

Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,
3 canaux, 256 - 4096 impulsions par tour

Combinaisons avec
Micromoteurs C.C.

Série IEH3-4096

| | | IEH3-256 | IEH3-512 | IEH3-1024 | IEH3-2048 | IEH3-4096 | |
|---|-----------|------------------|----------|-----------|-----------|-----------|------------------|
| Nombre d'impulsions par tour | N | 256 | 512 | 1 024 | 2 048 | 4 096 | |
| Gamme de fréquence, jusqu'à ¹⁾ | f | 80 | 160 | 320 | 640 | 875 | kHz |
| Nombre de signaux de sortie (forme carrée) | | 2+1 Index | | | | | Canaux |
| Tension d'alimentation | U_{DD} | 4,5 ... 5,5 | | | | | V |
| Consommation moyenne ²⁾ | I_{DD} | typ. 25, max. 40 | | | | | mA |
| Courant de sortie, max. ³⁾ | I_{OUT} | 2,5 | | | | | mA |
| Largeur d'impulsion ⁴⁾ | P_0 | 90 ± 45 | | 90 ± 65 | 90 ± 75 | | °e |
| Déphasage des signaux entre canal A et B ⁴⁾ | Φ | 90 ± 45 | | 90 ± 65 | 90 ± 75 | | °e |
| Temps de transition du signal, max. ($C_{LOAD} = 50$ pF) | tr/tf | 0,05 / 0,05 | | | | | µs |
| Inertie du disque | J | 0,11 | | | | | gcm ² |
| Température d'utilisation | | -40 ... +100 | | | | | °C |

¹⁾ Vitesse (min⁻¹) = f (Hz) x 60/ N

²⁾ $U_{DD} = 5$ V: sans charge en sortie

³⁾ $U_{DD} = 5$ V: niveau logique bas < 0,4 V, niveau logique haut > 4,5 V: compatible CMOS et TTL

⁴⁾ à 5 000 min⁻¹

Combinaison avec moteurs

| | | | |
|---------------------------|----------|--|--|
| Dessin technique A | <L1 [mm] | | |
| 1336 ... CXR - 123 | 47,5 | | |
| Dessin technique B | <L1 [mm] | | |
| 1516 ... SR | 18,2 | | |
| 1524 ... SR | 26,2 | | |
| 1717 ... SR | 19,4 | | |
| 1724 ... SR | 26,4 | | |
| 2224 ... SR | 26,6 | | |
| 2232 ... SR | 34,6 | | |
| Dessin technique C | <L1 [mm] | | |
| 1727 ... CXR - 123 | 38,2 | | |
| 1741 ... CXR - 123 | 52,2 | | |

Particularités

Ces codeurs incrémentaux ont 3 canaux, en combinaison avec les moteurs FAULHABER sont utilisés pour le contrôle de vitesse ou de positionnement de l'axe de sortie et du sens de rotation.

Le codeur est intégré dans les micromoteurs C.C. série ...SR et augmente la longueur totale de seulement 1,4 mm.

Par l'utilisation d'un circuit hybride avec un capteur angulaire et d'un disque magnétique multipolaire de très faible inertie, nous obtenons deux signaux de sortie déphasés de 90° sont générés avec une résolution jusqu'à 4096 impulsions par tour et un signal d'index.

Ce codeur est disponible avec différentes résolutions d'impulsions.

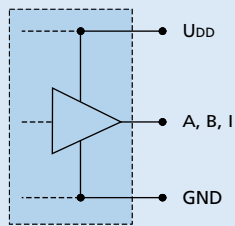
Les tensions d'alimentation du codeur et du micromoteur C.C., ainsi que les deux signaux de sortie, sont reliés par un câble plat à un connecteur.

Les données techniques des micromoteurs C.C. et réducteurs correspondants se trouvent dans les pages adéquates du catalogue.

Veuillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».

