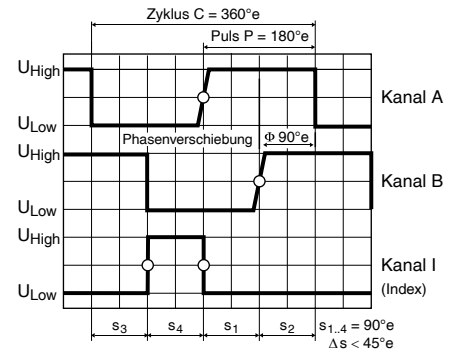
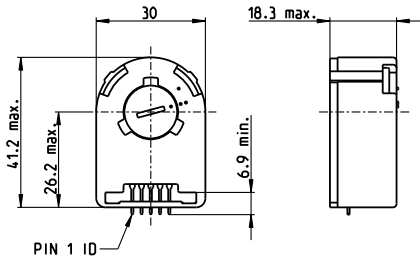


Encoder HEDS 5540 500 Impulse, 3 Kanal



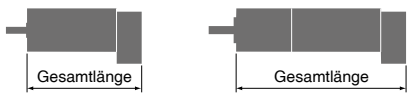
Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

sensor

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern				
110511	110513	110515	110517	X drives

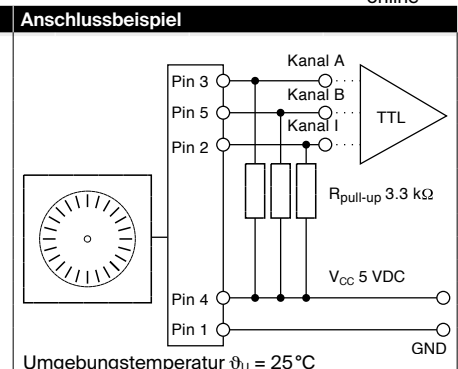
Typ	110511	110513	110515	110517	X drives
Impulszahl pro Umdrehung	500	500	500	500	500
Anzahl Kanäle	3	3	3	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100	100	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000	12000	12000	12000	12000
Wellendurchmesser (mm)	3	4	6	8	2-4



maxon Baukastensystem						
+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe
RE 25	134/136					75.3
RE 25	134/136	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381			•
RE 25	134/136	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-387			•
RE 25	134/136	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			•
RE 25	134/136	GP 32 S	416-421			•
RE 25, 20 W	136			AB 28	519	105.8
RE 25, 20 W	136	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	136	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-387	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	136	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	136	GP 32 S	416-421	AB 28	519	•
RE 30, 15 W	137					88.8
RE 30, 15 W	137	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	385			•
RE 30, 60 W	138					88.8
RE 30, 60 W	138	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-390			•
RE 30, 60 W	138	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			•
RE 30, 60 W	138	GP 32 S	416-421			•
RE 35, 90 W	139					91.7
RE 35, 90 W	139	GP 32, 0.75 - 8.0 Nm	383-391			•
RE 35, 90 W	139	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396			•
RE 35, 90 W	139	GP 32 S	416-421			•
RE 35, 90 W	139			AB 28	519	124.3
RE 35, 90 W	139	GP 32, 0.75 - 8.0 Nm	383-391	AB 28	519	•
RE 35, 90 W	139	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396	AB 28	519	•
RE 35, 90 W	139	GP 32 S	416-421	AB 28	519	•
RE 40, 25 W	140					91.7
RE 40, 150 W	141					•
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396			•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4.0 - 30 Nm	401			•
RE 40, 150 W	141			AB 28	519	124.3
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396	AB 28	519	•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4.0 - 30 Nm	401	AB 28	519	•
DCX 22 S	89-90					online
DCX 22 L	91-92					online
DCX 26 L	93-94					online
DCX 32 L	95					online

Technische Daten	
Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	55 mA
Ausgangssignal	TTL kompatibel
Phasenverschiebung φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
Indexpulsbreite (Nenn)	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+100 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	min. -1 mA, max. 5 mA

