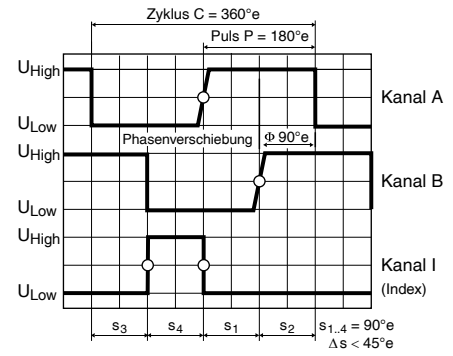
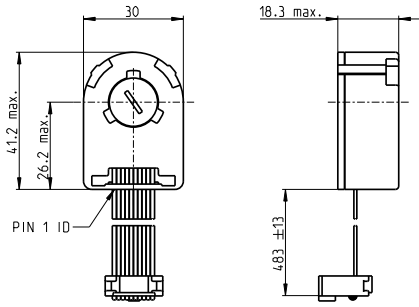


Encoder HEDL 5540 500 Impulse, 3 Kanal, mit Line Driver RS 422



Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

sensor

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

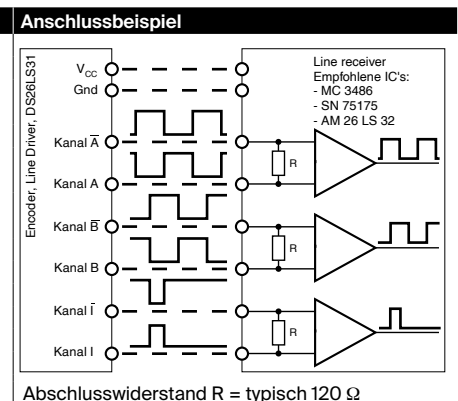
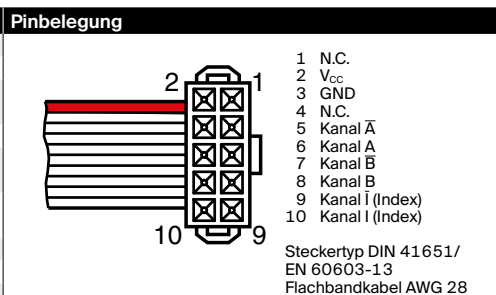
| Artikelnummern | | | | |
|----------------|--------|--------|--------|----------|
| 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |

| Typ | 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |
|------------------------------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 |
| Wellendurchmesser (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 2-4 |

maxon Baukastensystem

| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe |
|-------------|---------|----------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|
| RE 25 | 134/136 | | | | | 75.3 |
| RE 25 | 134/136 | GP 26/GP 32 | 381/383 | | | • |
| RE 25 | 134/136 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | | | • |
| RE 25 | 134/136 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 384/387 | | | • |
| RE 25 | 134/136 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| RE 25, 20 W | 135 | | | | | 63.8 |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 22, 0.5 Nm | 375 | | | • |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 26/GP 32 | 381/383 | | | • |
| RE 25, 20 W | 135 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | | | • |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 384/387 | | | • |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| RE 25, 20 W | 135 | | | AB 28 | 519 | 94.3 |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 26/GP 32 | 381/383 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 135 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 384/387 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 135 | GP 32 S | 416-421 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 136 | | | AB 28 | 519 | 105.8 |
| RE 25, 20 W | 136 | GP 26/GP 32 | 381/383 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 136 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 136 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 384/387 | AB 28 | 519 | • |
| RE 25, 20 W | 136 | GP 32 S | 416-421 | AB 28 | 519 | • |
| RE 30, 15 W | 137 | | | | | 88.8 |
| RE 30, 15 W | 137 | GP 32, 0.75 - 4.5 Nm | 385 | | | • |
| RE 30, 60 W | 138 | | | | | 88.8 |
| RE 30, 60 W | 138 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 383-390 | | | • |
| RE 30, 60 W | 138 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | | | • |
| RE 30, 60 W | 138 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| RE 35, 90 W | 139 | | | | | 91.7 |
| RE 35, 90 W | 139 | GP 32, 0.75 - 8.0 Nm | 383-391 | | | • |
| RE 35, 90 W | 139 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 396 | | | • |
| RE 35, 90 W | 139 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| RE 35, 90 W | 139 | | | AB 28 | 519 | 124.3 |
| RE 35, 90 W | 139 | GP 32, 0.75 - 8.0 Nm | 383-391 | AB 28 | 519 | • |
| RE 35, 90 W | 139 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 396 | AB 28 | 519 | • |
| RE 35, 90 W | 139 | GP 32 S | 417-421 | AB 28 | 519 | • |

