Codeurs

codeurs magnétiques, sorties digitales,
2 canaux, 16 - 4096 impulsions par tour

Série IEH2-4096

	IEH2	-16	-32	-64	-128	-256	-512	-1024	-2048	-4096	
Nombre d'impulsions par tour	*N*	16	32	64	128	256	512	1 024	2 048	4 096	
Gamme de fréquence, jusqu'à[1]	*f*	5	10	20	40	80	160	320	640	875	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. 15, max. 25									mA
Courant de sortie, max.[3]	I_{OUT}	2,5									mA
Déphasage des signaux entre canal A et B[4]	Φ	90 ± 45						90 ± 65	90 ± 75		°e
Temps de transition du signal, max. (C_{LOAD} = 50 pF)	*tr*/*tf*	0,05 / 0,05									µs
Inertie du disque	*J*	0,11									gcm²
Température d'utilisation		-40 ... +100									°C
MTTF[5]		10 437 000									h

[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 < 0,4 V, niveau logique haut > 4,6 V: compatible: CMOS et TTL
[4] à 5 000 min^{-1}
[5] Temps moyen avant panne (« Mean time to failure ») dans des conditions de fonctionnement maximales

Combinaison avec moteurs

Dessin technique A	**L1 [mm]**
1336 ... CXR - 123	47,5
Dessin technique B	**L1 [mm]**
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	**L1 [mm]**
1727 ... CXR - 123	38,2
1741 ... CXR - 123	52,2

Particularités

Ces codeurs incrémentaux adaptables aux micromoteurs C.C. et aux servomoteurs C.C. 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 un capteur angulaire et d'un disque magnétique multipolaire de très faible inertie, nous obtenons deux signaux de sortie déphasés de 90° avec jusqu'à 4096 impulsions par tour.

Ce codeur est disponible avec différentes résolutions d'impulsions. 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.

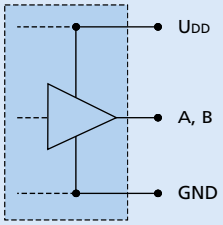
Les données techniques des micromoteurs C.C. et réducteurs correspondants se trouvent dans les pages adéquates du catalogue.

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

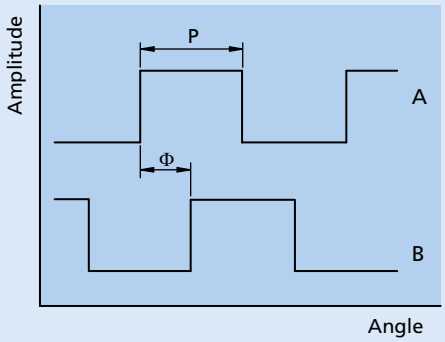
© DR. FRITZ FAULHABER GMBH & CO. KG
Sous réserve de modifications.
www.faulhaber.com

