

エンコーダ

磁気エンコーダ 3 チャンネル デジタル出力
1 回転毎32~256パルス

組み合わせ
DCマイクロモータ

シリーズ HEM3-256 W

		HEM3-32 W	HEM3-64 W	HEM3-128 W	HEM3-256 W	
1 回転のパルス数	<i>N</i>	32	64	128	256	
周波数範囲 ¹⁾	<i>f</i>	16	32	64	128	kHz
信号出力(矩形波)		2+インデックス				チャンネル
供給電圧 ²⁾	<i>U_{DD}</i>	3 ... 3,6				V
消費電流(標準) ³⁾	<i>I_{DD}</i>	16				mA
出力電流 ⁴⁾	<i>I_{OUT}</i>	2				mA
パルス幅	<i>P</i>	180 ± 45				°e
位相シフト(チャンネルAからB)	<i>Φ</i>	90 ± 45				°e
ロジックステート幅	<i>S</i>	90 ± 45				°e
信号立ち上がり/立ち下がり時間 (C _{LOAD} =50pF)	<i>tr/tf</i>	0,1 / 0,1				µs
マグネットディスクの慣性	<i>J</i>	0,02				gcm ²
動作温度範囲		-30 ... +85				°C

¹⁾ 速度 (min⁻¹) = *f*(Hz) x 60/*N*

²⁾ *U_{DD}* = 3,3 V または 5V: 無負荷出力を持つ *U_{DD}* = 5 V DC: 3ピンを 5 V DCに接続, 4ピンを接続しません。

³⁾ *U_{DD}* = 3,3 V または 5V: 無負荷出力を持つ

⁴⁾ *U_{DD}* = 5 V: 低ロジックレベル < 0,5 V, 高ロジックレベル > 4,5 V: CMOS-およびTTL互換性あり

組み合わせDCモータ

寸法図面 A	<L1 [mm]		
0816 ... SR - K2566	24,4		
寸法図面 B	<L1 [mm]		
1016 ... SR - K2566	24,4		
1024 ... SR - K2566	32,4		
寸法図面 C	<L1 [mm]		
1224 ... SR - K1707	31,1		

機能

このインクリメンタルエンコーダはDCマイクロモータと組み合わせ、速度、位置決め制御用に回転速度、回転方向を検出します。

DCマイクロモータと適応する減速ギヤヘッドの詳細は別々の→別ののカタログページにあります。

ソリッドステートセンサと低慣性磁気ディスクは、90°の位相シフトを持つ2つのチャンネルと一つインデックスチャンネルを提供します。

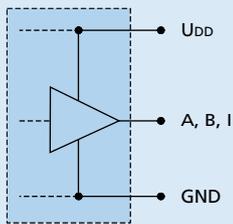
弊社の幅広いアクセサリについては、「アクセサリ」のチャプターをご参照ください。

エンコーダ標準供給電圧は3.3 VDCと5.0 VDCが選択可能です。

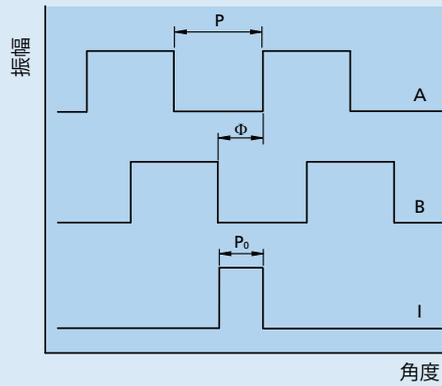
エンコーダとDCマイクロモータの出力信号用の供給電圧はディスクリトワイヤと8ピンモレックス圧着タイプのコネクタとを通して送られます。

出力信号/回路図/コネクタ情報

出力回路



出力信号
軸端から見た時計回りの回転方向



接続情報

番号	機能
1	モータ-
2	GND
3	UDD 5V
4	UDD 3,3V
5	チャンネル A
6	チャンネル B
7	チャンネル I
8	モータ+

エンコーダ接続、
モータ接続



ケーブル

ETFE, AWG 30

推奨コネクタ

Molex 51021-0800
grid 1,25 mm

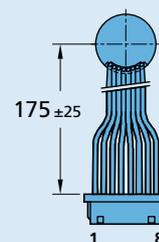
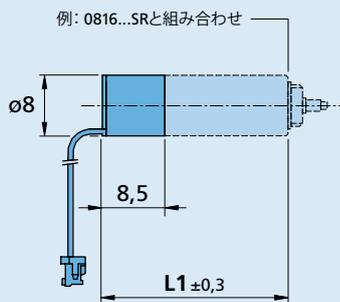
製品名

■ 例:

1016N012SR-K2566 HEM3-32

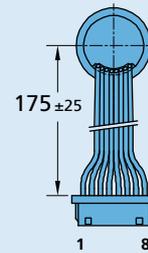
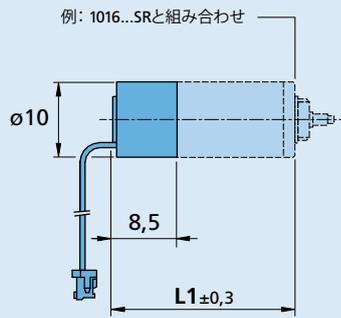
1224N012SR-K1707 HEM3-256

寸法図面 A



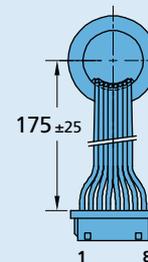
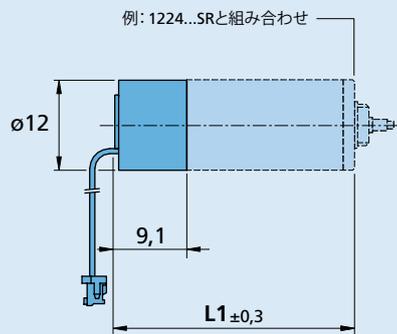
HEM3-256 W

寸法図面 B



HEM3-256 W

寸法図面 C



HEM3-256 W