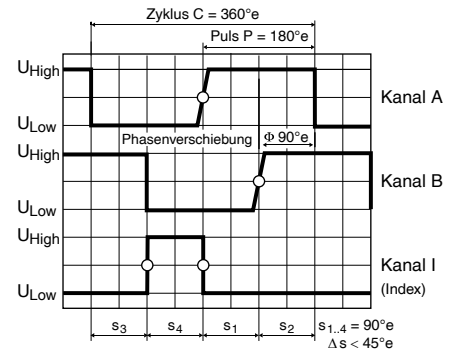
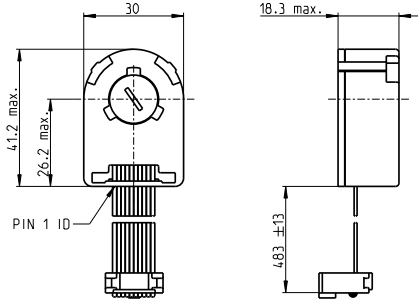
| Technische Daten | |
|---|-----------------------------|
| Versorgungsspannung V _{CC} | 5 V ± 10% |
| Typische Stromaufnahme | 55 mA |
| Ausgangssignal | EIA Standard RS 422 |
| verwendeter Treiber: | DS26LS31 |
| Phasenverschiebung φ | 90°e ± 45°e |
| Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C) | 180 ns |
| Signalabfallzeit (typisch, bei C _L = 25 pF, R _L = 2.7 kΩ, 25°C) | 40 ns |
| Impulsbreite | 90°e |
| Betriebstemperaturbereich | -40...+100°C |
| Trägheitsmoment der Impulsscheibe | ≤ 0.6 gcm ² |
| Max. Winkelbeschleunigung | 250 000 rad s ⁻² |
| Strom pro Kanal | ± 20 mA |



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

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

sensor

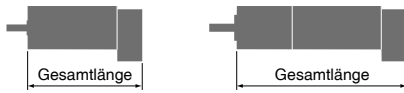


Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

| Artikelnummern | | | | |
|----------------|--------|--------|--------|----------|
| 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |

| Typ | 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |
|------------------------------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 |
| Wellendurchmesser (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 2-4 |



