

Inkrementální enkodér 360 P/R



POPIS

Průmyslový inkrementální enkodér lze uplatnit např. v aplikacích pro měření rychlosti otáčení, počet provedených otáček nebo např. k měření úhlu otočení. Enkodér se vyznačuje rozlišením 360 pulzů na jednu otáčku. Tělo enkodéru je vyrobeno z kovu, což zajišťuje dobrou mechanickou odolnost.

Základní charakteristika:

- rozlišení 360 pulzů
- dvoukanálový NPN výstup
- hřídel ve tvaru D
- kovové tělo s montážními závitmi



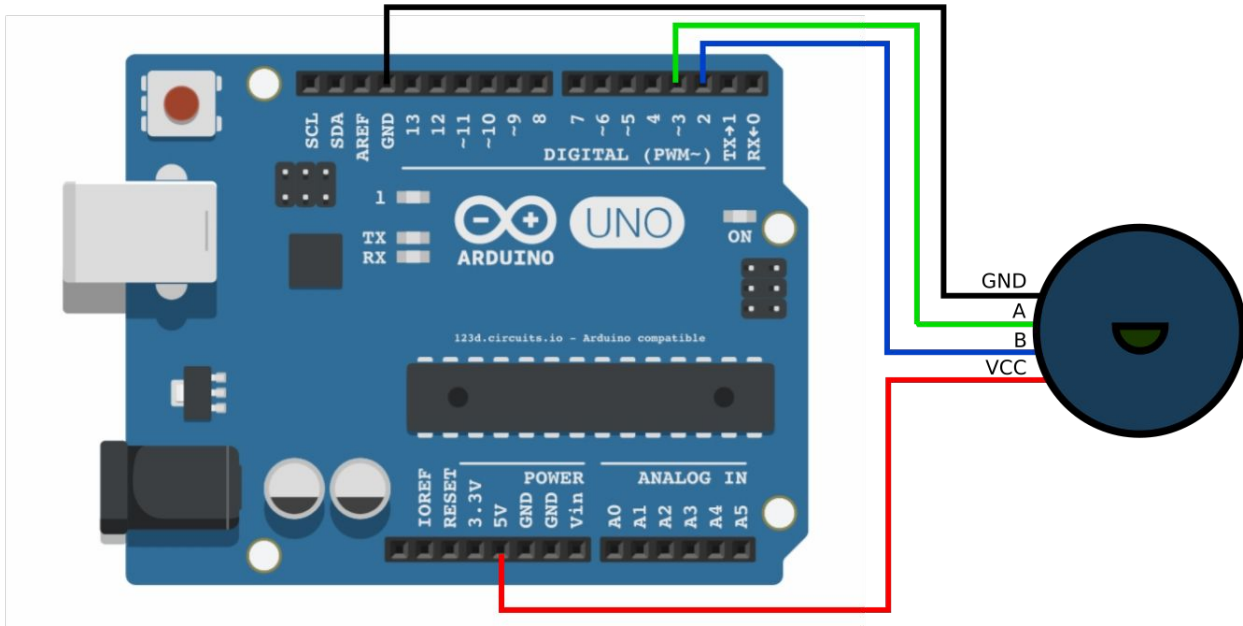
SPECIFIKACE

Napájecí napětí	5 až 24 VDC	Rozlišení	360 pulzů/otáčka
Napět. logická úroveň	5 až 24 VDC	Typ výstupu	NPN
Maximální proud	80 mA	Rozměry enkodéru	38x36 mm
Max. frekvence signálu	20 KHz	Rozměry hřídele	13x6 mm
Max. mechanická rychlosti	5000 RPM	Délka kabelu	150 cm



ZAPOJENÍ

Jelikož je výstup enkodéru typu NPN, piny 2 a 3 musí být nastavené jako vstupy s aktivovaným interním pull-up rezistorem.



UKÁZKA PROGRAMU

Výstupem programu je úhel natočení hřídele inkrementálního enkodéru.

```
#include <Arduino.h>
#define KANAL_A 2
#define KANAL_B 3

int puls = 0;

void callback(){
  (digitalRead(KANAL_B) == HIGH) ? puls++ : puls--;
  if (puls == 360 || puls == -360) puls = 0;
}

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  pinMode(KANAL_A, INPUT_PULLUP);
  pinMode(KANAL_B, INPUT_PULLUP);
  attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(KANAL_A), callback, RISING);
}

void loop() {
  Serial.print("Úhel otoceni: "); Serial.print(puls); Serial.println("");
  delay(1000);
}
```