

Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,
3 canaux, 16 - 64 impulsions par tour

Combinaisons avec
Micromoteurs C.C.
Moteurs C.C. sans balais

Série HXM3-64

		HXM3-64	
Nombre d'impulsions par tour	<i>N</i>	64	
Gamme de fréquence, jusqu'à ¹⁾	<i>f</i>	32	kHz
Nombre de signaux de sortie (forme carrée)		2+1 Index	Canaux
Tension d'alimentation	<i>U_{DD}</i>	4,5 ... 5,5	V
Consommation moyenne ²⁾	<i>I_{DD}</i>	9	mA
Largeur d'impulsion	<i>P</i>	180 ± 45	°e
Déphasage des signaux entre canal A et B	<i>Φ</i>	90 ± 45	°e
Pas de résolution	<i>S</i>	90 ± 45	°e
Période du signal	<i>C</i>	360 ± 30	°e
Temps de transition du signal, max. (<i>C_{LOAD}</i> = 50 pF)	<i>tr/tf</i>	60 / 60	µs
Inertie du disque ³⁾	<i>J</i>	0,02	gcm ²
Température d'utilisation		-25 ... +85	°C

¹⁾ Vitesse (min⁻¹) = $f(\text{Hz}) \times 60/N$

²⁾ $U_{DD} = 5 \text{ V}$: sans charge en sortie

³⁾ Aucune inertie supplémentaire pour les servomoteurs C.C. série 0620 ... B

Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	<L1 [mm]		
0615 ... S - K1707	19,4		
Dessin technique B	<L1 [mm]		
0620 ... B - K1674	21,5		

Particularités

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

Un solide capteur et un disque à faible inertie fournissent deux canaux déphasés de 90° et un canal d'index.

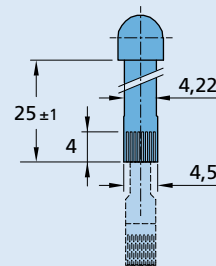
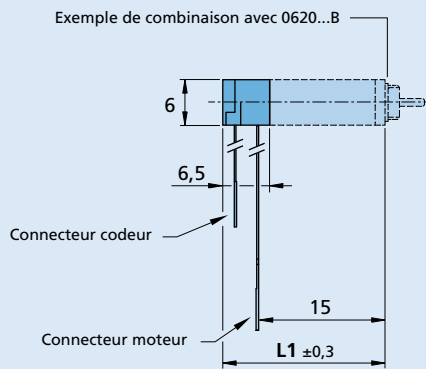
Les tensions d'alimentation du codeur et du moteur C.C ainsi que les deux signaux de sortie, sont reliés par un câble flexible (FPC) à 8 connexions ZIF.

Le codeur est programmable par l'utilisateur en 16, 32 et 64 impulsions par tour en reliant la broche CFG2 à l'état haut, ouvert, ou à la masse respectivement.

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

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

Dessin technique B



HXM3-64