

Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,
3 canaux, 1 - 1024 impulsions par tour

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

Série IE3-1024

		IE3-32	IE3-64	IE3-128	IE3-256	IE3-512	IE3-1024	
Nombre d'impulsions par tour	N	32	64	128	256	512	1 024	
Gamme de fréquence, jusqu'à ¹⁾	f	15	30	60	120	240	430	kHz
Nombre de signaux de sortie (forme carrée)		2+1 Index						Canaux
Tension d'alimentation ²⁾	U_{DD}	4,5 ... 5,5						V
Consommation moyenne ³⁾	I_{DD}	typ. 20, max. 30						mA
Courant de sortie, max. ⁴⁾	I_{OUT}	4						mA
Largeur d'impulsion ⁵⁾	P_0	90 ± 45						°e
Déphasage des signaux entre canal A et B ⁵⁾	Φ	90 ± 45						°e
Temps de transition du signal, max. ($C_{LOAD} = 50$ pF)	tr/tf	0,1 / 0,1						µs
Inertie du disque	J	0,08						gcm ²
Température d'utilisation		-40 ... +100						°C
Précision, typ.		0,5						°m
Répétabilité, typ		0,1						°m
Hystérésis		0,17						°m
Espacement des fronts, min.		421						ns
Masse, typ.		13,5						g

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

²⁾ Option 3,0 ... 3,6 V disponible sur demande

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

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

⁵⁾ à 5 000 min^{-1}

Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	<L1 [mm]	Dessin technique D	<L1 [mm]	Dessin technique I	<L1 [mm]
2214 ... BXT H	26,8	2444 ... B - K1838	55,3	DM40100R	38,9
3216 ... BXT H	28,7	3056 ... B - K1838	67,3	DM52100N	45,9
4221 ... BXT H	34,0	3564 ... B - K1838	75,3	DM52100R	45,9
		4490 ... B - K1838	100,3		
		4490 ... BS - K1838	100,3		
Dessin technique B	<L1 [mm]	Dessin technique E	<L1 [mm]		
2237 ... CXR	52,5	2232 ... BX4	50,2		
2264 ... BP4	79,1	2250 ... BX4	68,2		
3274 ... BP4	90,8				
Dessin technique C	<L1 [mm]	Dessin technique F	<L1 [mm]		
2342 ... CR	60,5	3242 ... BX4	60,0		
2642 ... CXR	60,5	3268 ... BX4	86,0		
2642 ... CR	60,5				
2657 ... CXR	75,5	Dessin technique G	<L1 [mm]		
2657 ... CR	75,5	3863 ... CR - 2016	82,6		
2668 ... CR	86,5	3890 ... CR - 2016	108,6		
3242 ... CR	60,5				
3257 ... CR	75,5	Dessin technique H	<L1 [mm]		
3272 ... CR	90,5	AM3248	56,4		

Particularités

Ces codeurs incrémentaux ont 3 canaux, en combinaison avec les Moteurs FAULHABER sont utilisés pour le contrôle de la vitesse et de la direction ou également de la position.

Un aimant permanent sur l'arbre crée un champ magnétique tournant capturé par un capteur angulaire et d'autre processus. A la sortie, deux signaux carrés déphasés de 90° sont disponibles avec une résolution jusqu'à 1024 impulsions par tour et un signal d'index.

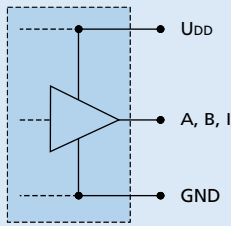
Le codeur est disponible avec différentes résolutions.

Le codeur est connecté par un câble séparé.

