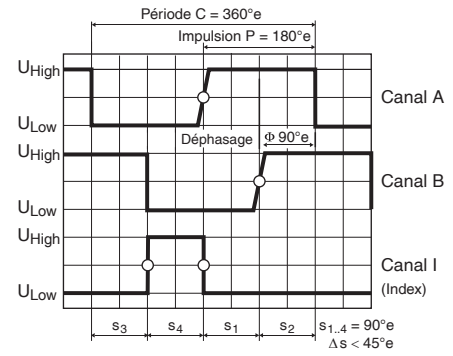
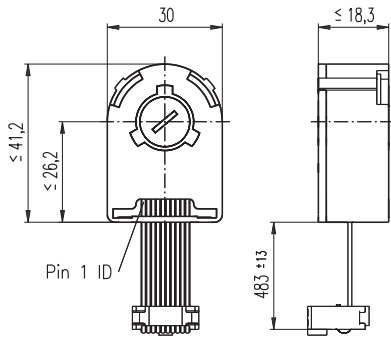


Codeur AEDL 5810 500 imp., 3 canaux, avec line driver RS 422



Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

sensor

- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

Nombres d'article

516205	516206	516207	516208	516209	533330	X drives	X drives
--------	--------	--------	--------	--------	--------	----------	----------

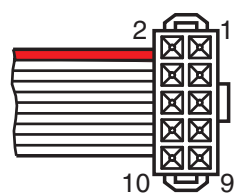
Type	516205	516206	516207	516208	516209	533330	X drives	X drives
Nombre d'impulsions par tour	1024	5000	1024	5000	5000	5000	1024	5000
Nombre de canaux	3	3	3	3	3	3	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	250	1000	250	1000	1000	1000	250	1000
Vitesse max. (tr/min)	14000	12000	14000	12000	12000	12000	14000	12000
Diamètre de l'arbre (mm)	3	3	4	4	6	8	2-4	2-4
Déphasage Φ (°e)	90 ± 25	90 ± 45	90 ± 25	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 25	90 ± 45



Construction modulaire maxon						
+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur
EC-4pole 22, 90 W	247					70.1 70.1
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 22/GP 32	378/388			• •
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32 S	416-421			• •
EC-4pole 22, 120 W	248					87.5 87.5
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 22/GP 32	378/388			• •
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 32 S	416-421			• •
EC-4pole 30, 100 W	249					67.6 67.6
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			• •
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			• •
EC-4pole 30, 100 W	249			AB 20	516	104.0 104.0
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	• •
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	• •
EC-4pole 30, 200 W	251					84.6 84.6
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			• •
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			• •
EC-4pole 30, 200 W	251			AB 20	516	121.0 121.0
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	• •
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	• •
EC-i 30, 30 W	258					62.7 62.7
EC-i 30, 30 W	258	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			• •
EC-i 30, 30 W	258	GP 32 S	416-421			• •
EC-i 30, 45 W	259					62.7 62.7
EC-i 30, 45 W	259	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	389			• •
EC-i 30, 45 W	259	GP 32 S	416-421			• •
EC-i 30, 50 W	260					84.7 84.7
EC-i 30, 50 W	260	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	389			• •
EC-i 30, 50 W	260	GP 32 S	416-421			• •
EC-i 30, 75 W	261					84.7 84.7
EC-i 30, 75 W	261	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	389			• •
EC-i 30, 75 W	261	GP 32 S	416-421			• •

Données techniques	
Tension d'alimentation V_{CC}	5 V ± 10%
Courant consommé typique	30 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Drives utilisée:	AM26C31QD
Temps de montée du signal (typique avec $C_L = 100$ pF, 25°C)	10 ns
Temps de descente du signal (typique avec $C_L = 100$ pF, 25°C)	10 ns
Largeur d'impulsion d'index	90°e
Plage de températures	-40...+85°C
Moment d'inertie de la roue codeuse	≤ 0.6 gcm ²
Courant par canal	± 20 mA

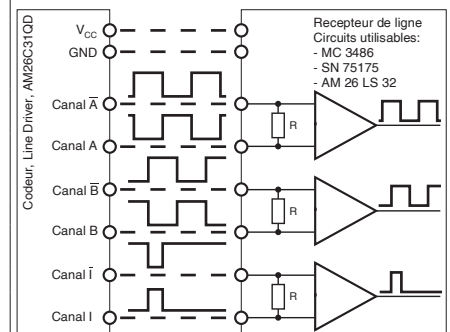
Connectique



- 1 N.C.
- 2 V_{CC}
- 3 GND
- 4 N.C.
- 5 Canal \bar{A}
- 6 Canal A
- 7 Canal \bar{B}
- 8 Canal B
- 9 Canal \bar{I} (Index)
- 10 Canal I (Index)

