

Encoder

optischer Encoder, Digitalausgänge,
2 Kanal, 50 Impulse

Kombinierbar mit
DC-Kleinstmotoren
Bürstenlose DC-Motoren

Serie PA2-50

		PA2-50	
Impulse pro Umdrehung	N	50	
Frequenzbereich, bis ¹⁾	f	35	kHz
Ausgangssignal, rechteckig		2	Ausgänge
Betriebsspannung	U_{DD}	2,7 ... 3,3	V
Nennstromaufnahme, Mittelwert ²⁾	I_{DD}	8,5	mA
Ausgangsstrom, max.	I_{OUT}	8	mA
Pulsbreite	P	180 ± 50	°e
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	Φ	90 ± 45	°e
Mess-Schritt	S	90 ± 50	°e
Signalperiode	C	360 ± 36	°e
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, max. ($C_{LOAD} = 25$ pF)	tr/tf	0,3 / 0,1	µs
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	J	0,02	gcm ²
Betriebstemperaturbereich		-30 ... +85	°C

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

²⁾ $U_{DD} = 3$ V: bei unbelasteten Ausgängen

Kombinierbar mit Motor

Maßzeichnung A	L1 [mm]
0615 ... S - K1655	19,2
Maßzeichnung B	L1 [mm]
0620 ... B - K1719	23,0
Maßzeichnung C	L1 [mm]
0816 ... SR - K2565	24,0

Besonderheiten

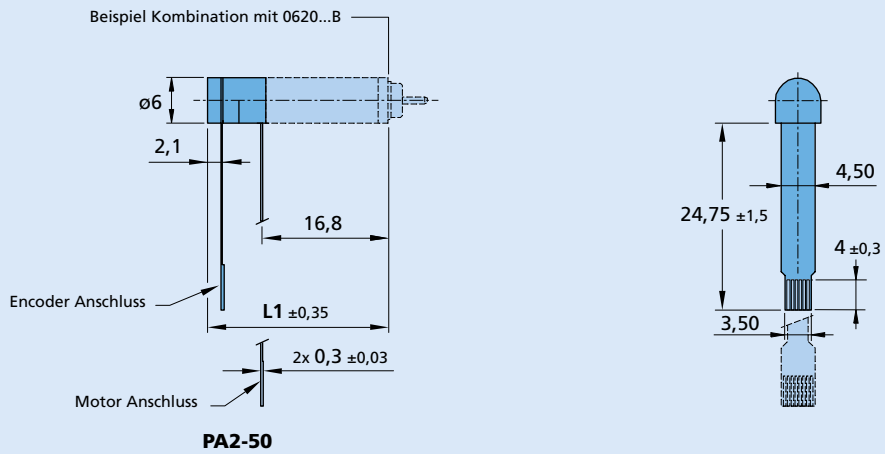
Diese inkrementalen Encoder, in Verbindung mit den FAULHABER DC-Kleinstmotoren und bürstenlosen DC-Servomotoren, eignen sich für die Überwachung und Regelung von Drehzahl, Drehrichtung und für die Positionierung der Antriebswelle.

Ein All-in-one-Sender und Detektor-Chip sendet und empfängt LED Licht, das von einer niedrig auflösenden Taktscheibe reflektiert wird, und erzeugt zwei um 90° phasenverschobene Ausgangssignale.

Die Versorgungsspannung für den Encoder und den Motor sowie die Ausgangssignale werden über ein Flachbandkabel angeschlossen.

Die technischen Daten der DC-Kleinstmotoren und bürstenlosen DC-Servomotoren und die dazu passenden Getriebe sind aus den entsprechenden Datenblättern zu entnehmen.

Maßzeichnung B



Maßzeichnung C

