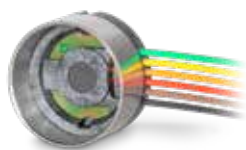
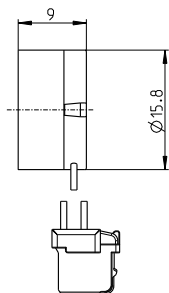
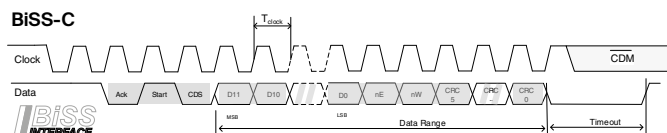


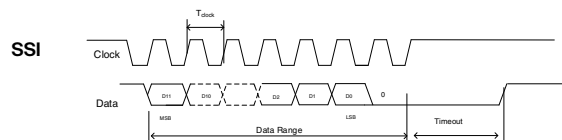
Encoder 16 EASY Absolute XT 4096 pulsos, Single Turn



BiSS-C



SSI



Valores angulares ascendentes en sentido de giro horario
(el sentido horario se define en la página 68)

Referencia

588632 588631

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

Tipo (provisional)

Pulsos por vuelta	4096	4096
Resolución (bit monovuelta)	12	12
Protocolo de señal	BiSS-C	SSI
Máx. velocidad (rpm)	30 000	30 000
Codificación de datos	Binaria	Gray Symmetric
Mín. frecuencia de reloj CLK (MHz)	0.05	0.04
Máx. frecuencia de reloj CLK (MHz)	10	4
Mín. timeout (µs)	Programable	20



Sistema Modular maxon

+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor
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			• •

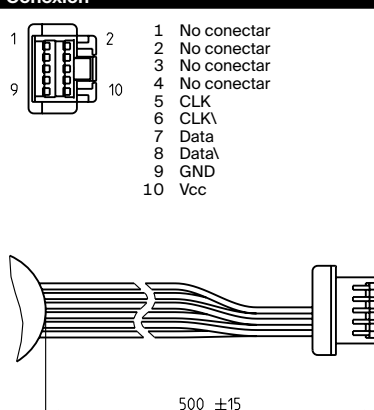
Datos técnicos

Tensión de alimentación V_{CC} 5 V $\pm 5\%$
 Consumo de corriente nominal 22 mA
 Señal de salida EIA Standard RS 422
 Corriente de salida de datos máx. 20 mA
 Tiempo de SetUp tras Power On máx. 4 ms
 Momento de inercia del disco del encoder $\leq 0.09 \text{ gcm}^2$
 Rango de temperaturas de funcionamiento -55...+125°C

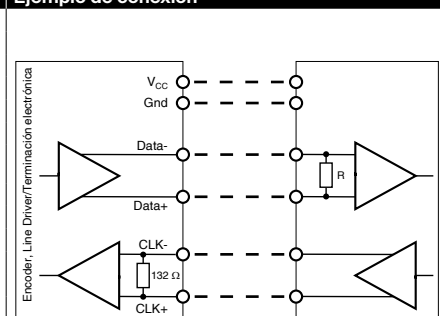
El ángulo 0 está sincronizado con la fase de conmutación del bobinado 1 (corresponde a la señal Hall 1 en los motores con sensores Hall, conmutación en bloque). Ver página 46.

Hallará más información del producto en la sección "Descargas" de la tienda online de maxon.

Conexión



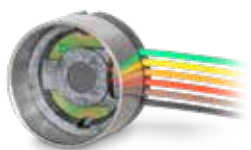
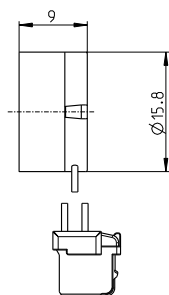
Ejemplo de conexión



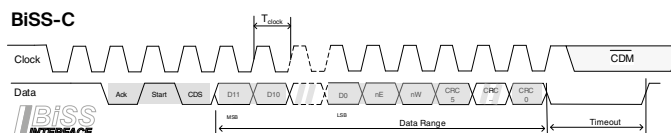
Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω

Encoder 16 EASY Absolute XT 4096 pulsos, Single Turn

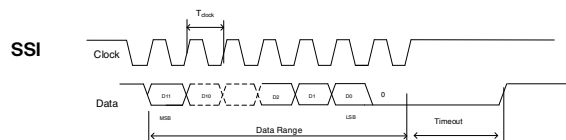
sensor



BiSS-C



SSI



Valores angulares ascendentes en sentido de giro horario
(el sentido horario se define en la página 68)

Referencia

588632 588631

Tipo (provisional)

Pulsos por vuelta	4096	4096
Resolución (bit monovuelta)	12	12
Protocolo de señal	BiSS-C	SSI
Máx. velocidad (rpm)	30 000	30 000
Codificación de datos	Binaria	Gray Symmetric
Mín. frecuencia de reloj CLK (MHz)	0.05	0.04
Máx. frecuencia de reloj CLK (MHz)	10	4
Mín. timeout (µs)	Programmable	20



Sistema Modular maxon

+ Motor	Página	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud total [mm] / • ver reductor
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

Datos técnicos

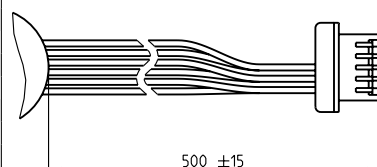
Tensión de alimentación V_{CC}	5 V $\pm 5\%$
Consumo de corriente nominal	22 mA
Señal de salida	EIA Standard RS 422
Corriente de salida de datos	máx. 20 mA
Tiempo de SetUp tras Power On	máx. 4 ms
Momento de inercia del disco del encoder $\leq$	0.09 gcm ²
Rango de temperaturas de funcionamiento	-55... +125°C

El ángulo 0 está sincronizado con la fase de conmutación del bobinado 1 (corresponde a la señal Hall 1 en los motores con sensores Hall, conmutación en bloque). Ver página 46.

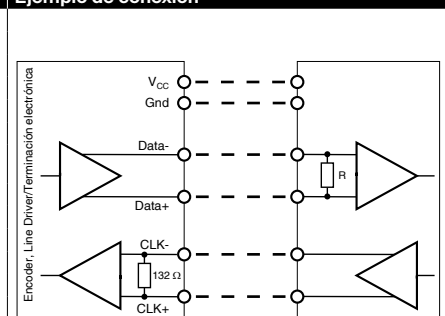
Hallará más información del producto en la sección "Descargas" de la tienda online de maxon.

Conexión

1	No conectar
2	No conectar
3	No conectar
4	No conectar
5	CLK
6	CLK
7	Data
8	Data
9	GND
10	Vcc



Ejemplo de conexión



Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω