



Encoder magnético M Sense B

- ✓ Projetado para aplicações que requerem alta precisão e feedback de posicionamento

Atualize de forma rápida e precisa o desempenho de seu sistema de acionamento por motor com o novo encoder magnético M Sense B. Coloque o novo encoder magnético em operação e veja a sua aplicação beneficiar-se de posicionamento preciso e controle de velocidade. O novo encoder magnético proporciona uma solução completa para sua necessidade: precisão de até 1,5 graus, driver RS422 integrado, resolução de até 1024 linhas, saída de cabo axial e radial e um projeto compacto.

RENDIMENTO E DESEMPENHO

- Linearidade não integral (Integral Non Linearity, INL): 1,5 graus
- Driver integrado RS 422
- Resolução até 1024
- Flexibilidade de saída de cabo (opções axial e radial disponíveis)
- Velocidade máxima a 1024 ppr: 30.000 rpm

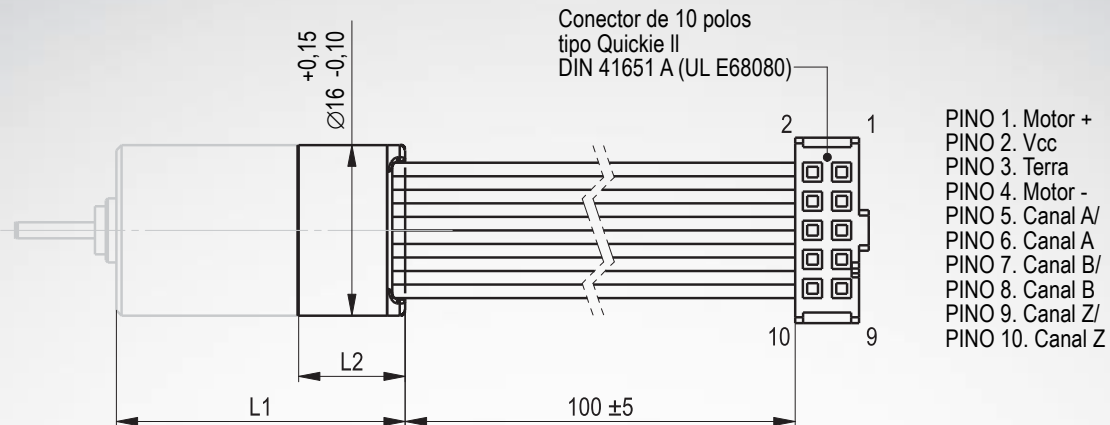
CARACTERÍSTICAS PRINCIPAIS

- Posicionamento preciso e controle de velocidade
- Linhas longas de comunicação podem ser feitas entre o encoder e o motor
- Mais precisão em medições angulares
- Design mecânico compacto
- Pode ser usado com motores sem escovas de média velocidade juntamente com uma ampla utilização de motores de corrente contínua com escovas

PERSONALIZAÇÃO DISPONÍVEL

- Cabos de saída axial e radial disponíveis
- Direção dos cabos de saída
- Cabos e conectores de saída





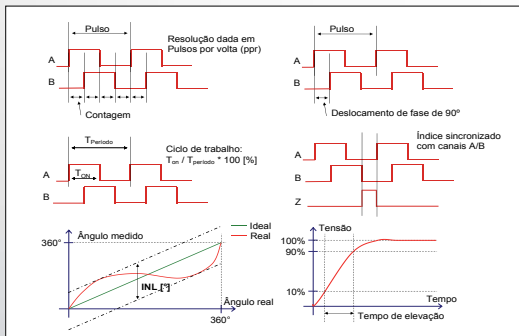
Características em 22°C / 5 000 rpm

| | | | | |
|----|--------------------------------------|---------------|---|--------|
| 1 | Número de linhas disponíveis | | 1024, 512, 256, 128..1 | LPR |
| 2 | Tensão de alimentação | | 4,5 / 5,5 | Volt |
| 3 | Fonte de corrente | Típico / Máx. | 1623 | mA |
| 4 | Tempo de elevação / queda (CL=50pF) | Máx | 60 | ns |
| 5 | Frequência de saída | | 0,5 | MHz |
| 6 | Deslocamento de fase elétrica | | 60 ± 45 até 256 ppr ± 75 para 512 e 1024 ppr | graus |
| 7 | Ciclo de trabalho | | 70 ± 15 até 256 ppr ± 25 para 512 e 1024 ppr | % |
| 8 | INL (Integral Non Linearity) | Máx | 1,5 | graus |
| 9 | Velocidade máxima a 1024 ppr | Máx | 30.000 | rpm |
| 10 | Parâmetros do driver | | 4 mA / 10 MHz (configuração padrão) | |
| 11 | Tipo de cabo | | Cabo flat AWG28 1,27 mm | |
| 12 | (E4016) Fora da Faixa de Temperatura | Mín / Máx | -40 to +100 | °C |
| 13 | Peso | | Varia de acordo com o tamanho do motor Fale conosco | g (oz) |

| | Disponível em tipos de motores | 16S78 | 16N48 | 16N98 | 17N78 | 22S48 | 22N48 | 22N98 |
|----|----------------------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| L1 | Comprimento com motor - mm (in) | 27,1 (1,07) | 27,1 (1,07) | 27,1 (1,07) | 27,1 (1,07) | 36,6 (1,44) | 46,4 (1,83) | 46,4 (1,83) |
| L2 | Comprimento do encoder - mm (in) | 10 (0,39) | 10 (0,39) | 10 (0,39) | 10 (0,39) | 9,45 (0,38) | 13,1 (0,52) | 13,1 (0,52) |

| | Disponível em tipos de motores | 30GT | P110 | 23GST | 25GST | 35NT | 35GLT |
|----|----------------------------------|------|-------------|-------|-------|------|-------|
| L1 | Comprimento com motor - mm (in) | * | 32,4 (1,28) | * | * | * | * |
| L2 | Comprimento do encoder - mm (in) | * | 13,6 (0,54) | * | * | * | * |

| | Disponível em tipos de motores | 16ECP36 | 16ECP52 | 22DCP | |
|----|----------------------------------|---------|---------|-------|---|
| L1 | Comprimento com motor - mm (in) | * | * | * | *Disponível sob encomenda. Por favor entrar em contato com a Portescap. |
| L2 | Comprimento do encoder - mm (in) | * | * | * | |



Opções de encoder estão disponível sob encomenda (fale conosco):

Tipo de driver opcional: 4 mA-10 MHz (padrão) / 50 mA-10 MHz / 50 mA-300 kHz / 20 mA-3 MHz. 4 mA-10 MHz é recomendado para uso como saídas de extremidade única. Outras opções são dedicadas para uso com saídas diferenciais.

Outros parâmetros podem ser personalizados: Modos de sincronização de índices, distância mínima de borda, direção de rotação e outros.