

Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,
3 canaux, 32 - 256 impulsions par tour

Combinaisons avec
Micromoteurs C.C.

Série HEM3-256 W

		HEM3-32 W	HEM3-64 W	HEM3-128 W	HEM3-256 W	
Nombre d'impulsions par tour	N	32	64	128	256	
Gamme de fréquence, jusqu'à ¹⁾	f	16	32	64	128	kHz
Nombre de signaux de sortie (forme carrée)		2+1 Index				Canaux
Tension d'alimentation ²⁾	U_{DD}	3 ... 3,6				V
Consommation moyenne ³⁾	I_{DD}	16				mA
Courant de sortie, max. ⁴⁾	I_{OUT}	2				mA
Largeur d'impulsion	P	180 ± 45				°e
Déphasage des signaux entre canal A et B	Φ	90 ± 45				°e
Pas de résolution	S	90 ± 45				°e
Temps de transition du signal, max. ($C_{LOAD} = 50$ pF)	tr/tf	0,1 / 0,1				µs
Inertie du disque	J	0,02				gcm ²
Température d'utilisation		-30 ... +85				°C

¹⁾ Vitesse (min⁻¹) = f (Hz) x 60/ N

²⁾ $U_{DD} = 3,3$ V: Connectez Pin 3 et 4 à 3,3 V. $U_{DD} = 5$ V DC: Connectez Pin 3 à 5 V DC, Pin 4 ouvert

³⁾ $U_{DD} = 3,3$ ou 5 V: sans charge en sortie

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

Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	<L1 [mm]		
0816 ... SR - K2566	24,4		
Dessin technique B	<L1 [mm]		
1016 ... SR - K2566	24,4		
1024 ... SR - K2566	32,4		
Dessin technique C	<L1 [mm]		
1224 ... SR - K1707	31,1		

Particularités

Ces codeurs incrémentaux adaptables aux micromoteurs C.C. sont conçus pour le contrôle de vitesse ou de positionnement de l'axe de sortie et du sens de rotation.

Un capteur et un disque à faible inertie fournissent deux canaux déphasés de 90° et un canal d'index. La tension nominale d'alimentation pour le codeur peut être choisie et est soit 3,3 VDC ou 5 VDC.

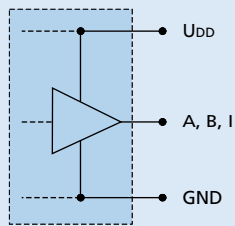
La tension d'alimentation du codeur et du moteur ainsi que les signaux de sortie sont interfacés avec un câble plat discret et un connecteur 8 broches MOLEX.

Les données techniques des micromoteurs C.C. et réducteurs correspondants se trouvent dans les pages adéquates du catalogue.

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

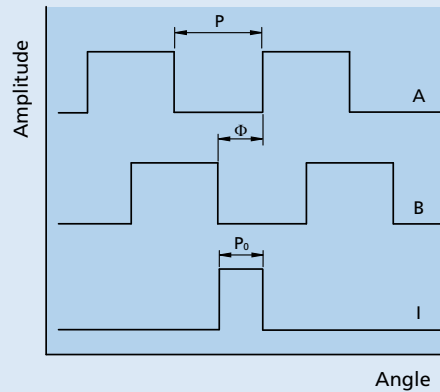
Circuit de sortie / Signaux de sortie

Circuit de sortie



Signaux de sortie

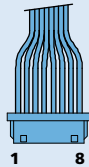
vu de face, rotation en sens horaire



Informations pour connexions et options

N°	Fonction
1	Moteur -
2	GND
3	U _{DD} 5V
4	U _{DD} 3,3V
5	Canaux A
6	Canaux B
7	Canaux I
8	Moteur +

Connexion codeur et moteur



Câble

ETFE, AWG 30

Connecteur suggéré

8 conducteurs,
pas de 1,25 mm, e.g.:
Molex: 51021-0800

Informations pour la commande

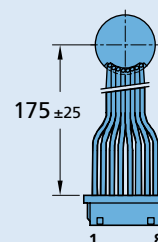
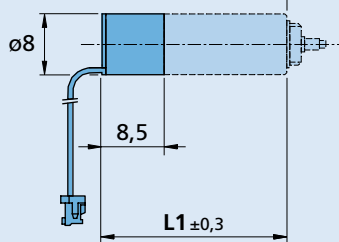
Exemples:

1016N012SR-K2566 HEM3-32

1224N012SR-K1707 HEM3-256

Dessin technique A

Exemple de combinaison avec 0816...SR

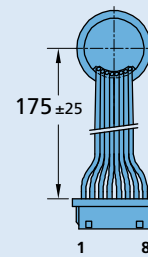
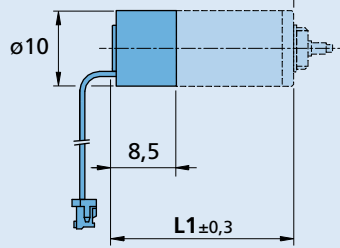


HEM3-256 W

Dessin technique B



Exemple de combinaison avec 1016...SR

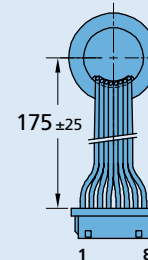
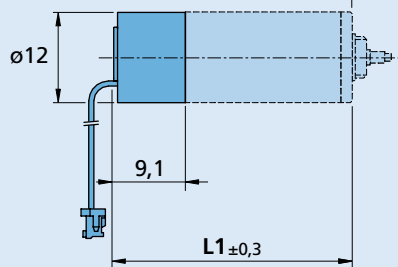


HEM3-256 W

Dessin technique C



Exemple de combinaison avec 1224...SR



HEM3-256 W