

Высота рукоятки

- стандарт 180 мм

- укороченная 160 мм (H16)

Ход рукоятки

(1) (2) (3)

возврат рукоятки в нулевое положение (Z)

фиксация рукоятки в каждом положении (F)

Тип рукоятки

HD8 HD8B SG41Z S6

button NO lock lock

SG1L SG1P

(NO) 1 Кнопка (NO+NC) Z

SB6

Без кнопки (NO) D1

(NO+NC) DZ

Переключатель с возвратом W

Расположение конт. блоков

(P) (L) (D)

(V) (PD) (LD)

(PV) (LV) (DV)

«3-4» - указано расположение конт. блока для направления рукоятки 3-4

Тип аналоговых выходов

Ось «1-2» «3-4»

P, kOhm

10k (2 x 5 kOhm)

5k (2 x 2,5 kOhm)

2k (2 x 1 kOhm)

1k (2 x 0,5 kOhm)

I, k0mA

I1 (4mA ~ 12mA ~ 20mA)

I2 (20mA ~ 4mA ~ 20mA)

U, 0-10V

V1 (-10V ~ 0V ~ +10V)

V2 (+10V ~ 0V ~ +10V)

Hall

HV1 (DC 5V, 0 - 2,5 - 5V)

HV2 (DC 5V, 0,5 - 2,5 - 4,5V)

Encoder

C031 (E6CP-AG5C)

C041 (EAS5001.6)

CAN

Can 2.0B

Can J1939

Can Open


«Рукоятки спец. исполнения»



При выборе данных ручек необходимо заполнить опросный лист «Рукоятки спец. исполнения»

Стандартная диаграмма подключения дискретных сигналов

№1



Пример маркировки: **QT-NNS-H16-SG1L1-Z-3 (Can 2.0 B) LD (012)**

H16 - укороченная ручка, 160мм

SG1L1 - тип рукоятки

Z - возврат рукоятки в нулевое положение

3 - ход рукоятки

(Can 2.0 B) - тип выхода сигнала

LD - расположение контактных блоков

(012) - уникальный код присваивается каждому джойстику

при нестандартном исполнении

