

Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales, 2 canaux, 16 - 4096 impulsions par tour

Combinaisons avec

Série IEH2-4096

| | IEH2 | -16 | -32 | -64 | -128 | -256 | -512 | -1024 | -2048 | -4096 | |
|---|--------------|---------|-----------|-----|------|------|------|---------|---------|-------|------------------|
| Nombre d'impulsions par tour | Ν | 16 | 32 | 64 | 128 | 256 | 512 | 1 024 | 2 048 | 4 096 | |
| Gamme de fréquence, jusqu'à ¹⁾ | f | 5 | 10 | 20 | 40 | 80 | 160 | 320 | 640 | 875 | kHz |
| Nombre de signaux de sortie (forme carrée) | | 2 | | | | | | | | | Canaux |
| Tension d'alimentation | U_{DD} | 4,5 | 5,5 | | | | | | | | V |
| Consommation moyenne ²⁾ | I_{DD} | typ. 15 | 5, max. 2 | 25 | | | | | | | mA |
| Courant de sortie, max.3) | l out | 2,5 | | | | | | | | | mA |
| Déphasage des signaux entre canal A et B4) | Φ | 90 ± 4 | 5 | | | | | 90 ± 65 | 90 ± 75 | | °e |
| Temps de transition du signal, max. (CLOAD = 50 pF) | tr/tf | 0,05 / | 0,05 | | | | | | | | μs |
| Inertie du disque | J | 0,11 | | | | | | | | | gcm ² |
| Température d'utilisation | | -40 | +100 | | | | | | | | °C |

⁴⁾ à 5 000 min⁻¹

| Combinaison avec moteu | |
|----------------------------------|--------------------------|
| Dessin technique A | <l1 [mm]<="" td=""></l1> |
| 1336 CXR - 123 | 47,5 |
| | |
| Dessin technique B | <l1 [mm]<="" td=""></l1> |
| 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]<="" td=""></l1> |
| 4-0- 00/5 400 | |
| 1727 CXR - 123 | 38,2 |
| 1727 CXR - 123 1741 CXR - 123 | 38,2 52,2 |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |

Particularité:

Ces codeurs incrémentaux adaptables aux micromoteurs C.C. et aux servomoteurs C.C. sont conçus 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 total 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° avec jusqu'à 4096 impulsions par tour.

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 ».

¹⁾ Vitesse (min-1) = $f(Hz) \times 60/N$

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

³⁾ U_{DD} = 5 V: niveau logique bas < 0,4 V, niveau logique haut > 4,6 V: compatible: CMOS et TTL













