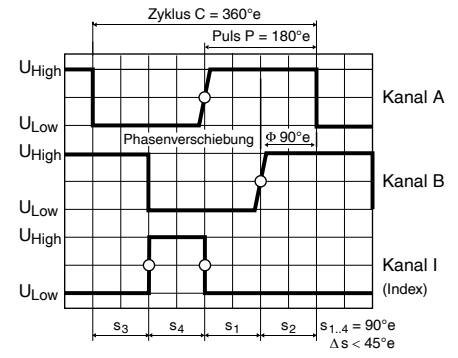
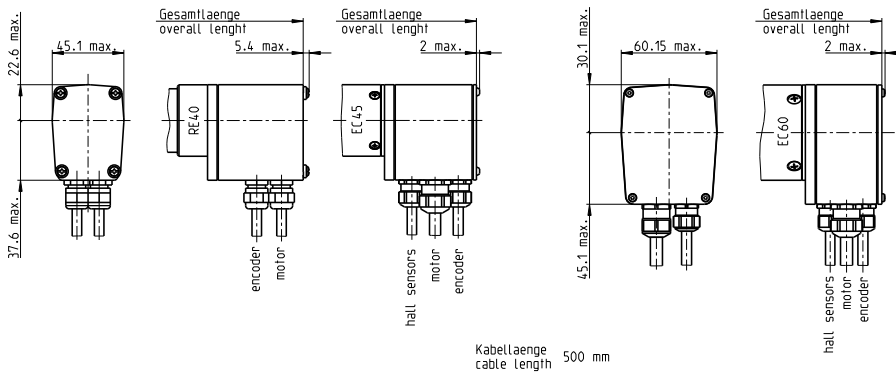


Encoder HEDL 9140 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422

sensor



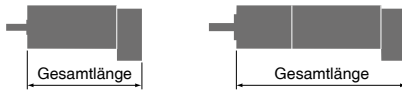
Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

137959

Typ	
Impulszahl pro Umdrehung	500
Anzahl Kanäle	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000

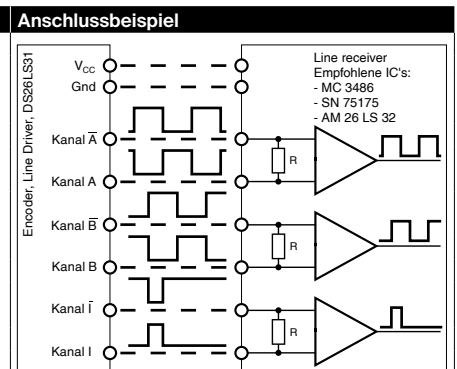


maxon Baukastensystem						
+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe
RE 40, 150 W	141					125.1
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3 - 15 Nm	396			•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 40, 150 W	141			AB 28	520	135.6
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 150 W	230					126.8
EC 45, 150 W	230	GP 42, 3 - 15 Nm	396			•
EC 45, 150 W	230	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
EC 45, 150 W	230			AB 28	520	135.6
EC 45, 150 W	230	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
EC 45, 150 W	230	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231					159.6
EC 45, 250 W	231	GP 42, 3 - 15 Nm	397			•
EC 45, 250 W	231	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
EC 45, 250 W	231	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
EC 45, 250 W	231			AB 28	520	168.4
EC 45, 250 W	231	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231	GP 62, 8 - 50 Nm	403	AB 28	520	•
EC 60, 400 W	232					177.3
EC 60, 400 W	232	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
EC 60, 400 W	232			AB 41	523	214.9
EC 60, 400 W	232	GP 81, 20 - 120 Nm	404	AB 41	523	•

Technische Daten	
Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	55 mA
Ausgangssignal	EIA Standard RS 422
verwendeter Treiber:	DS26LS31
Phasenverschiebung φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 11 kΩ, 25 °C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 11 kΩ, 25 °C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+85 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	± 20 mA

Kabelbelegung	
Kabel weiss	= 2 V _{CC} 5 VDC
Kabel braun	= 3 GND
Kabel grün	= 5 Kanal A
Kabel gelb	= 6 Kanal B
Kabel grau	= 7 Kanal B
Kabel rosa	= 8 Kanal A
Kabel blau	= 9 Kanal I (Index)
Kabel rot	= 10 Kanal I (Index)

