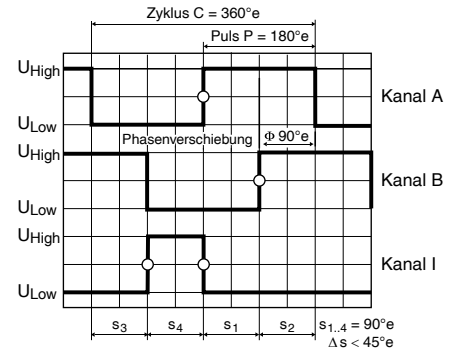
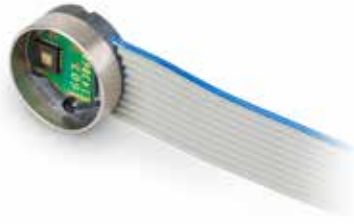
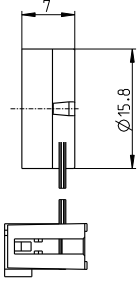


Encoder 16 RIO 1024–32768 Imp., 3 Kanal, mit Line Driver RS 422

sensor



Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

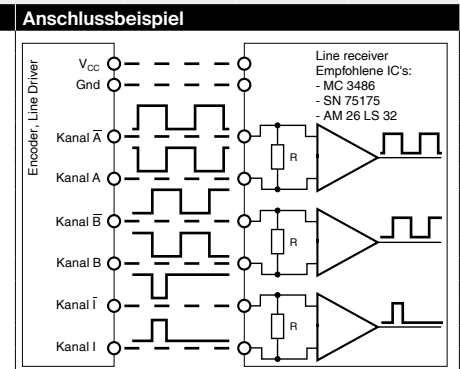
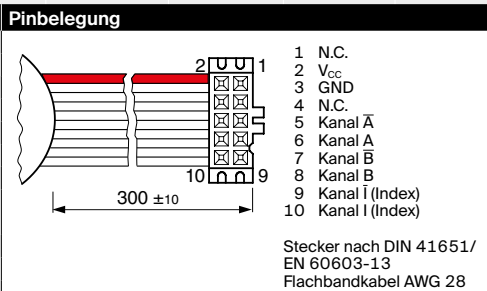
| Artikelnummern | | | | |
|----------------|--------|--------|--------|--------|
| 575826 | 575827 | 575828 | 575829 | 575830 |

| Typ (provisorisch) | 1024 | 4096 | 8192 | 16384 | 32768 |
|------------------------------------|--------|---------|---------|---------|---------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 1024 | 4096 | 8192 | 16384 | 32768 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 780 | 3125 | 3125 | 3125 | 3125 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 40000 | 40000 | 20000 | 10000 | 5000 |
| Phasenverschiebung Φ (°e) | 90+/-5 | 90+/-10 | 90+/-15 | 90+/-30 | 90+/-45 |
| Indexpulsbreite (°e) | 90+/-5 | 90+/-10 | 90+/-15 | 90+/-30 | 90+/-45 |



| maxon Baukastensystem | | | | | | | | | | |
|-----------------------|-------|----------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|-------|-------|-------|-------|
| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe | | | | |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | | | | | 59.3 | 59.3 | 59.3 | 59.3 | 59.3 |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | GP 22, 2.0 - 3.4 Nm | 378 | | | • | • | • | • | • |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | GP 32 S | 416-421 | | | • | • | • | • | • |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | | | | | 76.7 | 76.7 | 76.7 | 76.7 | 76.7 |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | GP 22, 2.0 - 3.4 Nm | 378 | | | • | • | • | • | • |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | GP 32 S | 416-421 | | | • | • | • | • | • |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | | | | | 59.4 | 59.4 | 59.4 | 59.4 | 59.4 |
| 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 | 95.8 | 95.8 | 95.8 | 95.8 | 95.8 |
| 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 | | | | | 76.4 | 76.4 | 76.4 | 76.4 | 76.4 |
| 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 | 112.8 | 112.8 | 112.8 | 112.8 | 112.8 |
| 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 | | | | | 52.2 | 52.2 | 52.2 | 52.2 | 52.2 |
| 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 | | | | | 52.2 | 52.2 | 52.2 | 52.2 | 52.2 |
| EC-i 30, 45 W | 259 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 30, 45 W | 259 | GP 32 S | 416-421 | | | • | • | • | • | • |

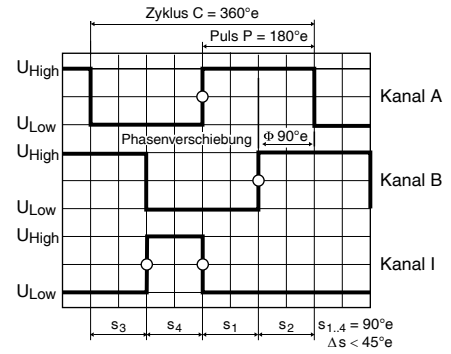
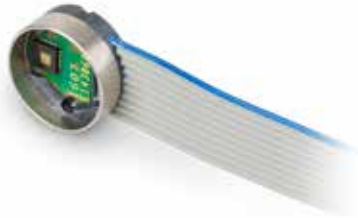
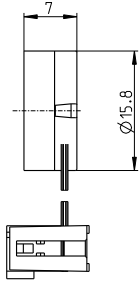
| Technische Daten | |
|--|-----------------------------|
| Versorgungsspannung V_{CC} | 5 V \pm 10% |
| Typische Stromaufnahme | 50 mA |
| Ausgangssignal | EIA Standard RS 422 |
| Betriebstemperaturbereich | -40...+100 °C |
| Trägheitsmoment der Impulsscheibe | \leq 1.2 gcm ² |
| Ausgangsstrom pro Kanal | \pm 20 mA |
| Min. Zustandslänge s | 40 ns |
| Signalanstiegszeit, -abfallzeit (typisch, bei $C_L = 200$ pF, $R_L = 100$ Ω) | 5 ns |



