

# 绝对值编码器

58 多圈 SSI 格雷码协议+脉冲双输出说明书

(4.0版)

# ★在使用编码器前,请完整阅读下面的说明,正确使用!

	机械参数	电气参数				
最大转速	6000 转/分	工作电压	10-30Vdc(5Vdc 可定制)			
主轴负载	轴向 40N,径向 100N	消耗电流	< 50mA (24Vdc)空载			
抗冲击	1000m/s²(6ms),等于100g	输出信号	SSI 协议(格雷码)+脉冲			
抗振动	200m/s² (10-2000Hz),等于 20g	线性分辨率	1/8192FS+1024 或 2048 脉 冲			
允许轴向窜动	$\pm 1.5$ mm	最大工作圈数	4096 圏			
允许径向跳动	±0.2mm	重复定位精度	小于 2Bit			
外形结构	60mm 外径,实心轴/盲孔型	工作温度	-40°C~85°C			
连接形式	双绞屏蔽电缆或航空插头	储存温度	-40°C~85°C			

#### 可靠的和专利的

- 具有安全锁(Sa fety-Lock TM)式设计的坚固轴承结构, 可以提供更高的抗振动性和防安装误差性
- 最高 IP68 防护和宽广的工作温度范围-40℃...+85℃
- 机械齿轮技术,具有断电记忆功能

## 性能优化

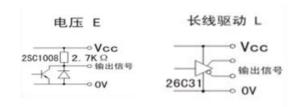
- 高精度,位置数据的数据刷新率≤4us
- 通过 RS422 实现高分辨率反馈
- 控制周期短。时钟频率最快可达 1MHz
- 国际标准 SSI 信号格式

# 接线图:

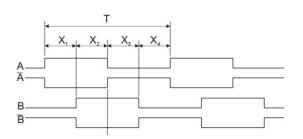
功能	Vcc	GND	CLOCK+	CLOCK-	DATA+	DATA-	DIR	MIDP	А	/A	В	/B	Z	/Z
颜	棕	白	绿色	黄色	灰色	粉色	蓝色	红色	黄/	橙/	粉/	白/	紫	橙
色	色	色					а	b	黑	黑	黑	黑	色	色

a. DIR—旋转方向, 低电平时, 默认为面对转轴顺时针数据增加, 加工作电源高电平时, 方向改变为逆时针数据增加 b. MID P一零点定位,当与高电平短触时,当前位置数据输出为整个数据的零点位置;正常工作时,与电源 OV 连接。 Clock/Data 为四线的 RS422 模式, ±5V, 一对时钟触发、一对数据输出;

# 脉冲信号输出特性



# 输出相位

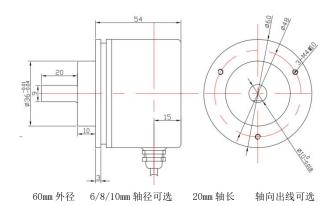


307、308、309、310 室

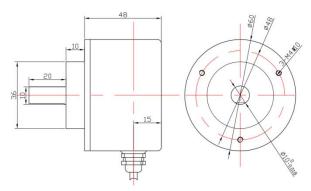
灏秒科技(苏州)有限公司 www.hmiaotech.com,江苏省苏州市太仓市浏河镇铃美路 8 号滨江兴业港 2 号厂房 3 层 305、306、 Tel: 0512-80600658/13817888308

## 机械尺寸图:

夹紧同步法兰 (电缆输出或插头输出可选)

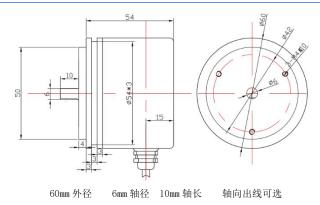


夹紧法兰 (电缆输出或插头输出可选)

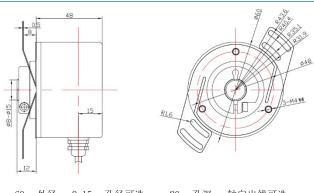


60mm 外径 6/8/10mm 轴径可选 20mm 轴长 轴向出线可选

同步法兰/伺服法兰 (电缆输出或插头输出可选)



