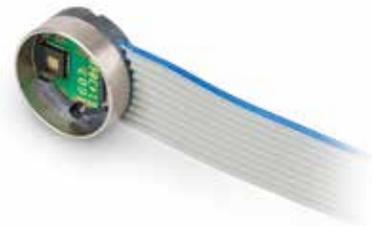


ENX 16 RIO

Encoder \varnothing 16 mm, 512 ... 65536 Impulse



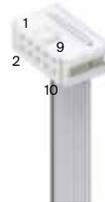
ENX

Eckdaten		RIO Inkremental differentiell
Anzahl Kanäle		3
Max. Impulszahl pro Umdrehung		65536
Encoderlänge L ¹	mm	70
Umgebungstemperatur	°C	-40 ... +100
Gewicht	g	15

Auswahlkriterien	RIO Inkremental differentiell
Drehzahl- und Drehrichtungserkennung	■
Drehzahl- und Positionsregelung	■
Kompakte und robuste Bauform	■
Hohe Auflösung	■
Kostengünstig	■

■ geeignet ▲ bedingt geeignet ● nicht geeignet

Spezifikationen		RIO Inkremental differentiell
Versorgungsspannung V _{cc}	V	5 ± 10%
Typische Stromaufnahme	mA	50
Max. Impulsfrequenz	kHz	3125
Max. Drehzahl	min ⁻¹	40 000
Stecker ²		10-pol 2.54 mm Federleiste (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 Nicht verbunden Pin 2 V _{CC} Pin 3 GND Pin 4 Nicht verbunden Pin 5 Kanal \bar{A} Pin 6 Kanal A Pin 7 Kanal \bar{B} Pin 8 Kanal B Pin 9 Kanal I Pin 10 Kanal I Ausgangssignale: EIA-Standard RS 422 Ausgangsstrom pro Kanal: ± 20 mA



Konfiguration		RIO Inkremental differentiell
Impulszahl pro Umdrehung		512... 65536 (in 256-er Schritten)
Kabellänge	mm	50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000
Ausrichtung Kabelabgang gegenüber Motor (Raster)	°	15

maxon Baukastensystem	Seite	Dimensionen Standard-Konfiguration	M 3:4	Hinweise
maxon DC motor				
DCX 16 S	83-84			¹ Bei Anbau an DCX-Motoren: zuzüglich 2-4 mm dicke Zwischenplatte.
DCX 16 L	85-86			
DCX 19 S	87-88			
DCX 22 S	89-90			
DCX 22 L	91-92			
DCX 26 L	93-94			
DCX 32 L	95			
DCX 35 L	96			

Auch erhältlich in Kombination mit BLDC-Motoren (siehe Seiten 466-467)

xdrives.maxongroup.com