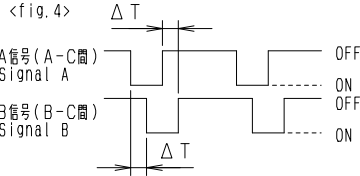


CLASS NO.		TITLE
		11形回転形エンコーダ規格書 11mm Size Rotary Encoder Specification
1. 一般事項 General 1-1 適用範囲 Scope この仕様書は主として電子機器に用いる微小電流回路用11形薄形ロータリーエンコーダに適用する。 This specification applies to 11mm size low-profile rotary encoder (incremental type) for microscopic current circuits, used in electronic equipment. 1-2 標準状態 Standard atmospheric conditions 測定は特に指定のない限り、次の状態で行なう。 Unless otherwise specified, the standard range of atmospheric conditions for making measurements and tests is as follows: 温度 Ambient temperature : 15°C to 35°C 相対湿度 Relative humidity : 25% to 85% 気圧 Air pressure : 86kPa to 106kPa 但し、疑義を生じた場合は、次の基準状態で行なう。 If there is any doubt about the results, measurements shall be made within the following limits: 温度 Ambient temperature : 20 ± 1°C 相対湿度 Relative humidity : 63% to 67% 気圧 Air pressure : 86kPa to 106kPa 1-3 使用温度範囲 : -40°C to +85°C Operating temperature range 1-4 保存温度範囲 : -40°C to +85°C Storage temperature range 2. 構造 Construction 2-1 寸法 Dimensions 添付縮立図による。 Refer to attached drawing. 3. 定格 Rating 3-1 定格容量 Rating : D.C. 5V 10mA (1mA MIN) 4. 電気的性能 Electrical characteristics		
項目 Item	条 件 Conditions	規 格 Specifications
4-1 出力信号 Output signal format		A, B 2信号の位相差出力とし、詳細は<fig. 1>の通りとする。 破線はクリックの位置を示す。 2 Phase-different signals (SignalA, signalB) Details shown in <fig. 1>. The broken line shows detent position.
<Fig 1>		
軸回転方向 Shaft rotational direction		信 号 Signal
時計方向 C. W.	A(A-C端子間) A(Terminal A-C)	出力波形 Output OFF --- ON ---
	B(B-C端子間) B(Terminal B-C)	OFF --- ON ---
反時計方向 C. C. W.	A(A-C端子間) A(Terminal A-C)	OFF --- ON ---
	B(B-C端子間) B(Terminal B-C)	OFF --- ON ---

CLASS No.		TITLE 11形回転形エンコーダ規格書 11mm Size Rotary Encoder Specification	
項目 Item		条件 Conditions	
4-2 分解能 Resolution		1回転にて出力されるパルス数 Number of pulses in 360° rotation.	
		規格 Specifications 各相15パルス/360° 15 pulses/360° for each phase 2クリック/1パルス 2click/1pulse	
4-3 スイッチング特性 Switching characteristics		下記測定回路<fig. 2>を用い、回転軸を$360^{\circ} \cdot s^{-1}$の速さで回転し測定する。 Measurement shall be made under the condition as follows. 1) Shaft rotational speed : $360^{\circ} \cdot s^{-1}$ 2) Test circuit : <fig. 2> <fig. 2> <fig. 3> (注記) コードOFF状態 : 出力電圧が3.5V以上の状態を言う。 コードON状態 : 出力電圧が1.5V以下の状態を言う。 (note) Code-OFF area : The area which the voltage is 3.5V or more. code-ON area : The area which the voltage is 1.5V or less.	
1) チャタリング Chattering		コードのOFF→ON及びON→OFFの際の、出力1.5V～3.5Vの通過時間にて規定する。 Specified by the signal's passage time from 3.5V to 1.5V or from 1.5V to 3.5V of each switching position (code OFF→ON or ON→OFF). $t_1, t_3 \leq 3ms$	
2) 振動ノイズ (ハフンス) Sliding noise (Bounce)		コードONの部分の1.5V以上の電圧変動時間とし、チャタリングt_1, t_3両者との間に1ms以上の1.5V以下のON部分を有するものとする。また、振動ノイズ間に1.5V以下の範囲が1msある場合は、別の振動ノイズと判断する。 Specified by the time of voltage change exceed 1.5V in code-ON area. When the bounce has code-ON time less than 1ms between chatterings (t_1 or t_3), the voltage change shall be regarded as a part of chattering. When the code-ON time between 2 bounces is less than 1ms, they are regarded as 1 linked bounce. $t_2 \leq 2ms$	
3) 振動ノイズ Sliding noise		コードOFFの部分の電圧変動 The voltage change in code-OFF area. 3.5V以上 3.5V MIN	

