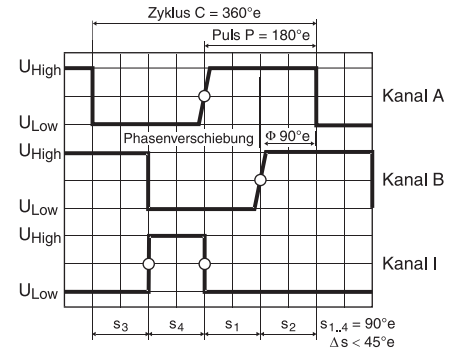
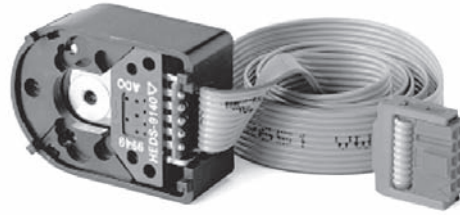
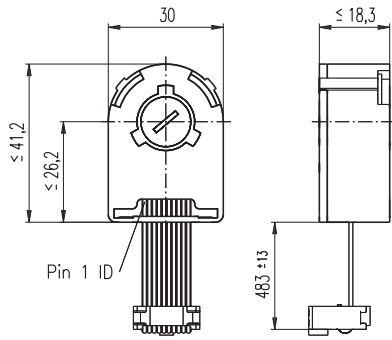


Encoder HEDL 5540 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



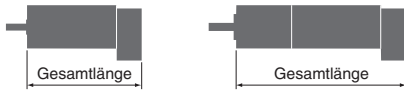
Drehrichtung cw (Definition cw S. 78)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

110512	110514	110516
--------	--------	--------

Typ	110512	110514	110516
Impulszahl pro Umdrehung	500	500	500
Anzahl Kanäle	3	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000	12000	12000
Wellendurchmesser (mm)	3	4	6



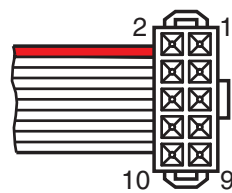
maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / ● siehe Getriebe
RE 25	107/109					75.3
RE 25	107/109	GP 26/GP 32	270/272			●
RE 25	107/109	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281			●
RE 25	107/109	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	273/276			●
RE 25	107/109	GP 32 S	301-303			●
RE 25, 20 W	108					63.8
RE 25, 20 W	108	GP 26/GP 32	270/272			●
RE 25, 20 W	108	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281			●
RE 25, 20 W	108	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	273/276			●
RE 25, 20 W	108	GP 32 S	301-303			●
RE 25, 20 W	108			AB 28	372	94.3
RE 25, 20 W	108	GP 26/GP 32	270/272	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	108	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	108	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	273/276	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	108	GP 32 S	301-303	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	109			AB 28	372	105.8
RE 25, 20 W	109	GP 26/GP 32	270/272	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	109	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	109	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	273/276	AB 28	372	●
RE 25, 20 W	109	GP 32 S	301-303	AB 28	372	●
RE 30, 15 W	110					88.8
RE 30, 15 W	110	GP 32, 0.75 - 4.5 Nm	274			●
RE 30, 60 W	111					88.8
RE 30, 60 W	111	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	272-278			●
RE 30, 60 W	111	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281			●
RE 30, 60 W	111	GP 32 S	301-303			●
RE 35, 90 W	112					91.7
RE 35, 90 W	112	GP 32, 0.75 - 8.0 Nm	272-279			●
RE 35, 90 W	112	GP 42, 3.0 - 15 Nm	283			●
RE 35, 90 W	112	GP 32 S	301-303			●
RE 35, 90 W	112			AB 28	372	124.3
RE 35, 90 W	112	GP 32, 0.75 - 8.0 Nm	272-279	AB 28	372	●
RE 35, 90 W	112	GP 42, 3.0 - 15 Nm	283	AB 28	372	●
RE 35, 90 W	112	GP 32 S	301-303	AB 28	372	●

