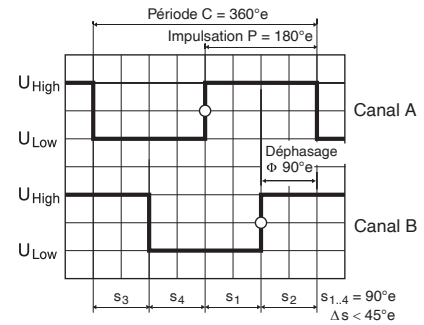
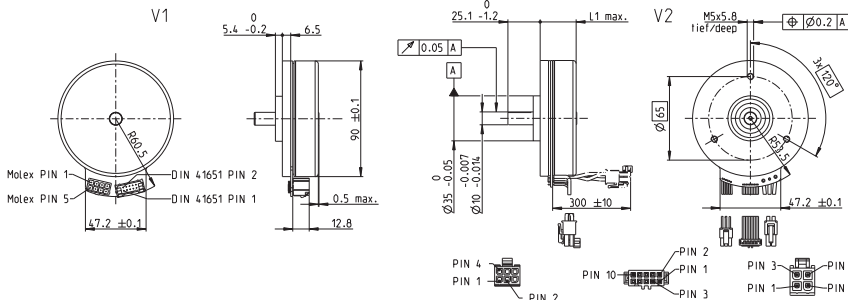


Codeur MILE 512-6400 impulsions, 2 canaux, avec line driver

Intégré dans le moteur

sensor



M 1:6

Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

Nombres d'article

	621796	621789	621795	621790	621794	621791	621793	621792
V1 avec connecteur								
V2 avec câble et connecteur	607517	607510	607516	607511	607515	607512	607514	607513

Type	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Nombre d'impulsions par tour	512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Nombre de canaux	2	2	2	2	2	2	2	2
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
Vitesse max. (tr/min)	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000



Construction modulaire maxon

+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur						
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

Données techniques

Tension d'alimentation V_{CC}	$5 B \pm 10\%$
Courant consommé typique	15 mA
Signal de sortie	
Drives utilisée	TTL compatible
Longueur de mode sn (500 tr/min)	$90^\circ e \pm <45^\circ e$
Durées de montée et de descente du signal (généralement, à $C_L = 25 \text{ pF}$, $R_L = 1 \text{ k}\Omega$, $25^\circ C$)	100 ns
Plage de températures	$-40...+100^\circ C$
Moment d'inertie de la roue codeuse	$\leq 65 \text{ gcm}^2$
Courant par canal	max. 4 mA
Sortie à collecteur ouvert des capteurs à effet Hall à résistance pull-up de	$10 \text{ k}\Omega \pm 20\%$ intégrée
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 49	

Connectique

Connexion V1
Motor + Capteurs
 Pin 1 Capteurs à effet Hall 1
 Pin 2 Capteurs à effet Hall 2
 Pin 3 V_{Hall} 3.5...1.8 VDC
 Pin 4 Bobinage 3 du moteur
 Pin 5 Capteurs à effet Hall 3
 Pin 6 GND
 Pin 7 Bobinage 1 du moteur
 Pin 8 Bobinage 2 du moteur

Codeur

Pin 1 N.C.
 Pin 2 V_{CC}
 Pin 3 GND
 Pin 4 N.C.
 Pin 5 Canal A
 Pin 6 Canal A
 Pin 7 Canal B
 Pin 8 Canal B
 Pin 9 Ne pas connecter
 Pin 10 Ne pas connecter

Type de connecteur:

46015-0806 Molex
 DIN 41651/EN 60603-13

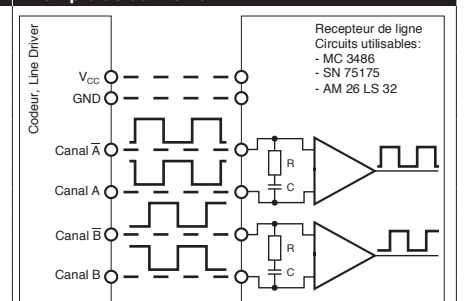
Connexion V2

Capteurs (AWG24)
 Pin1 Capteurs à effet Hall 1
 Pin 2 Capteurs à effet Hall 2
 Pin 3 Capteurs à effet Hall 3
 Pin 4 GND
 Pin 5 V_{Hall} 3.5...1.8 VDC
 Pin 6 NTC*
Motor (AWG 16)
 Pin 1 Bobinage 1 du moteur
 Pin 2 Bobinage 2 du moteur
 Pin 3 Bobinage 3 du moteur
 Pin 4 Non connecté

Codeur (AWG 28)

Pin 1 N.C.
 Pin 2 V_{CC}
 Pin 3 GND
 Pin 4 N.C.
 Pin 5 Canal A
 Pin 6 Canal A
 Pin 7 Canal B
 Pin 8 Canal B
 Pin 9 Ne pas connecter
 Pin 10 Ne pas connecter

Exemple de connexion



Résistance terminale R opt. = typique 120 Ω
 Condensateur C $\geq 0.1 \text{ nF}$ par mètre de longueur de câble