

HG 16

Codeur incrémental avec détection optique

Axe creux traversant $\varnothing 20$ à $\varnothing 45$ mm / 250...2048 impulsions par tour

Vue d'ensemble

- Permet des déplacements importants de l'axe, axial et radial
- Convient pour des grandes vitesses
- Robuste et sans usure
- Max. 2048 impulsions par tour
- Étage de sortie TTL et alimentation 9...26 VDC



Caractéristiques techniques

Caractéristiques électriques

Alimentation	9...30 VDC 5 VDC $\pm 5\%$ 9...26 VDC
Courant de service à vide	≤ 100 mA
Impulsions par tour	250 ... 2048
Signaux de sortie	K1, K2, K0 + compléments
Signal de référence	Top zéro, largeur 90°
Fréquence de sortie	≤ 120 kHz
Mode de déphasage	90° $\pm 20^\circ$
Période	40...60 %
Principe de détection	Optique
Étage de sortie	HTL TTL/RS422
Immunité	EN 61000-6-2
Emission	EN 61000-6-3
Certificat	CE Certification UL/E217823

Caractéristiques mécaniques

Taille (bride)	$\varnothing 158$ mm
Type d'axe	$\varnothing 20$...45 mm (traversant)
Tolérance axiale	-0,5 ... 1,5 mm (avec zéro impulsion) -0,5 ... 2,5 mm (sans zéro impulsion)

Option

- Raccordement électrique avec embase mâle et embase femelle
- Détection redondante (option M)

Caractéristiques mécaniques

Tolérance radiale	$\pm 0,05$ mm (avec zéro impulsion) $\pm 0,2$ mm (sans zéro impulsion)
Protection EN 60529	IP 56 (≤ 9000 t/min) IP 54 (≤ 12000 t/min) IP 23 (≤ 30000 t/min)
Vitesse de rotation	≤ 9000 t/min (IP 56) ≤ 12000 t/min (IP 54) ≤ 30000 t/min (IP 23)
Couple en fonctionn. typ.	1 Nm
Matière	Boîtier: aluminium Axe: inox
Moment d'inertie rotor	8,5 kgcm ²
Température d'utilisation	-30...+100 °C
Résistance	IEC 60068-2-6 Vibrations 10 g, 10-2000 Hz IEC 60068-2-27 Choc 100 g, 6 ms
Poids	2,4 kg
Raccordement	Boîte à bornes (2x avec option M) Embase mâle M23, 12 points (2x avec option M)

HG 16

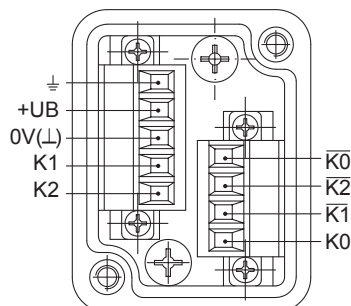
Codeur incrémental avec détection optique

Axe creux traversant $\varnothing 20$ à $\varnothing 45$ mm / 250...2048 impulsions par tour

Affectation des bornes

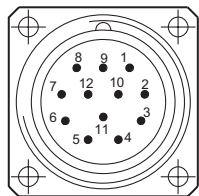
Vue A (voir dimension)

Bornes de raccordement boîte à bornes



Vue B (voir dimension)

Affectation des bornes embase mâle



Embase mâle M23,
12 points,
rotation vers la droite (CW)

Borne	Désignation
1	K2
2	dnu
3	K0
4	$\overline{K0}$
5	K1
6	$\overline{K1}$
7	dnu
8	K2
9	dnu
10	0V (\perp)
11	dnu
12	+UB

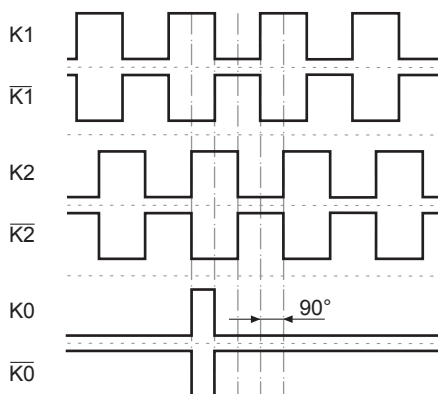
Description du raccordement

+UB	Alimentation
0V (\perp)	Borne de masse
\perp	Borne de terre (boîtier)
K1	Signal de sortie voie 1
$\overline{K1}$	Signal de sortie voie 1 inversé
K2	Signal de sortie voie 2 (90° angulairement décalée voie 1)
$\overline{K2}$	Signal de sortie voie 2 inversé
K0	Top zéro (signal de référence)
$\overline{K0}$	Top zéro inversé
dnu	Non utilisé

Signaux de sortie

HTL/TTL

En case de sens de rotation positif (voir dimension)



HG 16

Codeur incrémental avec détection optique

 Axe creux traversant $\varnothing 20$ à $\varnothing 45$ mm / 250...2048 impulsions par tour

Référence de commande

	HG16	#	DN	####	###
Produit					
Codeur incrémental	HG16				
Détection redondante					
Sans détection redondante					
Avec détection redondante			M		
Signaux de sortie					
K1, K2, K0			DN		
Nombre d'impulsions⁽¹⁾					
250					250
500					500
512					512
600					600
1000					1000
1024					1024
1080					1080
1200					1200
2048					2048
Alimentation / étage de sortie					
9...30 VDC / Étage de sortie HTL					
9...30 VDC / Étage de sortie HTL avec signaux inversés					I
5 VDC / Étage de sortie TTL avec signaux inversés					TTL
9...30 VDC / Étage de sortie TTL avec signaux inversés					R

(1) Autres impulsions sur demande.