Technische Daten

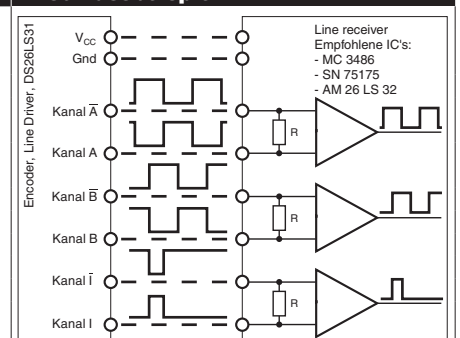
Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Ausgangssignal	EIA Standard RS 422
verwendeter Treiber:	DS26LS31
Phasenverschiebung Φ	90° ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25 °C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25 °C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+100 °C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	min. -20 mA, max. 20 mA
Option	1000 Impulse, 2 Kanal

Pinbelegung



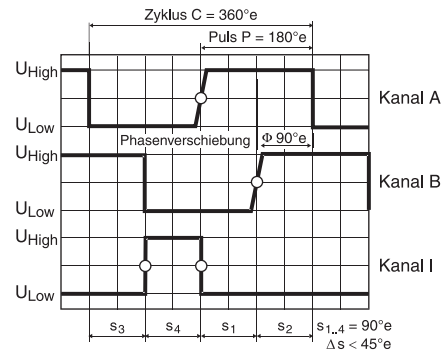
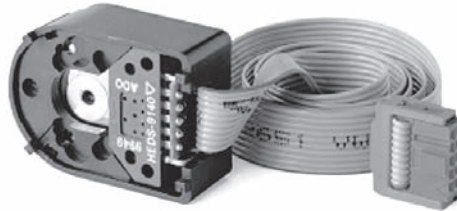
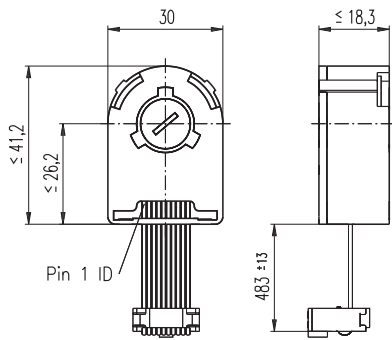
- 1 N.C.
 - 2 V_{CC}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 Kanal A
 - 6 Kanal A
 - 7 Kanal B
 - 8 Kanal B
 - 9 Kanal I (Index)
 - 10 Kanal I (Index)
- Steckertyp DIN 41651/
EN 60603-13
Flachbandkabel AWG 28

Anschlussbeispiel



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Encoder HEDL 5540 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



Drehrichtung cw (Definition cw S. 78)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

110512	110514	110516	110518
--------	--------	--------	--------

Typ

Impulszahl pro Umdrehung	500	500	500	500
Anzahl Kanäle	3	3	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000	12000	12000	12000
Wellendurchmesser (mm)	3	4	6	8



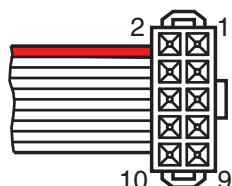
maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / ● siehe Getriebe
RE 40, 150 W	114					91.7
RE 40, 150 W	114	GP 42, 3.0 - 15 Nm	283			●
RE 40, 150 W	114	GP 52, 4.0 - 30 Nm	287			●
RE 40, 150 W	114			AB 28	372	124.3
RE 40, 150 W	114	GP 42, 3.0 - 15 Nm	283	AB 28	372	●
RE 40, 150 W	114	GP 52, 4.0 - 30 Nm	287	AB 28	372	●
RE 50, 200 W	115					128.7
RE 50, 200 W	115	GP 52, 4 - 30 Nm	288			●
RE 50, 200 W	115	GP 62, 8 - 50 Nm	289			●
RE 65, 250 W	116					157.3
RE 65, 250 W	116	GP 81, 20 - 120 Nm	290			●
A-max 26	134-140					63.1
A-max 26	134-140	GP 26, 0.75 - 4.5 Nm	270			●
A-max 26	134-140	GS 30/GP 32	271/274			●
A-max 26	134-140	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	273/277			●
A-max 26	134-140	GS 38, 0.1 - 0.6 Nm	282			●
A-max 26	134-140	GP 32 S	301-303			●
A-max 32	142/144					82.3
A-max 32	142/144	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	272-277			●
A-max 32	142/144	GS 38, 0.1 - 0.6 Nm	282			●
A-max 32	142/144	GP 32 S	301-303			●

