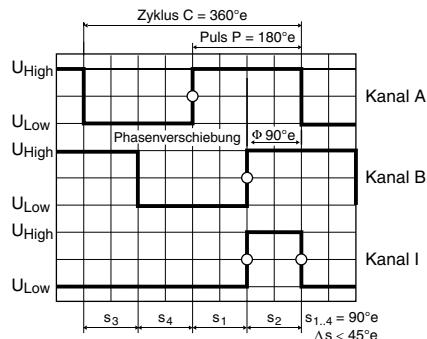


# Encoder MILE 64 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver

maxon sensor



- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

## Artikelnummern

361545

### Typ

Impulszahl pro Umdrehung	64
Anzahl Kanäle	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	107
Max. Drehzahl ( $\text{min}^{-1}$ )	100 000



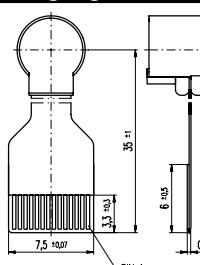
### maxon-Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / ● siehe Getriebe
EC 6, 1.2 W	162					21.7
EC 6, 1.2 W	162	GP 6, 0.002-0.03 Nm	230			●

### Technische Daten

Versorgungsspannung $V_{cc}$	$5 \text{ V} \pm 10\%$
Ausgangssignal	CMOS und TTL kompatibel
Phasenverschiebung $\Phi$	$90^\circ\text{e} \pm 45^\circ\text{e}$
Signalanstiegszeit (typisch, bei $C_L = 25 \text{ pF}, R_L = 1 \text{ k}\Omega, 25^\circ\text{C}$ )	10 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei $C_L = 25 \text{ pF}, R_L = 1 \text{ k}\Omega, 25^\circ\text{C}$ )	10 ns
Indexpulsbreite (Nenn)	$90^\circ\text{e}$
Betriebstemperaturbereich	-20...+100°C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	$\leq 0.006 \text{ gcm}^2$
Strom pro Kanal	max. 4 mA

### Pinbelegung



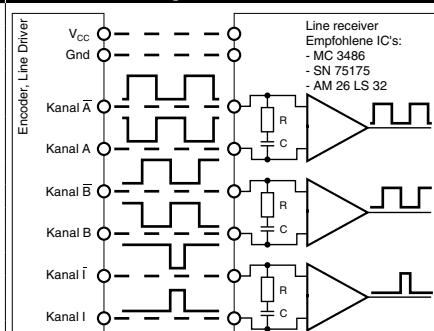
Bitte beachten: Pull-down-Widerstände sind an den Encoder-Ausgängen nicht zulässig. Pull-up-Widerstände sind zulässig, aber nicht nötig.

Mögliche Gegenstecker: Molex 0527451497 / Tyco 1-1734839-4 Adapterprint EC 6 MILE-Encoder zu Klemmleiste und DIN 41651 Adapter Art.-Nr. 397973

Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Rastermaß 0.5 mm, top contact style

### Anschlussbeispiel



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω  
Kondensator C ≥ 0.1 nF pro m Leitungslänge

Ausgabe Februar 2013 / Änderungen vorbehalten