Circuit de sortie / Signaux de sortie

Circuit de sortie



Signaux de sortie
vu de face, rotation en sens horaire



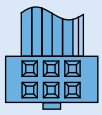
Informations pour connexions et options

Informations pour la commande exemple: **1516T006SR IEH2-256**

Options	Exécution	Description

Connexion codeur

No.	Fonction
1	Moteur – *
2	Moteur + *
3	GND
4	UDD
5	Canal B
6	Canal A

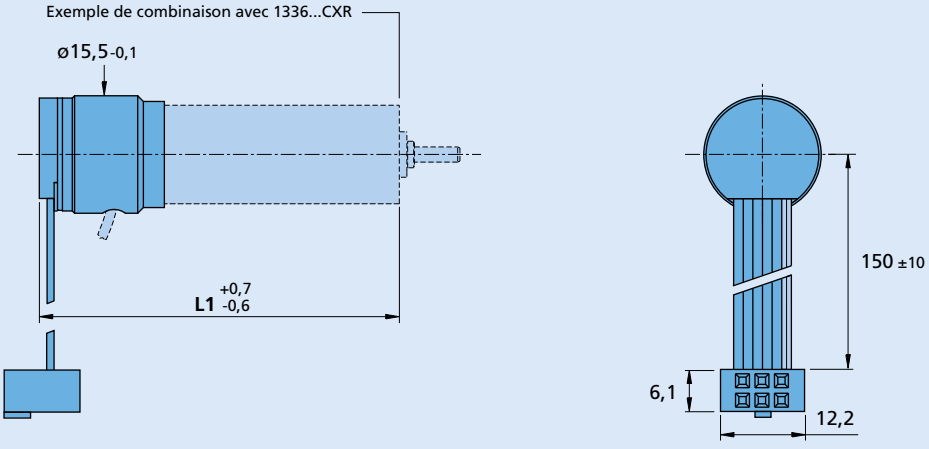


6 4 2
5 3 1

Câble
PVC câble plat, 6 conducteurs, 0,09 mm²
Connecteur
EN 60603-13 / DIN-41651, pas de 2,54 mm

*** Note:**
Les Micromoteurs C.C. série CXR ont fils separée.

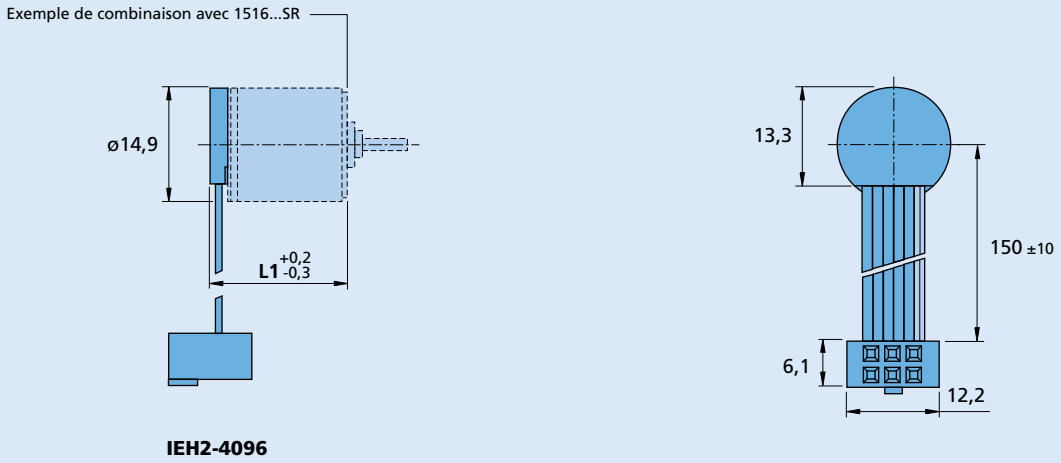
Dessin technique A



IEH2-4096

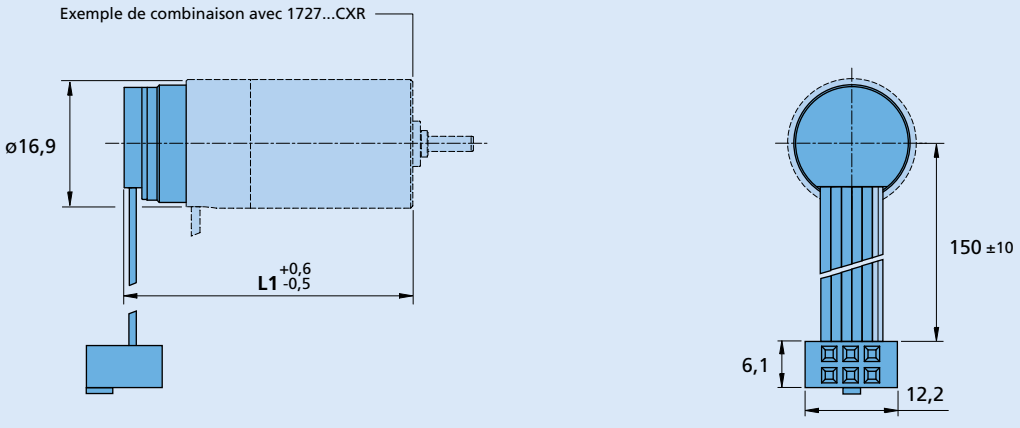
© DR. FRITZ FAULHABER GMBH & CO. KG
Sous réserve de modifications.
www.faulhaber.com

Dessin technique B



IEH2-4096

Dessin technique C



IEH2-4096

© DR. FRITZ FAULHABER GMBH & CO. KG
Sous réserve de modifications.
www.faulhaber.com