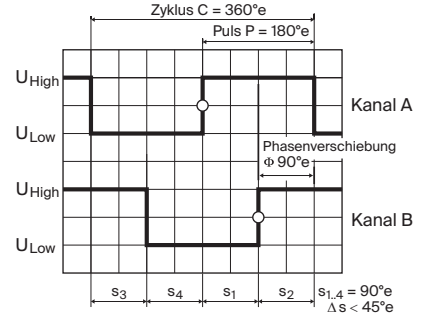
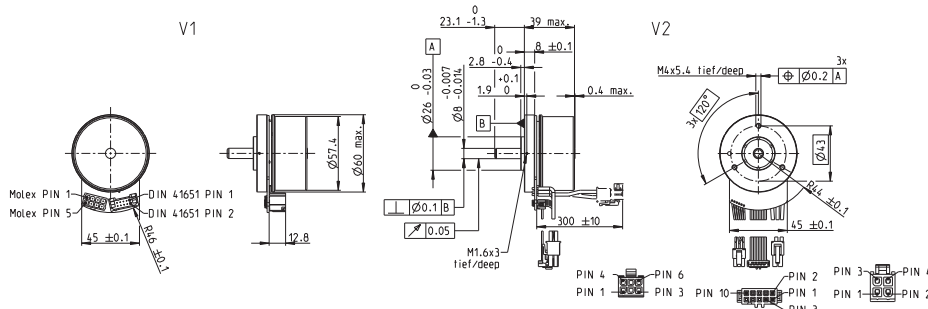


# Encoder MILE 512-4096 Impulse, 2 Kanal, mit Line Driver

Integriert im Motor

sensor



**M 1:6**

Drehrichtung cw (Definition cw S. 78)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern				
V1 mit Stecker	651156	651163	651166	651168
V2 mit Kabel und Stecker	421985	421986	421987	421988

Typ	512	1024	2048	4096
Impulszahl pro Umdrehung	512	1024	2048	4096
Anzahl Kanäle	2	2	2	2
Max. Impulsfrequenz (kHz)	1000	1000	1000	1000
Max. Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	6000	6000	6000	6000



maxon Baukastensystem							
+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge L1 max. [mm] / • siehe Getriebe	
EC 60 flat, 100 W	304					39.0	39.0
EC 60 flat, 100 W	304	GP 52, 4 - 30 Nm	411			•	•
EC 60 flat, 150 W	305					39.0	39.0
EC 60 flat, 150 W	305	GP 52, 4 - 30 Nm	411			•	•
EC 60 flat, 200 W	306					46.5	46.5
EC 60 flat, 200 W	306	GP 52, 4 - 30 Nm	411			•	•

Technische Daten	
Versorgungsspannung V <sub>CC</sub>	5 V ± 10%
Typische Stromaufnahme	15 mA
Ausgangssignal	CMOS kompatibel
Zustandslänge s <sub>n</sub> (1000 min <sup>-1</sup> )	90°e ± <45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C <sub>L</sub> = 25 pF, R <sub>L</sub> = 1 kΩ, 25 °C)	100 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C <sub>L</sub> = 25 pF, R <sub>L</sub> = 1 kΩ, 25 °C)	100 ns
Betriebstemperaturbereich	-40...+100 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 13 gcm <sup>2</sup>
Strom pro Kanal	max. 4 mA
Open-Collector-Ausgang der Hall-Sensoren mit integriertem Pull-up-Widerstand	10 kΩ ± 20%
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 59	

Pinbelegung	
<b>Anschlüsse V1</b>	
<b>Motor + Sensoren</b>	
Pin 1	Hall-Sensor 1
Pin 2	Hall-Sensor 2
Pin 3	V <sub>Hall</sub> 4.5...18 VDC
Pin 4	Motorwicklung 3
Pin 5	Hall-Sensor 3
Pin 6	GND
Pin 7	Motorwicklung 1
Pin 8	Motorwicklung 2
<b>Encoder</b>	
Pin 1	N.C.
Pin 2	V <sub>CC</sub>
Pin 3	GND
Pin 4	N.C.
Pin 5	Kanal A
Pin 6	Kanal A
Pin 7	Kanal B
Pin 8	Kanal B
Pin 9	nicht verbinden
Pin 10	nicht verbinden
<b>Steckertyp:</b>	
46015-0806 Molex	
DIN 41651/EN 60603-13	
<b>Anschlüsse V2</b>	
<b>Sensoren (AWG 28)</b>	
Pin 1	Hall-Sensor 1
Pin 2	Hall-Sensor 2
Pin 3	Hall-Sensor 3
Pin 4	GND
Pin 5	V <sub>Hall</sub> 4.5...18 VDC
Pin 6	N.C.
<b>Motor (AWG 18)</b>	
Pin 1	Motorwicklung 1
Pin 2	Motorwicklung 2
Pin 3	Motorwicklung 3
Pin 4	nicht verbunden
<b>Encoder (AWG 28)</b>	
Pin 1	N.C.
Pin 2	V <sub>CC</sub>
Pin 3	GND
Pin 4	N.C.
Pin 5	Kanal A
Pin 6	Kanal A
Pin 7	Kanal B
Pin 8	Kanal B
Pin 9	nicht verbinden
Pin 10	nicht verbinden
43025-600 Molex	
39-01-2040 Molex	
DIN 41651/EN 60603-13	

