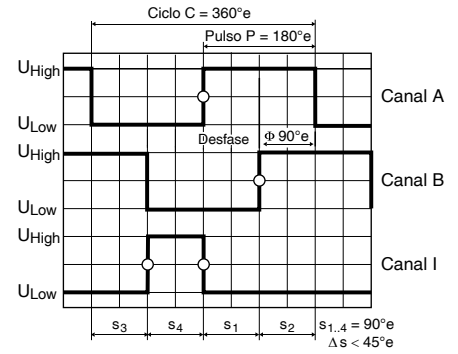
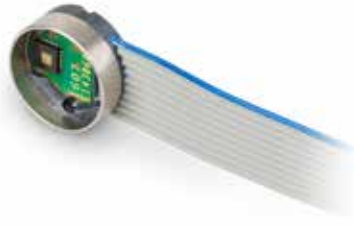
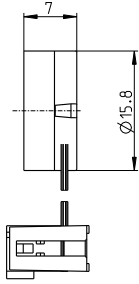


Encoder 16 RIO 1024-32768 Imp., 3 canales, con line driver RS 422

sensor



Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

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

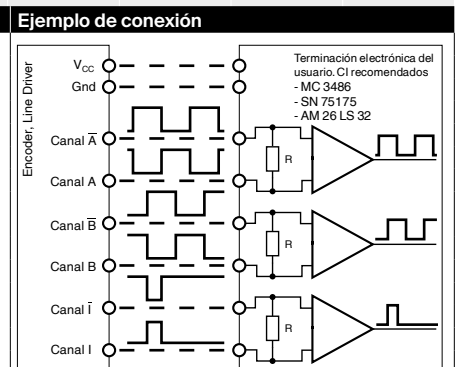
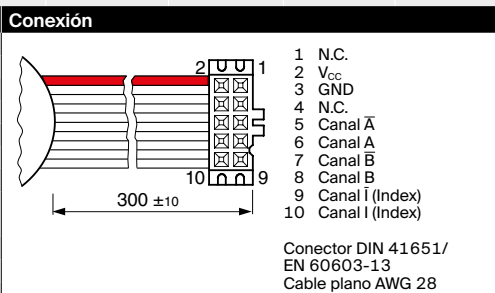
Referencia				
575826	575827	575828	575829	575830

Tipo (provisionales)	575826	575827	575828	575829	575830
Número de pulsos por vuelta	1024	4096	8192	16384	32768
Número de canales	3	3	3	3	3
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	780	3125	3125	3125	3125
Máx. velocidad (rpm)	40000	40000	20000	10000	5000
Desfase ϕ (°e)	90+/-5	90+/-10	90+/-15	90+/-30	90+/-45
Anchura de pulso index (°e)	90+/-5	90+/-10	90+/-15	90+/-30	90+/-45



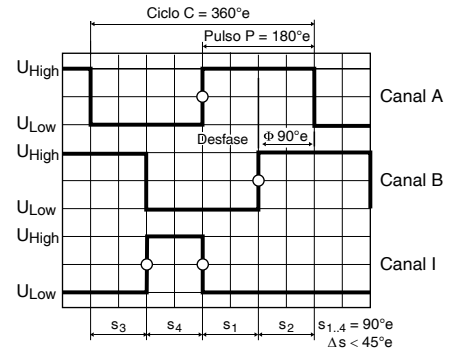
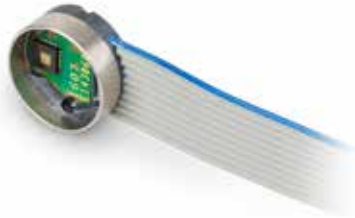
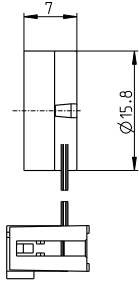
Sistema Modular maxon										
+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor				
EC-4pole 22, 90 W	247					59.3	59.3	59.3	59.3	59.3
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32 S	416-421			•	•	•	•	•
EC-4pole 22, 120 W	248					76.7	76.7	76.7	76.7	76.7
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					59.4	59.4	59.4	59.4	59.4
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	95.8	95.8	95.8	95.8	95.8
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					76.4	76.4	76.4	76.4	76.4
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	112.8	112.8	112.8	112.8	112.8
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					52.2	52.2	52.2	52.2	52.2
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					52.2	52.2	52.2	52.2	52.2
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			•	•	•	•	•