CLASS NO.		TITLE	
		11形回転形エンコーダ規格書 11mm Size Rotary Encoder Specification	
	項目 Item	条 件 Conditions	規 格 Specifications
4-4	位相差 Phase-difference	360°・s⁻¹の定速にて操作軸を回転する。 Measurement shall be made under the condition which the shaft is rotated in 360°・s⁻¹ (constant speed). <fig. 4>  注意事項：振動投点ですので手動操作時の出力波形はご使用されるツマミ径、軸の回転速度によって変化致します。回路設計時は実装にて確認願います。 Note: Above specification (4-4) is changeable when operate by manual. Please check performance using actual circuit and knob.	<fig. 4>において ΔT≥6ms 1n<fig. 4>
4-5	絶縁抵抗 Insulation resistance	端子-軸受間にD. C. 250V印加する。 Measurement shall be made under the condition which a voltage of 250V D.C. is applied between individual terminals and bushing.	端子-軸受間にて100MΩ以上 Between individual terminals and bushing: 100MΩ MIN.
4-6	耐電圧 Dielectric strength	端子-軸受間にA. C. 300V1分間又は、A. C. 360V2秒間印加する。 (リーク電流1mA) A voltage of 300V A.C. shall be applied for 1min or a voltage of 360V A.C. shall be applied for 2s between individual terminals and bushing. (Leak current: 1mA)	損傷・アーク・絶縁破壊がないこと。 Without damage to parts, arcing or breakdown.

5. 機械的性能 Mechanical characteristics			
	項目 Item	条 件 Conditions	規 格 Specifications
5-1	全回転角度 Total rotational angle		360° (エンドレス) 360° (Endless)
5-2	回転トルク Rotational torque		10±7mN・m
5-3	端子強度 Terminal strength	端子先端の任意の方向に5Nの力を1分間加える。 A static load of 5N be applied to the tip of terminals for 1min in any direction.	端子の破損、著しいカッタがないこと。 但し、端子の曲がりは可とする。 Without damage or excessive looseness of terminals. Terminal bend is permitted.

					ALPSALPINE CO.,LTD.						
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE	11 形回転形エンコーダ		
					Mar. 22.'96	Mar. 22.'96	Mar. 22.'96	11mm Size Rotary encoder			
					Y.YOSHIOKA	M.SATOH	Y.ISAWA	DOCUMENT NO.	X00022435 (3/5)		
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD					EC11E		

CLASS NO.		TITLE	
		11 形回 転形エンコーダ 規格書 11mm Size Rotary Encoder Specification	
項目 Item	条 件 Conditions	規 格 Specifications	
5-4 軸の押し引き強度 Push-pull strength of shaft	軸の押し及び引き方向に100Nの力を10秒間加える。 (セッ ト 実 装 状 態) Push and pull static load of 100N shall be applied to the shaft in the axial direction for 10s. (After installing)	軸の破損、著しいガタのないこと。 感触に異常がないこと。 Without damage or excessive play in shaft. No excessive abnormality in rotational feeling.	
5-5 軸ガタ Shaft wobble	取付面より30mmの位置に50mN・mの曲げモーメントを加える。 軸長が30mmに満たない場合は右の式による。Lは測定位置(取付面からの位置)とする。 Bending moment of 50mN・m to be applied to the shaft at 30mm from the mounting surface. If the shaft length is less than 30mm, the value shall be calculated as right formula. L: Measurement point from mounting surface.	軸受長 軸力'タ Bushing Wobble length 以下 (mm) (mmp-p less) 0.8 x L / 30	
5-6 軸のスラスト方向ガタ Shaft play in axial direction		0.4mm以下 0.4mm MAX.	
5-7 取付け上の注意 Notice for mounting	右図の様にスイッチ本体を抑えてご使用下さい。セッ ト 側でスイッチ本体の引き及び回転方向の力'イト'が無い場合は、はんだ付けだけの固定となり、はんだ付け信頼性及びスイッチ本体強度が不安定となる可能性があります。 Hold the bushing use front panel or light pipe. Because this switch not has thread. If don't hold the bushing, the switch maybe become intermittent rough mounting after soldering by knob stopper face.		

6. 耐久性能 Endurance characteristics.			
	項目 Item	条 件 Conditions	規 格 Specifications
6-1	しゅう動寿命性能 Rotational life	無負荷で軸を毎時500サイクルの速さで、15,000サイクル断続動作を行う。 但し、試験途中5,000で中間測定を行う。(1サイクルは、360°1往復) The shaft of encoder shall be rotated to 15,000 cycles at a speed of 500cycles per hour without electrical load. after which measurements shall be made. However, an interim measurement shall be made immediately after 5,000 cycles. (1 cycle: rotate 360° CCW rotate 360° CW)	回転トルク 初期規格値に ^{+10%} _{-30%} その他、初期規格を満足すること。 Rotational torque:Relative to the previously specified value. ^{+10%} _{-35%} Except above items. specifications in clause 4.1~6 and 5.1. 5.3 shall be satisfied.