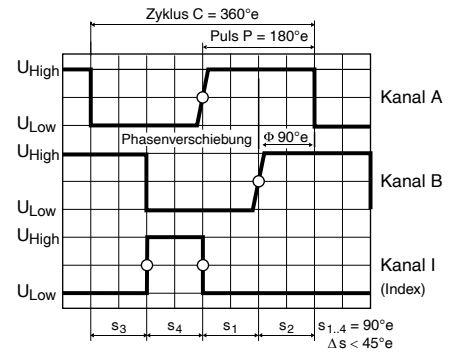
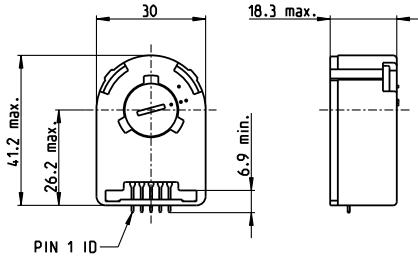
Pinbelegung		
	Encoder	Bezeichnung
Pin 5	Kanal B	Pin-Nr. von 3409.506
Pin 4	V _{CC}	1
Pin 3	Kanal A	2
Pin 2	Kanal I	3
Pin 1	GND	4
		5



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Encoder HEDS 5540 500 Impulse, 3 Kanal

sensor



Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

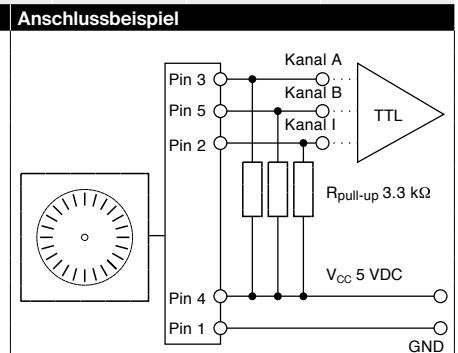
Artikelnummern					
110511	110513	110515	110517	X drives	

Typ	110511	110513	110515	110517	X drives
Impulszahl pro Umdrehung	500	500	500	500	500
Anzahl Kanäle	3	3	3	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100	100	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000	12000	12000	12000	12000
Wellendurchmesser (mm)	3	4	6	8	2-4

maxon Baukastensystem						
+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe
RE 25, 20 W	135					63.8
RE 25, 20 W	135	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381			•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	383			•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387			•
RE 25, 20 W	135	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			•
RE 25, 20 W	135	GP 32 S	416-421			•
RE 25, 20 W	135			AB 28	519	94.3
RE 25, 20 W	135	GP 22, 0.5 Nm	375			•
RE 25, 20 W	135	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	383	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	GP 32 S	416-421	AB 28	519	•
RE 50, 200 W	142					128.7
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
RE 65, 250 W	143					157.3
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
A-max 26	161-164					63.1
A-max 26	161-164	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381			•
A-max 26	161-164	GS 30, 0.07 - 0.2 Nm	382			•
A-max 26	161-164	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	383			•
A-max 26	161-164	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387			•
A-max 26	161-164	GS 38, 0.1 - 0.6 Nm	395			•
A-max 26	161-164	GP 32 S	416-421			•
A-max 32	166					82.3
A-max 32	166	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-388			•
A-max 32	166	GS 38, 0.1 - 0.6 Nm	395			•
A-max 32	166	GP 32 S	416-421			•
EC 32, 80 W	228					78.4
EC 32, 80 W	228	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-390			•
EC 32, 80 W	228	GP 32 S	416-421			•
EC 40, 170 W	229					103.4
EC 40, 170 W	229	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396			•
EC 40, 170 W	229	GP 52, 4.0 - 30 Nm	401			•

Technische Daten	
Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	55 mA
Ausgangssignal	TTL kompatibel
Phasenverschiebung φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+100°C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	min. -1 mA, max. 5 mA

Pinbelegung			
	Encoder	Bezeichnung	Pin Nr. von 3409.506
	Pin 5	Kanal B	1
	Pin 4	V _{CC}	2
	Pin 3	Kanal A	3
	Pin 2	Kanal I	4
	Pin 1	GND	5



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Umgebungstemperatur θ_U = 25°C