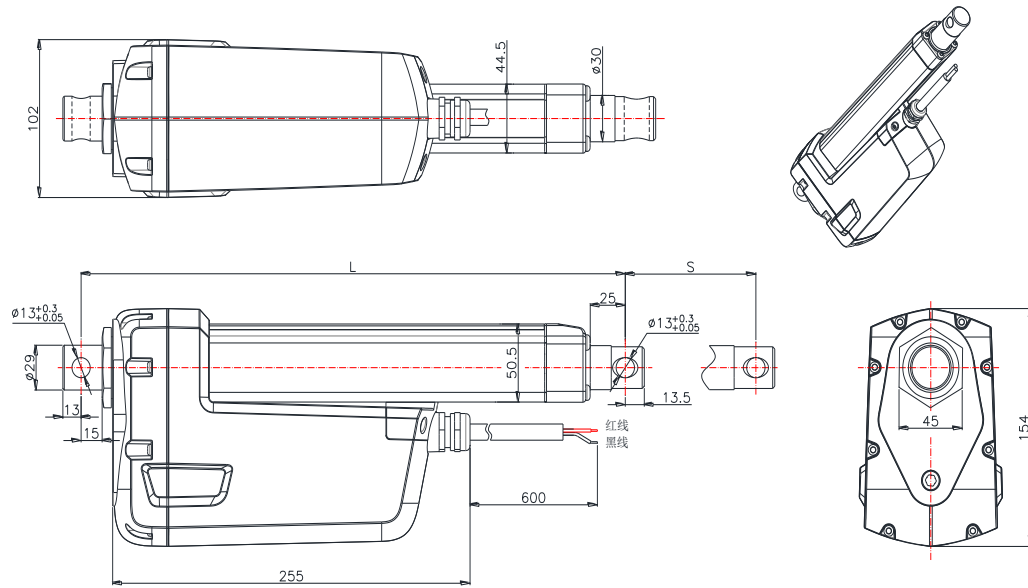


安装尺寸



- 注： 1>. $50 \leq \text{Stroke} \leq 350, L = S + 200$ (最短安装距300) $350 < \text{Stroke} \leq 700, L = S + 250$
 2>. 上图孔向为 0°
 3>. 前端接头为杆端关节轴承或客制化接头时，安装尺寸不适用上述规则.