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

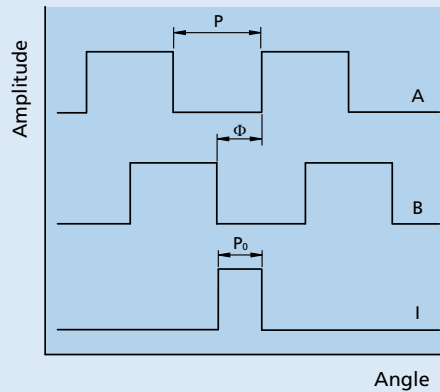
Circuit de sortie / Signaux de sortie

Circuit de sortie





Signaux de sortie

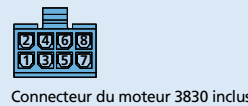
vu de face, rotation en sens horaire



Informations pour connexions et options

Informations pour la commande exemple: 2444S024B-K1838 IE3-1024

Options	Exécution	Description
3807	Connecteurs 	Pour combinaison avec Moteurs C.C. série CR, CXR et avec moteur C.C. sans balais série B(S), BP4 et BXT H. Variantes de connecteurs AWG 28 / PVC câble plat avec connecteur MOLEX Picoblade 51021-0600, connecteur de raccordement 53047-0610.
3592	Connecteurs 	Pour combinaison avec moteurs C.C. sans balais série BX4. Variantes de connecteurs AWG 28 / PVC câble plat avec connecteur MOLEX Picoblade 51021-0600, connecteur de raccordement 53047-0610.
	Résolutions	Résolutions de 1 à 1024 impulsions sont disponibles sur demande.



Connexion codeur

No. Fonction

- 1 N.C.
- 2 Canal I
- 3 GND
- 4 U_{DD}
- 5 Canal B
- 6 Canal A



Câble standard

AWG 28, PVC 6 conducteurs, pas de 1,27 mm

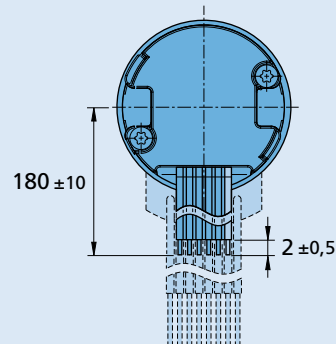
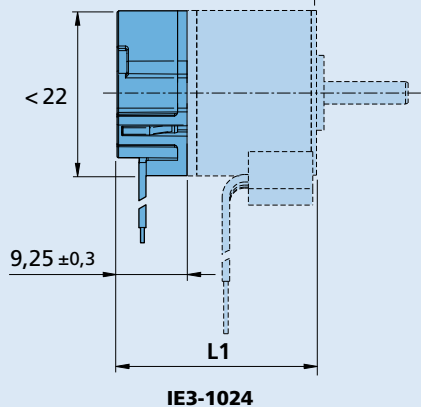
Attention:

Une erreur de connexion des fils peut endommager l'électronique du moteur!

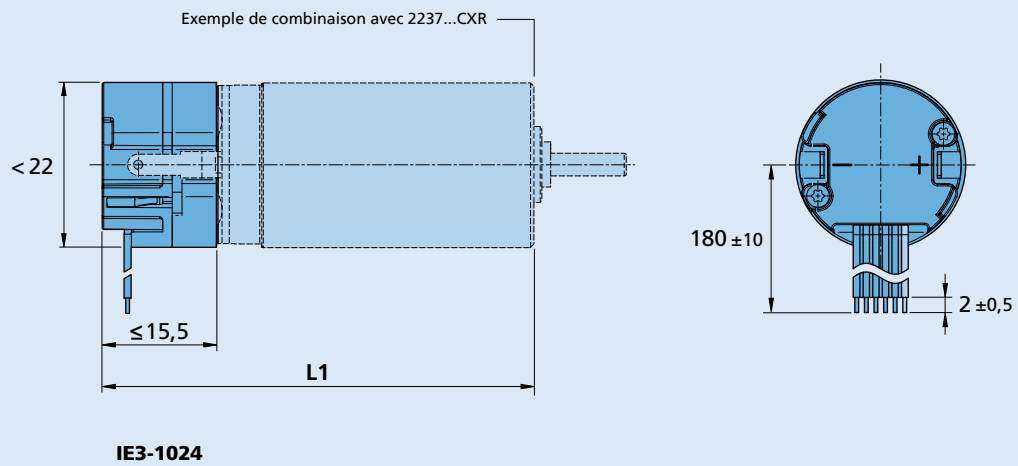
En combinaison avec les servomoteurs C.C. sans balais BX4 avec capteurs numériques à effet Hall, les connexions d'alimentation des capteurs du codeur et du moteur sont reliées entre elles.

Dessin technique A

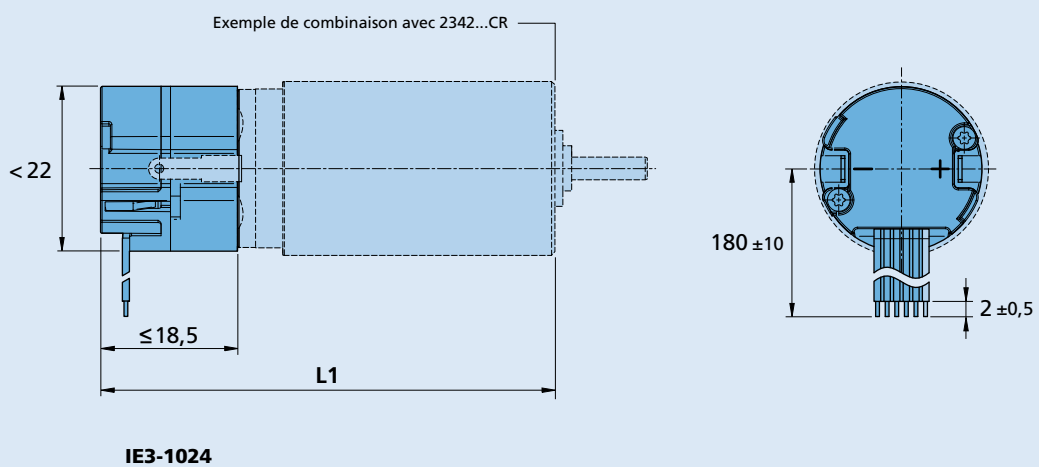
Exemple de combinaison avec 2214...BXTH



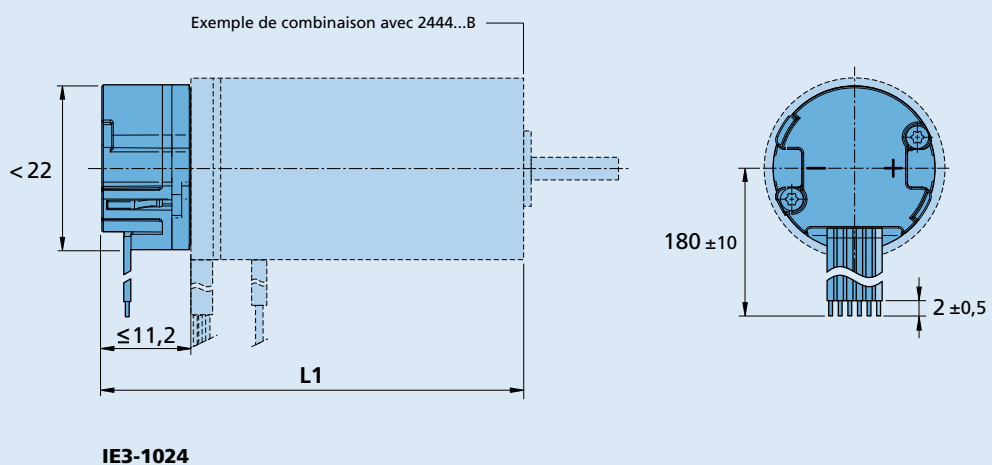
Dessin technique B



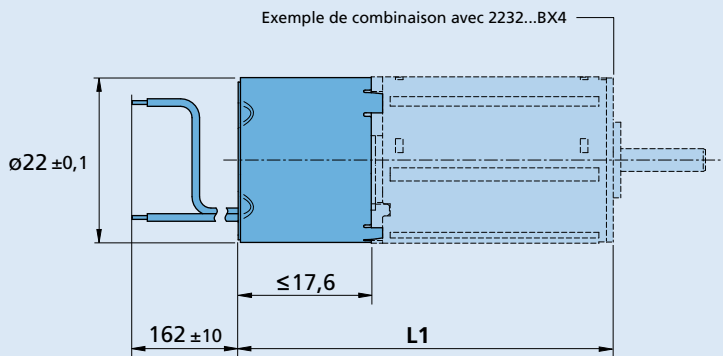
Dessin technique C



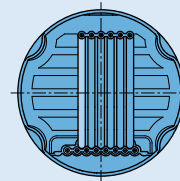
Dessin technique D



Dessin technique E



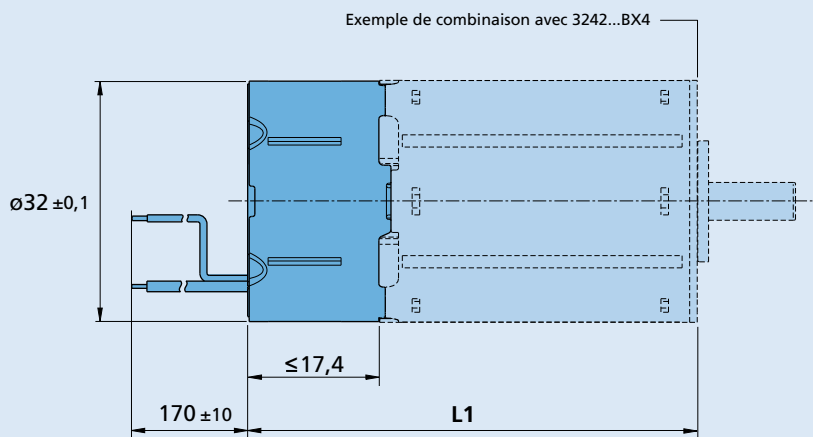
Connexion du codeur



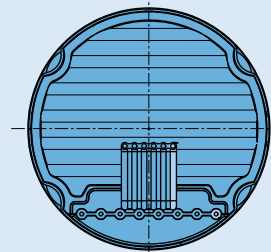
Connexion du moteur

IE3-1024

Dessin technique F




Connexion du codeur

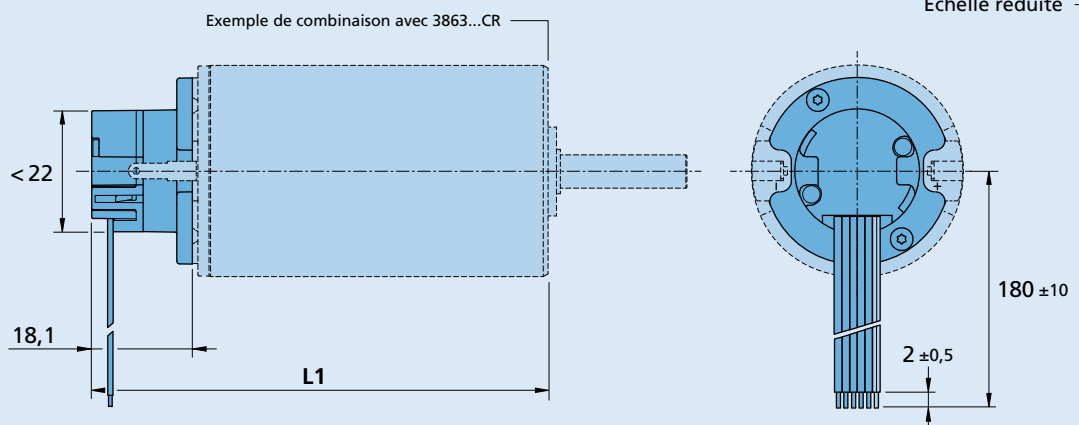


Connexion du moteur

IE3-1024

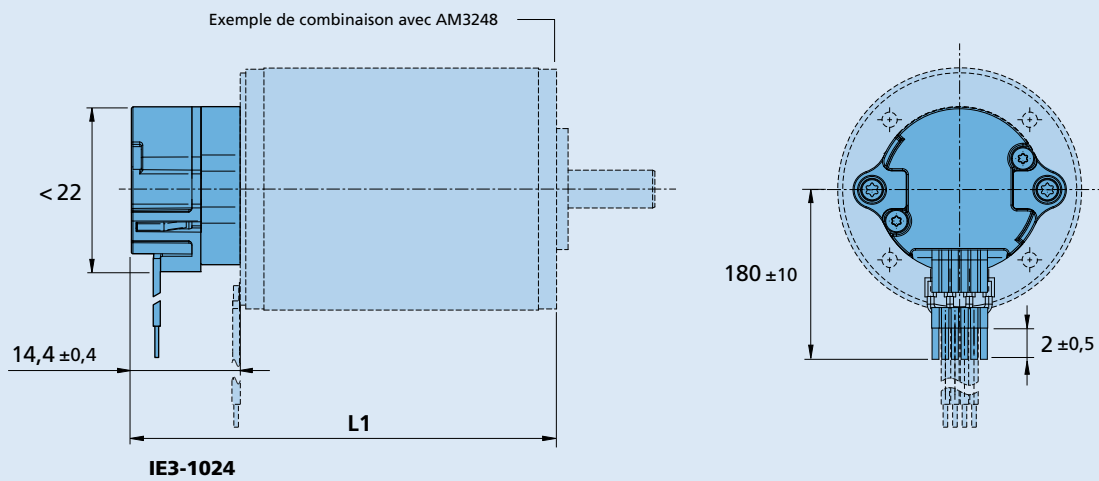
Dessin technique G

Echelle réduite 



IE3-1024

Dessin technique H



Dessin technique I

