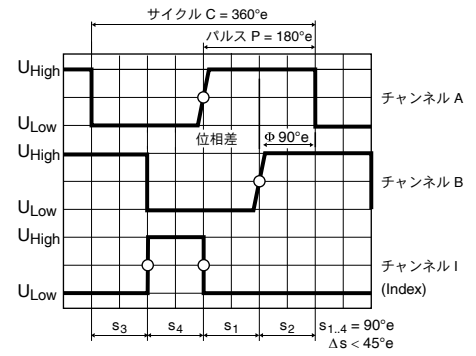
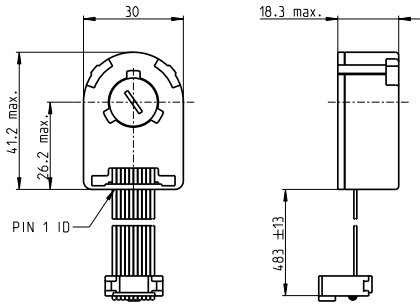


エンコーダ HEDL 5540 500 カウント、3 チャンネル、ラインドライバ RS 422



CW (時計回り) 時 (CW詳細は68ページ参照)

sensor

- 標準在庫製品
- 標準製品
- 特別仕様製品 (受注生産)

型式番号

110512	110514	110516	110518	X drives
--------	--------	--------	--------	----------

タイプ	110512	110514	110516	110518	X drives
カウント/回転	500	500	500	500	500
チャンネル数	3	3	3	3	3
最大周波数 (kHz)	100	100	100	100	100
最大許容回転数 (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
モータ軸直径 (mm)	3	4	6	8	2-4

maxon モジュラーシステム

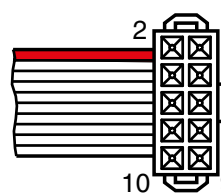
+ モータ	ページ	+ ギアヘッド	ページ	+ ブレーキ	ページ	組合せの長さ [mm] / ● ギアヘッド参照
RE 25	134/136					75.3
RE 25	134/136	GP 26/GP 32	381/383			●
RE 25	134/136	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			●
RE 25	134/136	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387			●
RE 25	134/136	GP 32 S	416-421			●
RE 25, 20 W	135					63.8
RE 25, 20 W	135	GP 22, 0.5 Nm	375			●
RE 25, 20 W	135	GP 26/GP 32	381/383			●
RE 25, 20 W	135	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			●
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387			●
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 26/GP 32	381/383	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, 0.75 - 6.0 Nm	384/387	AB 28	519	●
RE 25, 20 W	135	GP 32 S	416-421	AB 28	519	●
RE 25, 20 W	136		AB 28	519		105.8
RE 25, 20 W	136	GP 26/GP 32	381/383	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, 0.75 - 6.0 Nm	384/387	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 - 15.0 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 - 15.0 Nm	396	AB 28	519	●
RE 35, 90 W	139	GP 32 S	417-421	AB 28	519	●

次ページへ続く

テクニカルデータ

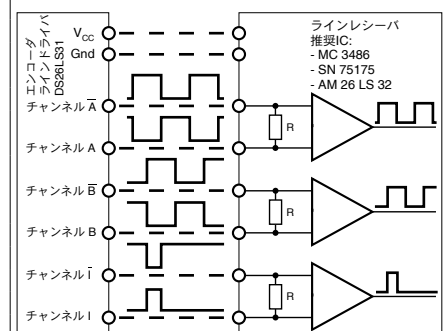
電源電圧 V _{cc}	5 V ± 10%
消費電流 (標準値)	55 mA
出力信号	EIA 標準 RS 422
使用ドライバ:	DS26LS31
位相差 φ	90°e ± 45°e
信号立ち上がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
信号立ち下がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
インデックスパルス幅	90°e
使用温度範囲	-40...+100°C
コード・ホイール慣性モーメント	≤ 0.6 gcm ²
最大角加速度	250 000 rad s ⁻²
出力電流/チャンネル	± 20 mA

ピン配置



- 1 N.C.
 - 2 V_{cc}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 チャンネル A
 - 6 チャンネル A
 - 7 チャンネル B
 - 8 チャンネル B
 - 9 チャンネル I (Index)
 - 10 チャンネル I (Index)
- DINコネクタ 41651/
EN 60603-13
フラットケーブル AWG 28

