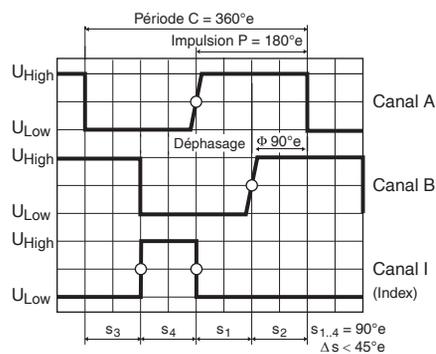
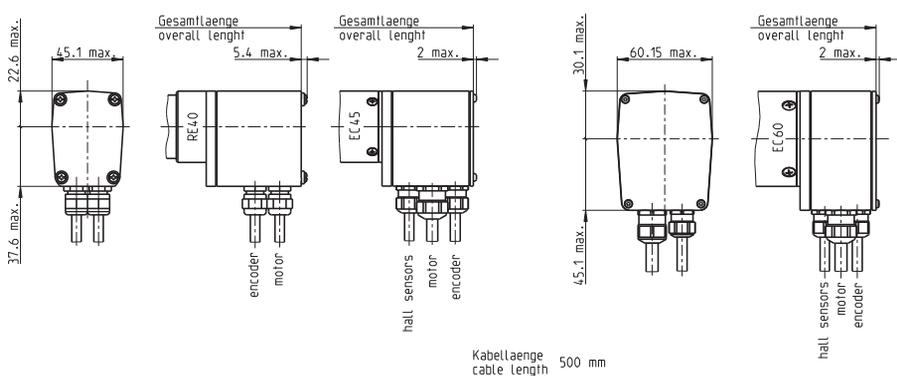


# Codeur HEDL 9140 500 impulsions, 3 canaux, avec line driver RS 422

sensor

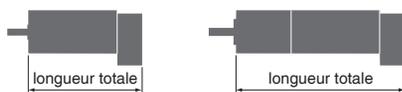


- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

### Numéros d'article

137959

Type	
Nombre d'impulsions par tour	500
Nombre de canaux	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	100
Vitesse max. (tr/min)	12000

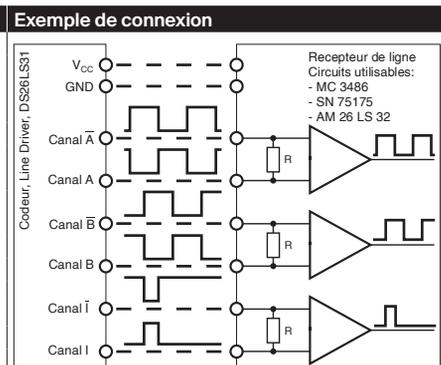


Construction modulaire maxon						
+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur
RE 40, 150 W	141					125.1
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3 - 15 Nm	396			•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 40, 150 W	141			AB 28	520	135.6
RE 40, 150 W	141	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
RE 40, 150 W	141	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 150 W	230					126.8
EC 45, 150 W	230	GP 42, 3 - 15 Nm	396			•
EC 45, 150 W	230	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
EC 45, 150 W	230			AB 28	520	135.6
EC 45, 150 W	230	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
EC 45, 150 W	230	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231					159.6
EC 45, 250 W	231	GP 42, 3 - 15 Nm	397			•
EC 45, 250 W	231	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
EC 45, 250 W	231	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
EC 45, 250 W	231			AB 28	520	168.4
EC 45, 250 W	231	GP 42, 3 - 15 Nm	396	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 28	520	•
EC 45, 250 W	231	GP 62, 8 - 50 Nm	403	AB 28	520	•
EC 60, 400 W	232					177.3
EC 60, 400 W	232	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
EC 60, 400 W	232			AB 41	523	214.9
EC 60, 400 W	232	GP 81, 20 - 120 Nm	404	AB 41	523	•

Données techniques	
Tension d'alimentation $V_{CC}$	$5 V \pm 10\%$
Courant consommé typique	55 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Drives utilisée:	DS26LS31
Déphasage $\phi$	$90^\circ e \pm 45^\circ e$
Temps de montée du signal (typique avec $C_L = 25 \text{ pF}$ , $R_L = 11 \text{ k}\Omega$ , $25^\circ\text{C}$ )	180 ns
Temps de descente du signal (typique avec $C_L = 25 \text{ pF}$ , $R_L = 11 \text{ k}\Omega$ , $25^\circ\text{C}$ )	40 ns
Largeur d'impulsion d'index	$90^\circ e$
Plage de températures	$-40...+85^\circ\text{C}$
Moment d'inertie de la roue codeuse	$\leq 0.6 \text{ gcm}^2$
Tension d'alimentation	$250000 \text{ rad s}^{-2}$
Courant par canal	$\pm 20 \text{ mA}$

