

NEW

エンコーダ

磁気エンコーダ 3 チャンネル デジタル出力
16~4096パルス/回転

組み合わせ
ブラシレスDCモータ

シリーズ IEF3-4096

	IEF3	-16	-32	-64	-128	-256	-512	-1024	-2048	-4096		
1 回転のパルス数	N	16	32	64	128	256	512	1 024	2 048	4 096		
周波数範囲 ¹⁾	f	5	10	20	40	80	160	320	640	875	kHz	
信号出力(矩形波)		2+インデックス									チャンネル	
供給電圧	U_{DD}	4,5 ... 5,5									V	
消費電流(標準) ²⁾	I_{DD}	typ. 25, max. 40									mA	
出力電流 ³⁾	I_{OUT}	2,5									mA	
インデックスパルス幅 ⁴⁾	P_0	90 ± 45						90 ± 65	90 ± 75			°e
位相シフト(チャンネルAからB)	Φ	90 ± 45						90 ± 65	90 ± 75			°e
信号立ち上がり/立ち下がり時間 ($C_{LOAD}=50pF$)	tr/tf	0,05 / 0,05									µs	
マグネットディスクの慣性	J	1,57									gcm ²	
動作温度範囲		-40 ... +100									°C	
精度, typ.		0,5									°m	
再現性, typ.		0,08									°m	
履歴現象		0,02									°m	
エッジ間隔、最小。		225									ns	
重量, typ.		15,4									g	

¹⁾ 速度 (min^{-1}) = f (Hz) x 60/N

²⁾ $U_{DD} = 5$ V: 無負荷出力を持つ

³⁾ $U_{DD} = 5$ V: 低ロジックレベル < 0,4 V, 高ロジックレベル > 4,5 V: CMOS-およびTTL互換性あり

⁴⁾ 5 000 min^{-1} 時

組み合わせDCモータ

寸法図面 A	<L1 [mm]		
2214 ... BXT H	21,3		
寸法図面 B	<L1 [mm]		
3216 ... BXT H	23,3		
寸法図面 C	<L1 [mm]		
4221 ... BXT H	28,3		

機能

この3チャンネル出力のインクリメンタルエンコーダはブラシレスDCサーボ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。

エンコーダはDCサーボモータと組み合わせBXT Hシリーズに統合されただけで全長6,2 mm。

シャフト上の永久磁石は移動磁界を作ります。これはシングルチップ角度センサで取り込まれ、処理されます。

エンコーダの出力では、2つの90°位相シフトした長方形の信号は、最大4096インパルスとモータ回転あたりのインデックスインパルスにしてご利用いただけます。

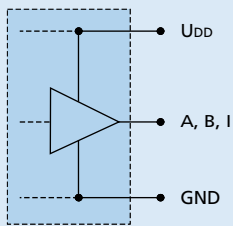
豊富な解像度仕様により、速度制御と位置決めアプリケーションに適応できます。

エンコーダは別のリボンケーブルを介して接続されております。

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。

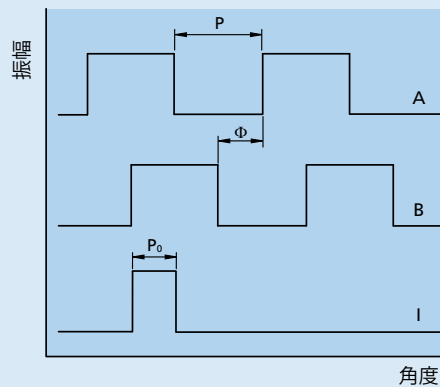
出力信号/回路図/コネクタ情報

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	N.C.
2	チャンネル I
3	GND
4	UDD
5	チャンネル B
6	チャンネル A

エンコーダ接続、



1 6

ケーブル

PVC リボンケーブル
6x AWG 28, 1,27 mm

オプション

- 変形コネクタ AWG 28 / PVC リボンケーブル, 使用 MOLEX PicoBladeコネクタ 51021-0600, コネクタ 53047-0610 と対で使用を推奨



組み合わせについてブラシレスDCサーボモータシリーズ BXT Hオプション番号:3807。
オプション番号:3592コネクタ 3830付きモータ。

製品名

- 例:

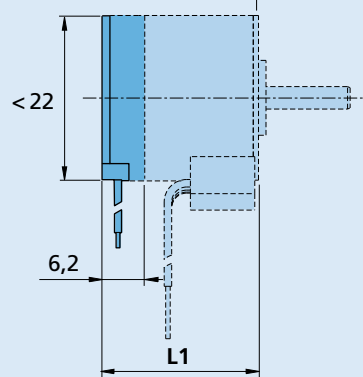
2214S012BXT H IEF3-4096

注意:

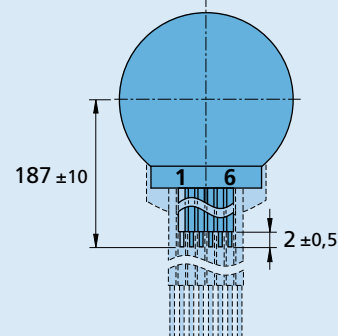
接続が正しくないと、
モータの電子回路が破損
します。

寸法図面 A

例: 与2214...BXT Hと組み合わせ

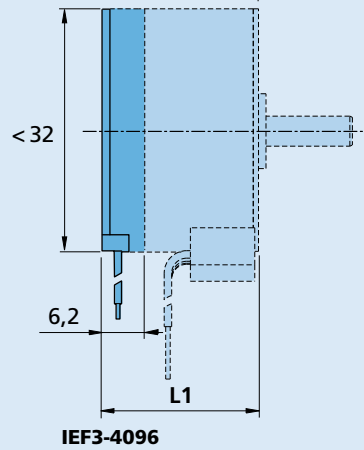


IEF3-4096



寸法図面 B

例：与3216...BXTHと組み合わせ



寸法図面 C

例：与4221...BXTHと組み合わせ

