*10 ⁻⁶	≤0.07

输出形式	电源电压 DC (V)	消耗电流 (mA)	输出电压 (V)		上升时间 (ns)	下降时间 (ns)	响应频率 (kHz)
			V _H	V _L			
E (电压输出)	5 ± 0.25	≤ 80	> 3.5	≤ 0.7	≤ 500	≤ 100	0-300
	8-26						
C (集电极 开路输出)	5 ± 0.25	≤ 60	> VCC-2.5	≤ 0.7	≤ 500	≤ 100	0-300
	8-26						



上图为从轴端方向看，主轴顺时针旋转 (CW) 时的波形

波形比: $X_1+X_2=0.5T \pm 0.1T$
 $X_2+X_3=0.5T \pm 0.1T$
 相位差: $X_n \geq 0.125T$ ($n=1, 2, 3, 4$)
 绝对角度误差: $\leq 0.2T$
 周期误差: $\leq 0.05T$
 $T=360^\circ / N$ (N 为每转输出脉冲数)
 Z路信号宽度
 1、 $T_m=1T \pm 0.5T$
 $T_m=nT \pm 0.1T$ ($n \geq 2$)
 Z路信号与A、B路信号相位关系不做规定
 2、 $T_m=0.5T \pm 0.25T$
 $T_m=0.25T \pm 0.125T$
 Z路信号上升沿与B路信号上升沿对齐



使用温度 (°C)	-20 ~ +85	
贮存温度 (°C)	-30 ~ +95	
相对湿度	35% ~ 85%RH 无凝露	
耐冲击 (m/s ²)	50 (x, y, z三个方向各3次, 每次持续6ms)	
耐振动 (m/s ²)	20 (10 ~ 200Hz, x, y, z三个方向各2小时)	
防护等级	通用型 IP54	优选型 IP65

输出 \ 颜色	红	黑	绿	白	黄	屏蔽
E(电压输出)	VCC	0V	A	B	Z	G
C(开路输出)	VCC	0V	TXD+	TXD-	Z	G