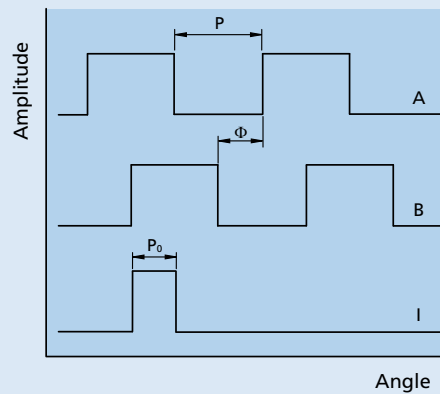
Circuit de sortie / Signaux de sortie

Circuit de sortie



Signaux de sortie

vu de face, rotation en sens horaire

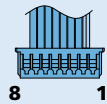


Informations pour connexions et options

| N° | Fonction |
|----|------------|
| 1 | N.C. |
| 2 | Moteur - * |
| 3 | Moteur + * |
| 4 | GND |
| 5 | UDD |
| 6 | Canal B |
| 7 | Canal A |
| 8 | Canal I |

* Note: Les Micromoteurs C.C. série CXR ont fils séparée.

Connexion codeur



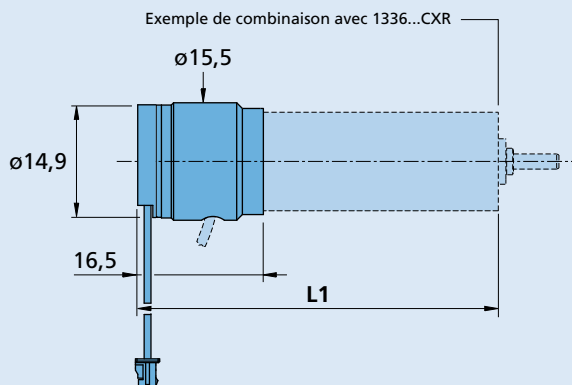
Câble plat
AWG 28, PVC
8 conducteurs, 0,09 mm²

Connecteur
Molex PicoBlade
pas de 1,25 mm

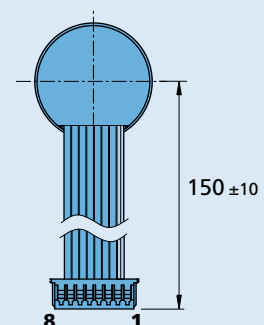
Informations pour la commande

Exemples:
1516T006SR IEH3-4096

Dessin technique A

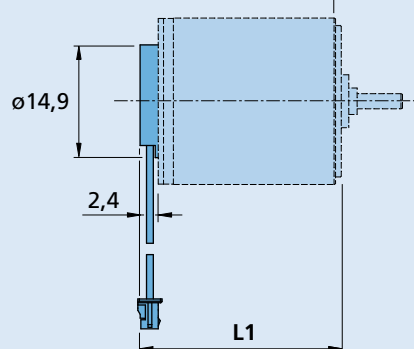


IEH3-4096

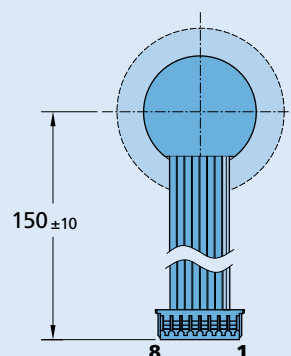


Dessin technique B

Exemple de combinaison avec 2224...SR

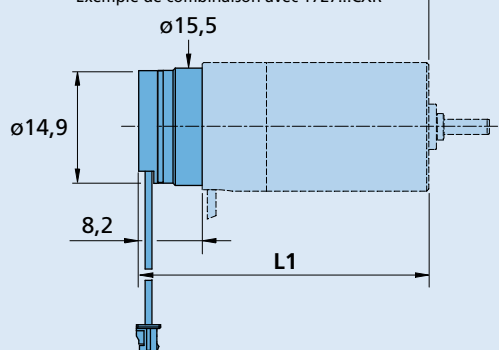


IEH3-4096



Dessin technique C

Exemple de combinaison avec 1727...CXR



IEH3-4096

