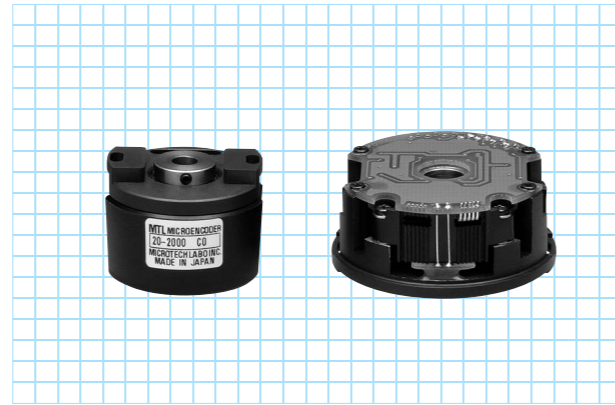


MGH series

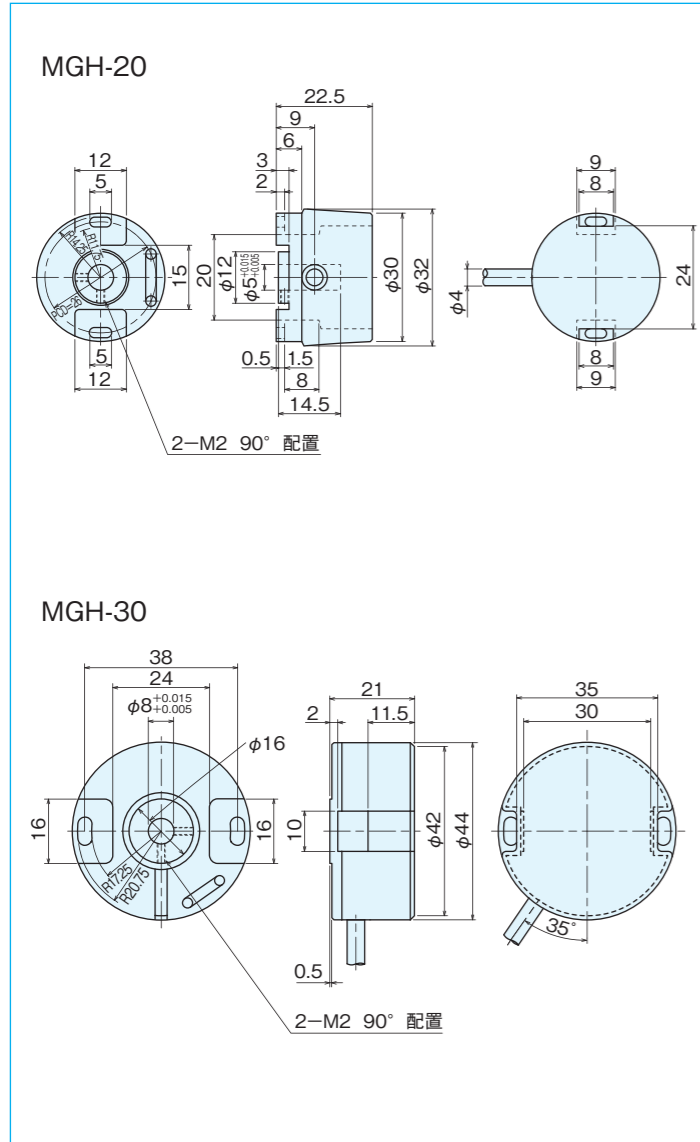
[矩形波/インクリメンタル]