Technische Daten

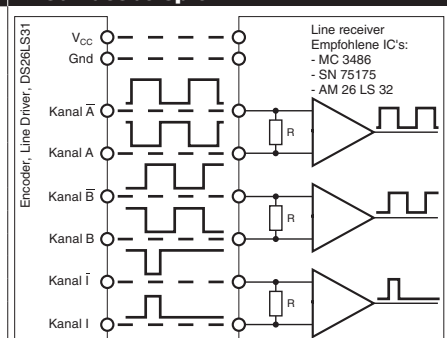
Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Ausgangssignal	EIA Standard RS 422
verwendeter Treiber:	DS26LS31
Phasenverschiebung Φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 k Ω , 25°C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 k Ω , 25°C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+100°C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	min. -20 mA, max. 20 mA
Option	1000 Impulse, 2 Kanal

Pinbelegung



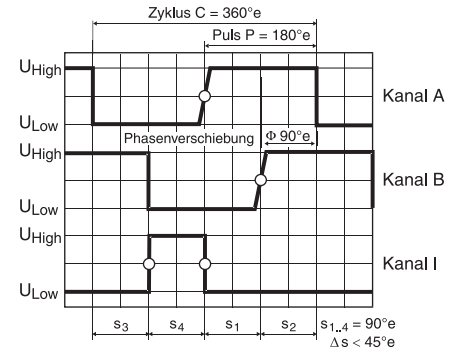
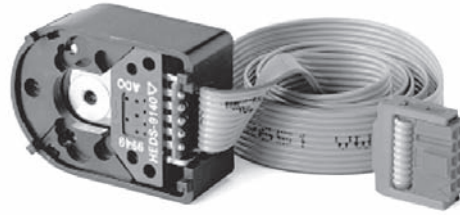
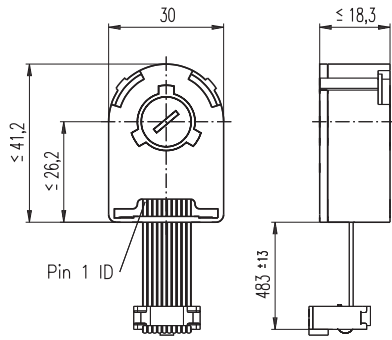
- 1 N.C.
 - 2 V_{CC}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 Kanal Ā
 - 6 Kanal A
 - 7 Kanal B
 - 8 Kanal B̄
 - 9 Kanal I (Index)
 - 10 Kanal I (Index)
- Steckertyp DIN 41651/
EN 60603-13
Flachbandkabel AWG 28

Anschlussbeispiel



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Encoder HEDL 5540 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



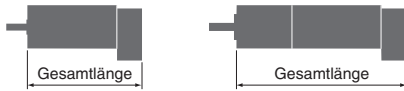
Drehrichtung cw (Definition cw S. 78)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

110512	110514	110516
--------	--------	--------

Typ	110512	110514	110516
Impulszahl pro Umdrehung	500	500	500
Anzahl Kanäle	3	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000	12000	12000
Wellendurchmesser (mm)	3	4	6



