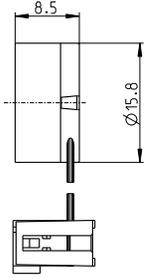
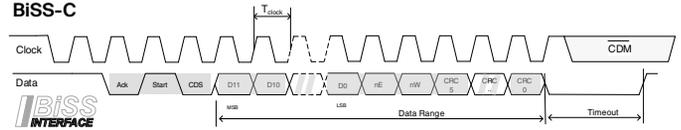


Encoder 16 EASY Absolute 4096 Schritte, Single Turn

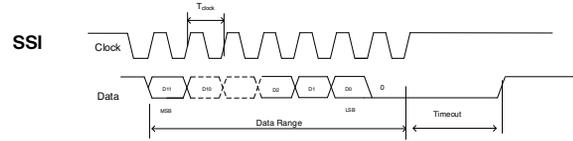
sensor



BiSS-C



SSI



Steigende Winkelwerte bei Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern	
488783	488782

Typ (provisorisch)	488783	488782
Schritte pro Umdrehung	4096	4096
Auflösung (bit single turn)	12	12
Signalprotokoll	BiSS-C	SSI
Max. mech. Drehzahl (min ⁻¹)	30 000	30 000
Datenkodierung	Binär	Gray Symmetric
Min. Clock Frequenz CLK (MHz)	0.6	0.04
Max. Clock Frequenz CLK (MHz)	10	4
Min. Timeout (µs)	2	16



maxon Baukastensystem						
+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe
EC-i 30, 50 W	260					75.7 / 75.7
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					75.7 / 75.7
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					37.7 / 37.7
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					47.7 / 47.7
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					67.7 / 67.7
EC-i 40, 100 W	266	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			• / •
EC-i 40, 130 W	267					102.5 / 102.5
EC-i 40, 130 W	267	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			• / •
EC-i 52, 180 W	268					93.7 / 93.7
EC-i 52, 180 W	268	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			• / •
EC-i 52, 200 W	269					123.7 / 123.7
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			• / •
EC-i 52, 250 W	270					93.7 / 93.7
EC-i 52, 420 W	271					93.7 / 93.7

Technische Daten	Pinbelegung	Anschlussbeispiel
<p>Versorgungsspannung V_{CC} 5 V ± 10%</p> <p>Typische Stromaufnahme 17 mA</p> <p>Ausgangssignal CMOS kompatibel</p> <p>Ausgangsstrom Data max. 20 mA</p> <p>Stromaufnahme typ. (unbelastet) 17 mA</p> <p>Setup-Zeit nach Power on max. 4 ms</p> <p>Hysterese 0.17° mech</p> <p>Trägheitsmoment der Impulsscheibe ≤ 0.09 gcm²</p> <p>Betriebstemperaturbereich -40...+100 °C</p> <p>Der Winkelwert 0 ist auf die Kommutierungsphase der Wicklung 1 abgeglichen (entsprechend Signal Hall 1 beim Motor mit Hall-Sensoren, Blockkommutierung), siehe S. 46.</p> <p>Weitere Produktinformationen finden Sie im maxon online shop unter Downloads.</p>	<p>1 2 3 4 5 6 7 8 9 10</p> <p>1 Data 2 V_{CC} 3 GND 4 CLK 5 Nicht verbinden (A) 6 Nicht verbinden (A) 7 Nicht verbinden (B) 8 Nicht verbinden (B) 9 Nicht verbinden (I) 10 Nicht verbinden (I)</p> <p>Stecker nach DIN 41651/ EN 60603-13 Flachbandkabel AWG 28</p> <p>Adapter EASY Absolute 488167 (bei jeder maxon Steuerung notwendig).</p>	<p>Adapter EASY Absolute 488167</p> <p>Encoder</p> <p>Positioning Controller</p>