Connecteur DIN 41651/
EN 60603-13
câble plat AWG 28

Exemple de connexion

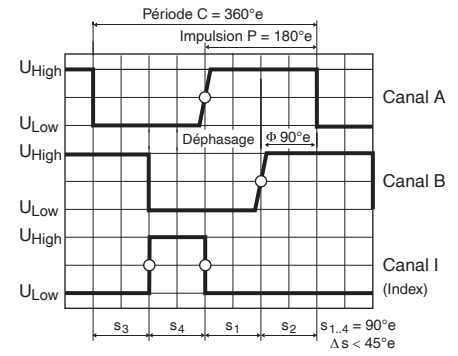
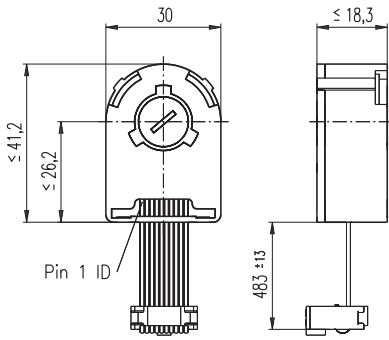


Résistance terminale R = typique 120 Ω

Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.

Codeur AEDL 5810 500 imp., 3 canaux, avec line driver RS 422

sensor



Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

Nombres d'article

516205	516206	516207	516208	516209	533330	X drives	X drives
--------	--------	--------	--------	--------	--------	----------	----------

Type	516205	516206	516207	516208	516209	533330	X drives	X drives
Nombre d'impulsions par tour	1024	5000	1024	5000	5000	5000	1024	5000
Nombre de canaux	3	3	3	3	3	3	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	250	1000	250	1000	1000	1000	250	1000
Vitesse max. (tr/min)	14000	12000	14000	12000	12000	12000	14000	12000
Diamètre de l'arbre (mm)	3	3	4	4	6	8	2-4	2-4
Déphasage Φ (°e)	90 ± 25	90 ± 45	90 ± 25	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 25	90 ± 45

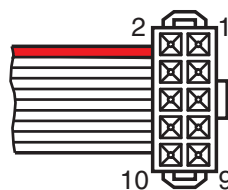
Construction modulaire maxon

+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur
EC-i 40, 50 W	262-263					49.0
EC-i 40, 50 W	262	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	389			•
EC-i 40, 50 W	262	GP 32 S	416-421			•
EC-i 40, 50 W	262-263	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•
EC-i 40, 70 W	264/265					59.0
EC-i 40, 70 W	264	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	389			•
EC-i 40, 70 W	264	GP 32 S	416-421			•
EC-i 40, 70 W	264/265	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	398			•
EC-i 40, 100 W	266					79.0
EC-i 40, 100 W	266	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•
EC-i 40, 130 W	267					113.8
EC-i 40, 130 W	267	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•
EC-i 52, 180 W	268					100.7
EC-i 52, 180 W	268	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	402			•
EC-i 52, 200 W	269					130.7
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	402			•
DCX 22 S	89-90					
DCX 22 L	91-92					
DCX 26 L	93-94					
DCX 32 L	95					
DCX 35 L	96					

Données techniques

Tension d'alimentation V_{CC}	5 V ± 10%
Courant consommé typique	30 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Drives utilisée:	AM26C31QD
Temps de montée du signal (typique avec $C_L = 100$ pF, 25°C)	10 ns
Temps de descente du signal (typique avec $C_L = 100$ pF, 25°C)	10 ns
Largeur d'impulsion d'index	90°e
Plage de températures	-40...+85°C
Moment d'inertie de la roue codeuse	≤ 0.6 gcm ²
Courant par canal	± 20 mA

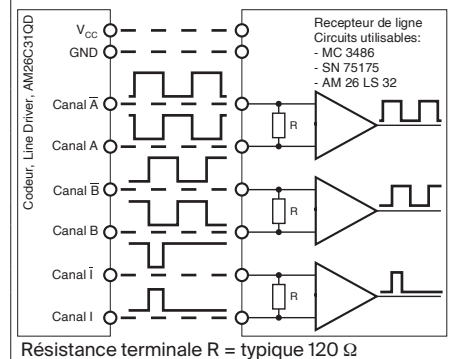
Connectique



- 1 N.C.
- 2 V_{CC}
- 3 GND
- 4 N.C.
- 5 Canal A
- 6 Canal A
- 7 Canal B
- 8 Canal B
- 9 Canal I (Index)
- 10 Canal I (Index)

Connecteur DIN 41651/
EN 60603-13
câble plat AWG 28

Exemple de connexion



Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.