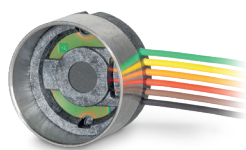
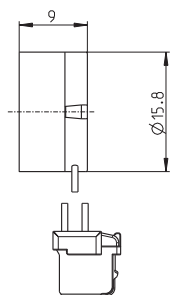
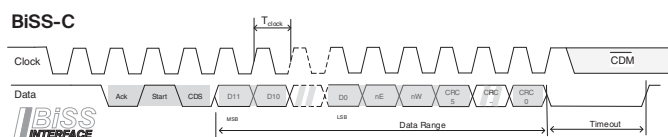


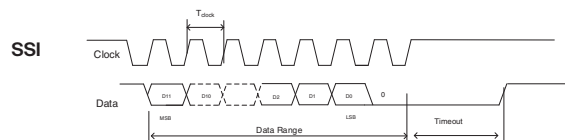
Codeur 16 EASY Absolute XT 4096 pas, Single Turn



BiSS-C



SSI



Valeur d'angle croissante avec sens de rotation CW (définition de CW p. 68)

Nombres d'article

588632 588631

Type (provisoire)

Pas par tour	4096	4096
Résolution (bit monotour)	12	12
Protocole de signal	BiSS-C	SSI
Vitesse mécan. max. (tr/min)	30 000	30 000
Codage des données	binaire	Gray Symmetric
Fréquence d'horloge min. CLK (MHz)	0.05	0.04
Fréquence d'horloge max. CLK (MHz)	10	4
Timeout min. (µs)	adaptatif	20



Construction modulaire maxon

+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm]	• voir réducteur
EC-4pole 22, 90 W	247					61.3	61.3
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-4pole 22, 90 W	247	GP 32 S	416-421			•	•
EC-4pole 22, 120 W	248					78.7	78.2
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 22, 2.0 - 3.4 Nm	378			•	•
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-4pole 22, 120 W	248	GP 32 S	416-421			•	•
EC-4pole 30, 100 W	249					61.4	61.4
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			•	•
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•	•
EC-4pole 30, 100 W	249			AB 20	516	97.8	97.8
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	•	•
EC-4pole 30, 100 W	249	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	•	•
EC-4pole 30, 200 W	251					78.4	78.4
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391			•	•
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397			•	•
EC-4pole 30, 200 W	251			AB 20	516	114.8	114.8
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	391	AB 20	516	•	•
EC-4pole 30, 200 W	251	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	397	AB 20	516	•	•
EC-i 30, 30 W	258					54.2	54.2
EC-i 30, 30 W	258	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-i 30, 30 W	258	GP 32 S	416-421			•	•
EC-i 30, 45 W	259					54.2	54.2
EC-i 30, 45 W	259	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-i 30, 45 W	259	GP 32 S	416-421			•	•

Données techniques

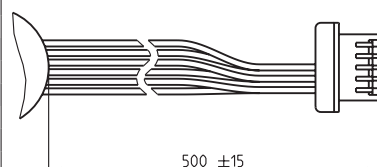
Tension d'alimentation V_{CC}	5 V $\pm$ 5%
Courant consommé typique	22 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Courant de sortie données	max. 20 mA
Durée Setup après Power on	max. 4 ms
Moment d'inertie du disque d'impulsions	$\leq 0.09 \text{ gcm}^2$
Plage de température de service	-55...+125 °C

La valeur d'angle 0 est synchronisée sur la phase de commutation du bobinage 1 (conformément au signal Hall 1 d'un moteur à capteurs à effet Hall, commutation par bloc), voir p. 46.

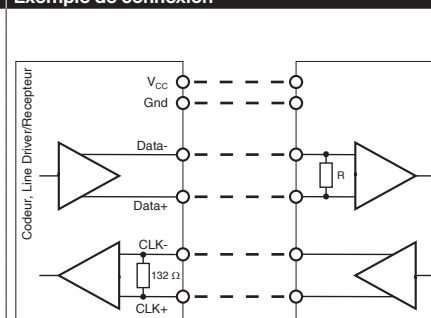
Pour en savoir plus sur nos produits, consultez la rubrique Téléchargements de la boutique en ligne.

