



Magnetischer Encoder M Sense B

✓ Ausgelegt für Anwendungen, die hohe Genauigkeit und Feedback-Positionierung erfordern

Mit dem neuen magnetischen Encoder M Sense B können Sie Ihr Motorantriebssystem schnell und präzise aufrüsten. Der neue magnetische Encoder ermöglicht die genaue Positionierung und Drehzahlregelung für Ihre Anwendung und bietet dabei eine umfassende Lösung für Ihre Encoder-Anforderungen: Genauigkeit bis zu 1,5 Grad, integrierter RS-422 Line Driver, Auflösung von bis zu 1024 Pulse, axialer und radialer Kabelausgang und ein kompaktes Design.

LEISTUNG

- Integrale Nichtlinearität (INL): 1,5 Grad
- Integrierter RS-422 Line Driver
- Auflösung bis zu 1024 Pulse
- Flexibler Kabelausgang (axiale und radiale Optionen verfügbar)
- Maximaldrehzahl bei 1024 Impulse pro Umdrehung: 30.000 U/min

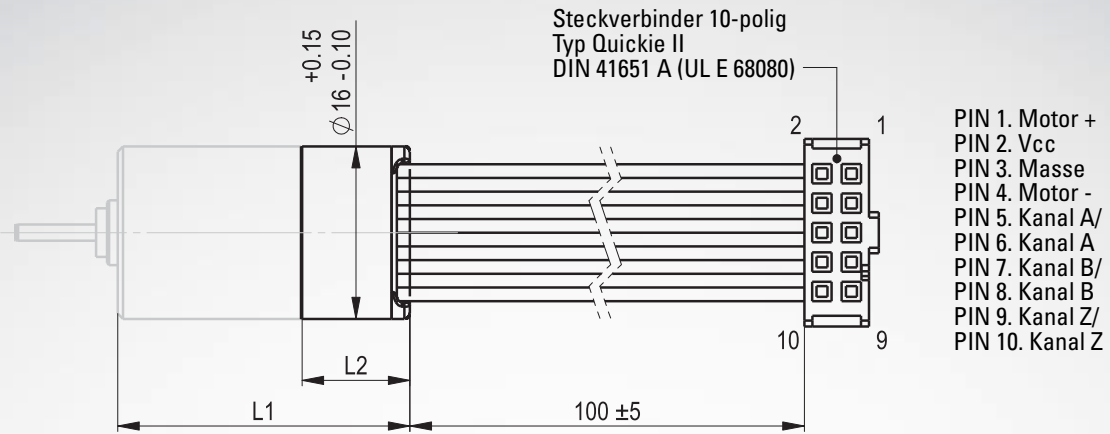
HAUPTMERKMALE

- Genaue Positionierung und Drehzahlregelung
- Zwischen Encoder und Treiber sind lange Kommunikationswege möglich
- Höhere Genauigkeit bei Winkelmessungen
- Kompaktes mechanisches Design
- Kann mit mittelschnell laufenden bürstenlosen Gleichstrommotoren sowie mit zahlreichen bürstenbehafteten Gleichstrommotoren verwendet werden

VERFÜGBARE KUNDENSPEZIFIZIERUNGEN

- Axialer und radialer Kabelabgang erhältlich
- Kabelabgangsrichtung
- Kabel- und Steckverbinderausgang





Merkmale bei 22 °C

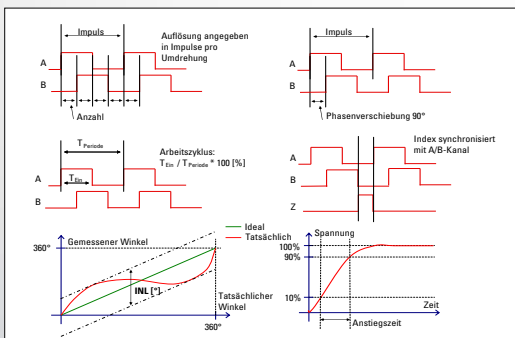
1	Pulse pro Umdrehung	1024, 512, 256, 128..1	Pulse pro Umdrehung
2	Versorgungsspannung	4,5 / 5,5	Volt
3	Versorgungsstrom	Typisch/ 16 / 23	mA
4	Anstiegs-/Abfallzeit (CL=50pF)	Max. 60	ns
5	Ausgabefrequenz	0,5	MHz
6	Elektrische Phasenverschiebung	90 ± 45 bis zu 256 Impulse pro Umdrehung ± 75 bei 512 & 1024 Impulse pro Umdrehung	Grad
7	Arbeitszyklus	50 ± 15 bis zu 256 Impulse pro Umdrehung ± 25 bei 512 & 1024 Impulse pro Umdrehung	%
8	INL (Integrale Nichtlinearität)	Max. 1,5	Grad
9	Maximaldrehzahl bei 1024 Impulse pro Umdrehung	Max. 30.000	U/min
10	Parameter des Line Driver	4 mA/10 MHz (Standardkonfiguration)	
11	Kabeltyp	AWG28 Flachbandkabelraster 1,27 mm	
12	Betriebstemperaturbereich	Min./Max. -40 bis +100	°C
13	Gewicht	Variiert je nach Motorgröße. Kontaktieren Sie uns.	g

Verfügbar für Motortypen	16S78	16N48	16N98	17N78	22S48	22N48	22N98
L1 Länge mit Motor – mm	27,1	27,1	27,1	27,1	36,6	46,4	46,4
L2 Länge des Encoders – mm	10	10	10	10	9,45	13,1	13,1

Verfügbar für Motortypen	30GT	P110	23GST	25GST	35NT	35GLT
L1 Länge mit Motor – mm	**	32,4	**	**	**	**
L2 Länge des Encoders – mm	**	13,6	**	**	**	**

**Auf Anfrage. Bitte kontaktieren Sie uns.

Verfügbar für Motortypen	16ECP36	16ECP52	22DCP
L1 Länge mit Motor – mm	**	**	**
L2 Länge des Encoders – mm	**	**	**



Encoder-Leistungsoption auf Anfrage erhältlich (kontaktieren Sie uns):

Typ des optionalen Line Driver: 4 mA-10 MHz (Standard) / 50 mA-10 MHz / 50 mA-300 kHz / 20 mA-3 MHz. 4 mA-10 MHz wird für den Einsatz mit einseitigen Ausgängen empfohlen. Andere Optionen sind für den Einsatz mit Differenzialausgängen bestimmt.

Andere Parameter können kundenspezifisch angepasst werden: Indexsynchronisierungsmodus, minimaler Randabstand, Drehrichtung, Niedrigstrommodus und andere.