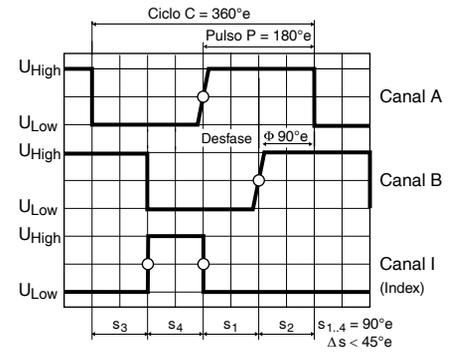
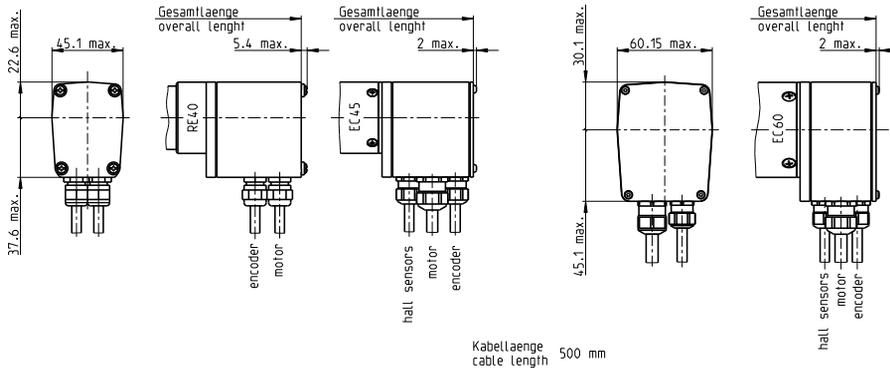


Encoder HEDL 9140 500 ppv, 3 canales, con line driver RS 422

sensor



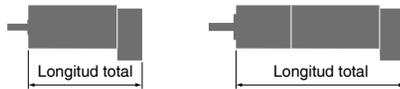
Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

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

Referencia

137959

Tipo	
Número de pulsos por vuelta	500
Número de canales	3
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	100
Máx. velocidad (rpm)	12000

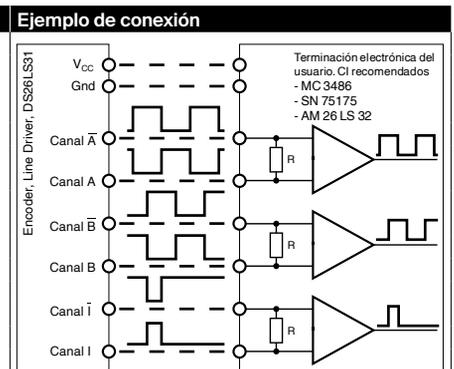


Sistema Modular maxon						
+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor
RE 40, 150 W	141					125.1
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3 - 15 Nm	396			•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 40, 150 W	141			AB 28	520	135.6
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 150 W	230					126.8
EC 45, 150 W	230	GP 42, 3 - 15 Nm	396			•
EC 45, 150 W	230	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
EC 45, 150 W	230			AB 28	520	135.6
EC 45, 150 W	230	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
EC 45, 150 W	230	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231					159.6
EC 45, 250 W	231	GP 42, 3 - 15 Nm	397			•
EC 45, 250 W	231	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
EC 45, 250 W	231	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
EC 45, 250 W	231			AB 28	520	168.4
EC 45, 250 W	231	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231	GP 62, 8 - 50 Nm	403	AB 28	520	•
EC 60, 400 W	232					177.3
EC 60, 400 W	232	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
EC 60, 400 W	232			AB 41	523	214.9
EC 60, 400 W	232	GP 81, 20 - 120 Nm	404	AB 41	523	•

Datos técnicos	
Tensión de alimentación V_{CC}	$5 V \pm 10\%$
Consumo de corriente nominal	55 mA
Señal de salida	EIA Standard RS 422
Drivers integrados:	DS26LS31
Desfase ϕ	$90^\circ e \pm 45^\circ e$
Tiempo del frente de subida (típico con $C_L = 25 \text{ pF}$, $R_L = 11 \text{ k}\Omega$, $25^\circ C$)	180 ns
Tiempo del frente de bajada (típico con $C_L = 25 \text{ pF}$, $R_L = 11 \text{ k}\Omega$, $25^\circ C$)	40 ns
Anchura de pulso index	$90^\circ e$
Rango de temperaturas	$-40...+85^\circ C$
Momento de la inercia de la rueda de código	$\leq 0.6 \text{ gcm}^2$
Máx. aceleración angular	$250\,000 \text{ rad s}^{-2}$
Corriente de salida por canal	$\pm 20 \text{ mA}$