Connectique

1	Non connecté
2	Non connecté
3	Non connecté
4	Non connecté
5	CLK
6	CLK\
7	Data
8	Data\
9	GND
10	Vcc



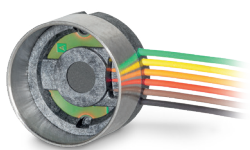
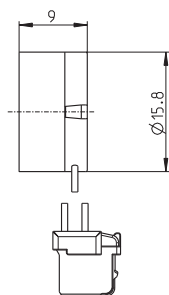
Exemple de connexion



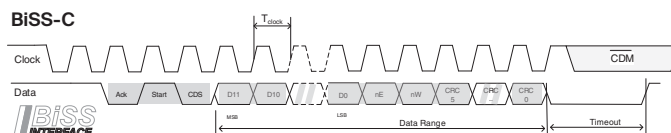
Résistance terminale R opt. = typique 120 Ω

Codeur 16 EASY Absolute XT 4096 pas, Single Turn

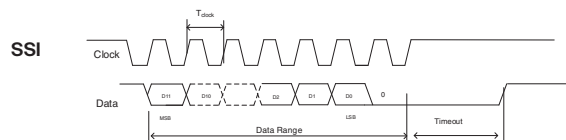
sensor



BiSS-C



SSI



Valeur d'angle croissante avec sens de rotation CW (définition de CW p. 68)

Nombres d'article

588632 588631

Type (provisoire)

Pas par tour	4096	4096
Résolution (bit monotour)	12	12
Protocole de signal	BiSS-C	SSI
Vitesse mécan. max. (tr/min)	30 000	30 000
Codage des données	binaire	Gray Symmetric
Fréquence d'horloge min. CLK (MHz)	0.05	0.04
Fréquence d'horloge max. CLK (MHz)	10	4
Timeout min. (µs)	adaptatif	20



Construction modulaire maxon

+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm]	• voir réducteur
EC-i 30, 50 W	260					76.2	76.2
EC-i 30, 50 W	260	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-i 30, 50 W	260	GP 32 S	416-421			•	•
EC-i 30, 75 W	261					76.2	76.2
EC-i 30, 75 W	261	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-i 30, 75 W	261	GP 32 S	416-421			•	•
EC-i 40, 50 W	262-263					38.2	38.2
EC-i 40, 50 W	262	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-i 40, 50 W	262	GP 32 S	416-421			•	•
EC-i 40, 50 W	262-263	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•
EC-i 40, 70 W	264-265					48.2	48.2
EC-i 40, 70 W	264	GP 32, 1.0 - 6.0 Nm	388			•	•
EC-i 40, 70 W	264	GP 32 S	416-421			•	•
EC-i 40, 70 W	264-265	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•
EC-i 40, 100 W	266					68.2	68.2
EC-i 40, 100 W	266	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•
EC-i 40, 130 W	267					103.0	103.0
EC-i 40, 130 W	267	GP 42, 3.0 - 15.0 Nm	396			•	•
EC-i 52, 180 W	268					94.2	94.2
EC-i 52, 180 W	268	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			•	•
EC-i 52, 200 W	269					124.2	124.2
EC-i 52, 200 W	269	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	401			•	•
EC-i 52, 250 W	270					94.2	94.2
EC-i 52, 420 W	271					94.2	94.2

Données techniques

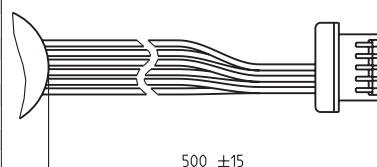
Tension d'alimentation V_{CC}	5 V $\pm$ 5%
Courant consommé typique	22 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Courant de sortie données	max. 20 mA
Durée Setup après Power on	max. 4 ms
Moment d'inertie du disque d'impulsions	≤ 0.09 gcm ²
Plage de température de service	-55...+125 °C

La valeur d'angle 0 est synchronisée sur la phase de commutation du bobinage 1 (conformément au signal Hall 1 d'un moteur à capteurs à effet Hall, commutation par bloc), voir p. 46.

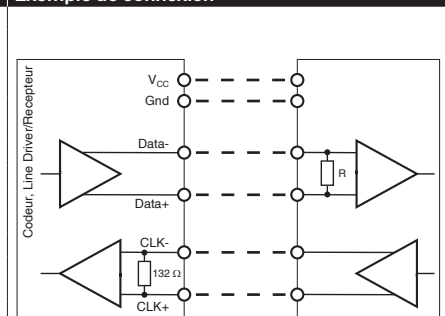
Pour en savoir plus sur nos produits, consultez la rubrique Téléchargements de la boutique en ligne.

Connectique

1	Non connecté
2	Non connecté
3	Non connecté
4	Non connecté
5	CLK
6	CLK
7	Data
8	Data
9	GND
10	Vcc



Exemple de connexion



Résistance terminale R opt. = typique 120 Ω