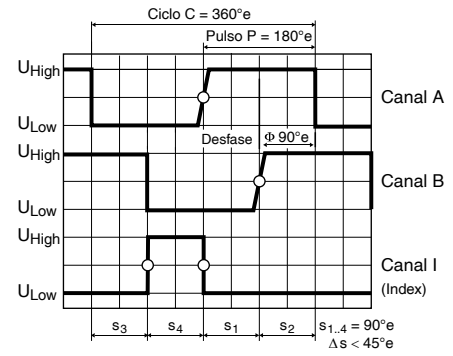
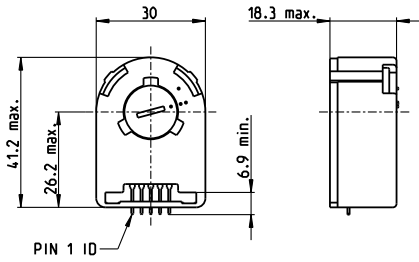


Encoder HEDS 5540 500 ppv, 3 canales



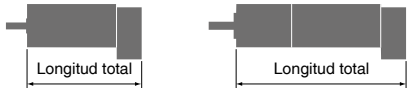
sensor

Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

- Programa Stock
- Programa Estándar
- Programa Especial (previo encargo)

Referencia	110511	110513	110515	110517	X drives
					X

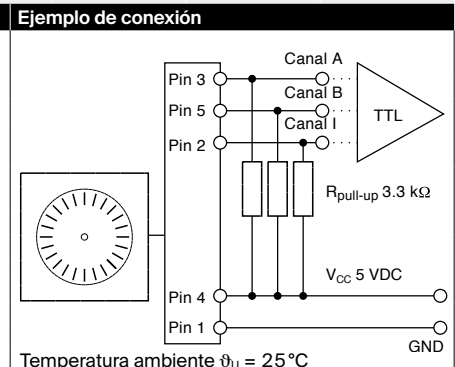
Tipo	110511	110513	110515	110517	X drives
Número de pulsos por vuelta	500	500	500	500	500
Número de canales	3	3	3	3	3
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	100	100	100	100	100
Máx. velocidad (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
Diámetro de eje (mm)	3	4	6	8	2-4



Sistema Modular maxon						
+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor
RE 25	134/136					75.3
RE 25	134/136	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381			•
RE 25	134/136	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-387			•
RE 25	134/136	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			•
RE 25	134/136	GP 32 S	416-421			•
RE 25, 20 W	136			AB 28	519	105.8
RE 25, 20 W	136	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	136	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-387	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	136	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	136	GP 32 S	416-421	AB 28	519	•
RE 30, 15 W	137					88.8
RE 30, 15 W	137	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	385			•
RE 30, 60 W	138					88.8
RE 30, 60 W	138	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-390			•
RE 30, 60 W	138	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			•
RE 30, 60 W	138	GP 32 S	416-421			•
RE 35, 90 W	139					91.7
RE 35, 90 W	139	GP 32, 0.75 - 8.0 Nm	383-391			•
RE 35, 90 W	139	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396			•
RE 35, 90 W	139	GP 32 S	416-421			•
RE 35, 90 W	139			AB 28	519	124.3
RE 35, 90 W	139	GP 32, 0.75 - 8.0 Nm	383-391	AB 28	519	•
RE 35, 90 W	139	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396	AB 28	519	•
RE 35, 90 W	139	GP 32 S	416-421	AB 28	519	•
RE 40, 25 W	140					91.7
RE 40, 150 W	141					•
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396			•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4.0 - 30 Nm	401			•
RE 40, 150 W	141			AB 28	519	124.3
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396	AB 28	519	•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4.0 - 30 Nm	401	AB 28	519	•
DCX 22 S	89-90					online
DCX 22 L	91-92					online
DCX 26 L	93-94					online
DCX 32 L	95					online
DCX 35 L	96					online

