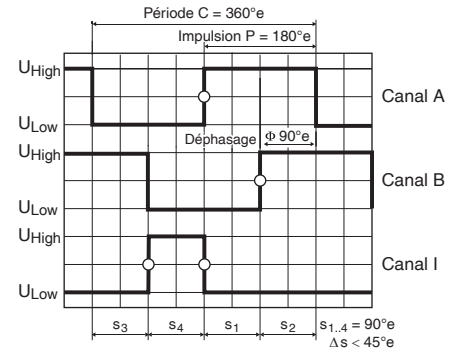
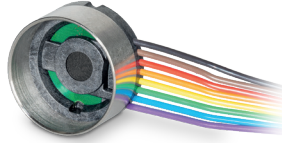
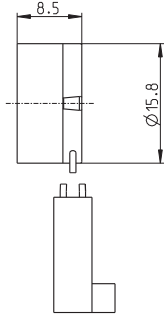


Codeur 16 EASY XT 128-1024 Imp., 3 canaux, avec line driver RS 422



Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

sensor

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

Numéros d'article

584776	606052	577614	542079	577671	530965
--------	--------	--------	--------	--------	--------

Type (provisoire)

Type	128	256	500	512	1000	1024
Nombre d'impulsions par tour	128	256	500	512	1000	1024
Nombre de canaux	3	3	3	3	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	1600	1600	1600	1600	1600	1600
Vitesse max. (tr/min)	30 000	30 000	30 000	30 000	30 000	30 000
Déphasage ϕ (°e)	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 60	90 ± 45	90 ± 80	90 ± 70
Largeur d'impulsion d'index (°e)	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 60	90 ± 45	90 ± 80	90 ± 70



Construction modulaire maxon

+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur					
EC-4pole 22, 90 W	247					60.8	60.8	60.8	60.8	60.8	60.8
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 120 W	248					78.2	78.2	78.2	78.2	78.2	78.2
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 100 W	249					60.9	60.9	60.9	60.9	60.9	60.9
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 100 W	249			AB 20	516	97.3	97.3	97.3	97.3	97.3	97.3
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 200 W	251					77.9	77.9	77.9	77.9	77.9	77.9
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 200 W	251			AB 20	516	114.3	114.3	114.3	114.3	114.3	114.3
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	•	•	•	•	•	•
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 30 W	258					53.7	53.7	53.7	53.7	53.7	53.7
EC-i 30, 30 W	258	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 30 W	258	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 45 W	259					53.7	53.7	53.7	53.7	53.7	53.7
EC-i 30, 45 W	259	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 45 W	259	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•

Données techniques

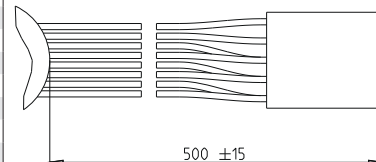
Tension d'alimentation V_{CC}	5 V ± 10%
Courant consommé typique	22 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Plage de températures	-55...+125 °C
Moment d'inertie du disque	≤ 0.09 gcm ²
Courant de sortie par canal	± 20 mA
Hystérésis	0.17 °m
Longueur d'état min. s	125 ns
Durées de montée et de descente du signal (généralement, à $C_L = 200$ pF, $R_L = 100$ Ω)	10 ns

La valeur d'angle 0 est synchronisée sur la phase de commutation du bobinage 1 (conformément au signal Hall 1 d'un moteur à capteurs à effet Hall, commutation par bloc), voir p. 46.
 Pour en savoir plus sur nos produits, consultez le shop online maxon section téléchargements.
 Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.

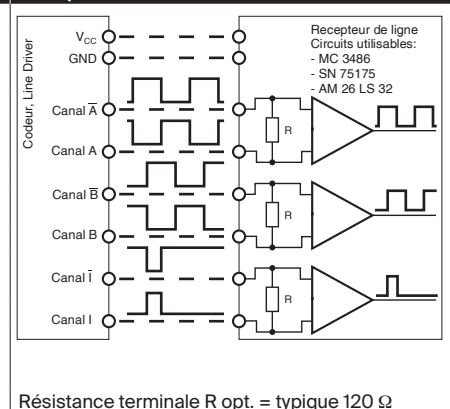
Connectique

2	1	1 N.C.
		2 V_{CC}
		3 GND
		4 N.C.
10	9	5 Canal A
		6 Canal A
		7 Canal B
		8 Canal B
		9 Canal I (Index)
		10 Canal I (Index)

