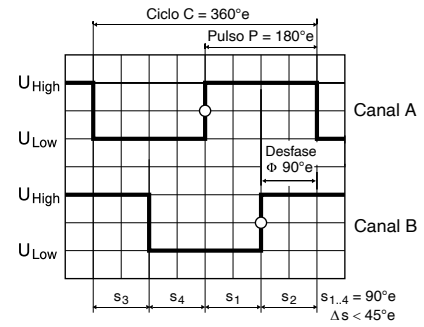
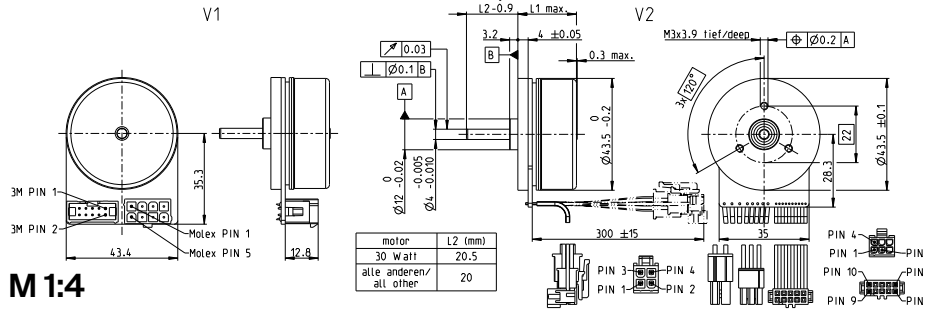


Encoder MILE 256-2048 ppv, 2 canales, con line driver

Integrado en el motor

sensor



Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

- Programa Stock
- Programa Estándar
- Programa Especial (previo encargo)

Referencia

V1 con conector
V2 con cables y conector

673024	673025	673026	673027
673028	673029	673030	673031

Tipo	673024	673025	673026	673027	673028	673029	673030	673031
Número de pulsos por vuelta	256	512	1024	2048				
Número de canales	2	2	2	2				
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	1000	1000	1000	1000				
Máx. velocidad (rpm)	10 000	10 000	10 000	10 000				



Sistema Modular maxon

+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor			
EC 45 flat, 30 W, A	285					18,6	18,6	18,6	18,6
EC 45 flat, 30 W, A	285	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 30 W, A	285	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 50 W, A	286					22,6	22,6	22,6	22,6
EC 45 flat, 50 W, A	286	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 50 W, A	286	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 70 W, A	289					28,4	28,4	28,4	28,4
EC 45 flat, 70 W, A	289	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 70 W, A	289	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 60 W, A	287					22,8	22,8	22,8	22,8
EC 45 flat, 60 W, A	287	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 60 W, A	287	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 90 W, A	288					28,8	28,8	28,8	28,8
EC 45 flat, 90 W, A	288	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 90 W, A	288	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 80 W, A	290					27,8	27,8	27,8	27,8
EC 45 flat, 80 W, A	290	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 80 W, A	290	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 120 W, A	291					33,8	33,8	33,8	33,8
EC 45 flat, 120 W, A	291	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 120 W, A	291	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•

Datos técnicos	Conexión	Ejemplo de conexión
Tensión de alimentación V_{cc} 5 V \pm 10%	Conexiones V1 Motor + Sensores Pin 1 Sensor Hall 1 Pin 2 Sensor Hall 2 Pin 3 V_{Hall} 4.5...1.8 VDC Pin 4 Motor winding 3 Pin 5 Sensor Hall 3 Pin 6 GND Pin 7 Bobinado 1 motor Pin 8 Bobinado 2 motor	<p>Terminación electrónica del usuario. Ci recomendados - MC 3486 - SN 75175 - AM 26 LS 32</p>
Consumo de corriente nominal 15 mA	Conexiones V2 Sensores (AWG 24) Pin 1 Sensor Hall 1 Pin 2 Sensor Hall 2 Pin 3 Sensor Hall 3 Pin 4 GND Pin 5 V_{Hall} 4.5...1.8 VDC Pin 6 N.C. Motor (AWG 22) Pin 1 Bobinado 1 motor Pin 2 Bobinado 2 motor Pin 3 Bobinado 3 motor Pin 4 No conectar	
Señal de salida CMOS compatible	Encoder Pin 1 N.C. Pin 2 V_{cc} Pin 3 GND Pin 4 N.C. Pin 5 Canal \bar{A} Pin 6 Canal A Pin 7 Canal \bar{B} Pin 8 Canal B Pin 9 No conectar Pin 10 No conectar	<p>Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω Condensador C \geq 0.1 nF por cada metro lineal de línea</p>
Longitud de estado s_n 90°e (1000 rpm) 45...135°e	Conector tipo: 39-28-1083 Molex DIN 41651/EN 60603-13	
Tiempo del frente de subida (típico con $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ k Ω , 25°C) 100 ns	Encoder (AWG 28) Pin 1 N.C. Pin 2 V_{cc} Pin 3 GND Pin 4 N.C. Pin 5 Canal \bar{A} Pin 6 Canal A Pin 7 Canal \bar{B} Pin 8 Canal B Pin 9 No conectar Pin 10 No conectar	
Tiempo del frente de bajada (típico con $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ k Ω , 25°C) 100 ns		
Rango de temperaturas -40...+100°C		
Momento de la inercia de la rueda de código \leq 3.5 gcm ²		
Corriente de salida por canal máx. 4 mA		
Salida «open collector» de los sensores Hall con resistencia «pull-up» 10 k Ω \pm 20% integrada		
Esquema de conexión para los sensores Hall ver página 49		