

Encoder

magnetischer Encoder, Digitalausgänge,
3 Kanal, 1 - 1024 Impulse

Kombinierbar mit
DC-Kleinstmotoren
Bürstenlose DC-Motoren
Schrittmotoren

Serie IE3-1024

		IE3-32	IE3-64	IE3-128	IE3-256	IE3-512	IE3-1024	
Impulse pro Umdrehung	N	32	64	128	256	512	1 024	
Frequenzbereich, bis ¹⁾	f	15	30	60	120	240	430	kHz
Ausgangssignal, rechteckig		2+1 Indeximpuls						Ausgänge
Betriebsspannung ²⁾	U_{DD}	4,5 ... 5,5						V
Nennstromaufnahme, Mittelwert ³⁾	I_{DD}	typ. 20, max. 30						mA
Ausgangsstrom, max. ⁴⁾	I_{OUT}	4						mA
Index Pulsbreite ⁵⁾	P_0	90 ± 45						°e
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B ⁵⁾	Φ	90 ± 45						°e
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, max. ($C_{LOAD} = 50$ pF)	tr/tf	0,1 / 0,1						µs
Trägheitsmoment des Gebermagneten	J	0,08						gcm ²
Betriebstemperaturbereich		-40 ... +100						°C
Positionsgenauigkeit, typ.		0,5						°m
Wiederholgenauigkeit, typ.		0,1						°m
Hysterese		0,17						°m
Mindestflankenabstand		421						ns
Masse, typ.		13,5						g

¹⁾ Drehzahl (min^{-1}) = f (Hz) x 60/ N

²⁾ 3,0 ... 3,6 V optional auf Anfrage verfügbar

³⁾ $U_{DD} = 5$ V: bei unbelasteten Ausgängen

⁴⁾ $U_{DD} = 5$ V: low logic level < 0,4 V, high logic level > 4,5 V: CMOS- und TTL-kompatibel

⁵⁾ Bei 5 000 min^{-1}

Kombinierbar mit Motor

Maßzeichnung A	<L1 [mm]	Maßzeichnung D	<L1 [mm]	Maßzeichnung I	<L1 [mm]
2214 ... BXT H	26,8	2444 ... B - K1838	55,3	DM40100R	38,9
3216 ... BXT H	28,7	3056 ... B - K1838	67,3	DM52100N	45,9
4221 ... BXT H	34,0	3564 ... B - K1838	75,3	DM52100R	45,9
		4490 ... B - K1838	100,3		
		4490 ... BS - K1838	100,3		
Maßzeichnung B	<L1 [mm]	Maßzeichnung E	<L1 [mm]		
2237 ... CXR	52,5	2232 ... BX4	50,2		
2264 ... BP4	79,1	2250 ... BX4	68,2		
3274 ... BP4	90,8				
Maßzeichnung C	<L1 [mm]	Maßzeichnung F	<L1 [mm]		
2342 ... CR	60,5	3242 ... BX4	60,0		
2642 ... CXR	60,5	3268 ... BX4	86,0		
2642 ... CR	60,5				
2657 ... CXR	75,5				
2657 ... CR	75,5				
2668 ... CR	86,5	Maßzeichnung G	<L1 [mm]		
3242 ... CR	60,5	3863 ... CR - 2016	82,6		
3257 ... CR	75,5	3890 ... CR - 2016	108,6		
3272 ... CR	90,5	Maßzeichnung H	<L1 [mm]		
		AM3248	56,4		

Besonderheiten

Diese inkrementalen Encoder mit 3 Ausgangssignalen, in Verbindung mit den FAULHABER Motoren, eignen sich für die Überwachung und Regelung von Drehzahl und Drehrichtung sowie für die Positionierung der Abtriebswelle.

Ein Permanentmagnet auf der Welle erzeugt ein bewegtes Magnetfeld, welches mittels eines Winkelsensors erfasst und weiterverarbeitet wird. An den Ausgängen des Encoders stehen zwei um 90° phasenverschobene Rechtecksignale mit bis zu 1024 Impulsen und ein Indeximpuls pro Motorumdrehung zur Verfügung.

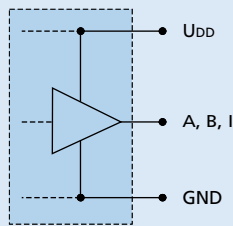
Der Encoder ist mit verschiedenen Impulszahlen erhältlich.

Der Anschluss des Encoders erfolgt über ein Flachbandkabel.

Unser umfangreiches Zubehörteileangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel „Zubehör“.