接続例



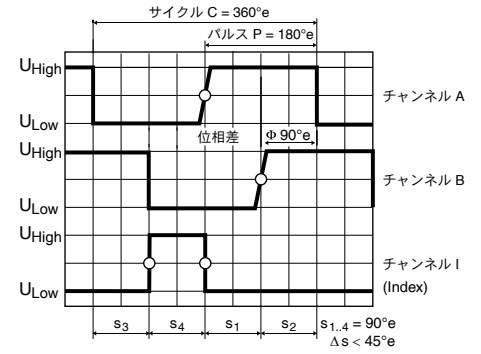
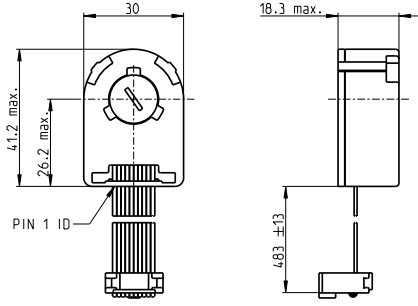
終端抵抗 R = 標準値 120 Ω

インデックス信号 II はチャンネル A と B と同期。

2020-10 月版 / 仕様は変更されることがあります

エンコーダ HEDL 5540 500 カウント、3 チャンネル、ラインドライバ RS 422

sensor

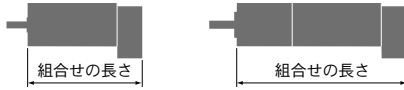


CW (時計回り) 時 (CW詳細は68ページ参照)

- 標準在庫製品
- 標準製品
- 特別仕様製品 (受注生産)

型式番号					
110512	110514	110516	110518	X drives	

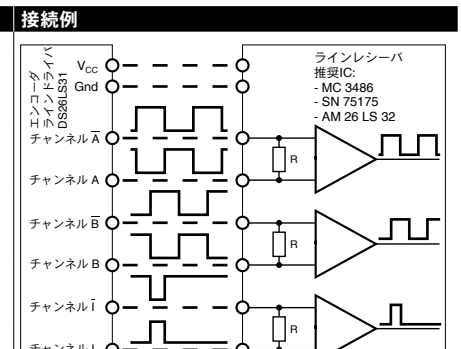
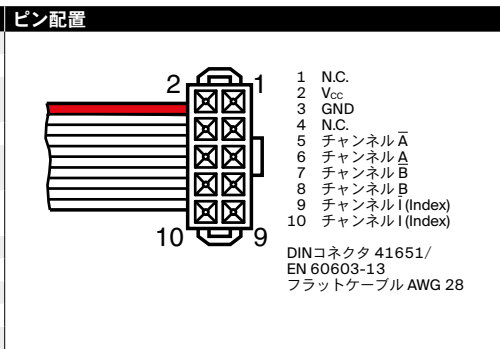
タイプ	110512	110514	110516	110518	X drives
カウント/回転	500	500	500	500	500
チャンネル数	3	3	3	3	3
最大周波数 (kHz)	100	100	100	100	100
最大許容回転数 (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
モータ軸直径 (mm)	3	4	6	8	2-4



次ページへ続く

maxon モジュラーシステム						
+ モータ	ページ	+ ギアヘッド	ページ	+ ブレーキ	ページ	組合せの長さ [mm] / ● ギアヘッド参照
RE 40, 25 W	140					91.7
RE 40, 150 W	141					91.7
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			●
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			●
RE 40, 150 W	141			AB 28	519	124.3
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396	AB 28	519	●
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401	AB 28	519	●
RE 50, 200 W	142					128.7
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	402			●
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8.0 - 50.0 Nm	403			●
RE 65, 250 W	143					157.3
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20.0 - 120.0 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/GP 32	382/385			●
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 - 15.0 Nm	396			●
EC 40, 170 W	229	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			●

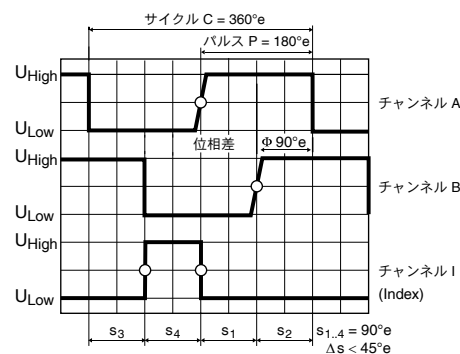
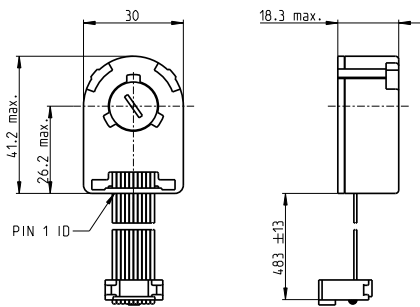
テクニカルデータ	
電源電圧 V _{CC}	5 V ± 10%
消費電流 (標準値)	55 mA
出力信号	EIA 標準 RS 422
使用ドライバ:	DS26LS31
位相差 φ	90°e ± 45°e
信号立ち上がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
信号立ち下がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
インデックスパルス幅	90°e
使用温度範囲	-40...+100°C
コード・ホイール慣性モーメント	≤ 0.6 gcm ²
最大角加速度	250 000 rad s ⁻²
出力電流/チャンネル	± 20 mA