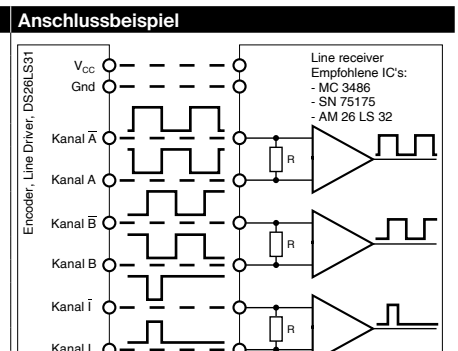
| maxon Baukastensystem | | | | | | |
|-----------------------|---------|------------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|
| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe |
| RE 40, 25 W | 140 | | | | | 91.7 |
| RE 40, 150 W | 141 | | | | | 91.7 |
| RE 40, 150 W | 141 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 396 | | | • |
| RE 40, 150 W | 141 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 401 | | | • |
| RE 40, 150 W | 141 | | | AB 28 | 519 | 124.3 |
| RE 40, 150 W | 141 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 396 | AB 28 | 519 | • |
| RE 40, 150 W | 141 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 401 | AB 28 | 519 | • |
| RE 50, 200 W | 142 | | | | | 128.7 |
| RE 50, 200 W | 142 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 402 | | | • |
| RE 50, 200 W | 142 | GP 62, 8.0 - 50.0 Nm | 403 | | | • |
| RE 65, 250 W | 143 | | | | | 157.3 |
| RE 65, 250 W | 143 | GP 81, 20.0 - 120.0 Nm | 404 | | | • |
| A-max 26 | 161-164 | | | | | 63.1 |
| A-max 26 | 161-164 | GP 26, 0.75 - 4.5 Nm | 381 | | | • |
| A-max 26 | 161-164 | GS 30/GP 32 | 382/385 | | | • |
| A-max 26 | 161-164 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 384/387 | | | • |
| A-max 26 | 161-164 | GS 38, 0.1 - 0.6 Nm | 395 | | | • |
| A-max 26 | 161-164 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| A-max 32 | 166 | | | | | 82.3 |
| A-max 32 | 166 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 383-388 | | | • |
| A-max 32 | 166 | GS 38, 0.1 - 0.6 Nm | 395 | | | • |
| A-max 32 | 166 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC 32, 80 W | 228 | | | | | 78.4 |
| EC 32, 80 W | 228 | GP 32, 0.75 - 6.0 Nm | 383-390 | | | • |
| EC 32, 80 W | 228 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC 40, 170 W | 229 | | | | | 103.4 |
| EC 40, 170 W | 229 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 396 | | | • |
| EC 40, 170 W | 229 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 401 | | | • |

| Technische Daten | |
|--|-----------------------------|
| Versorgungsspannung V _{CC} | 5 V ± 10% |
| Typische Stromaufnahme | 55 mA |
| 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 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 | ± 20 mA |

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)

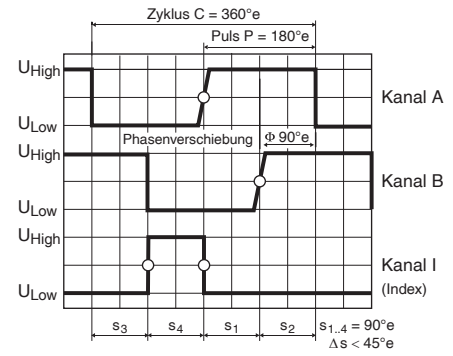
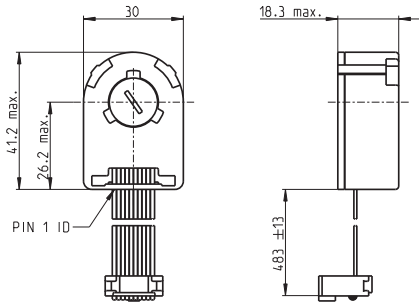
Steckertyp DIN 41651/
EN 60603-13
Flachbandkabel AWG 28



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

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



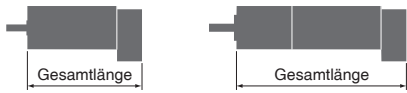
Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

sensor

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

| Artikelnummern | | | | |
|----------------|--------|--------|--------|----------|
| 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |

| Typ | 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |
|------------------------------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 |
| Wellendurchmesser (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 2-4 |