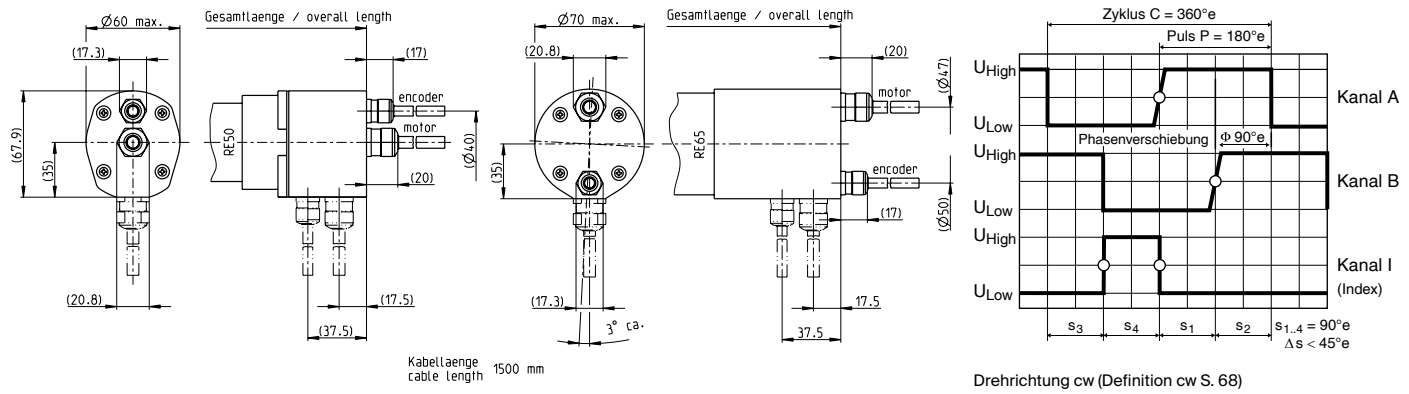
Kabelquerschnitt 8 x 0.25 mm²



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Encoder HEDL 9140 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



sensor

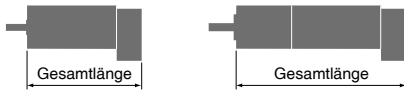
- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

Kabelabgang axial	386051	386001
Kabelabgang radial	386053	386002

Typ

Impulszahl pro Umdrehung	500	500
Anzahl Kanäle	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12 000	12 000



maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe
RE 50, 200 W	142					170.4
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
RE 50, 200 W	142			AB 44	524	183.4
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 44	524	•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403	AB 44	524	•
RE 65, 250 W	143					187.5
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
RE 65, 250 W	143			AB 44	524	205.5
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404	AB 44	524	•

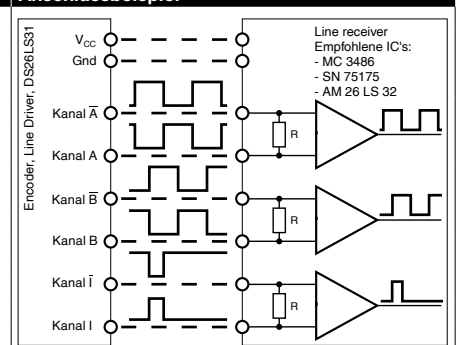
Technische Daten

Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	55 mA
Ausgangssignal	EIA Standard RS 422
verwendeter Treiber:	DS26LS31
Phasenverschiebung φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 11 kΩ, 25 °C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 11 kΩ, 25 °C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+85 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	± 20 mA
Schutzgrad	IP54

Kabelbelegung

Encoder	
Kabel weiss	= V _{CC} 5 VDC
Kabel braun	= GND
Kabel grün	= Kanal A
Kabel gelb	= Kanal B
Kabel grau	= Kanal I (Index)
Kabel rosa	= Kanal A
Kabel blau	= Kanal B
Kabel rot	= Kanal I (Index)
Kabelquerschnitt 8 × 0.25 mm ²	
Motor	
Kabel weiss	= Motor +
Kabel braun	= Motor -
Kabelquerschnitt 2 × 1.0 mm ²	

Anschlussbeispiel



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.