Connecteur selon DIN 41651/EN 60603-13

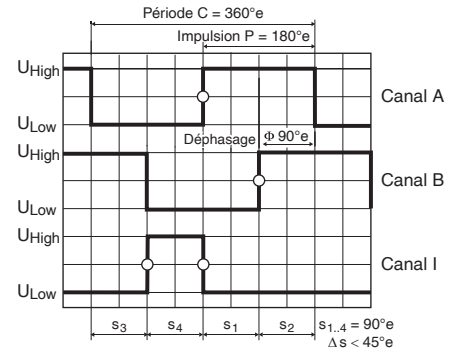
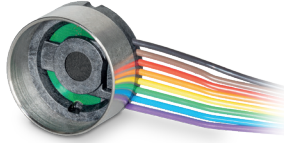
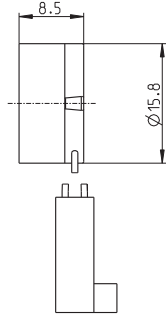


Exemple de connexion



Codeur 16 EASY 128-1024 Imp., 3 canaux, avec line driver RS 422

sensor



Sens de rotation cw (définition cw p. 68)

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

Numéros d'article

584776	606052	577614	542079	577671	530965
--------	--------	--------	--------	--------	--------

Type (provisoire)	128	256	500	512	1000	1024
Nombre d'impulsions par tour	128	256	500	512	1000	1024
Nombre de canaux	3	3	3	3	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	1600	1600	1600	1600	1600	1600
Vitesse max. (tr/min)	30000	30000	30000	30000	30000	30000
Déphasage ϕ (°e)	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 60	90 ± 45	90 ± 80	90 ± 70
Largeur d'impulsion d'index (°e)	90 ± 45	90 ± 45	90 ± 60	90 ± 45	90 ± 80	90 ± 70



Construction modulaire maxon

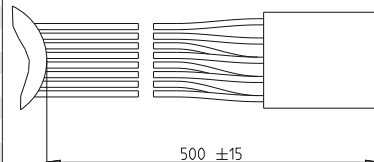
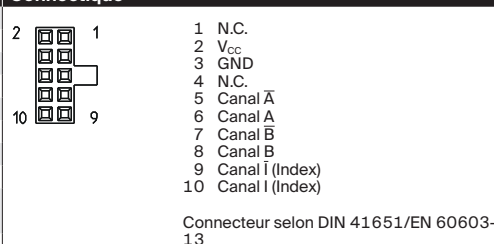
+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur					
EC-i 30, 50 W	260					75.7	75.7	75.7	75.7	75.7	75.7
EC-i 30, 50 W	260	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 50 W	260	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 75 W	261					75.7	75.7	75.7	75.7	75.7	75.7
EC-i 30, 75 W	261	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-i 30, 75 W	261	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 50 W	262-263					37.7	37.7	37.7	37.7	37.7	37.7
EC-i 40, 50 W	262	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 50 W	262	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 50 W	262-263	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 70 W	264-265					47.7	47.7	47.7	47.7	47.7	47.7
EC-i 40, 70 W	264	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 70 W	264	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 70 W	264-265	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 100 W	266					67.7	67.7	67.7	67.7	67.7	67.7
EC-i 40, 100 W	266	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•	•	•	•	•
EC-i 40, 130 W	267					102.5	102.5	102.5	102.5	102.5	102.5
EC-i 40, 130 W	267	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•	•	•	•	•
EC-i 52, 180 W	268					93.7	93.7	93.7	93.7	93.7	93.7
EC-i 52, 180 W	268	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			•	•	•	•	•	•
EC-i 52, 200 W	269					123.7	123.7	123.7	123.7	123.7	123.7
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			•	•	•	•	•	•
EC-i 52, 250 W	270					93.7	93.7	93.7	93.7	93.7	93.7
EC-i 52, 420 W	271					93.7	93.7	93.7	93.7	93.7	93.7

Données techniques

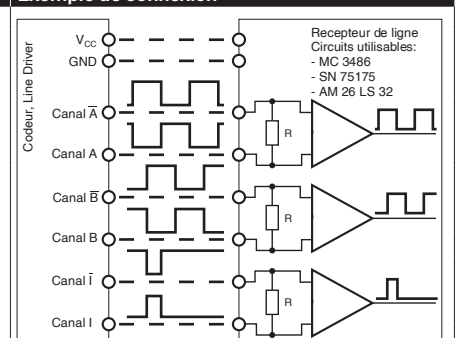
Tension d'alimentation V_{cc}	5 V ± 10%
Courant consommé typique	22 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Plage de températures	-40...+100 °C
Moment d'inertie du disque	≤ 0.09 gcm ²
Courant de sortie par canal	± 20 mA
Hystérésis	0.17 °m
Longueur d'état min. s	125 ns
Durées de montée et de descente du signal (généralement, à $C_L = 200$ pF, $R_L = 100$ Ω)	20 ns

La valeur d'angle 0 est synchronisée sur la phase de commutation du bobinage 1 (conformément au signal Hall 1 d'un moteur à capteurs à effet Hall, commutation par bloc), voir p. 46.
 Pour en savoir plus sur nos produits, consultez le shop online maxon section téléchargements.
 Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.

Connectique



Exemple de connexion



Résistance terminale R opt. = typique 120 Ω