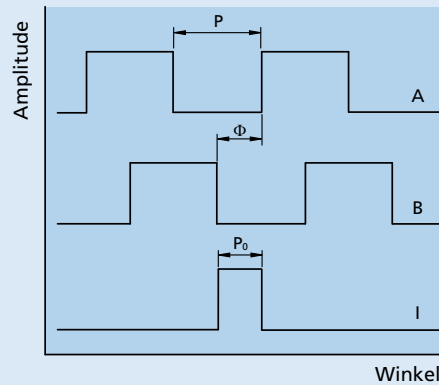
Schaltprogramm / Ausgangssignale

Schaltprogramm





Ausgangssignale

bei Rechtslauf auf Abtrieb gesehen



Anschlussinformation / Varianten

Beispiel zur Produktkennzeichnung: 24445024B-K1838 IE3-1024

Option	Ausführung	Beschreibung
3807	Stecker 	für Kombination mit DC-Motoren der Baureihen CR und CXR und mit bürstenlosen DC-Motoren der Baureihen B(S), BP4 und BXT H. Steckervariante, AWG 28 / PVC Flachbandkabel mit Steckverbinder MOLEX Picoblade 51021-0600, empfohlener Gegenstecker 53047-0610.
3592	Stecker 	für Kombination mit bürstenlosen DC-Motoren der Baureihe BX4. Steckervariante, AWG 28 / PVC Flachbandkabel mit Steckverbinder MOLEX Picoblade 51021-0600, empfohlener Gegenstecker 53047-0610.
	Impulszahlen	Vom Standard abweichende Impulszahlen von 1 ... 1024 sind auf Anfrage erhältlich.



Anschluss Encoder

Nr. Funktion

- 1 N.C.
- 2 Kanal I
- 3 GND
- 4 U_{DD}
- 5 Kanal B
- 6 Kanal A



Standard kabel

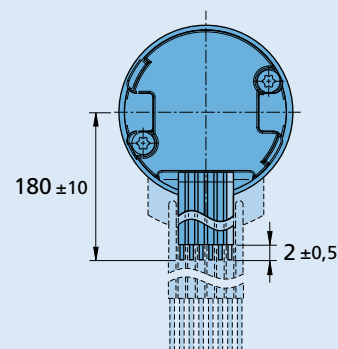
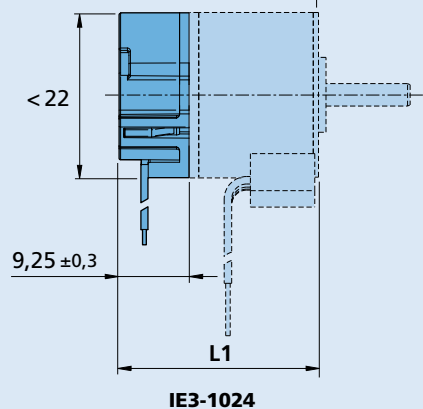
PVC-Flachbandkabel, 6-AWG 28, 1,27 mm