インデックス信号IIはチャンネルAとBと同期。

終端抵抗 R = 標準値 120 Ω

エンコーダ HEDL 5540 500 カウント、3 チャンネル、ラインドライバ RS 422



CW (時計回り) 時 (CW詳細は68ページ参照)

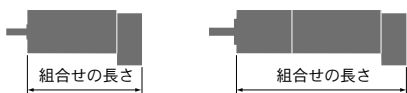
sensor

- 標準在庫製品
- 標準製品
- 特別仕様製品 (受注生産)

型式番号

110512	110514	110516	110518	X drives
--------	--------	--------	--------	----------

タイプ	110512	110514	110516	110518	X drives
カウント/回転	500	500	500	500	500
チャンネル数	3	3	3	3	3
最大周波数 (kHz)	100	100	100	100	100
最大許容回転数 (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
モータ軸直径 (mm)	3	4	6	8	2-4



次ページへ続く

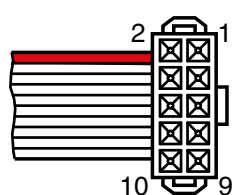
maxon モジュラーシステム

+ モータ	ページ	+ ギアヘッド	ページ	+ ブレーキ	ページ	組合せの長さ [mm] / ● ギアヘッド参照
EC-max 30, 40 W	240					62.6
EC-max 30, 40 W	240	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	388/391			●
EC-max 30, 40 W	240	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			●
EC-max 30, 40 W	240	GP 32 S	416-421			●
EC-max 30, 40 W	240			AB 20	516	98.4
EC-max 30, 40 W	240	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	388/391	AB 20	516	●
EC-max 30, 40 W	240	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394	AB 20	516	●
EC-max 30, 40 W	240	GP 32 S	416-421	AB 20	516	●
EC-max 30, 60 W	241					84.6
EC-max 30, 60 W	241	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	388/391			●
EC-max 30, 60 W	241	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			●
EC-max 30, 60 W	241	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			●
EC-max 30, 60 W	241			AB 20	516	120.4
EC-max 30, 60 W	241	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	388/391	AB 20	516	●
EC-max 30, 60 W	241	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394	AB 20	516	●
EC-max 30, 60 W	241	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	●
EC-max 40, 70 W	242					81.4
EC-max 40, 70 W	242	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			●
EC-max 40, 70 W	242			AB 28	518	110.7
EC-max 40, 70 W	242	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 28	518	●
EC-max 40, 120 W	243					111.4
EC-max 40, 120 W	243	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	402			●
EC-max 40, 120 W	243			AB 28	518	140.7
EC-max 40, 120 W	243	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	402	AB 28	518	●
EC-4pole 22, 90 W	247					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
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 22/GP 32	378/388			●
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 32 S	416-421			●

テクニカルデータ

電源電圧 V _{CC}	5 V ± 10%
消費電流 (標準値)	55 mA
出力信号	EIA 標準 RS 422
使用ドライバ:	DS26LS31
位相差 φ	90°e ± 45°e
信号立ち上がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
信号立ち下がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
インデックスパルス幅	90°e
使用温度範囲	-40...+100°C
コード・ホイール慣性モーメント	≤ 0.6 gcm ²
最大角加速度	250 000 rad s ⁻²
出力電流/チャンネル	± 20 mA