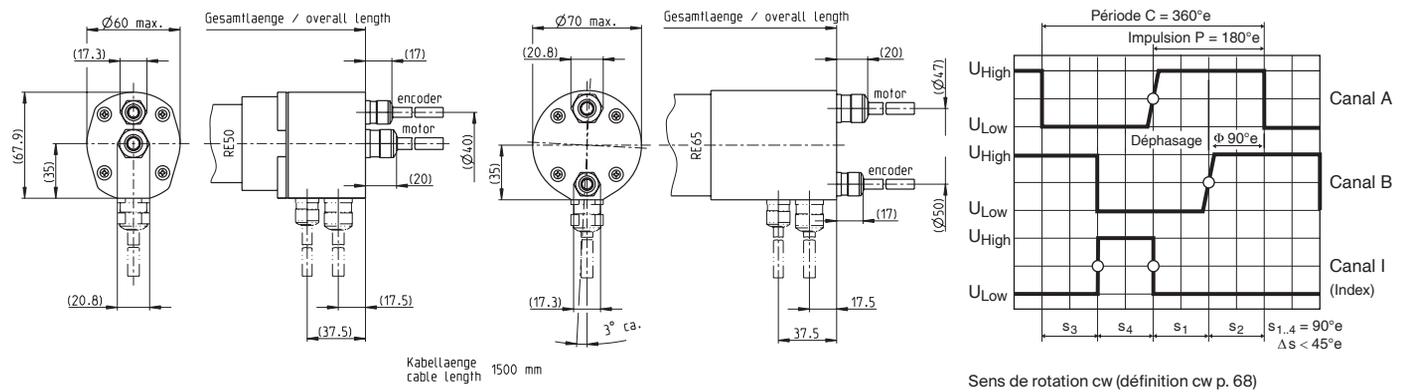
Connectique câble	
Câble blanc	= 2 $V_{CC}$ 5 VDC
Câble brun	= 3 GND
Câble vert	= 5 Canal A
Câble jaune	= 6 Canal A
Câble gris	= 7 Canal B
Câble rosa	= 8 Canal B
Câble bleu	= 9 Canal I (Index)
Câble rouge	= 10 Canal I (Index)

Recommandée du câble 8 x 0.25 mm<sup>2</sup>



Résistance terminale R = typique 120  $\Omega$

# Codeur HEDL 9140 500 impulsions, 3 canaux, avec line driver RS 422



sensor

- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

		Numéros d'article	
Sortie de câble axiale		386051	386001
Sortie de câble radiale		386053	386002

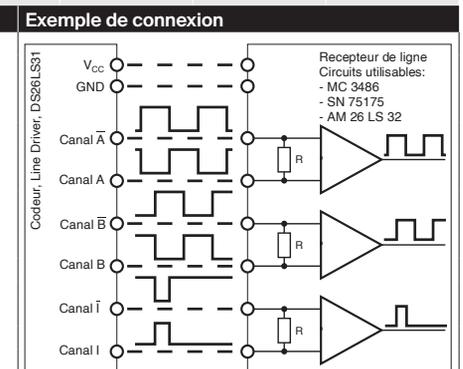
Type		
Nombre d'impulsions par tour	500	500
Nombre de canaux	3	3
Fréquence impulsionnelle max. (kHz)	100	100
Vitesse max. (tr/min)	12 000	12 000



Construction modulaire maxon						
+ Moteur	Page	+ Réducteur	Page	+ Frein	Page	Longueur totale [mm] / • voir réducteur
RE 50, 200 W	142					170.4
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401			•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403			•
RE 50, 200 W	142			AB 44	524	183.4
RE 50, 200 W	142	GP 52, 4 - 30 Nm	401	AB 44	524	•
RE 50, 200 W	142	GP 62, 8 - 50 Nm	403	AB 44	524	•
RE 65, 250 W	143					187.5
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404			•
RE 65, 250 W	143			AB 44	524	205.5
RE 65, 250 W	143	GP 81, 20 - 120 Nm	404	AB 44	524	•

Données techniques	
Tension d'alimentation $V_{CC}$	$5 V \pm 10\%$
Courant consommé typique	55 mA
Signal de sortie	EIA Standard RS 422
Drives utilisée:	DS26LS31
Déphasage $\phi$	$90^\circ e \pm 45^\circ e$
Temps de montée du signal (typique avec $C_L = 25 \text{ pF}$ , $R_L = 11 \text{ k}\Omega$ , $25^\circ\text{C}$ )	180 ns
Temps de descente du signal (typique avec $C_L = 25 \text{ pF}$ , $R_L = 11 \text{ k}\Omega$ , $25^\circ\text{C}$ )	40 ns
Largeur d'impulsion d'index	$90^\circ e$
Plage de températures	$-40 \dots +85^\circ\text{C}$
Moment d'inertie de la roue codeuse	$\leq 0.6 \text{ gcm}^2$
Tension d'alimentation	$250\,000 \text{ rad s}^{-2}$
Courant par canal	$\pm 20 \text{ mA}$
Protection	IP54

Connectique câble	
<b>Codeur</b>	
Câble blanc	= $V_{CC}$ 5 VDC
Câble brun	= GND
Câble vert	= Canal $\bar{A}$
Câble jaune	= Canal A
Câble gris	= Canal $\bar{B}$
Câble rosa	= Canal B
Câble bleu	= Canal I (Index)
Câble rouge	= Canal I (Index)
Recommandée du câble $8 \times 0.25 \text{ mm}^2$	
<b>Moteur</b>	
Câble blanc	= Moteur +
Câble brun	= Moteur -
Recommandée du câble $2 \times 1.0 \text{ mm}^2$	



Le signal d'index I est synchronisé avec le canal A et B.

Résistance terminale R = typique 120  $\Omega$