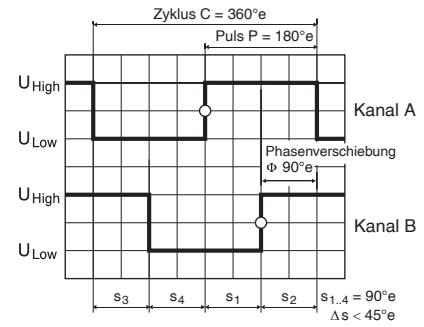
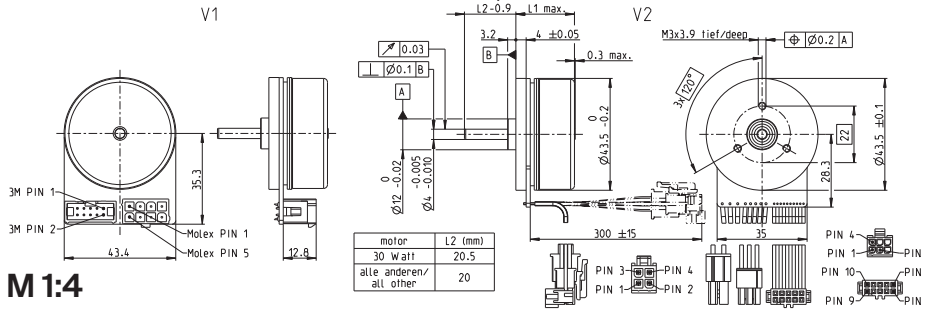


# Encoder MILE 256-2048 Impulse, 2 Kanal, mit Line Driver

Integriert im Motor

sensor



Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

### Artikelnummern

	673024	673025	673026	673027
V1 mit Stecker	673028	673029	673030	673031

Typ	256	512	1024	2048
Impulszahl pro Umdrehung	256	512	1024	2048
Anzahl Kanäle	2	2	2	2
Max. Impulsfrequenz (kHz)	1000	1000	1000	1000
Max. Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	10 000	10 000	10 000	10 000



### maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe			
EC 45 flat, 30 W, A	285					18,6	18,6	18,6	18,6
EC 45 flat, 30 W, A	285	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 30 W, A	285	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 50 W, A	286					22,6	22,6	22,6	22,6
EC 45 flat, 50 W, A	286	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 50 W, A	286	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 70 W, A	289					28,4	28,4	28,4	28,4
EC 45 flat, 70 W, A	289	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 70 W, A	289	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 60 W, A	287					22,8	22,8	22,8	22,8
EC 45 flat, 60 W, A	287	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 60 W, A	287	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 90 W, A	288					28,8	28,8	28,8	28,8
EC 45 flat, 90 W, A	288	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 90 W, A	288	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 80 W, A	290					27,8	27,8	27,8	27,8
EC 45 flat, 80 W, A	290	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 80 W, A	290	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•
EC 45 flat, 120 W, A	291					33,8	33,8	33,8	33,8
EC 45 flat, 120 W, A	291	GP 42, 3 - 15 Nm	398			•	•	•	•
EC 45 flat, 120 W, A	291	GS 45, 0,5 - 2,0 Nm	400			•	•	•	•

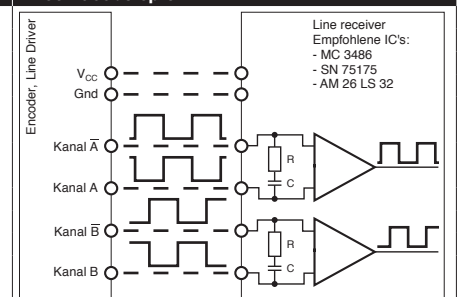
### Technische Daten

Versorgungsspannung V <sub>CC</sub>	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	15 mA
Ausgangssignal	CMOS kompatibel
Zustandslänge s <sub>n</sub> 90°e (1000 min <sup>-1</sup> )	45...135°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C <sub>L</sub> = 25 pF, R <sub>L</sub> = 1 kΩ, 25°C)	100 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C <sub>L</sub> = 25 pF, R <sub>L</sub> = 1 kΩ, 25°C)	100 ns
Betriebstemperaturbereich	-40...+100°C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 3,5 gcm <sup>2</sup>
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

<b>Anschlüsse V1</b>	<b>Anschlüsse V2</b>
<b>Motor + Sensoren</b>	<b>Sensoren (AWG 24)</b>
Pin 1 Hall-Sensor 1	Pin 1 Hall-Sensor 1
Pin 2 Hall-Sensor 2	Pin 2 Hall-Sensor 2
Pin 3 V <sub>Hall</sub> 4.5...1.8 VDC	Pin 3 Hall-Sensor 3
Pin 4 Motorwicklung 3	Pin 4 GND
Pin 5 Hall-Sensor 3	Pin 5 V <sub>Hall</sub> 4.5...1.8 VDC
Pin 6 GND	Pin 6 N.C.
Pin 7 Motorwicklung 1	<b>Motor (AWG 22)</b>
Pin 8 Motorwicklung 2	Pin 1 Motorwicklung 1
	Pin 2 Motorwicklung 2
	Pin 3 Motorwicklung 3
	Pin 4 nicht verbunden
<b>Encoder</b>	<b>Encoder (AWG 28)</b>
Pin 1 N.C.	Pin 1 N.C.
Pin 2 V <sub>CC</sub>	Pin 2 V <sub>CC</sub>
Pin 3 GND	Pin 3 GND
Pin 4 N.C.	Pin 4 N.C.
Pin 5 Kanal A	Pin 5 Kanal A
Pin 6 Kanal A	Pin 6 Kanal A
Pin 7 Kanal B	Pin 7 Kanal B
Pin 8 Kanal B	Pin 8 Kanal B
Pin 9 nicht verbinden	Pin 9 nicht verbinden
Pin 10 nicht verbinden	Pin 10 nicht verbinden
<b>Steckertyp:</b>	
39-28-1083 Molex	43025-600 Molex
DIN 41651/EN 60603-13	39-01-2040 Molex
	DIN 41651/EN 60603-13

### Anschlussbeispiel



Opt. Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω  
Kondensator C ≥ 0.1 nF pro m Leitungslänge