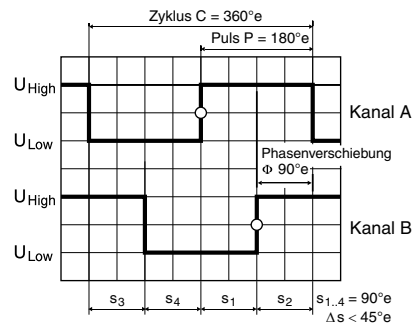
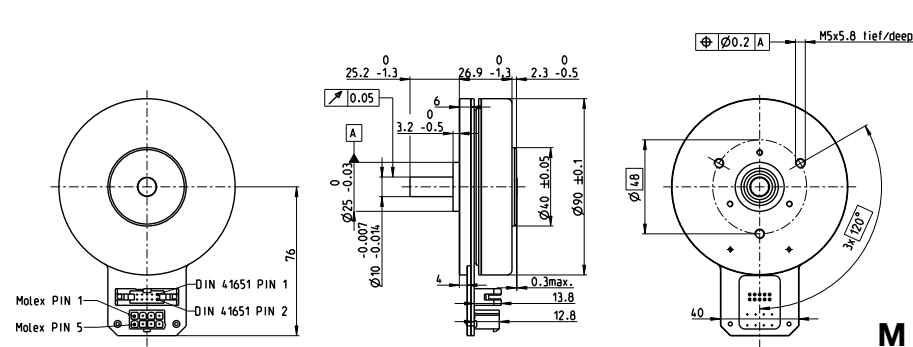


# Encoder MILE 512–6400 Impulse, 2 Kanal, mit Line Driver RS 422

Integriert im Motor



M 1:3

Drehrichtung cw (Definition cw S. 150)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

## Artikelnummern

453234 409996 453233 411964 453232 411965 453231 411966

Typ	Impulszahl pro Umdrehung	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Anzahl Kanäle	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Max. Impulsfrequenz (kHz)	500	500	500	500	500	500	500	500	500
Max. Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	4650



## maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe
EC 90 flat	305					29.2 29.2 29.2 29.2 29.2 29.2
EC 90 flat	305	GP 52, 4 - 30 Nm	355			• • • • • •

## Technische Daten

Versorgungsspannung $V_{CC}$	5 V $\pm$ 10%
Ausgangssignal	EIA Standard RS422
Verwendeter Treiber	AM26C31QD
Zustandslänge $s_n$ (500 min <sup>-1</sup> )	90°e $\pm$ <45°e
Signalanstiegszeit, -abfallzeit (typisch, bei $C_L = 120$ pF, $R_L = 100 \Omega$ )	20 ns
Betriebstemperaturbereich	-40...+100 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	$\leq 65$ gcm <sup>2</sup>
Strom pro Kanal	min. -20 mA, max. 20 mA
Schaltbild für Hall-Sensoren	siehe S. 37

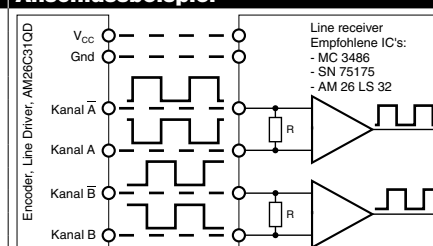
## Pinbelegung

Anschlüsse Motor	Anschlüsse Encoder
Pin 1 Hall-Sensor 1*	Pin 1 N.C.
Pin 2 Hall-Sensor 2*	Pin 2 $V_{CC}$
Pin 3 $V_{Hall}$ 4.5...18 VDC	Pin 3 GND
Pin 4 Motorwicklung 3	Pin 4 N.C.
Pin 5 Hall-Sensor 3*	Pin 5 Kanal A
Pin 6 GND	Pin 6 Kanal A
Pin 7 Motorwicklung 1	Pin 7 Kanal B
Pin 8 Motorwicklung 2	Pin 8 Kanal B
	Pin 9 Do not connect
	Pin 10 Do not connect

\*Interner Pull-up (10 k $\Omega$ ) auf Pin 3 ( $V_{Hall}$ )

Steckertyp:  
39-28-1083 Molex  
DIN 41651/EN 60603-13

## Anschlussbeispiel



Opt. Abschlusswiderstand R = typisch 120  $\Omega$