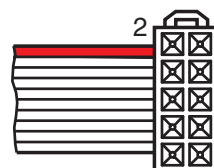
maxon Baukastensystem

+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / ● siehe Getriebe
EC 32, 80 W	192					78.4
EC 32, 80 W	192	GP 32, 0.75 - 6.0 Nm	272-278			●
EC 32, 80 W	192	GP 32 S	301-303			●
EC 40, 170 W	193					103.4
EC 40, 170 W	193	GP 42, 3.0 - 15 Nm	283			●
EC 40, 170 W	193	GP 52, 4.0 - 30 Nm	287			●
EC-max 30, 40 W	204					62.6
EC-max 30, 40 W	204	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	277/279			●
EC-max 30, 40 W	204	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281			●
EC-max 30, 40 W	204	GP 32 S	301-303			●
EC-max 30, 40 W	204			AB 20	370	98.4
EC-max 30, 40 W	204	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	277/279	AB 20	370	●
EC-max 30, 40 W	204	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281	AB 20	370	●
EC-max 30, 40 W	204	GP 32 S	301-303	AB 20	370	●
EC-max 30, 60 W	205					84.6
EC-max 30, 60 W	205	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	277/279			●
EC-max 30, 60 W	205	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281			●
EC-max 30, 60 W	205	GP 42, 3 - 15 Nm	284			●
EC-max 30, 60 W	205			AB 20	370	120.4
EC-max 30, 60 W	205	GP 32, 1.0 - 8.0 Nm	277/279	AB 20	370	●
EC-max 30, 60 W	205	KD 32, 1.0 - 4.5 Nm	281	AB 20	370	●
EC-max 30, 60 W	205	GP 42, 3 - 15 Nm	284	AB 20	370	●
EC-max 40, 70 W	206					81.4
EC-max 40, 70 W	206	GP 42, 3 - 15 Nm	284			●
EC-max 40, 70 W	206			AB 28	371	110.7
EC-max 40, 70 W	206	GP 42, 3 - 15 Nm	284	AB 28	371	●
EC-max 40, 120 W	207					111.4
EC-max 40, 120 W	207	GP 52, 4 - 30 Nm	288			●
EC-max 40, 120 W	207			AB 28	371	140.7
EC-max 40, 120 W	207	GP 52, 4 - 30 Nm	288	AB 28	371	●

Technische Daten

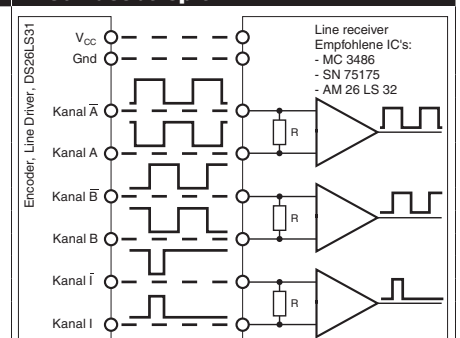
Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Ausgangssignal	EIA Standard RS 422
verwendeter Treiber:	DS26LS31
Phasenverschiebung Φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 k Ω , 25°C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 k Ω , 25°C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+100°C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	min. -20 mA, max. 20 mA
Option	1000 Impulse, 2 Kanal

Pinbelegung



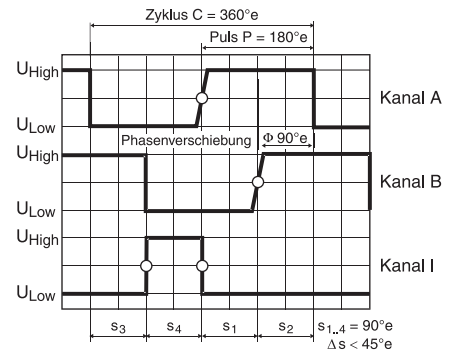
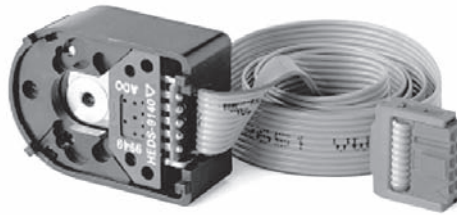
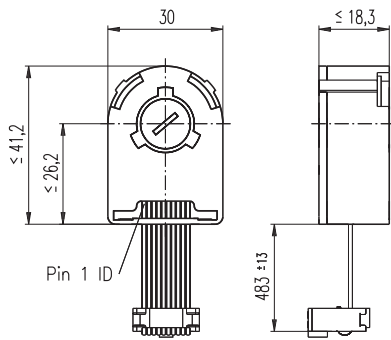
- 1 N.C.
 - 2 V_{CC}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 Kanal Ā
 - 6 Kanal A
 - 7 Kanal B̄
 - 8 Kanal B
 - 9 Kanal I (Index)
 - 10 Kanal I (Index)
- Steckertyp DIN 41651/
EN 60603-13
Flachbandkabel AWG 28

Anschlussbeispiel



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

Encoder HEDL 5540 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



Drehrichtung cw (Definition cw S. 78)

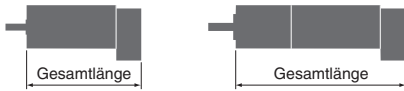
- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