DCモーター、ACモーター、ステッピングモーターに簡単に取り付けられます。



写真は左からMGH-20、MGH-30

外形寸法図



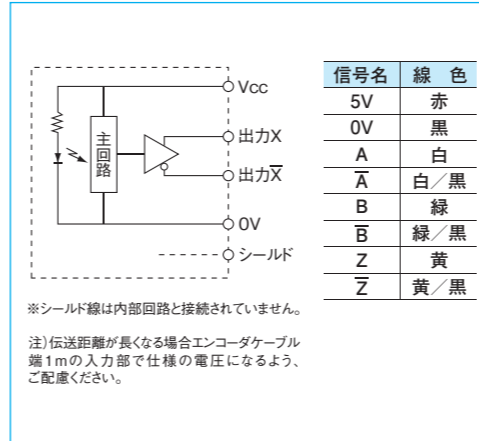
仕様

項目	型式名	MGH-20-□-E	MGH-30-□-E
		パルス数	パルス数
電源電圧		DC5V±10%	
消費電流		60mA以下(無負荷時)	
検出方式		インクリメンタル	
出力パルス数 (標準) [パルス数/回転]	40	600	40 400 1,000
	50	800	50 450 1,024
	60	1,000	60 500 1,200
	100	1,024	100 512 1,500
	125	1,200	200 600 1,800
	200		250 720 2,000
	250		300 800
出力相		A、 \bar{A} 、B、 \bar{B} 、Z、 \bar{Z} 相	
出力形態		矩形波 ラインドライバ出力	
出力容量		V _{OL} =0.5Vmax V _{OH} =2.5Vmin I _o =±20mA	
最高応答周波数(応答パルス数)		100kHz	
出力位相差		A、B位相差90°±45°(T/4±T/8) Z相T±T/2	
波形立上り立下り時間		1μs以下(ケーブル0.5mのとき)	
許容最高回転数(機械的)		6,000r/min	
使用周囲温度/湿度		-10°C~70°C RH35%~90% 結露しないこと	
保存周囲温度		-20°C~80°C	
耐振動		耐久55Hz 複振幅1.5mm X、Y、Z方向各2時間	
耐衝撃		耐久500m/s ² (約50G) X、Y、Z方向各3回	
ケーブル		外径φ4.2、8芯ビニール線 絶縁シールドケーブル長さ1m(0.5m)	
質量		60g	150g

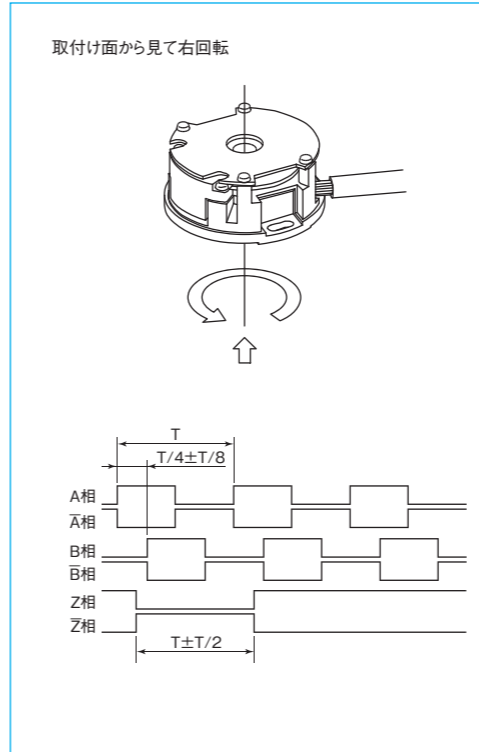
取付軸許容変化量

MGH-20	パルス数	100~200	250~600	800~1,200
MGH-30	パルス数	100~300	360~1,024	1,200~2,000
許容偏差量	ラジアル	±0.02mm		±0.01mm
	スラスト	±0.1mm	±0.05mm	±0.02mm

出力回路図



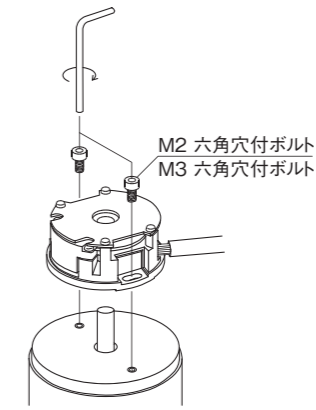
出力波形図



MGHシリーズ組付イメージ

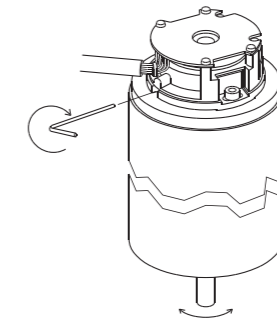
MGH-20、30

1.エンコーダを回転軸のベースに仮固定する。

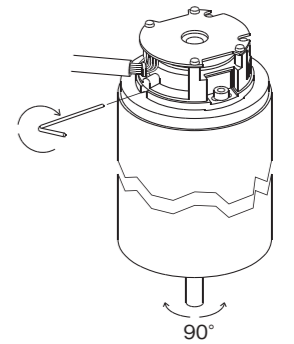


- 使用工具
- 0.89mm六角レンチ
 - 1.5mm六角レンチ (MGH-20用)
 - 2.5mm六角レンチ (MGH-30用)

2.①回転軸を回してビスを探し固定する。



2.②さらにシャフトを右又は左に90°回して、もう一方のビスを固定する。



3.エンコーダを回転軸のベースに固定する。

取付軸寸法図