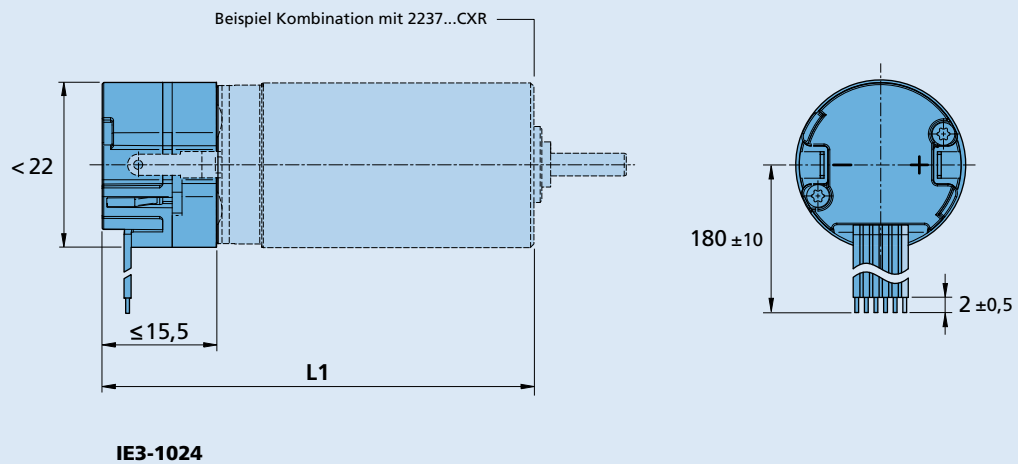
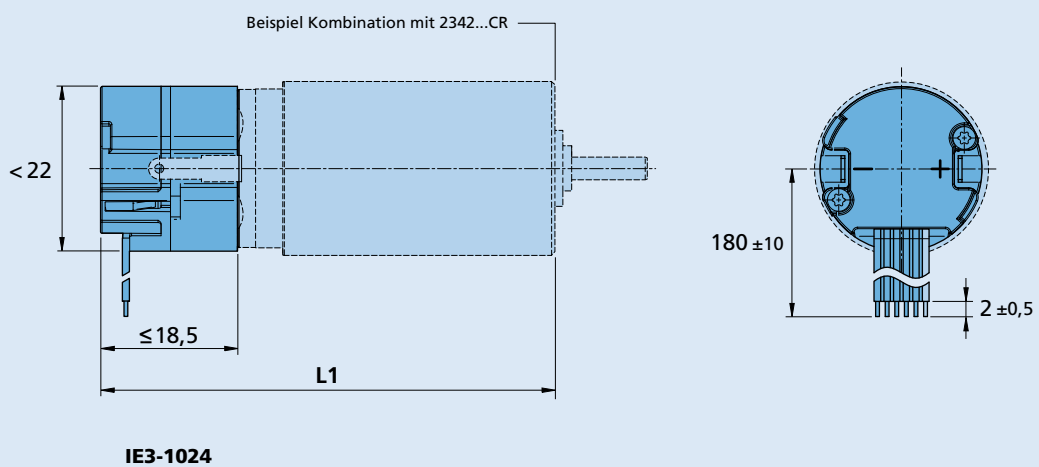
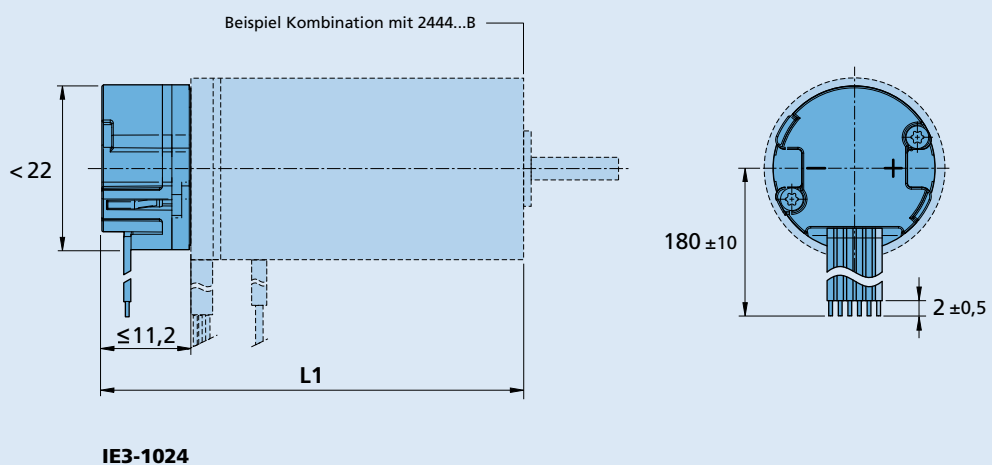
Achtung:

Falsche Polung führt zur Zerstörung der Elektronik!
In Kombination mit den bürstenlosen DC-Servomotoren BX4 mit digitalen Hallensensoren sind die Sensorversorgungsanschlüsse von Encoder und Motor miteinander verbunden.