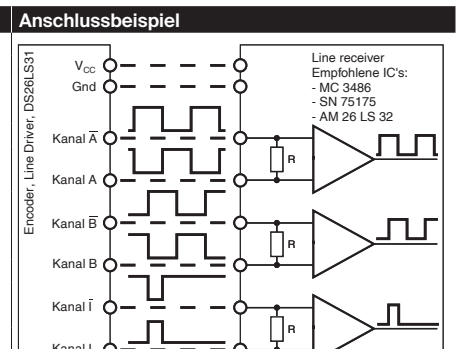
| maxon Baukastensystem | | | | | | |
|-----------------------|-------|----------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|
| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe |
| EC-max 30, 40 W | 240 | | | | | 62.7 |
| EC-max 30, 40 W | 240 | GP 32, 1.0 - 8.0 Nm | 388/391 | | | • |
| EC-max 30, 40 W | 240 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | | | • |
| EC-max 30, 40 W | 240 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-max 30, 40 W | 240 | | | AB 20 | 516 | 98.2 |
| EC-max 30, 40 W | 240 | GP 32, 1.0 - 8.0 Nm | 388/391 | AB 20 | 516 | • |
| EC-max 30, 40 W | 240 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | AB 20 | 516 | • |
| EC-max 30, 40 W | 240 | GP 32 S | 416-421 | AB 20 | 516 | • |
| EC-max 30, 60 W | 241 | | | | | 84.7 |
| EC-max 30, 60 W | 241 | GP 32, 1.0 - 8.0 Nm | 388/391 | | | • |
| EC-max 30, 60 W | 241 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | | | • |
| EC-max 30, 60 W | 241 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | | | • |
| EC-max 30, 60 W | 241 | | | AB 20 | 516 | 120.2 |
| EC-max 30, 60 W | 241 | GP 32, 1.0 - 8.0 Nm | 388/391 | AB 20 | 516 | • |
| EC-max 30, 60 W | 241 | KD 32, 1.0 - 4.5 Nm | 394 | AB 20 | 516 | • |
| EC-max 30, 60 W | 241 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | AB 20 | 516 | • |
| EC-max 40, 70 W | 242 | | | | | 81.4 |
| EC-max 40, 70 W | 242 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | | | • |
| EC-max 40, 70 W | 242 | | | AB 28 | 518 | 110.7 |
| EC-max 40, 70 W | 242 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | AB 28 | 518 | • |
| EC-max 40, 120 W | 243 | | | | | 111.4 |
| EC-max 40, 120 W | 243 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 402 | | | • |
| EC-max 40, 120 W | 243 | | | AB 28 | 518 | 140.7 |
| EC-max 40, 120 W | 243 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 402 | AB 28 | 518 | • |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | | | | | 70.1 |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | GP 22/GP 32 | 378/388 | | | • |
| EC-4pole 22, 90 W | 247 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | | | | | 87.5 |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | GP 22/GP 32 | 378/388 | | | • |
| EC-4pole 22, 120 W | 248 | GP 32 S | 416-421 | | | • |

| Technische Daten | |
|--|-----------------------------|
| Versorgungsspannung V _{CC} | 5 V ± 10% |
| Typische Stromaufnahme | 55 mA |
| 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 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 | ± 20 mA |

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

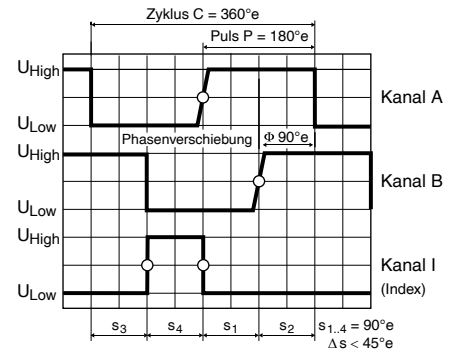
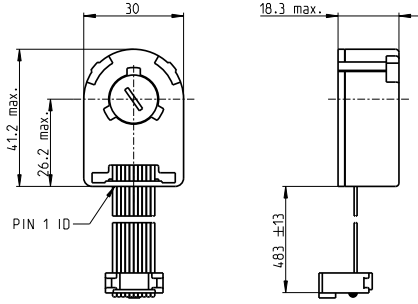


Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

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

sensor

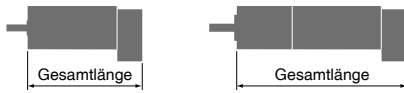


Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

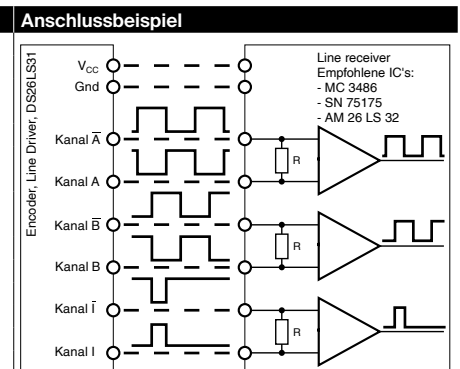
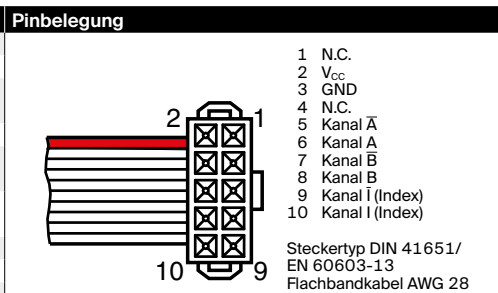
| Artikelnummern | | | | | |
|------------------------------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Typ | 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |
| Impulszahl pro Umdrehung | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 |
| Wellendurchmesser (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 2-4 |

| Typ | 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |
|------------------------------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 |
| Wellendurchmesser (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 2-4 |



| maxon Baukastensystem | | | | | | |
|-----------------------|-------|---------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|
| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | | | | | 67.6 |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | GP 32, 4.0 - 8.0 Nm | 391 | | | • |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | GP 42, 3 - 15 Nm | 397 | | | • |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | | | AB 20 | 516 | 104.0 |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | GP 32, 4.0 - 8.0 Nm | 391 | AB 20 | 516 | • |
| EC-4pole 30, 100 W | 249 | GP 42, 3 - 15 Nm | 397 | AB 20 | 516 | • |
| EC-4pole 30, 200 W | 251 | | | | | 84.6 |
| EC-4pole 30, 200 W | 251 | GP 32, 4.0 - 8.0 Nm | 391 | | | • |
| EC-4pole 30, 200 W | 251 | GP 42, 3 - 15 Nm | 397 | | | • |
| EC-4pole 30, 200 W | 251 | | | AB 20 | 516 | 121.0 |
| EC-4pole 30, 200 W | 251 | GP 32, 4.0 - 8.0 Nm | 391 | AB 20 | 516 | • |
| EC-4pole 30, 200 W | 251 | GP 42, 3 - 15 Nm | 397 | AB 20 | 516 | • |
| EC-i 30, 30 W | 258 | | | | | 62.7 |
| EC-i 30, 30 W | 258 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 388 | | | • |
| EC-i 30, 30 W | 258 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-i 30, 45 W | 259 | | | | | 62.7 |
| EC-i 30, 45 W | 259 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 389 | | | • |
| EC-i 30, 45 W | 259 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-i 30, 50 W | 260 | | | | | 84.7 |
| EC-i 30, 50 W | 260 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 389 | | | • |
| EC-i 30, 50 W | 260 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-i 30, 75 W | 261 | | | | | 84.7 |
| EC-i 30, 75 W | 261 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 389 | | | • |
| EC-i 30, 75 W | 261 | GP 32 S | 416-421 | | | • |

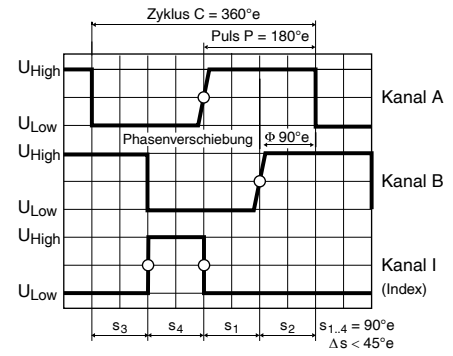
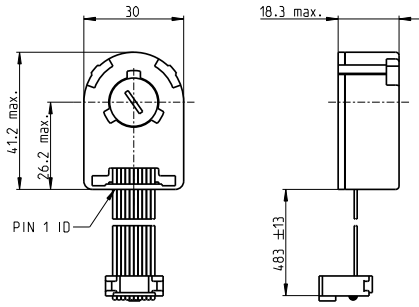
| Technische Daten | |
|---|-----------------------------|
| Versorgungsspannung V _{CC} | 5 V ± 10% |
| Typische Stromaufnahme | 55 mA |
| Ausgangssignal | EIA Standard RS 422 |
| verwendeter Treiber: | DS26LS31 |
| Phasenverschiebung φ | 90° ± 45°e |
| Signalanstiegszeit (typisch, bei C _L = 25 pF, 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 | ± 20 mA |



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.