盲孔型/半通孔法兰 (电缆输出或插头输出可选)



60mm 外径 8-15mm 孔径可选 20mm 孔深 轴向出线可选

307、308、309、310室

灏秒科技(苏州)有限公司 www.hmiaotech.com,江苏省苏州市太仓市浏河镇铃美路 8 号滨江兴业港 2 号厂房 3 层 305、306、 Tel: 0512-80600658/13817888308

## SSI 协议说明:

SSI 为同步串联信号,实际的两对 RS422,一对时钟触发,一对数据发送。

如下图所示,编码器的绝对位置值由接收设备的时钟信号触发,从格雷码高位(MSB)开始,输出与时钟信号同步的串行信 号。时钟信号从接收设备发出,以编码器的总位数输出 N 个中断的脉冲, 当不传送信号时, 时钟和数据位均是高位, 在时钟信 号的第一个下降沿,当前值开始贮存,从时钟信号上升沿开始,数据信号开始传送,一个时钟脉冲同步一位数据。

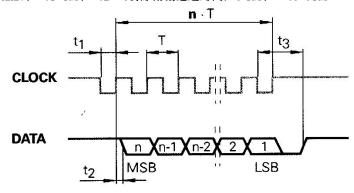
(Clock-及 Date-省略未画)。

其中: t3 为恢复信号,等待下次传送; N=13; 16; 25; 28。根据编码器总位数。

实际使用中,为保证信号的稳定与较远的传输距离,推荐参数如下:

T=4—11us; t1=1—5.5us; t2≤1us; t3=64us

T=8us (125KHz); t1=4us; t2' (实际读数延迟时间)=3.4us;



#### 数据处理:

编码器输出为格雷循环码,接收后先以异或的方式,从高位开始解码为二进制码。由于格雷码为循环码,经过最大值码 值循环到 0,即在最大值与 0间有突变,因此,为避免工作行程出现突变数据,建议采用编码器数据值的中间位置作为工作 起始位,当编码器安装完毕后,旋转到实际工作起始点,将编码器电缆芯线的 MIDP 线与电源正短触,当前信号输出即为编 码器总位数输出值的中值,MIDP 线回到电源 0。以后接收到的当前测量值转为二进制码后,应做如下处理:

实际位置值=(C-MidP) × Dir +起始点值

上式中, C 为编码器输出的当前测量值; MidP 为中间位置值, 为 2<sup>n-1</sup>, 13 位时为 4096, 16 位时为 32768; 25 位为 2048x8192、 28 位为 2048x65536。Dir 为编码器旋转方向系数,与计算方向相同为 1,与计算方向相反为一1,也可通过编码器上的 DIR 线, 连接高低电平改变。

起始点并非就是 0,可由用户自行确定标定位置,由于多圈编码器可以有 4096 圈的连续测量,从起始点开始,正传反 转均可有 2048 圈连续工作行程。

#### 注意事项:

- \*保证编码器电源在10-30Vdc范围内,并做好隔离,防止电网内大型起动电气对编码器产生冲击。
- \* 在强电磁干扰的环境下,延长信号线应使用推荐的专用线,如对绞屏蔽电缆。
- \* 编码器信号线应做到良好接地: 2 米之内的近距离, 电缆里面的屏蔽网两端均应接地; 较远距离, 编码器金属外壳接地, 编 码器自带电缆屏蔽网悬空, 信号延长电缆屏蔽网在信号接收端单端接地; 若信号电缆较长或在户外使用时, 应将信号电缆套 上金属铁管,并且金属管两端接地使用。
- \* SSI 信号线是带电压的,使用时应防止信号线短接或与电源短接;禁止带电插拔,通电时确保电缆各芯线同时接通。编码 器必须断电并无静电焊接或连接, 先焊接或连接 OV 线; 排线时, 请勿猛力拉拽电缆。

灏秒科技(苏州)有限公司技术部