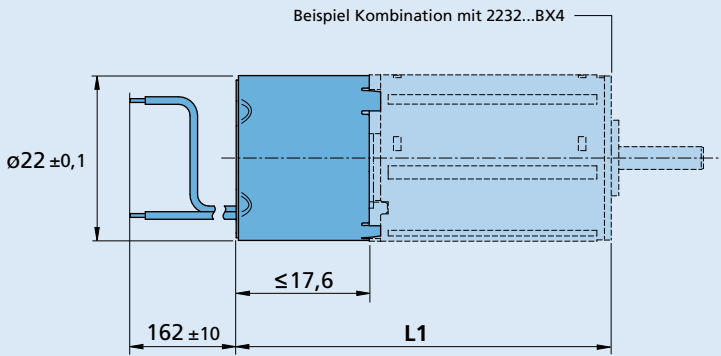
Maßzeichnung A

Beispiel Kombination mit 2214...BXTH



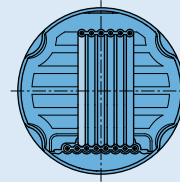
Maßzeichnung B

Maßzeichnung C

Maßzeichnung D


Maßzeichnung E



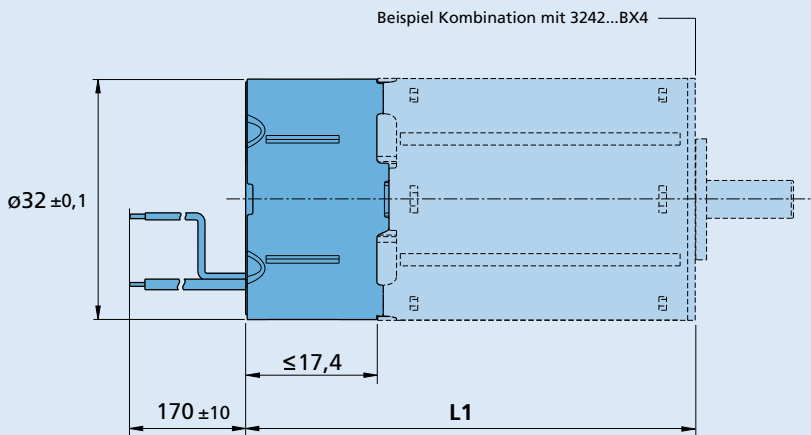
IE3-1024

Anschluss Encoder



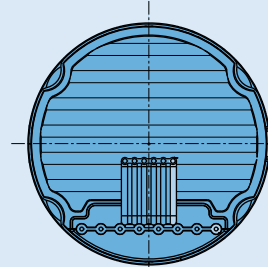
Anschluss Motor

Maßzeichnung F



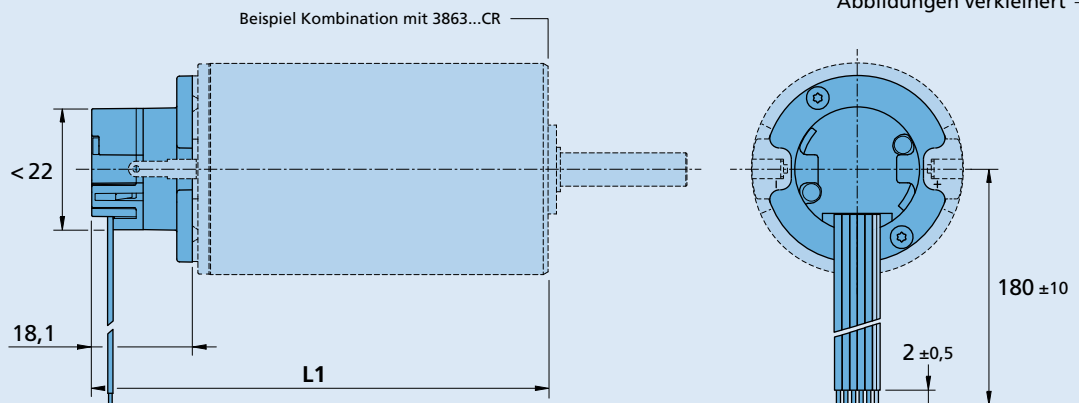
IE3-1024

Anschluss Encoder



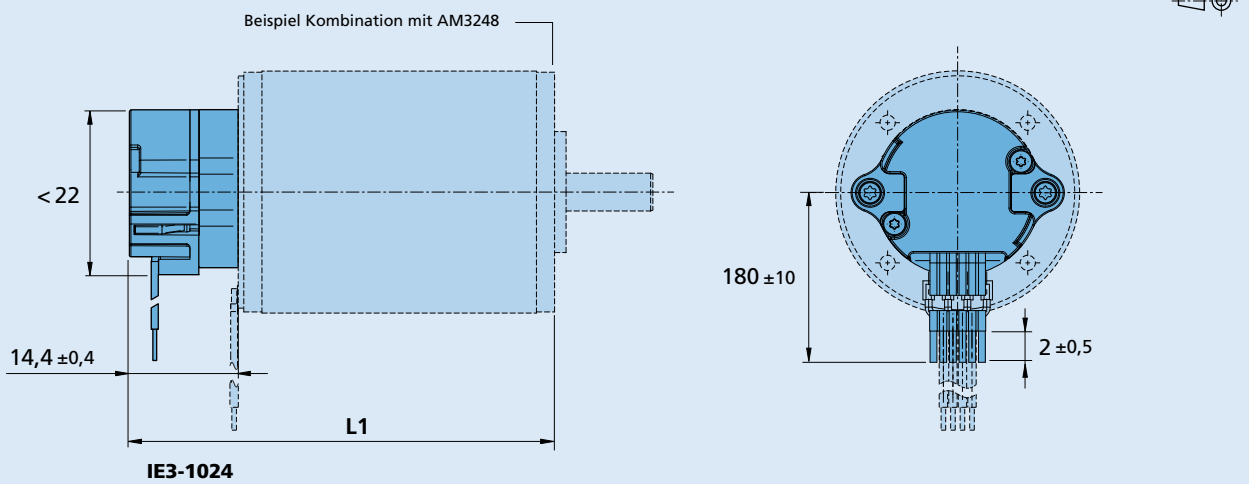
Anschluss Motor

Maßzeichnung G



IE3-1024

Maßzeichnung H



Maßzeichnung I

