

## Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,  
3 canaux, 32 - 1024 impulsions par tour

Combinaisons avec  
Moteurs C.C. sans balais

### Série IEM3-1024

		IEM3-32	IEM3-64	IEM3-128	IEM3-256	IEM3-512	IEM3-1024	
Nombre d'impulsions par tour	$N$	32	64	128	256	512	1 024	
Gamme de fréquence, jusqu'à <sup>1)</sup>	$f$	64	128	256	500	500	500	kHz
Nombre de signaux de sortie (forme carrée)		2+1 Index						Canaux
Tension d'alimentation	$U_{DD}$	4,5 ... 5,5						V
Consommation moyenne <sup>2)</sup>	$I_{DD}$	typ. 16, max. 23						mA
Courant de sortie, max. <sup>3)</sup>	$I_{OUT}$	4						mA
Largeur d'impulsion <sup>4)</sup>	$P_0$	90 ± 45			90 ± 75			°e
Déphasage des signaux entre canal A et B <sup>4)</sup>	$\Phi$	90 ± 45			90 ± 75			°e
Temps de transition du signal, max. ( $C_{LOAD} = 50$ pF)	$tr/tf$	0,1 / 0,1						µs
Inertie du disque <sup>5)</sup>	$J$	0,007						gcm <sup>2</sup>
Température d'utilisation		-30 ... +100						°C

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

<sup>2)</sup>  $U_{DD} = 5$  V: sans charge en sortie

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

<sup>4)</sup> à 5 000  $\text{min}^{-1}$

<sup>5)</sup> Aucune inertie supplémentaire pour les servomoteurs C.C. série 0824...B et 1028...B

#### Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	<L1 [mm]						
0824 ... B	24,1						
Dessin technique B	<L1 [mm]						
1028 ... B	28,1						
Dessin technique C	<L1 [mm]						
1645 ... BHS	45,0						
1660 ... BHS	60,0						
1660 ... BHT	60,0						

#### 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 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 pour un contrôle de la vitesse et de la position.

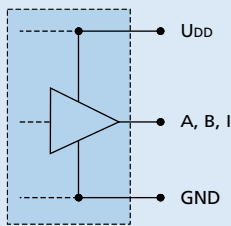
Dans les cas 0824...B et 1028...B, les moteurs et les codeurs sont connectés via un panneau flexible commun.

Dans le cas des servomoteurs C.C. sans balais de la série BHx, les signaux Hall et les codeurs sont connectés par un câble plat commun, mais les phases A, B et C du moteur ont des fils séparés.

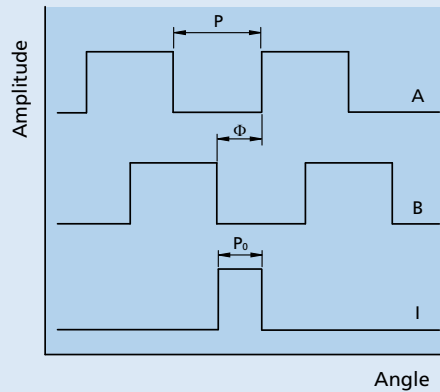
Veillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».

**Circuit de sortie / Signaux de sortie**

**Circuit de sortie**



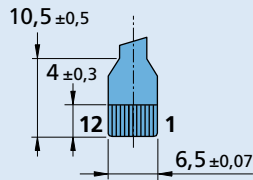
**Signaux de sortie**  
vu de face, rotation en sens horaire



**Informations pour connexions et options**

**Connexion codeur et moteur voir dessins technique A e B**

N°	Fonction
1	Phase C
2	Phase B
3	Phase A
4	GND
5	U <sub>DD</sub>
6	Capteur Hall C
7	Capteur Hall B
8	Capteur Hall A
9	Canal B
10	Canal A
11	Canal I
12	N.C.

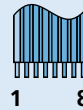


**Flexboard**  
12 conducteurs,  
pas de 0,5 mm

**Connecteur suggéré**  
12 conducteurs,  
pas de 0,5 mm, e.g.:  
Molex: 52745-1296/1297

**Connexion codeur et moteur voir dessin technique C**

N°	Fonction
1	GND
2	U <sub>DD</sub>
3	Capteur Hall C
4	Capteur Hall B
5	Capteur Hall A
6	Canal B
7	Canal A
8	Canal I



**Câble**  
PVC câble plat  
8-AWG 28, 1,27 mm

**Options**

- Résolutions de 1 à 127 impulsions sont disponibles sur demande.

**Informations pour la commande**

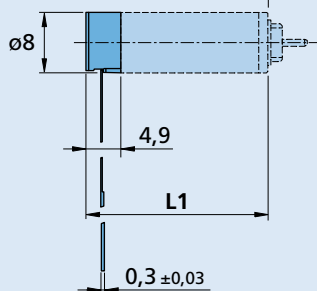
- Exemples:  
**0824K006B IEM3-1024**  
**16605024BHT IEM3-1024**

**Attention:**

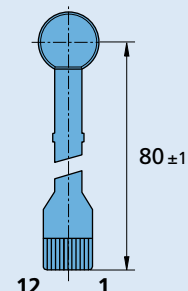
Une erreur de connexion des fils peut endommager l'électronique du moteur!

**Dessin technique A**

Exemple de combinaison avec 0824...B

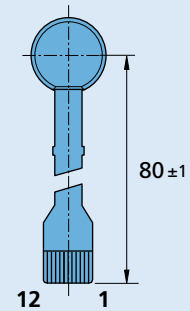
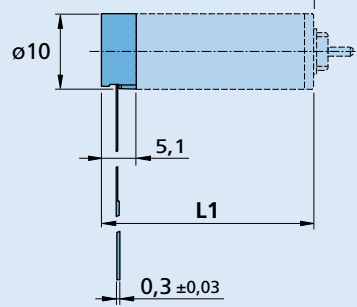


**IEM3-1024**



Dessin technique B

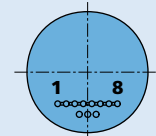
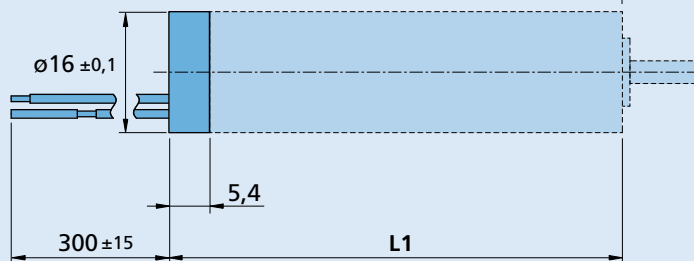
Exemple de combinaison avec 1028...B



IEM3-1024

Dessin technique C

Exemple de combinaison avec 1660...BHT



IEM3-1024