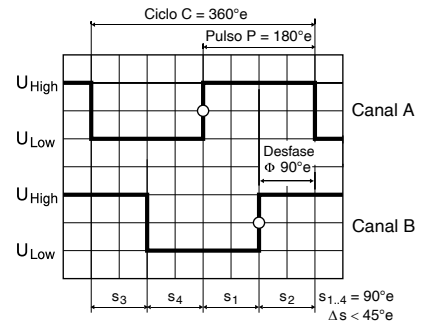
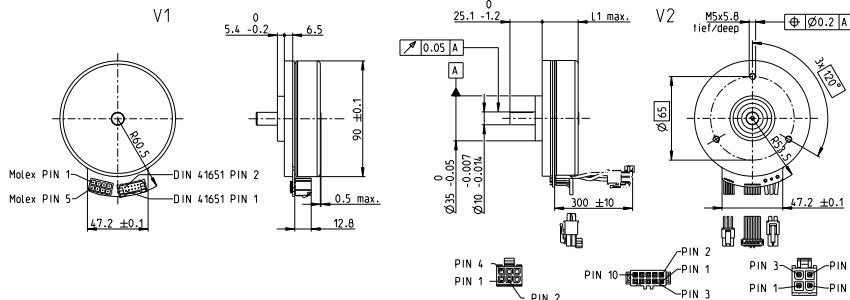


Encoder MILE 512-6400 ppv, 2 canales, con line driver

Integrado en el motor

sensor



M 1:6

Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

- Programa Stock
- Programa Estándar
- Programa Especial (previo encargo)

Referencia

V1 con conector	621796	621789	621795	621790	621794	621791	621793	621792
V2 con cables y conector	607517	607510	607516	607511	607515	607512	607514	607513

Tipo	621796	621789	621795	621790	621794	621791	621793	621792
Número de pulsos por vuelta	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Número de canales	2	2	2	2	2	2	2	2
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
Máx. velocidad (rpm)	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000



Sistema Modular maxon

+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / ● ver reductor
EC 90 flat, 160 W	297					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
EC 90 flat, 360 W	299					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
EC 90 flat, 400 W	301					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

Datos técnicos

Tensión de alimentación V_{cc} 5 V ± 10%
 Typical current draw 15 mA
 Señal de salida
 Drivers integrados TTL compatible
 Longitud del estatus s_n (500 rpm) $90^\circ e \pm <45^\circ e$
 Tiempos de subida y bajada de señal (típico a $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ k Ω , 25 °C) 100 ns
 Rango de temperaturas -40...+100 °C
 Momento de la inercia de la rueda de código ≤ 65 gcm²
 Corriente de salida por canal max. 4 mA
 Salida «open collector» de los sensores Hall con resistencia «pull-up» 10 k Ω ± 20% integrada
 Esquema de conexionado para los sensores Hall v. p. 49

Conexión

Conexiones V1
 Motor + Sensores
 Pin 1 Sensor Hall 1
 Pin 2 Sensor Hall 2
 Pin 3 V_{Hall} 3.5...1.8 VDC
 Pin 4 Motor winding 3
 Pin 5 Sensor Hall 3
 Pin 6 GND
 Pin 7 Bobinado 1 motor
 Pin 8 Bobinado 2 motor

Encoder

Pin 1 N.C.
 Pin 2 V_{cc}
 Pin 3 GND
 Pin 4 N.C.
 Pin 5 Canal \bar{A}
 Pin 6 Canal A
 Pin 7 Canal \bar{B}
 Pin 8 Canal B
 Pin 9 No conectar
 Pin 10 No conectar

Conector tipo:
 46015-0806 Molex
 DIN 41651/EN 60603-13

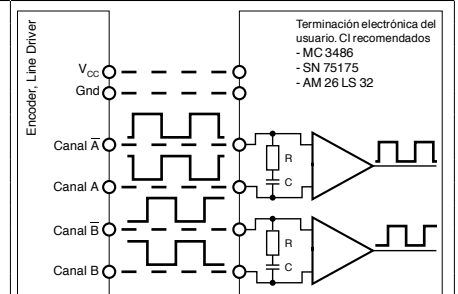
Conexiones V2

Sensores (AWG 24)
 Pin 1 Sensor Hall 1
 Pin 2 Sensor Hall 2
 Pin 3 Sensor Hall 3
 Pin 4 GND
 Pin 5 V_{Hall} 3.5...1.8 VDC
 Pin 6 NTC*
 Motor (AWG 16)
 Pin 1 Bobinado 1 motor
 Pin 2 Bobinado 2 motor
 Pin 3 Bobinado 3 motor
 Pin 4 No conectar

Encoder (AWG 28)

Pin 1 N.C.
 Pin 2 V_{cc}
 Pin 3 GND
 Pin 4 N.C.
 Pin 5 Canal \bar{A}
 Pin 6 Canal A
 Pin 7 Canal \bar{B}
 Pin 8 Canal B
 Pin 9 No conectar
 Pin 10 No conectar

Ejemplo de conexión



Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω
 Condensador C ≥ 0.1 nF por cada metro lineal de línea

*Termistor NTC 25°C: 5 k Ω ± 1%, beta (25-85°C): 3490K