表3.0 前端安装方式

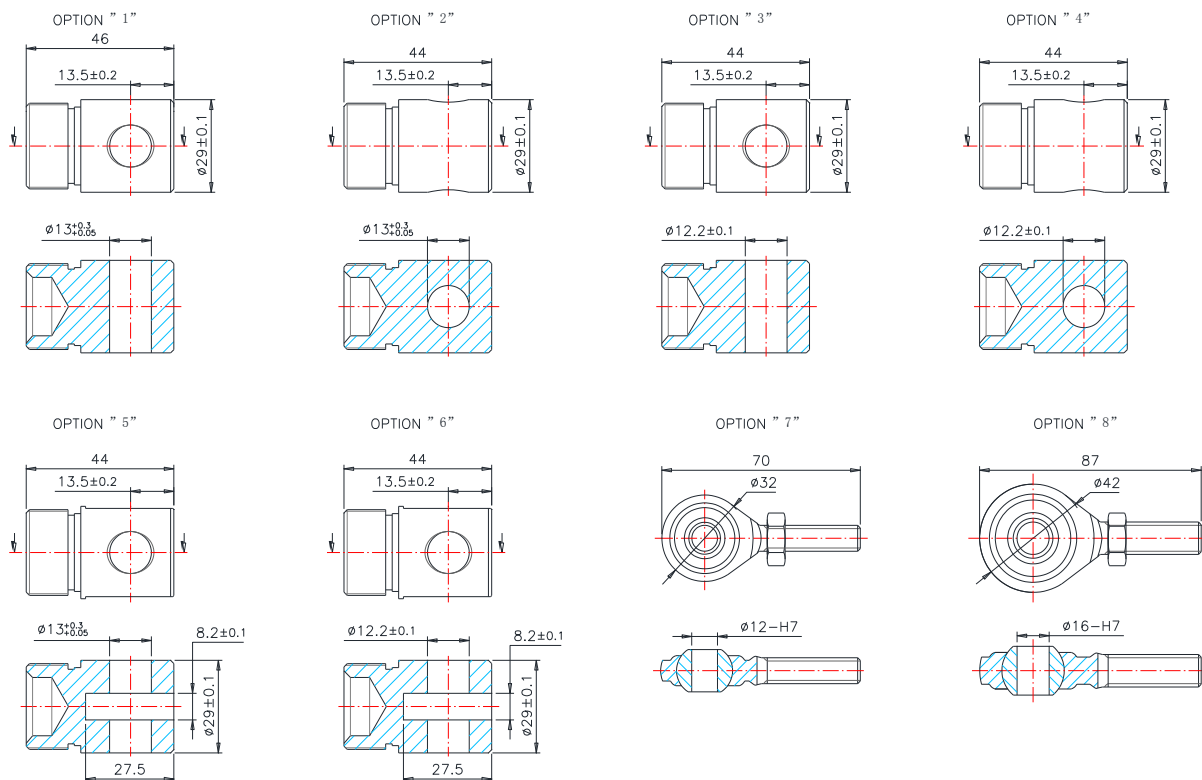
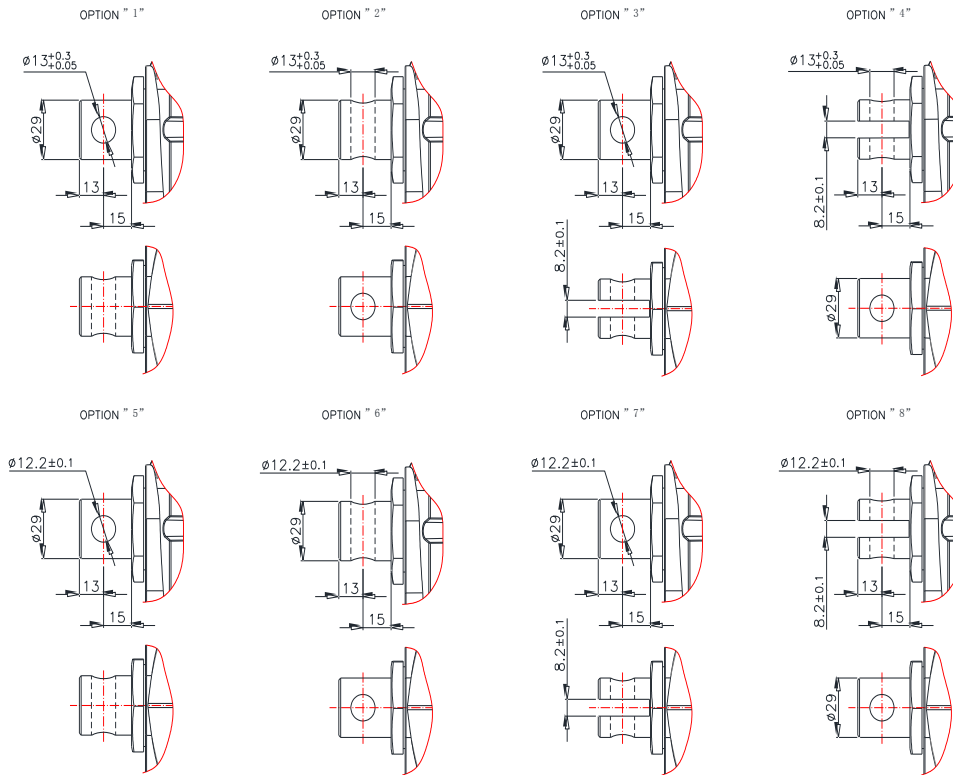
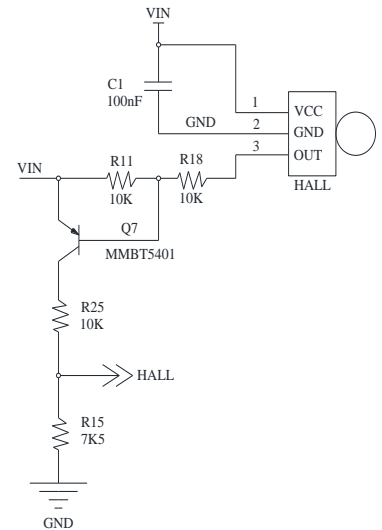