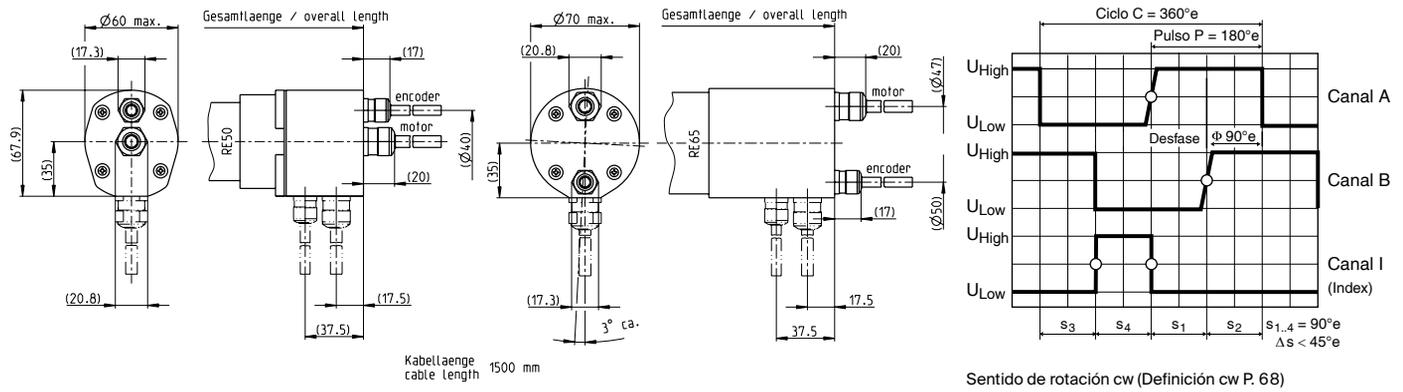
Conexión	
Cables blanco	= 2 V_{CC} 5 VDC
Cables marrón	= 3 GND
Cables verde	= 5 Canal A
Cables amarillo	= 6 Canal B
Cables gris	= 7 Canal B
Cables rosa	= 8 Canal B
Cables azul	= 9 Canal I (Index)
Cables rojo	= 10 Canal I (Index)

Cable de sección $8 \times 0.25 \text{ mm}^2$



Resistencia en bornes R = típica 120 Ω

Encoder HEDL 9140 500 ppv, 3 canales, con line driver RS 422



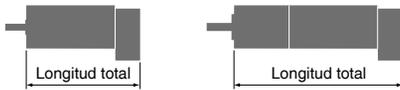
sensor

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

Referencia

Salida axial del cable	386051	386001
Salida radial del cable	386053	386002

Tipo		
Número de pulsos por vuelta	500	500
Número de canales	3	3
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	100	100
Máx. velocidad (rpm)	12 000	12 000



Sistema Modular maxon

+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor
RE 50, 200 W	142					170.4
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
RE 50, 200 W	142			AB 44	524	183.4
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 44	524	•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403	AB 44	524	•
RE 65, 250 W	143					187.5
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
RE 65, 250 W	143			AB 44	524	205.5
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404	AB 44	524	•

Datos técnicos

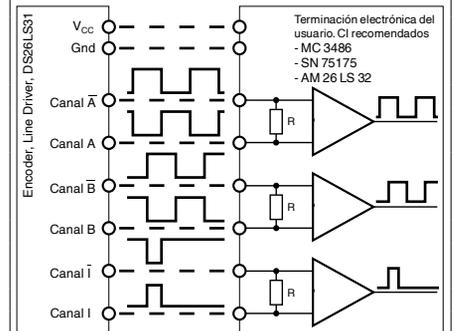
Tensión de alimentación V_{CC}	$5 V \pm 10\%$
Consumo de corriente nominal	55 mA
Señal de salida	EIA Standard RS 422
Drivers integrados:	DS26LS31
Desfase Φ	$90^\circ e \pm 45^\circ e$
Tiempo del frente de subida (típico con $C_L = 25 pF, R_L = 11 k\Omega, 25^\circ C$)	180 ns
Tiempo del frente de bajada (típico con $C_L = 25 pF, R_L = 11 k\Omega, 25^\circ C$)	40 ns
Anchura de pulso index	$90^\circ e$
Rango de temperaturas	$-40 \dots +85^\circ C$
Momento de la inercia de la rueda de código	$\leq 0.6 gcm^2$
Máx. aceleración angular	$250\,000 rad s^{-2}$
Corriente de salida por canal	$\pm 20 mA$
Índice protección	IP54

La señal del canal index I está sincronizada con el canal A o canal B.

Conexión

Encoder	
Cables blanco	= V_{CC} 5 VDC
Cables marrón	= GND
Cables verde	= Canal \bar{A}
Cables amarillo	= Canal A
Cables gris	= Canal \bar{B}
Cables rosa	= Canal B
Cables azul	= Canal I (Index)
Cables rojo	= Canal I (Index)
Cable de sección $8 \times 0.25 mm^2$	
Motor	
Cables blanco	= Motor +
Cables marrón	= Motor -
Cable de sección $2 \times 1.0 mm^2$	

Ejemplo de conexión



Resistencia en bornes R = típica 120 Ω