

Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,
2 canaux, 64 - 1024 impulsions par tour

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

Série IE2-1024

		IE2-64	IE2-128	IE2-256	IE2-512	IE2-1024		
Nombre d'impulsions par tour	N	64	128	256	512	1 024		
Gamme de fréquence, jusqu'à ¹⁾	f	20	40	80	160	300	kHz	
Nombre de signaux de sortie (forme carrée)		2					Canaux	
Tension d'alimentation	U_{DD}	4,5 ... 5,5						V
Consommation moyenne ²⁾	I_{DD}	typ. 9,5, max. 13						mA
Courant de sortie, max. ³⁾	I_{OUT}	5						mA
Déphasage des signaux entre canal A et B	Φ	90 ± 45						°e
Temps de transition du signal, max. ($C_{LOAD} = 50$ pF)	tr/tf	0,1 / 0,1						µs
Inertie du disque ⁴⁾	J	0,09						gcm ²
Température d'utilisation		-25 ... +85						°C

¹⁾ Vitesse (min⁻¹) = f (Hz) x 60/ N

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

³⁾ $U_{DD} = 5$ V: niveau logique bas < 0,5 V, niveau logic haut > 4,5 V: compatible CMOS et TTL

⁴⁾ Pour les servomoteurs C.C. sans balais l'inertie du disque est de $J = 0,14$ gcm²

Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	<L1 [mm]		
1336 ... CXR - 123	47,5		
Dessin technique B			
1516 ... SR	18,2		
1524 ... SR	26,2		
1717 ... SR	19,4		
1724 ... SR	26,4		
2224 ... SR	26,6		
2232 ... SR	34,6		
Dessin technique C			
1727 ... CXR - 123	38,2		
1741 ... CXR - 123	52,2		
Dessin technique D			
1628 ... B - K313	38,8		
2036 ... B - K313	46,8		
2057 ... B - K313	68,3		

Particularités

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

Le codeur est intégré dans les micromoteurs C.C. série ...SR et augmente la longueur total de seulement 1,4 mm.

Par l'utilisation d'un circuit hybride avec sondes à effet Hall et d'un disque magnétique multipolaire de très faible inertie, nous obtenons deux signaux de sortie déphasés de 90°.

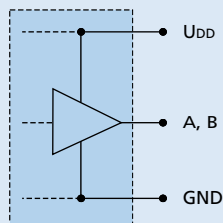
Les tensions d'alimentation du codeur et du micromoteur C.C., ainsi que les deux signaux de sortie, sont reliés par un câble plat à un connecteur.

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

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

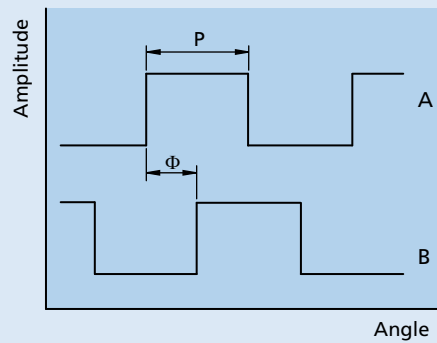
Circuit de sortie / Signaux de sortie

Circuit de sortie



Signaux de sortie

vu de face, rotation en sens horaire



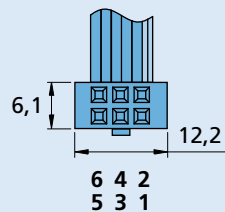
Informations pour connexions et options

N°	Fonction
1	Moteur - *
2	Moteur + *
3	GND
4	U _{DD}
5	Canal B
6	Canal A

*Note: Pour les moteurs avec commutation en métaux précieux la résistance de l'induit du moteur augment de environ 0,4 Ω, et la courant max. en régime permanent est 1A, selon le moteur peut également être inférieur.

Les Servomoteurs C.C. sans balais et les Micromoteurs C.C. série CXR ont fils séparée et la courant peut également être supérieur.

Connexion codeur



Câble

PVC câble plat
6 conducteurs, 0,09 mm²

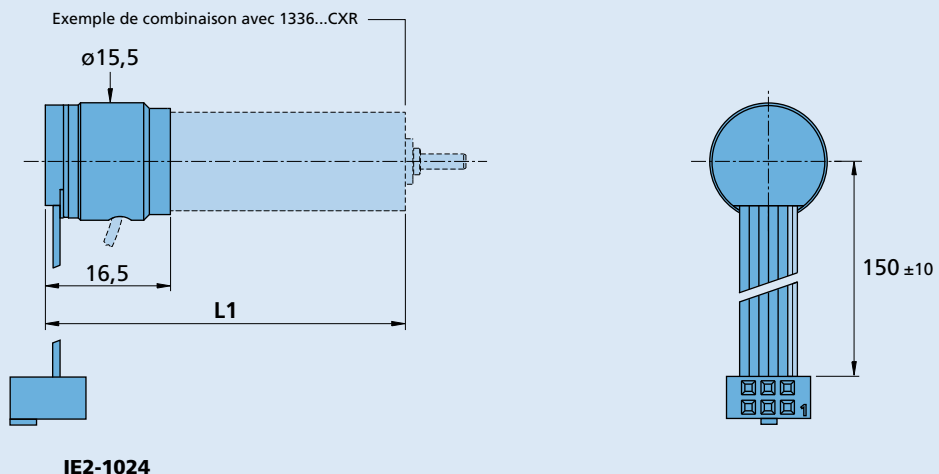
Connecteur

DIN-41651,
pas de 2,54 mm

Informations pour la commande

- Exemples:
1336U012CXR-123 IE2-1024
1516T006SR IE2-256

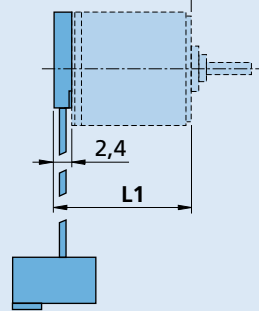
Dessin technique A



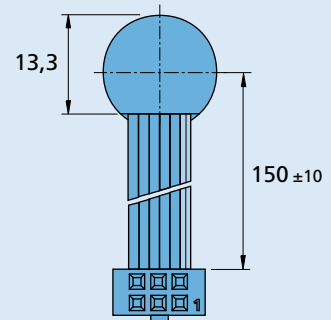
IE2-1024

Dessin technique B

Exemple de combinaison avec 1516...SR

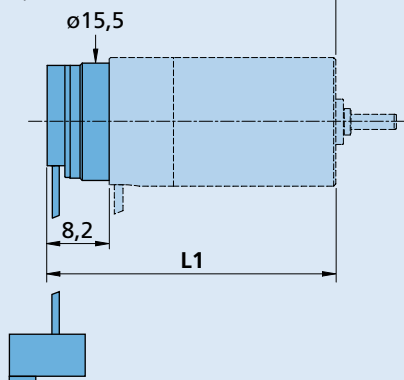


IE2-1024

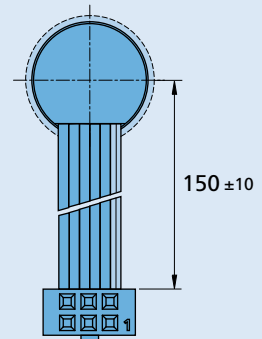


Dessin technique C

Exemple de combinaison avec 1727...CXR

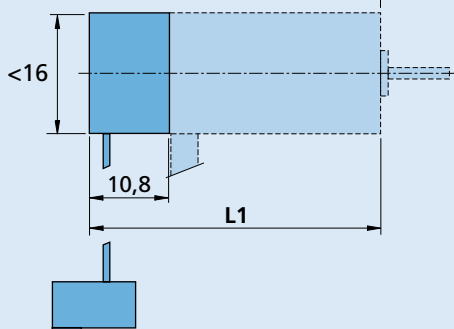


IE2-1024



Dessin technique D

Exemple de combinaison avec 1628...B



IE2-1024

