

## Codeurs

codeurs monotour magnétiques absolus,  
Interface série SSI avec le protocole BISS-C,  
4096 impulsions par tour

Combinaisons avec  
Moteurs C.C. sans balais

### Série AESM-4096

		AESM-4096	
Nombre d'impulsions par tour		4 096	
Résolution monotour		12 Bit	
Forme du signal		Interface série SSI avec le protocole BISS-C	
Tension d'alimentation	$U_{DD}$	4,5 ... 5,5	V
Consommation moyenne <sup>1)</sup>	$I_{DD}$	typ. 16, max. 23	mA
Courant de sortie, max. (DATA) <sup>2)</sup>		4	mA
Fréquence d'horloge, max. (CLK)		2	MHz
Entrée niveau logique bas (CLK)		0 ... 0,8	V
Entrée niveau logique haut (CLK)		2 ... $U_{DD}$	V
Temps de démarrage après mise sous tension, max.	$t_{setup}$	4	ms
Timeout	$t_{timeout}$	16	µs
Inertie du disque	$J$	0,007	gcm <sup>2</sup>
Température d'utilisation		-30 ... +100	°C

<sup>1)</sup>  $U_{DD} = 5$  V: sans charge en sortie

<sup>2)</sup>  $U_{DD} = 5$  V: niveau logique bas < 0,4 V, niveau logique haut > 4,6 V: compatible: CMOS et TTL

#### Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	<L1 [mm]		
0824 ... B	24,1		
Dessin technique B	<L1 [mm]		
1028 ... B	28,1		

#### Particularités

Ce codeur absolu adaptable aux moteurs FAULHABER est conçu pour le contrôle de vitesse ou de positionnement de l'axe de sortie et du sens de rotation. Il peut être utilisé pour créer un signal de commutation sinusoïdale.

Dans la version AESM, les moteurs sont équipés d'un codeur absolu de résolution 4096 impulsions par tour, avec une Interface série SSI avec le protocole BISS-C. Chaque position du rotor est donc assignée à une valeur angulaire unique. Cette valeur est déjà disponible directement après la mise sous tension.

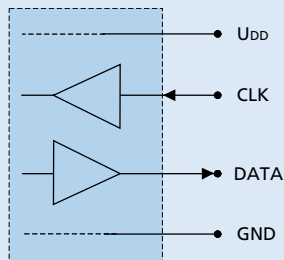
Les avantages sont une ondulation du couple réduite, un meilleur rendement et une limitation du bruit électrique.

Le moteur et le codeur sont raccordés par un circuit imprimé flexible et unique.

Veillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».

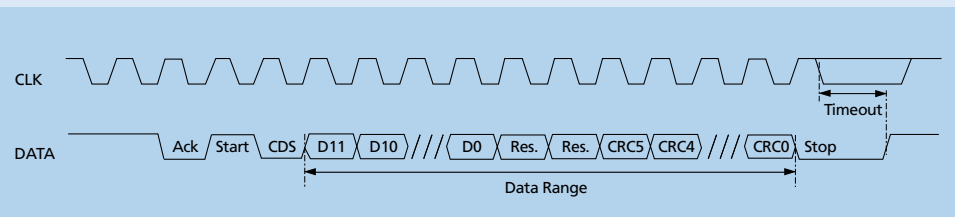
## Circuit de sortie / Signaux de sortie

### Circuit de sortie



### Interface série avec le protocole BISS-C

Pour la rotation dans le sens horaire  
les valeurs angulaires sont en ordre croissant.  
Vu face avant, côté arbre, rotation en sens horaire.



## Informations pour connexions et options

Informations pour la commande exemple: 0824K006B AESM-4096

Options	Exécution	Description

### Connexion codeur et moteur

No.	Fonction
1	Phase C
2	Phase B
3	Phase A
4	GND
5	U <sub>DD</sub>
6	CLK
7	N.C.
8	DATA



**Circuit imprimé flexible**  
pas de 0,5 mm, 8-conducteurs

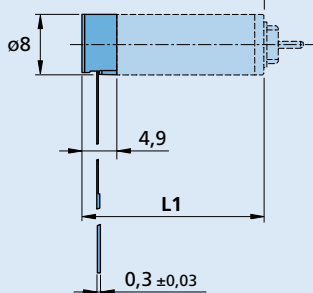
#### Connecteur suggéré

Molex 52745-0897, pas de 0,5 mm, 8-conducteurs

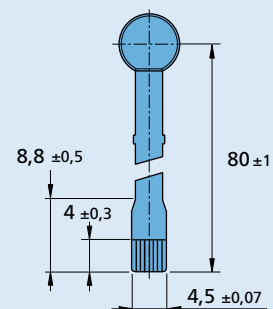
**Attention:** une erreur de connexion des fils peut endommager l'électronique du moteur!

## Dessin technique A

Exemple de combinaison avec 0824...B



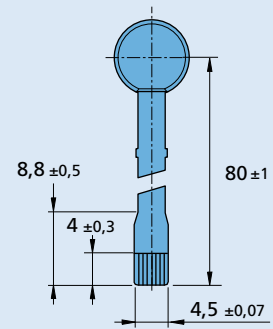
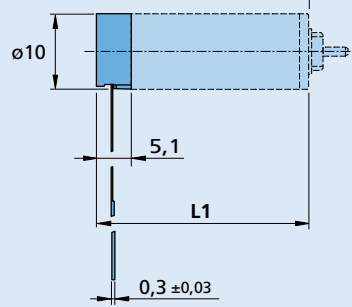
**AESM-4096**



Dessin technique B



Exemple de combinaison avec 1028...B



AESM-4096