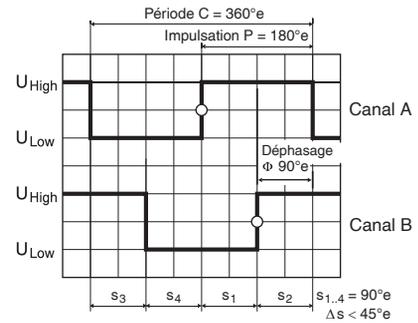
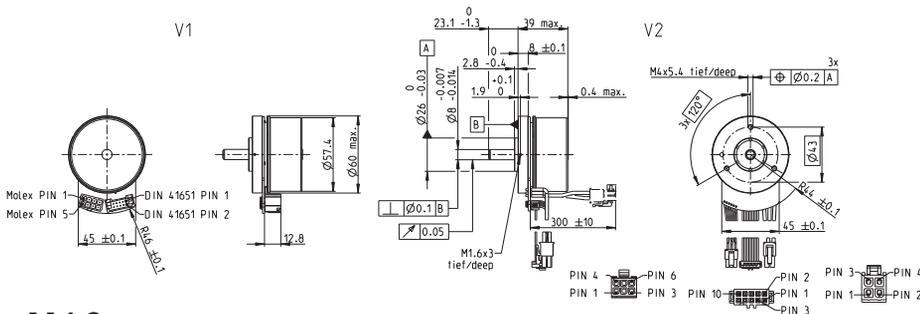


Codeur MILE 512-4096 impulsions, 2 canaux, avec line driver

Intégré dans le moteur

sensor



M 1:6

Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

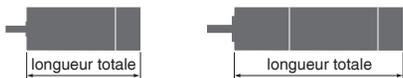
- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

Numéros d'article

V1 avec connecteur
V2 avec câble et connecteur

651156	651163	651166	651168
421985	421986	421987	421988

Type	651156	651163	651166	651168
Nombre d'impulsions par tour	512	1024	2048	4096
Nombre de canaux	2	2	2	2
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	1000	1000	1000	1000
Vitesse max. (tr/min)	6000	6000	6000	6000



Construction modulaire maxon

+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur			
EC 60 flat, 100 W	294					39,0	39,0	39,0	39,0
EC 60 flat, 100 W	294	GP 52, 4 - 30 Nm	402			•	•	•	•
EC 60 flat, 150 W	295					39,0	39,0	39,0	39,0
EC 60 flat, 150 W	295	GP 52, 4 - 30 Nm	402			•	•	•	•
EC 60 flat, 200 W	296					46,5	46,5	46,5	46,5
EC 60 flat, 200 W	296	GP 52, 4 - 30 Nm	402			•	•	•	•

Données techniques	Connectique	Exemple de connexion
<p>Tension d'alimentation V_{CC} 5 V ± 10%</p> <p>Courant consommé typique 15 mA</p> <p>Signal de sortie CMOS compatible</p> <p>Longueur de mode s_n (1000 tr/min) 90°e ± <45°e</p> <p>Temps de montée du signal (typique avec $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ kΩ, 25°C) 100 ns</p> <p>Temps de descente du signal (typique avec $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ kΩ, 25°C) 100 ns</p> <p>Plage de températures -40...+100°C</p> <p>Moment d'inertie de la roue codeuse ≤ 13 gcm²</p> <p>Courant par canal max. 4 mA</p> <p>Sortie à collecteur ouvert des capteurs à effet Hall à résistance pull-up de 10 kΩ ± 20% intégrée</p> <p>Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49</p>	<p>Connexion V1</p> <p>Motor + Capteurs</p> <p>Pin 1 Capteurs à effet Hall 1</p> <p>Pin 2 Capteurs à effet Hall 2</p> <p>Pin 3 V_{Hall} 4.5...1.8 VDC</p> <p>Pin 4 Bobinage 3 du moteur</p> <p>Pin 5 Capteurs à effet Hall 3</p> <p>Pin 6 GND</p> <p>Pin 7 Bobinage 1 du moteur</p> <p>Pin 8 Bobinage 2 du moteur</p> <p>Codeur</p> <p>Pin 1 N.C.</p> <p>Pin 2 V_{CC}</p> <p>Pin 3 GND</p> <p>Pin 4 N.C.</p> <p>Pin 5 CanalA</p> <p>Pin 6 Canal A</p> <p>Pin 7 CanalB</p> <p>Pin 8 Canal B</p> <p>Pin 9 Ne pas connecter</p> <p>Pin 10 Ne pas connecter</p> <p>Type de connecteur:</p> <p>46015-0806 Molex DIN 41651/EN 60603-13</p>	<p>Connexion V2</p> <p>Capteurs (AWG 24)</p> <p>Pin 1 Capteurs à effet Hall 1</p> <p>Pin 2 Capteurs à effet Hall 2</p> <p>Pin 3 Capteurs à effet Hall 3</p> <p>Pin 4 GND</p> <p>Pin 5 V_{Hall} 4.5...1.8 VDC</p> <p>Pin 6 N.C.</p> <p>Motor (AWG 16)</p> <p>Pin 1 Bobinage 1 du moteur</p> <p>Pin 2 Bobinage 2 du moteur</p> <p>Pin 3 Bobinage 3 du moteur</p> <p>Pin 4 Non connecté</p> <p>Codeur (AWG 28)</p> <p>Pin 1 N.C.</p> <p>Pin 2 V_{CC}</p> <p>Pin 3 GND</p> <p>Pin 4 N.C.</p> <p>Pin 5 CanalA</p> <p>Pin 6 Canal A</p> <p>Pin 7 CanalB</p> <p>Pin 8 Canal B</p> <p>Pin 9 Ne pas connecter</p> <p>Pin 10 Ne pas connecter</p> <p>Recepteur de ligne Circuits utilisables: - MC 3486 - SN 75175 - AM 26 LS 32</p> <p>Résistance terminale R opt. = typique 120 Ω Condensateur C ≥ 0.1 nF par mètre de longueur de câble</p>