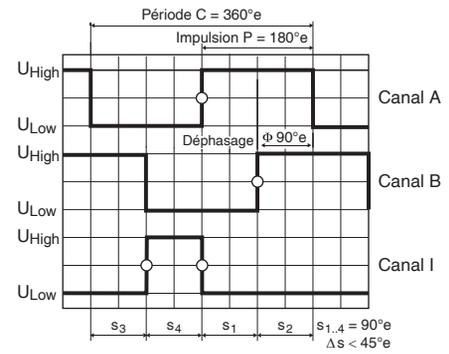
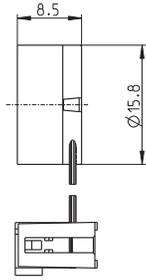


Codeur 16 EASY 128-1024 Imp., 3 canaux, avec line driver RS 422



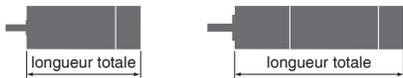
Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

sensor

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

Numéros d'article						
499356	499357	499358	499359	499360	499361	

Type (provisoire)	499356	499357	499358	499359	499360	499361
Nombre d'impulsions par tour	128	256	500	512	1000	1024
Nombre de canaux	3	3	3	3	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	1600	1600	1600	1600	1600	1600
Vitesse max. (tr/min)	30 000	30 000	30 000	30 000	30 000	30 000
Déphasage ϕ (°e)	90 \pm 45	90 \pm 45	90 \pm 60	90 \pm 45	90 \pm 80	90 \pm 70
Largeur d'impulsion d'index (°e)	90 \pm 45	90 \pm 45	90 \pm 60	90 \pm 45	90 \pm 80	90 \pm 70



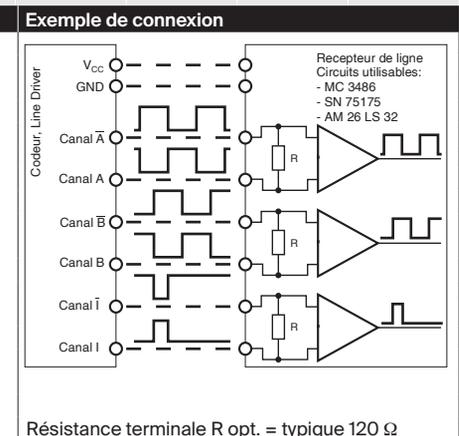
Construction modulaire maxon										
+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur				
EC-4pôle 22, 90 W	247					60.8	60.8	60.8	60.8	60.8
EC-4pôle 22, 90 W	247	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•	•	•	•
EC-4pôle 22, 90 W	247	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•
EC-4pôle 22, 90 W	247	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•
EC-4pôle 22, 120 W	248					78.2	78.2	78.2	78.2	78.2
EC-4pôle 22, 120 W	248	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•	•	•	•
EC-4pôle 22, 120 W	248	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•
EC-4pôle 22, 120 W	248	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 100 W	249					60.9	60.9	60.9	60.9	60.9
EC-4pôle 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 100 W	249			AB 20	516	97.3	97.3	97.3	97.3	97.3
EC-4pôle 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 200 W	251					77.9	77.9	77.9	77.9	77.9
EC-4pôle 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 200 W	251			AB 20	516	114.3	114.3	114.3	114.3	114.3
EC-4pôle 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	•	•	•	•	•
EC-4pôle 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	•	•	•	•	•
EC-i 30, 30 W	258					53.7	53.7	53.7	53.7	53.7
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					53.7	53.7	53.7	53.7	53.7
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			•	•	•	•	•

Données techniques	
Tension d'alimentation V_{CC}	5 V \pm 10%
Courant consommé typique	22 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Plage de températures	-40...+100 °C
Moment d'inertie du disque	\leq 0.09 gcm ²
Courant de sortie par canal	\pm 20 mA
Hystérésis	0.17 °m
Longueur d'état min. s	125 ns
Durées de montée et de descente du signal (généralement, à $C_L = 200$ pF, $R_L = 100$ Ω)	20 ns

Connectique

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

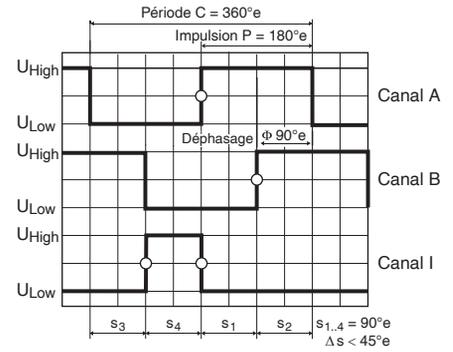
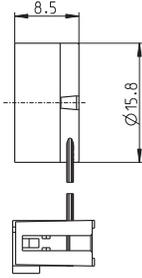
Connecteur selon DIN 41651/EN 60603-13 câble plat AWG 28



La valeur d'angle 0 est synchronisée sur la phase de commutation du bobinage 1 (conformément au signal Hall 1 d'un moteur à capteurs à effet Hall, commutation par bloc), voir p. 46.
Pour en savoir plus sur nos produits, consultez le shop online maxon section téléchargements.
Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.

Codeur 16 EASY 128-1024 Imp., 3 canaux, avec line driver RS 422

sensor



Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

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

Numéros d'article						
499356	499357	499358	499359	499360	499361	499361

Type (provisoire)	499356	499357	499358	499359	499360	499361
Nombre d'impulsions par tour	128	256	500	512	1000	1024
Nombre de canaux	3	3	3	3	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	1600	1600	1600	1600	1600	1600
Vitesse max. (tr/min)	30 000	30 000	30 000	30 000	30 000	30 000
Déphasage φ (°e)	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 60	90 ± 45	90 ± 80	90 ± 70
Largeur d'impulsion d'index (°e)	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 60	90 ± 45	90 ± 80	90 ± 70



Construction modulaire maxon						
+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur
EC-i 30, 50 W	260					75.7 75.7 75.7 75.7 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 75.7 75.7 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 37.7 37.7 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 47.7 47.7 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 67.7 67.7 67.7 67.7
EC-i 40, 100 W	266	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			• • • • • •
EC-i 40, 130 W	267					102.5 102.5 102.5 102.5 102.5 102.5
EC-i 40, 130 W	267	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			• • • • • •
EC-i 52, 180 W	268					93.7 93.7 93.7 93.7 93.7 93.7
EC-i 52, 180 W	268	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			• • • • • •
EC-i 52, 200 W	269					123.7 123.7 123.7 123.7 123.7 123.7
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			• • • • • •
EC-i 52, 250 W	270					93.7 93.7 93.7 93.7 93.7 93.7
EC-i 52, 420 W	271					93.7 93.7 93.7 93.7 93.7 93.7

Données techniques	
Tension d'alimentation V _{cc}	5 V ± 10%
Courant consommé typique	22 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Plage de températures	-40...+100 °C
Moment d'inertie du disque	≤ 0.09 gcm ²
Courant de sortie par canal	± 20 mA
Hystérésis	0.17 °m
Longueur d'état min. s	125 ns
Durées de montée et de descente du signal (généralement, à C _L = 200 pF, R _L = 100 Ω)	20 ns

La valeur d'angle 0 est synchronisée sur la phase de commutation du bobinage 1 (conformément au signal Hall 1 d'un moteur à capteurs à effet Hall, commutation par bloc), voir p. 46.
 Pour en savoir plus sur nos produits, consultez le shop online maxon section téléchargements.
 Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.