Datos técnicos	
Tensión de alimentación V_{cc}	5 V \pm 10%
Consumo de corriente nominal	50 mA
Señal de salida	EIA Standard RS 422
Rango de temperaturas	-40...+100°C
Momento de la inercia de la rueda de código	≤ 1.2 gcm ²
Corriente de salida por canal	± 20 mA
Longitud mínima de estado s	40 ns
Tiempos de subida y bajada de señal (típico a $C_L = 200$ pF, $R_L = 100$ Ω)	5 ns



Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω

Encoder 16 RIO 1024-32768 Imp., 3 canales, con line driver RS 422



sensor

Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

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

Referencia

575826	575827	575828	575829	575830
--------	--------	--------	--------	--------

Tipo (provisionales)

Número de pulsos por vuelta	1024	4096	8192	16384	32768
Número de canales	3	3	3	3	3
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	780	3125	3125	3125	3125
Máx. velocidad (rpm)	40000	40000	20000	10000	5000
Desfase Φ (°e)	90+/-5	90+/-10	90+/-15	90+/-30	90+/-45
Anchura de pulso index (°e)	90+/-5	90+/-10	90+/-15	90+/-30	90+/-45



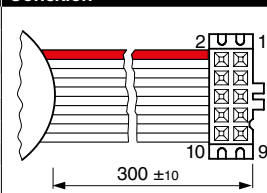
Sistema Modular maxon

+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor				
EC-i 30, 50 W	260					74.2	74.2	74.2	74.2	74.2
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					74.2	74.2	74.2	74.2	74.2
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					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
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					50.5	50.5	50.5	50.5	50.5
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					70.5	70.5	70.5	70.5	70.5
EC-i 40, 100 W	266	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•	•	•	•
EC-i 40, 130 W	267					105.3	105.3	105.3	105.3	105.3
EC-i 40, 130 W	267	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•	•	•	•
EC-i 52, 180 W	268					96.5	96.5	96.5	96.5	96.5
EC-i 52, 180 W	268	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			•	•	•	•	•
EC-i 52, 200 W	269					126.5	126.5	126.5	126.5	126.5
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			•	•	•	•	•
EC-i 52, 250 W	270					96.5	96.5	96.5	96.5	96.5
EC-i 52, 420 W	271					96.5	96.5	96.5	96.5	96.5

Datos técnicos

Tensión de alimentación V_{CC}	5 V \pm 10%
Consumo de corriente nominal	50 mA
Señal de salida	EIA Standard RS 422
Rango de temperaturas	-40...+100°C
Momento de la inercia de la rueda de código	$\leq 1.2 \text{ gcm}^2$
Corriente de salida por canal	$\pm 20 \text{ mA}$
Longitud mínima de estado s	40 ns
Tiempos de subida y bajada de señal (típico a $C_L = 200 \text{ pF}$, $R_L = 100 \Omega$)	5 ns

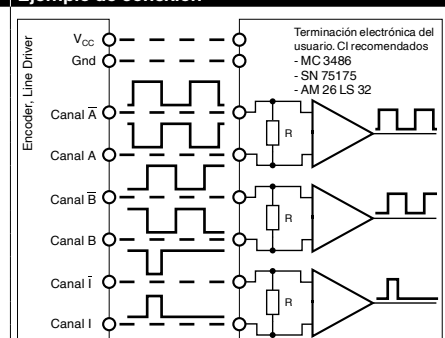
Conexión



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

Conector DIN 41651/
EN 60603-13
Cable plano AWG 28

Ejemplo de conexión



Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω