

Encoder

magnetischer Encoder, Digitalausgänge, 2 Kanal, 64 - 1024 Impulse

Kombinierbar mit DC-Kleinstmotoren Bürstenlose DC-Motoren

Serie IE2-1024

		IE2-64	IE2-128	IE2-256	IE2-512	IE2-1024	
Impulse pro Umdrehung	Ν	64	128	256	512	1 024	
Frequenzbereich, bis ¹⁾	f	20	40	80	160	300	kHz
Ausgangssignal, rechteckig		2					Ausgänge
Betriebsspannung	U_{DD}	4,5 5,5					V
Nennstromaufnahme, Mittelwert ²⁾	I DD	typ. 9,5, max	c. 13				mA
Ausgangsstrom, max.3)	І оит	5					mA
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	Φ	90 ± 45					°e
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, max. (CLOAD = 50 pF)	tr/tf	0,1 / 0,1					μs
Trägheitsmoment des Gebermagneten ⁴⁾	J	0,09					gcm²
Betriebstemperaturbereich		-25 +85					°C

⁴⁾ Für die bürstenlosen DC-Servomotoren ist das Trägheitsmoment des Gebermagneten: J = 0,14 gcm²

Kombinierbar mit Motor		
Maßzeichnung A	<l1 [mm]<="" td=""><td></td></l1>	
1336 CXR - 123	47,5	
Maßzeichnung B	<l1 [mm]<="" td=""><td></td></l1>	
1516 SR	18,2	
1524 SR	26,2	
1717 SR	19,4	
1724 SR	26,4	
2224 SR	26,6	
2232 SR	34,6	
Maßzeichnung C	<l1 [mm]<="" td=""><td></td></l1>	
1727 CXR - 123	38,2	
1741 CXR - 123	52,2	
Maßzeichnung D	<l1 [mm]<="" td=""><td></td></l1>	
1628 B - K313	38,8	
2036 B - K313	46,8	
2057 B - K313	68,3	

Besonderheiten

Diese inkrementalen Encoder, in Verbindung mit den FAULHABER DC-Kleinstmotoren und bürstenlosen DC-Servomotoren, eignen sich für die Überwachung und Regelung von Drehzahl und Drehrichtung sowie für die Positionierung der Antriebswelle.

Der Encoder ist im DC-Kleinstmotor der Serie SR integriert und verlängert diesen um lediglich 1,4 mm!

Durch die Verwendung von Hybridschaltkreisen mit Sensoren und einem mehrteiligen Magnetring ergeben sich zwei um 90° phasenverschobene Kanäle. Die Versorgungsspannung für den Encoder und den DC-Kleinstmotor sowie die Ausgangssignale werden über ein Flachbandkabel mit Stecker angeschlossen.

Die Daten der DC-Kleinstmotoren und die dazu passenden Getriebe sind aus den entsprechenden Datenblättern zu entnehmen.

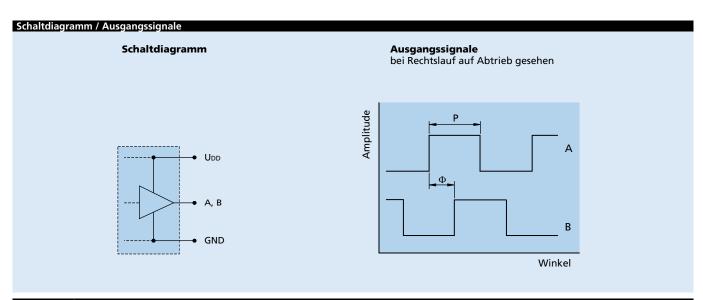
Unser umfangreiches Zubehörteileangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel "Zubehör".

¹⁾ Drehzahl (min-1) = $f(Hz) \times 60/N$

²⁾ $U_{DD} = 5$ V: bei unbelasteten Ausgängen

³⁾ U_{DD} = 5 V: low logic level < 0,5 V, high logic level > 4,5 V: CMOS- und TTL-kompatibel





Anschlussinformation / Varianten Beispiel zur Produktkennzeichnung: 1336U012CXR-123 IE2-1024 **Anschluss Encoder** Option Ausführung Beschreibung Funktion Nr. 1 Motor - * 2 Motor + * 3 GND 4 UDD 5 Kanal B 6 Kanal A Kabel PVC-Flachbandkabel, 6-adrig, 0,09 mm² Anschlussstecker EN 60603-13 / DIN-41651, Rastermaß 2,54 mm * Hinweis: Bei allen Motoren mit Edelmetallkommutierung erhöht sich der Anschlusswiderstand des Motors um ca. 0.4Ω und es gilt ein max. zulässiger Dauerstrom von 1A, der je nach Motortyp auch geringer sein kann. Bürstenlose DC-Servomotoren und DC-Kleinstmotoren der Serie CXR haben getrennte Anschlüsse und können höher belatztet werden. belastet werden.