Abschlusswiderstand R = typisch 120 Ω

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



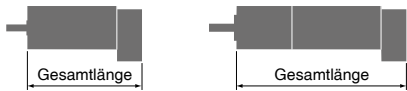
Drehrichtung cw (Definition cw S. 68)

sensor

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

| Artikelnummern | | | | |
|----------------|--------|--------|--------|----------|
| 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |

| Typ | 110512 | 110514 | 110516 | 110518 | X drives |
|------------------------------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Impulszahl pro Umdrehung | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| Anzahl Kanäle | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Max. Impulsfrequenz (kHz) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Max. Drehzahl (min ⁻¹) | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 | 12000 |
| Wellendurchmesser (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 2-4 |



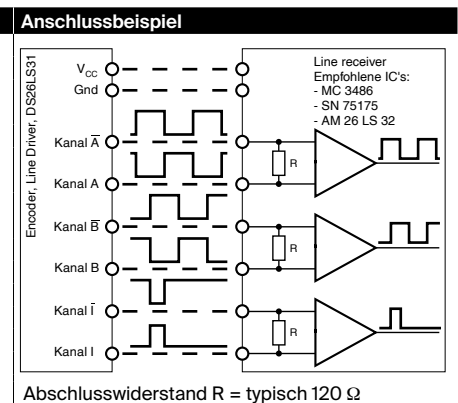
| maxon Baukastensystem | | | | | | |
|-----------------------|---------|----------------------|---------|----------|-------|-------------------------------------|
| + Motor | Seite | + Getriebe | Seite | + Bremse | Seite | Gesamtlänge [mm] / • siehe Getriebe |
| EC-i 40, 50 W | 262/263 | | | | | 49.0 |
| EC-i 40, 50 W | 262 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 388 | | | • |
| EC-i 40, 50 W | 262/263 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | | | • |
| EC-i 40, 50 W | 262 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-i 40, 70 W | 264/265 | | | | | 59.0 |
| EC-i 40, 70 W | 264 | GP 32, 1.0 - 6.0 Nm | 388 | | | • |
| EC-i 40, 70 W | 264/265 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | | | • |
| EC-i 40, 70 W | 264 | GP 32 S | 416-421 | | | • |
| EC-i 40, 100 W | 266 | | | | | 79.0 |
| EC-i 40, 100 W | 266 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | | | • |
| EC-i 40, 130 W | 267 | | | | | 113.8 |
| EC-i 40, 130 W | 267 | GP 42, 3.0 - 15.0 Nm | 397 | | | • |
| EC-i 52, 180 W | 268 | | | | | 100.7 |
| EC-i 52, 180 W | 268 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 401 | | | • |
| EC-i 52, 200 W | 269 | | | | | 130.7 |
| EC-i 52, 200 W | 269 | GP 52, 4.0 - 30.0 Nm | 401 | | | • |
| DCX 22 S | 89-90 | | | | | |
| DCX 22 L | 91-92 | | | | | |
| DCX 26 L | 93-94 | | | | | |
| DCX 32 L | 95 | | | | | |
| DCX 35 L | 96 | | | | | |

| Technische Daten | |
|--|-----------------------------|
| Versorgungsspannung V _{CC} | 5 V ± 10% |
| Typische Stromaufnahme | 55 mA |
| 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 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 | ± 20 mA |

Pinbelegung

- 1 N.C.
- 2 V_{CC}
- 3 GND
- 4 N.C.
- 5 Kanal Ā
- 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



Das Indexsignal I ist synchronisiert mit Kanal A und B.