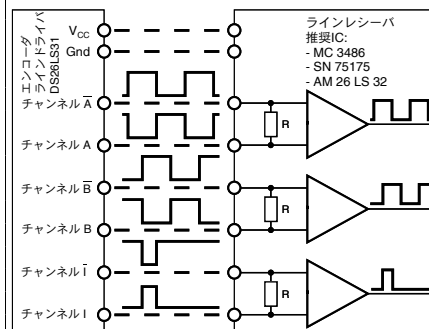
ピン配置



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

DINコネクタ 41651/
EN 60603-13
フラットケーブル AWG 28

接続例

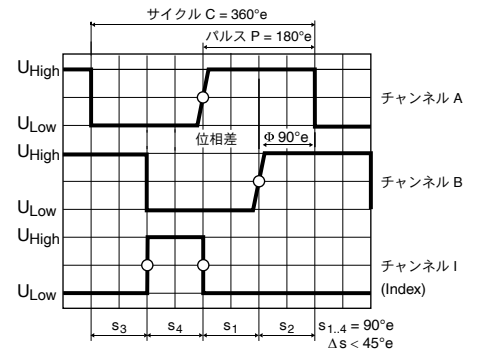
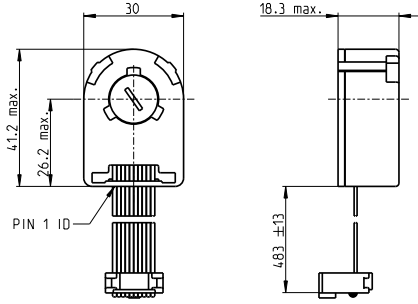


終端抵抗 R = 標準値 120 Ω

インデックス信号IIはチャンネルAとBと同期。

エンコーダ HEDL 5540 500 カウント、3 チャンネル、ラインドライバ RS 422

sensor



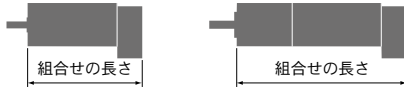
CW (時計回り) 時 (CW詳細は68ページ参照)

- 標準在庫製品
- 標準製品
- 特別仕様製品 (受注生産)

型式番号					
110512	110514	110516	110518	X drives	
500	500	500	500	500	500
3	3	3	3	3	3
100	100	100	100	100	100
12000	12000	12000	12000	12000	12000
3	4	6	8	2-4	

タイプ

カウント/回転	500	500	500	500	500
チャンネル数	3	3	3	3	3
最大周波数 (kHz)	100	100	100	100	100
最大許容回転数 (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
モータ軸直径 (mm)	3	4	6	8	2-4



次ページへ続く

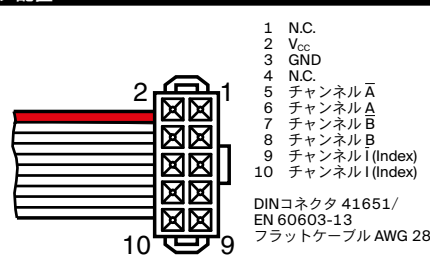
maxon モジュラーシステム

+ モータ	ページ	+ ギアヘッド	ページ	+ ブレーキ	ページ	組合せの長さ [mm] / ● ギアヘッド参照
EC-4pole 30, 100 W	249					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 - 15 Nm	397			●
EC-4pole 30, 100 W	249			AB 20	516	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 - 15 Nm	397	AB 20	516	●
EC-4pole 30, 200 W	251					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 - 15 Nm	397			●
EC-4pole 30, 200 W	251			AB 20	516	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 - 15 Nm	397	AB 20	516	●
EC-i 30, 30 W	258					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
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
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
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			●

テクニカルデータ

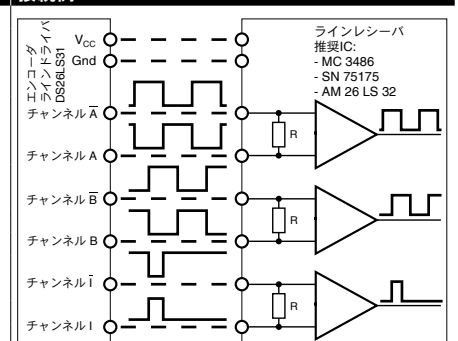
電源電圧 V _{CC}	5 V ± 10%
消費電流 (標準値)	55 mA
出力信号	EIA 標準 RS 422
使用ドライバ:	DS26LS31
位相差 φ	90°e ± 45°e
信号立ち上がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
信号立ち下がり時間 (標準値, C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
インデックスパルス幅	90°e
使用温度範囲	-40...+100°C
コード・ホイール慣性モーメント	≤ 0.6 gcm ²
最大角加速度	250 000 rad s ⁻²
出力電流/チャンネル	± 20 mA

ピン配置



- 1 N.C.
 - 2 V_{CC}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 チャンネル A
 - 6 チャンネル A
 - 7 チャンネル B
 - 8 チャンネル B
 - 9 チャンネル I (Index)
 - 10 チャンネル I (Index)
- DINコネクタ 41651/
EN 60603-13
フラットケーブル AWG 28

