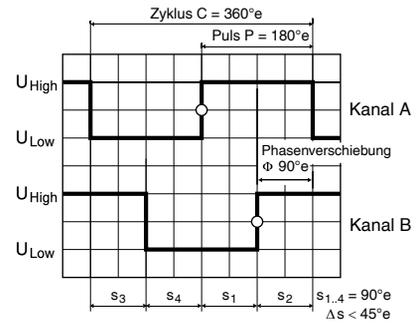
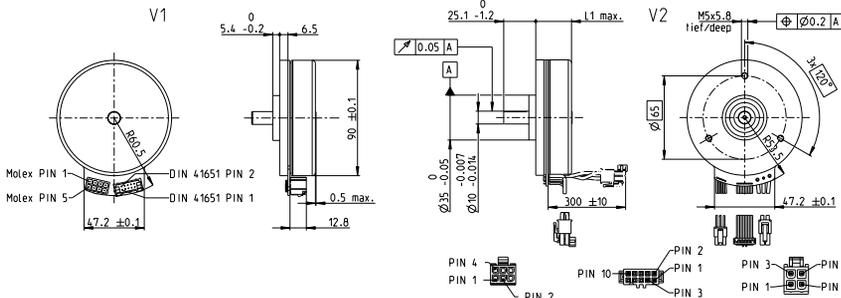


Encoder MILE 512-6400 Impulse, 2 Kanal, mit Line Driver

Integriert im Motor

sensor



M 1:6

Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

V1 mit Stecker
V2 mit Kabel und Stecker

621796	621789	621795	621790	621794	621791	621793	621792
607517	607510	607516	607511	607515	607512	607514	607513

Typ	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Impulszahl pro Umdrehung	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Anzahl Kanäle	2	2	2	2	2	2	2	2
Max. Impulsfrequenz (kHz)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000



maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe								
EC 90 flat, 160 W	297					28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0
EC 90 flat, 220 W	298					28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0
EC 90 flat, 360 W	299					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
EC 90 flat, 260 W	300					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
EC 90 flat, 400 W	301					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
EC 90 flat, 600 W	302					53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0

Technische Daten

Versorgungsspannung V_{CC} 5 V ± 10%
 Typische Stromaufnahme 15 mA
 Ausgangssignal CMOS kompatibel
 Verwendeter Treiber CMOS kompatibel
 Zustandslänge s_n (500 min⁻¹) 90°e ± <45°e
 Signalanstiegszeit, -abfallzeit (typisch, bei $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ kΩ, 25°C) 100 ns
 Betriebstemperaturbereich -40...+100 °C
 Trägheitsmoment der Impulsscheibe ≤ 65 gcm²
 Strom pro Kanal max. 4 mA
 Open-Collector-Ausgang der Hall-Sensoren mit integriertem Pull-up-Widerstand 10 kΩ ± 20%
 Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 49

Pinbelegung

Anschlüsse V1
Motor + Sensoren
 Pin 1 Hall-Sensor 1
 Pin 2 Hall-Sensor 2
 Pin 3 V_{Hall} 3.5...1.8 VDC
 Pin 4 Motorwicklung 3
 Pin 5 Hall-Sensor 3
 Pin 6 GND
 Pin 7 Motorwicklung 1
 Pin 8 Motorwicklung 2

Encoder
 Pin 1 N.C.
 Pin 2 V_{CC}
 Pin 3 GND
 Pin 4 N.C.
 Pin 5 Kanal A
 Pin 6 Kanal A
 Pin 7 Kanal B
 Pin 8 Kanal B
 Pin 9 nicht verbinden
 Pin 10 nicht verbinden

Steckertyp:
 46015-0806 Molex
 DIN 41651/EN 60603-13

Anschlüsse V2
Sensoren (AWG24)
 Pin1 Hall-Sensor 1
 Pin 2 Hall-Sensor 2
 Pin 3 Hall-Sensor 3
 Pin 4 GND
 Pin 5 V_{Hall} 3.5...1.8 VDC
 Pin 6 NTC*
Motor (AWG 16)
 Pin 1 Motorwicklung 1
 Pin 2 Motorwicklung 2
 Pin 3 Motorwicklung 3
 Pin 4 nicht verbunden

Encoder (AWG 28)
 Pin 1 N.C.
 Pin 2 V_{CC}
 Pin 3 GND
 Pin 4 N.C.
 Pin 5 Kanal A
 Pin 6 Kanal A
 Pin 7 Kanal B
 Pin 8 Kanal B
 Pin 9 nicht verbinden
 Pin 10 nicht verbinden

*NTC-Widerstand 25°C: 5 kΩ ± 1%, beta (25-85°C): 3490K

Anschlussbeispiel

