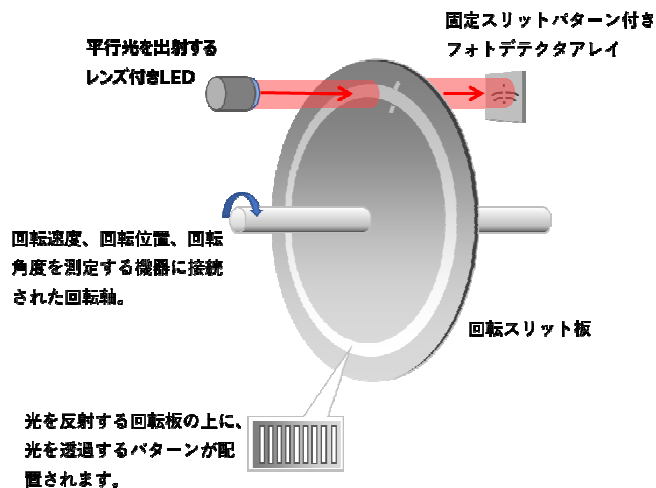


## 1. 概要

光学式ロータリーエンコーダは、回転の機械的変位量を光で検出し、その光を電気信号に変換します。そして、この電気信号を処理し、回転数、回転角度、回転位置の情報を出力します。

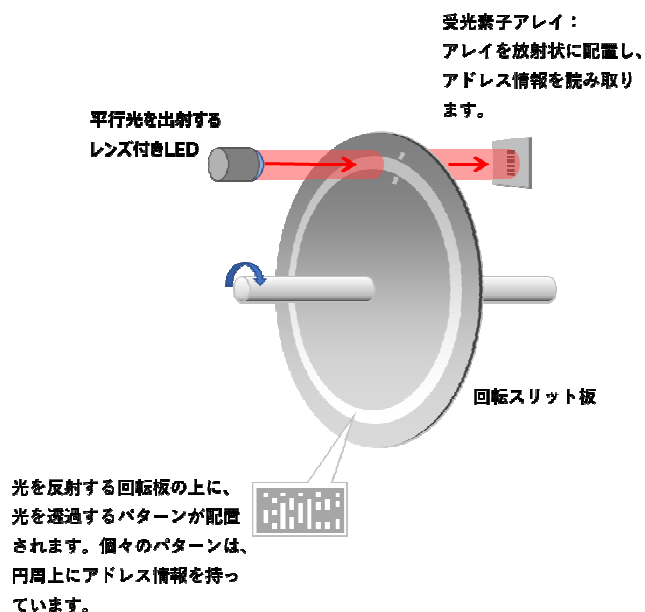
## 2. インクリメンタル透過型

インクリメンタル型は、相対的な位置や角度を検出するものです。回転軸が回転するとパルスが出力され、1回転あたりの出力パルス数は一定です。任意の始点からどれだけ回転したかという相対量を求めることができます。そのため、位置検出を行うためには、始動前に原点に戻る必要があります。また、電源を切ったときも原点に戻る必要があります。



## 3. アブソリュート透過型

アブソリュートタイプは、絶対回転を検出する方式です。絶対位置を検出するため、電源を切っても特定の位置が保持されます（ただし、一般的なアブソリュートエンコーダで多回転を検出する場合は、回転数のデータをメモリに保存するため電池が必要です）。このため、工作機械やロボットなど、原点からの絶対量を必要とする用途に有効です。

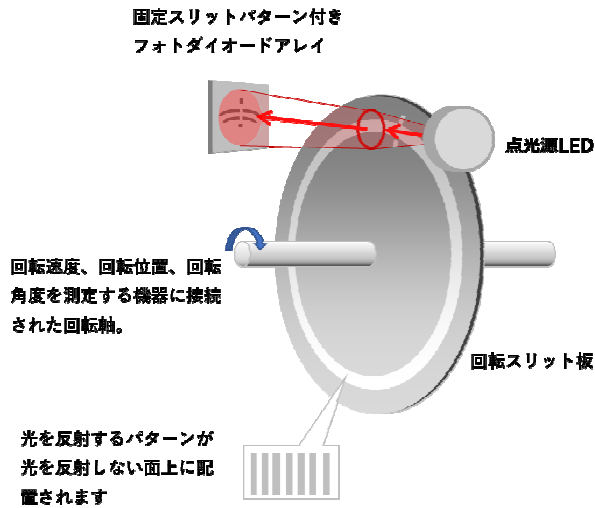


注意：この資料に記載の情報は予告無く変更することがある為、ご検討の際は最新の資料にてご確認下さい。

# Optical Rotary Encoder Overview

## 3. 反射型

透過型では、回転スリット板の上下に LED と受光素子アレイを搭載しているため、ロータリーエンコーダの高さを低くすることができません。LED と受光素子アレイを回転スリット板の片側に搭載する反射型は、ロータリーエンコーダの高さが低くなり、ロータリーエンコーダ付き小型モーターの全長を短くすることができます。



注意：この資料に記載の情報は予告無く変更することがある為、ご検討の際は最新の資料にてご確認下さい。