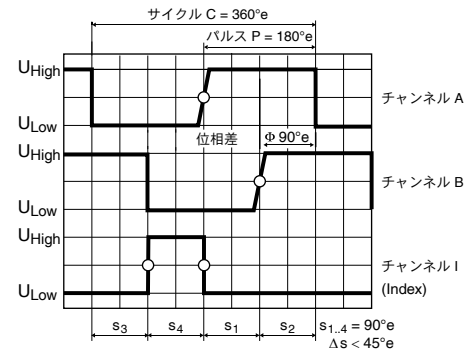
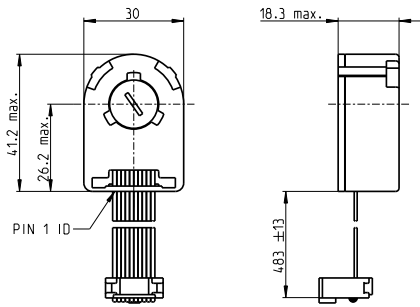
接続例



終端抵抗 R = 標準値 120 Ω

インデックス信号IIはチャンネルAとBと同期。

エンコーダ HEDL 5540 500 カウント、3 チャンネル、ラインドライバ RS 422



CW (時計回り) 時 (CW詳細は68ページ参照)

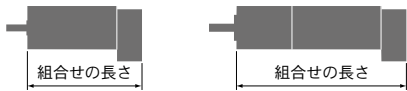
sensor

- 標準在庫製品
- 標準製品
- 特別仕様製品 (受注生産)

型式番号

110512	110514	110516	110518	X drives
--------	--------	--------	--------	----------

タイプ	110512	110514	110516	110518	X drives
カウント/回転	500	500	500	500	500
チャンネル数	3	3	3	3	3
最大周波数 (kHz)	100	100	100	100	100
最大許容回転数 (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
モータ軸直径 (mm)	3	4	6	8	2-4



maxon モジュラーシステム

+ モータ	ページ	+ ギアヘッド	ページ	+ ブレーキ	ページ	組合せの長さ [mm] / ● ギアヘッド参照
EC-i 40, 50 W	262/263					49.0
EC-i 40, 50 W	262	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			●
EC-i 40, 50 W	262/263	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			●
EC-i 40, 50 W	262	GP 32 S	416-421			●
EC-i 40, 70 W	264/265					59.0
EC-i 40, 70 W	264	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			●
EC-i 40, 70 W	264/265	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			●
EC-i 40, 70 W	264	GP 32 S	416-421			●
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	401			●
EC-i 52, 200 W	269					130.7
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			●
DCX 22 S	89-90					●
DCX 22 L	91-92					●
DCX 26 L	93-94					●
DCX 32 L	95					●
DCX 35 L	96					●

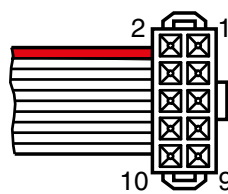
テクニカルデータ

電源電圧 V_{CC}	$5V \pm 10\%$
消費電流 (標準値)	55 mA
出力信号	EIA 標準 RS 422
使用ドライバ:	DS26LS31
位相差 Φ	$90^\circ e \pm 45^\circ e$
信号立ち上がり時間 (標準値, $C_L = 25 \text{ pF}$, $R_L = 2.7 \text{ k}\Omega$, 25°C)	180 ns
信号立ち下がり時間 (標準値, $C_L = 25 \text{ pF}$, $R_L = 2.7 \text{ k}\Omega$, 25°C)	40 ns
インデックスパルス幅	$90^\circ e$
使用温度範囲	$-40 \dots +100^\circ\text{C}$
コード・ホイール慣性モーメント	$\leq 0.6 \text{ gcm}^2$
最大角加速度	$250000 \text{ rad s}^{-2}$
出力電流/チャンネル	$\pm 20 \text{ mA}$

インデックス信号IIはチャンネルAとBと同期。

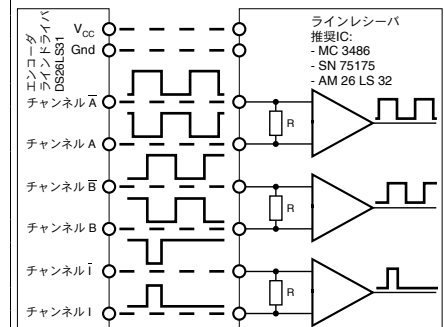
2020-10 月版 / 仕様は変更されることがあります

ピン配置



- 1 N.C.
 - 2 V_{CC}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 チャンネルA
 - 6 チャンネルA
 - 7 チャンネルB
 - 8 チャンネルB
 - 9 チャンネルI (Index)
 - 10 チャンネルI (Index)
- DINコネクタ 41651/
EN 60603-13
フラットケーブル AWG 28

接続例



終端抵抗 $R =$ 標準値 120 Ω