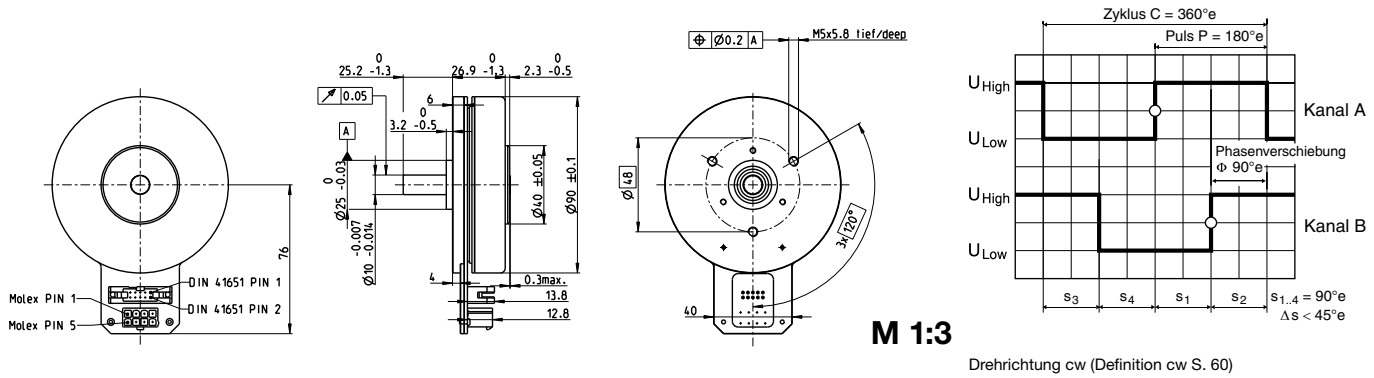


Encoder MILE 512-6400 Impulse, 2 Kanal, mit Line Driver RS 422

Integriert im Motor



- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

453234	409996	453233	411964	453232	411965	453231	411966
--------	--------	--------	--------	--------	--------	--------	--------

Typ	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Impulszahl pro Umdrehung	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Anzahl Kanäle	2	2	2	2	2	2	2	2
Max. Impulsfrequenz (kHz)	500	500	500	500	500	500	500	500
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	4650



maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / ● siehe Getriebe	29.2	29.2	29.2	29.2	29.2	29.2
EC 90 flat	271					29.2	●	●	●	●	●	●
EC 90 flat	271	GP 52, 4 - 30 Nm	351			29.2	●	●	●	●	●	●

Technische Daten

Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	14 mA
Ausgangssignal	EIA Standard RS422
Verwendeter Treiber	AM26C31QD
Zustandslänge s _n (500 min ⁻¹)	90°e ± <45°e
Signalanstiegszeit, -abfallzeit (typisch, bei C _L = 120 pF, R _L = 100 Ω)	20 ns
Betriebstemperaturbereich	-40...+100 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 65 gcm ²
Strom pro Kanal	min. -20 mA, max. 20 mA
Open-Collector-Ausgang der Hall-Sensoren mit integriertem Pull-up-Widerstand	10 kΩ ± 20%
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 43	

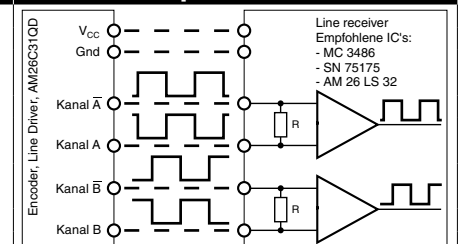
Pinbelegung

Anschlüsse Motor	Anschlüsse Encoder
Pin 1 Hall-Sensor 1*	Pin 1 N.C.
Pin 2 Hall-Sensor 2*	Pin 2 V _{CC}
Pin 3 V _{Hall} 4.5...18 VDC	Pin 3 GND
Pin 4 Motorwicklung 3	Pin 4 N.C.
Pin 5 Hall-Sensor 3*	Pin 5 Kanal A
Pin 6 GND	Pin 6 Kanal A
Pin 7 Motorwicklung 1	Pin 7 Kanal B
Pin 8 Motorwicklung 2	Pin 8 Kanal B
	Pin 9 Do not connect
	Pin 10 Do not connect

*Interner Pull-up (10 kΩ) auf Pin 3 (V_{Hall})

Steckertyp:
39-28-1083 Molex
DIN 41651/EN 60603-13

Anschlussbeispiel



Opt. Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Weitere Produktinformationen finden Sie im maxon online shop unter Downloads.