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Opt. Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Encoder 16 RIO 1024–32768 Imp., 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

sensor

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

| | | | | |
|--------|--------|--------|--------|--------|
| 575826 | 575827 | 575828 | 575829 | 575830 |
|--------|--------|--------|--------|--------|

Typ (provisorisch)

| | | | | | |
|------------------------------------|--------|---------|---------|---------|---------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 1024 | 4096 | 8192 | 16384 | 32768 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 780 | 3125 | 3125 | 3125 | 3125 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 40000 | 40000 | 20000 | 10000 | 5000 |
| Phasenverschiebung Φ (°e) | 90+/-5 | 90+/-10 | 90+/-15 | 90+/-30 | 90+/-45 |
| Indexpulsbreite (°e) | 90+/-5 | 90+/-10 | 90+/-15 | 90+/-30 | 90+/-45 |



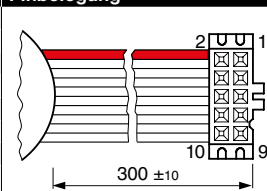
maxon Baukastensystem

| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe | | | | |
|----------------|---------|----------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|-------|-------|-------|-------|
| EC-i 30, 50 W | 260 | | | | | 74.2 | 74.2 | 74.2 | 74.2 | 74.2 |
| EC-i 30, 50 W | 260 | GP 32, 1,0 - 6,0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 30, 50 W | 260 | GP 32 S | 416-421 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 30, 75 W | 261 | | | | | 74.2 | 74.2 | 74.2 | 74.2 | 74.2 |
| EC-i 30, 75 W | 261 | GP 32, 1,0 - 6,0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 30, 75 W | 261 | GP 32 S | 416-421 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 40, 50 W | 262-263 | | | | | 40.5 | 40.5 | 40.5 | 40.5 | 40.5 |
| EC-i 40, 50 W | 262 | GP 32, 1,0 - 6,0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| 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 | 396 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 40, 70 W | 264-265 | | | | | 50.5 | 50.5 | 50.5 | 50.5 | 50.5 |
| EC-i 40, 70 W | 264 | GP 32, 1,0 - 6,0 Nm | 388 | | | • | • | • | • | • |
| 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 | 396 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 40, 100 W | 266 | | | | | 70.5 | 70.5 | 70.5 | 70.5 | 70.5 |
| EC-i 40, 100 W | 266 | GP 42, 3,0 - 15,0 Nm | 396 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 40, 130 W | 267 | | | | | 105.3 | 105.3 | 105.3 | 105.3 | 105.3 |
| EC-i 40, 130 W | 267 | GP 42, 3,0 - 15,0 Nm | 396 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 52, 180 W | 268 | | | | | 96.5 | 96.5 | 96.5 | 96.5 | 96.5 |
| EC-i 52, 180 W | 268 | GP 52, 4,0 - 30,0 Nm | 401 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 52, 200 W | 269 | | | | | 126.5 | 126.5 | 126.5 | 126.5 | 126.5 |
| EC-i 52, 200 W | 269 | GP 52, 4,0 - 30,0 Nm | 401 | | | • | • | • | • | • |
| EC-i 52, 250 W | 270 | | | | | 96.5 | 96.5 | 96.5 | 96.5 | 96.5 |
| EC-i 52, 420 W | 271 | | | | | 96.5 | 96.5 | 96.5 | 96.5 | 96.5 |

Technische Daten

| | |
|---|--------------------------|
| Versorgungsspannung V_{CC} | $5 V \pm 10\%$ |
| Typische Stromaufnahme | 50 mA |
| Ausgangssignal | EIA Standard RS 422 |
| Betriebstemperaturbereich | $-40...+100^\circ C$ |
| Trägheitsmoment der Impulsscheibe | $\leq 1.2 \text{ gcm}^2$ |
| Ausgangsstrom pro Kanal | $\pm 20 \text{ mA}$ |
| Min. Zustandslänge s | 40 ns |
| Signalanstiegszeit, -abfallzeit (typisch, bei $C_L = 200 \text{ pF}$, $R_L = 100 \Omega$) | 5 ns |

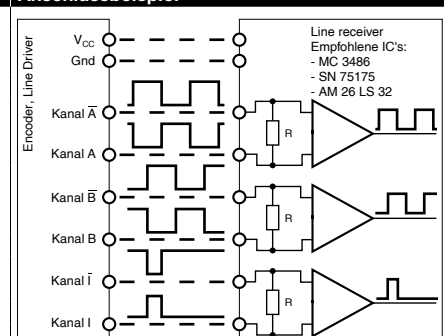
Pinbelegung



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

Stecker nach DIN 41651/
EN 60603-13
Flachbandkabel AWG 28

Anschlussbeispiel



Opt. Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.