表4.0 尾端安装方式

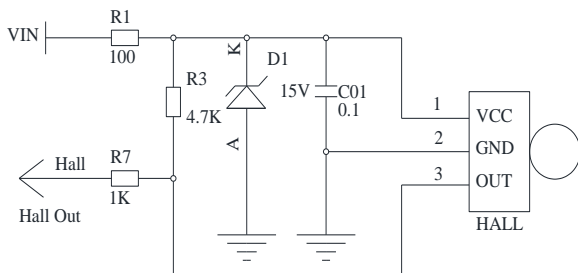


位移传感器（霍尔）

项目	最小值	最大值	典型	测试条件	
方案1	电源电压	7V	30V	12V/24V	$I_o=0$
	信号输出电压	$V_{in} \cdot 0.425$		$I_o=0, V_{in} > 10V$	
	信号端输出电流	500mA			
	工作电流	2mA	6mA	4mA	$I_o=0$
方案2	电源电压	3.3V	15V		$I_o=0$
	信号输出电压	20mV	0.7V	0.1	$I_o=0, V_{in} > 5V$
	信号端输出电流		20mA		$V_{in} = 12V$
	工作电流	2mA	6mA	4mA	$I_o=0$
注： V_{in} 如果大于15V，需更改D1					



方案1原理图（霍尔安装在控制板上）



方案2原理图（霍尔安装在马达内）

- 注：1，提供两种霍尔安装方案，默认使用方案1。
 2，方案1两霍尔相位差 $55^{\circ} \sim 90^{\circ}$
 方案2两霍尔相位差 $90^{\circ} \pm 10^{\circ}$
 3，霍尔脉冲当量参照表5.0

表5.0霍尔传感器参数对照表

霍尔安装在控制板上				
减速比		导程	磁铁极数	单霍尔脉冲当量
推杆	霍尔			
20.843:1	27:47	4	一对极	0.435pulse/mm
			四对极	1.741pulse/mm
31.131	20:54		一对极	0.675pulse/mm
			四对极	2.700pulse/mm
43.404	16:58		一对极	0.906pulse/mm
			四对极	3.625pulse/mm
20.843:1	27:47	8	一对极	0.218pulse/mm
			四对极	0.870pulse/mm
31.131	20:54		一对极	0.338pulse/mm
			四对极	1.350pulse/mm
43.404	16:58		一对极	0.453pulse/mm
			四对极	1.813pulse/mm
20.843:1	27:47	12	一对极	0.145pulse/mm
			四对极	0.580pulse/mm
31.131	20:54		一对极	0.225pulse/mm
			四对极	0.900pulse/mm
43.404	16:58		一对极	0.302pulse/mm
			四对极	1.209pulse/mm
霍尔安装在马达内				
减速比		导程	磁铁	脉冲当量
20.843:1	31.131:1	4	一对极	5.211pulse/mm
			四对极	20.843pulse/mm
一对极			7.783pulse/mm	
四对极			31.131pulse/mm	
43.404:1			一对极	10.851pulse/mm
			四对极	43.404pulse/mm
20.843:1	43.404:1	8	一对极	2.605pulse/mm
			四对极	10.422pulse/mm
一对极			3.891pulse/mm	
四对极			15.566pulse/mm	
31.131:1			一对极	5.426pulse/mm
			四对极	21.702pulse/mm
20.843:1	43.404:1	12	一对极	1.737pulse/mm
			四对极	6.948pulse/mm
一对极			2.594pulse/mm	
四对极			10.377pulse/mm	
31.131:1			一对极	3.617pulse/mm
			四对极	14.468pulse/mm