					ALPSALPINE CO.,LTD.				
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE	11形回転形エンコーダ
					Mar. 22. '96	Mar. 22. '96	Mar. 22. '96		1mm Size Rotary encoder
					Y. YOSHIOKA	M. SATOH	Y. ISAWA	DOCUMENT NO.	
								X00022435	(4/5)
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD				EC11E	

CLASS No.	TITLE	
-----------	-------	--

1. はんだ耐熱 Resistance to soldering heat

下記の“ はんだ付け条件” にて絶縁体の変形、破損のないこと、感熱に異常のないこと。
At the specified by the soldering conditions below.
There shall be no deformation or cracks in molded part.
No excessive abnormality in rotational feeling.

はんだ付け条件 Soldering conditions

手はんだの場合 Manual soldering

温度350° C以下、時間3秒以内
Bit temperature of soldering iron :350°C or less.
Application time of soldering iron : within 3s.

ディップはんだの場合 Dip soldering

使用基板 : t1.6両面銅張備層板
Printed wiring board: Both-sided copper clad laminate board with thickness of 1.6mm.

フラックス : 比重0.82以上のフラックスを用い発泡式フラクサーにて発泡面高さは、基板板厚の3分の2。
Flux:
・Specific gravity: 0.82 or more.
・Flux shall be applied to the board using a bubble foaming type fluxer.
・The board shall be soaked in the flux bubble only to the 2/3 of its thickness.

プリヒート : 基板表面温度100° C以下、時間2分以内
Preheating:
・Surface temperature of board: 100°C or less.
・Preheating time: within 2 min.

はんだ : 温度260±5° C、時間5±1秒
Soldering:
・Solder temperature: 260±5°C.
・Immersion time: within 5±1s.

以上の工程を1回または2回通過する。
Apply the above soldering process for 1 or 2 times.

					ALPSALPINE CO.,LTD.				
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE	
					Mar. 22.'96	Mar. 22.'96	Mar. 22.'96	フッシュモーメンタリスイッチ PUSH MOMENTARY SWITCH	
					Y.YOSHIOKA	M. SATOH	Y. ISAWA	DOCUMENT NO.	
								X 0 0 0 2 2 4 3 5 (5/5)	
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD					EC11E

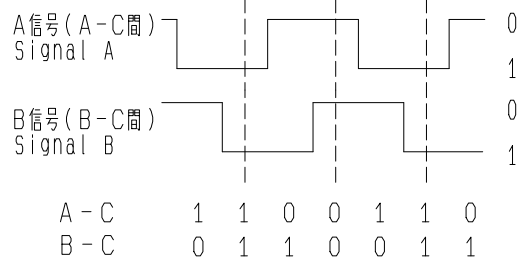
CLASS NO.	TITLE	
_____	_____	

- 1) エンコータ^{*}の回路処理は、下図の読取方法を推奨します。
For pulse count, recommendation is below.

出力変化順序 → Order of output signal		回転方向判定
A - C B - C	1 0 0 1 1 0	CW方向 CW Direction
A - C B - C	0 1 1 0 0 1	CW方向 CW Direction
A - C B - C	1 1 0 1 0 0	CCW方向 CCW Direction
A - C B - C	0 0 1 0 1 1	CCW方向 CCW Direction
A - C B - C	1 0 1 1 1 1	無効 Not applicable
A - C B - C	1 1 1 1 0 1	無効 Not applicable
A - C B - C	0 1 0 0 0 0	無効 Not applicable
A - C B - C	0 0 0 0 1 0	無効 Not applicable

→ CW方向 CW Direction
 ← CCW方向 CCW Direction

クリック位置
Detent position



クリック位置より、A 信号が先に変化後、B 信号が変化した時に CW 方向と判定。
 クリック位置より、B 信号が先に変化後、A 信号が変化した時に CCW 方向と判定。
 どちらかの信号が変化しない時は、無効とする。

From detent position, phase A changes first then phase B change follows,
it means CW direction.
If either phase has no change it is not valid.

					ALPSALPINE CO.,LTD.			
					APPD.	CHKD.	DSGD.	TITLE
					M-ENG2	M-ENG2	M-ENG2	
					S.MIZOBUCHI	K.HIROSE	H.MIURA	DOCUMENT NO.
					2012-01-30	2012-01-30	2012-01-30	4 L E - 3 0 (1 / 1)
SYMB	DATE	APPD	CHKD	DSGD				

EC11E15204F20