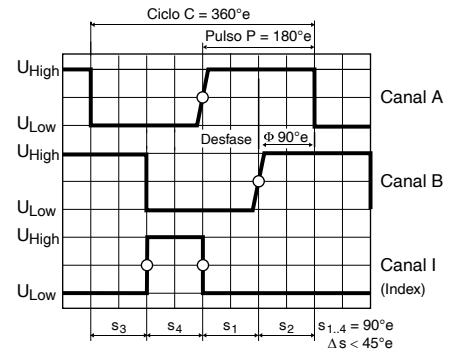
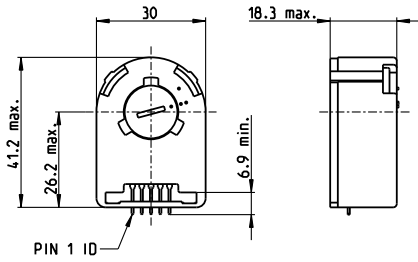
Datos técnicos	
Tensión de alimentación V _{CC}	5 V ± 10%
Consumo de corriente nominal	55 mA
Señal de salida	TTL compatible
Desfase φ	90°e ± 45°e
Tiempo del frente de subida (típico con C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	180 ns
Tiempo del frente de bajada (típico con C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C)	40 ns
Anchura de pulso index (nominal)	90°e
Rango de temperaturas	-40...+100 °C
Momento de la inercia de la rueda de código	≤ 0.6 gcm ²
Máx. aceleración angular	250 000 rad s ⁻²
Corriente de salida por canal	min. -1 mA, max. 5 mA
La señal del canal index I está sincronizada con el canal A o canal B.	

Conexión			
Encoder	Designación	N° pins	
Pin 5	Canal B	3409.506	
Pin 4	V _{CC}	1	
Pin 3	Canal A	2	
Pin 2	Canal I	3	
Pin 1	GND	4	
		5	



Encoder HEDS 5540 500 ppv, 3 canales

sensor



Sentido de rotación cw (Definición cw P. 68)

- Programa Stock
- Programa Estándar
- Programa Especial (previo encargo)

Referencia					
110511	110513	110515	110517	X drives	

Tipo	110511	110513	110515	110517	X drives
Número de pulsos por vuelta	500	500	500	500	500
Número de canales	3	3	3	3	3
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)	100	100	100	100	100
Máx. velocidad (rpm)	12000	12000	12000	12000	12000
Diámetro de eje (mm)	3	4	6	8	2-4

Sistema Modular maxon						
+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor
RE 25, 20 W	135					63.8
RE 25, 20 W	135	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381			•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	383			•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387			•
RE 25, 20 W	135	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394			•
RE 25, 20 W	135	GP 32 S	416-421			•
RE 25, 20 W	135			AB 28	519	94.3
RE 25, 20 W	135	GP 22, 0.5 Nm	375			•
RE 25, 20 W	135	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	383	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	394	AB 28	519	•
RE 25, 20 W	135	GP 32 S	416-421	AB 28	519	•
RE 50, 200 W	142					128.7
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
RE 65, 250 W	143					157.3
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
A-max 26	161-164					63.1
A-max 26	161-164	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	381			•
A-max 26	161-164	GS 30, 0.07 - 0.2 Nm	382			•
A-max 26	161-164	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	383			•
A-max 26	161-164	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	384/387			•
A-max 26	161-164	GS 38, 0.1 - 0.6 Nm	395			•
A-max 26	161-164	GP 32 S	416-421			•
A-max 32	166					82.3
A-max 32	166	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-388			•
A-max 32	166	GS 38, 0.1 - 0.6 Nm	395			•
A-max 32	166	GP 32 S	416-421			•
EC 32, 80 W	228					78.4
EC 32, 80 W	228	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	383-390			•
EC 32, 80 W	228	GP 32 S	416-421			•
EC 40, 170 W	229					103.4
EC 40, 170 W	229	GP 42, 3.0 - 15 Nm	396			•
EC 40, 170 W	229	GP 52, 4.0 - 30 Nm	401			•

Datos técnicos	
Tensión de alimentación V_{cc}	5 V \pm 10%
Consumo de corriente nominal	55 mA
Señal de salida	TTL compatible
Desfase Φ	90°e \pm 45°e
Tiempo del frente de subida (típico con $C_L = 25$ pF, $R_L = 2.7$ k Ω , 25°C)	180 ns
Tiempo del frente de bajada (típico con $C_L = 25$ pF, $R_L = 2.7$ k Ω , 25°C)	40 ns
Anchura de pulso index	90°e
Rango de temperaturas	-40...+100°C
Momento de la inercia de la rueda de código	≤ 0.6 gcm ²
Máx. aceleración angular	250 000 rad s ⁻²
Corriente de salida por canal	min. -1 mA, max. 5 mA

La señal del canal index I está sincronizada con el canal A o canal B.

Conexión		
	Encoder	Designación
Pin 5	Canal B	Nº pins 1
Pin 4	V_{cc}	2
Pin 3	Canal A	3
Pin 2	Canal I	4
Pin 1	GND	5