110512	110514	110516	X drives
--------	--------	--------	----------

Typ

Impulszahl pro Umdrehung	500	500	500	500
Anzahl Kanäle	3	3	3	3
Max. Impulsfrequenz (kHz)	100	100	100	100
Max. Drehzahl (min ⁻¹)	12000	12000	12000	12000
Wellendurchmesser (mm)	3	4	6	3-6



maxon Baukastensystem

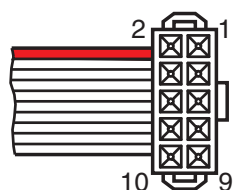
+ Motor	Seite	+ Getriebe	Seite	+ Bremse	Seite	Gesamtlänge [mm] / ● siehe Getriebe
EC-4pole 22, 90 W	211					70.1
EC-4pole 22, 90 W	211	GP 22/GP 32	266/277			●
EC-4pole 22, 90 W	211	GP 32 S	301-303			●
EC-4pole 22, 120 W	212					87.5
EC-4pole 22, 120 W	212	GP 22/GP 32	266/277			●
EC-4pole 22, 120 W	212	GP 32 S	301-303			●
EC-4pole 30, 100 W	213					67.6
EC-4pole 30, 100 W	213	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	279			●
EC-4pole 30, 100 W	213	GP 42, 3 - 15 Nm	284			●
EC-4pole 30, 100 W	213			AB 20	370	104.0
EC-4pole 30, 100 W	213	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	279	AB 20	370	●
EC-4pole 30, 100 W	213	GP 42, 3 - 15 Nm	284	AB 20	370	●
EC-4pole 30, 200 W	214					84.6
EC-4pole 30, 200 W	214	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	279			●
EC-4pole 30, 200 W	214	GP 42, 3 - 15 Nm	284			●
EC-4pole 30, 200 W	214			AB 20	370	121.0
EC-4pole 30, 200 W	214	GP 32, 4.0 - 8.0 Nm	279	AB 20	370	●
EC-4pole 30, 200 W	214	GP 42, 3 - 15 Nm	284	AB 20	370	●
EC-i 40, 50 W	228					49.0
EC-i 40, 50 W	228	GP 32, 1 - 6 Nm	277			●
EC-i 40, 50 W	228	GP 42, 3 - 15 Nm	284			●
EC-i 40, 50 W	228	GP 32 S	301-303			●
EC-i 40, 70 W	229					59.0
EC-i 40, 70 W	229	GP 32, 1 - 6 Nm	277			●
EC-i 40, 70 W	229	GP 42, 3 - 15 Nm	284			●
EC-i 40, 70 W	229	GP 32 S	301-303			●
DCX 22 S						online
DCX 22 L						online
DCX 32 L						online
DCX 35 L						online

Technische Daten

Versorgungsspannung V _{CC}	5 V ± 10%
Ausgangssignal	EIA Standard RS 422
verwendeter Treiber:	DS26LS31
Phasenverschiebung Φ	90°e ± 45°e
Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 k Ω , 25°C)	180 ns
Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 k Ω , 25°C)	40 ns
Indexpulsbreite	90°e
Betriebstemperaturbereich	-40...+100°C
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	≤ 0.6 gcm ²
Max. Winkelbeschleunigung	250 000 rad s ⁻²
Strom pro Kanal	min. -20 mA, max. 20 mA
Option	1000 Impulse, 2 Kanal

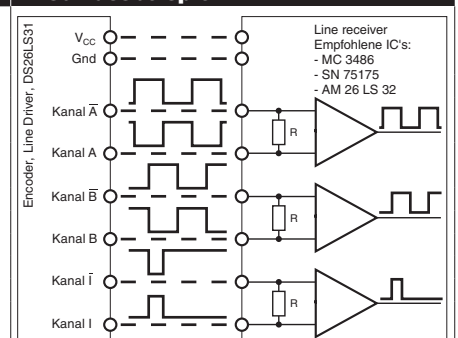
Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Pinbelegung



- 1 N.C.
 - 2 V_{CC}
 - 3 GND
 - 4 N.C.
 - 5 Kanal A
 - 6 Kanal A
 - 7 Kanal B
 - 8 Kanal B
 - 9 Kanal I (Index)
 - 10 Kanal I (Index)
- Steckertyp DIN 41651/
EN 60603-13
Flachbandkabel AWG 28

Anschlussbeispiel



Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω