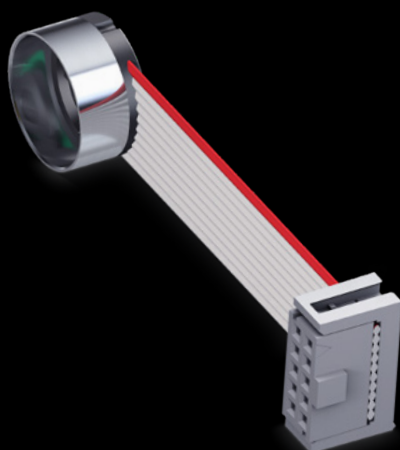


maxon ENX

検査基準 No. 103

87

ENX MAG	468-470
ENX GAMA	471-472
ENX QUAD	473
ENX EASY	473-478
ENX EASY INT	479-484
ENX EMT	485
ENX RIO	486



maxon ENXエンコーダは、堅牢な設計と高品位信号で威力を発揮します。3チャンネルエンコーダは差動信号を使用し、最大負荷がかかっても問題なく機能することを保証し、光学式RIOエンコーダは狭いスペースで最大分解能を実現します。maxon ENXエンコーダはオンラインで設定することができ、最短11営業日以内に出荷準備が整います。

enx.maxongroup.co.jp

ENX 4 MAG エンコーダ Ø4 mm, 1-256パルス

ENX



データ	ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3
最大カウント/回転	256
モータ取付時の追加長さ	mm 2.7
使用温度範囲	°C -40..100
質量	g 1

選択基準	ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	▲
低コスト	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 V_{cc}	V 3.0.. 3.6
消費電流 (標準値)	mA 13
最大周波数	kHz 500
最大許容回転数	rpm 100000
ピン配置 ³	FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm Pin 1 巻線1 Pin 2 巻線2 Pin 3 巻線3 Pin 4 GND Pin 5 V_{cc} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9 ホールセンサ1 Pin 10 ホールセンサ2 Pin 11 ホールセンサ3 Pin 12 接続しないでください ¹ 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: ±4 mA

カスタマイズ	ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転 ²	1...256

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
EC motor				
ECX SPEED 4 M	189			¹ これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。 ² maxon制御ユニットには少なくとも16パルスの分解能が必要です。 ³ ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
ECX SPEED 4 L	190			
				適合コネクタ: Molex 52745-1297, TE 1-1734839-2 マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要 注意: 各ピンの最大連続電流 0.5 A

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 6 MAG エンコーダ Ø6 mm, 1-256パルス



ENX

データ	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3	3
最大カウント/回転	256	256
モータ取付時の追加長さ	mm 6.2	2.1
使用温度範囲	°C -40...100	-40.. 100
質量	g 1	1

選択基準	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	▲	▲
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 V_{cc}	V 3.0...3.6	3.0.. 3.6
消費電流 (標準値)	mA 13	13
最大周波数	kHz 500	500
最大許容回転数	rpm 100000	100000
ピン配置 ³	FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm Pin 1 モータ+ Pin 2 モータ- Pin 3 接続なし Pin 4 GND Pin 5 V_{cc} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9-12 接続しないでください ¹ 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: ±4 mA	FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm Pin 1 巻線1 Pin 2 巻線2 Pin 3 巻線3 Pin 4 GND Pin 5 V_{cc} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9 ホールセンサ1 Pin 10 ホールセンサ2 Pin 11 ホールセンサ3 Pin 12 接続しないでください ¹ 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: ±4 mA

カスタマイズ	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転 ²	1...256	1...256

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 6 M	93		<p>¹ これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。</p> <p>² maxon制御ユニットには少なくとも16パルスの分解能が必要です。</p> <p>³ ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。</p> <p>適合コネクタ: Molex 52745-1297, TE 1-1734839-2 マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要</p> <p>注意: 各ピンの最大連続電流 0.5 A</p>	
EC motor				
ECX SPEED 6 M	191-192			

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 8 MAG エンコーダ Ø8 mm, 1-256パルス

ENX



データ	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3	3
最大カウント/回転	256	256
モータ取付時の追加長さ	mm 7.0	1.0
使用温度範囲	°C -40...100	-40...100
質量	g 1	1

選択基準	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	▲	▲
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 V_{cc}	V 3.0...3.6	3.0...3.6
消費電流 (標準値)	mA 13	13
最大周波数	kHz 500	500
最大許容回転数	rpm 100000	100000
ピン配置 ³	FPC, 12極 ピッチ 0.5 mm Pin 1 モータ+ Pin 2 モータ- Pin 3 接続なし Pin 4 GND Pin 5 V_{cc} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9-12 接続しないでください ¹ 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: ±4 mA	FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm Pin 1 巻線1 Pin 2 巻線2 Pin 3 巻線3 Pin 4 GND Pin 5 V_{cc} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9 ホールセンサ1 Pin 10 ホールセンサ2 Pin 11 ホールセンサ3 Pin 12 接続しないでください ¹ 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: ±4 mA

カスタマイズ	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転 ²	1...256	1...256

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1 注記
DC motor DCX 8 M	94		<p>¹ これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。</p> <p>² maxon制御ユニットには少なくとも16パルスの分解能が必要です。</p> <p>³ ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。</p> <p>適合コネクタ: Molex 52745-1297, TE 1-1734839-2 マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要</p> <p>注意: 各ピンの最大連続電流 0.5 A</p>
EC motor ECX SPEED 8 M	193-194		

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 10 GAMA エンコーダ Ø10 mm, 12パルス

耐放射線性

NEW



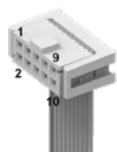
ENX

データ	GAMA インクリメンタル
チャンネル数	2
カウント/回転 ¹	12
エンコーダの長さ L ²	mm 8.0
使用温度範囲	°C -20 ... 105
質量	g <5

選択基準	GAMA インクリメンタル
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	▲
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	▲
低コスト	■

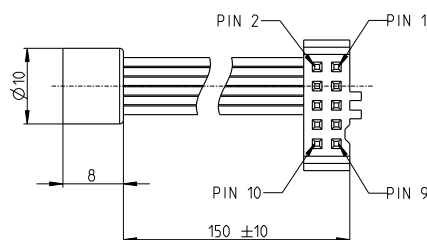
■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	GAMA インクリメンタル	GAMA 放射線抵抗性
電源電圧 V _{cc}	V 5 ± 0.5	 エンコーダタイプ GAMA は、電離放射線に対する耐性を有しています。 Co60 放射線源（ガンマ放射線）を使い、放射線源は最大 18 krad/h、最大放射線量 (TID) は 500 krad の環境によるテストが実施されています。
消費電流 (標準値)	mA 10	
最大周波数	kHz 24	
最大許容回転数	rpm 60000	
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)	
	Pin 1 モータ +	
	Pin 2 V _{cc}	
	Pin 3 チャンネル A	
	Pin 4 チャンネル B	
	Pin 5 GND	
	Pin 6 モータ -	
	Pin 7 接続なし	
	Pin 8 接続なし	
	Pin 9 接続なし	
	Pin 10 接続なし	
	出力信号: TTLコンパチブル, push-pull 出力電流/チャンネル: + 10 mA	



設定	GAMA インクリメンタル
コネクタ	6極, 10極
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500

maxonモジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
maxon DC motor				
RE 10, 0.75 W	128			¹ maxon 制御ユニットには少なくとも 16 パルスの分解能が必要です。 ² ここに記載されている長さはエンコーダのみに関連しています。モータへの取り付け時の追加長さは、それぞれのモータ/エンコーダの組み合わせの有効長さに応じ、各寸法図を参照してください。
RE 10, 1.5 W	130			



最大許容連続電流 ケーブル/コネクタ: 1.2 A。

注文時の注意事項: オンラインで設定できないモータでは、ENX 10 GAMA の注文には製品番号 **714457** を使用してください。

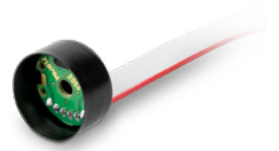
xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 13 GAMA エンコーダ Ø13 mm, 16パルス

耐放射線性

NEW


ENX

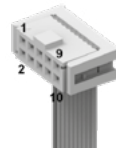


データ	GAMA インクリメンタル
チャンネル数	2
カウント/回転	16
エンコーダの長さ L	mm 7.0 ... 9.0
使用温度範囲	°C -20 ... 105
質量	g <5

選択基準	GAMA インクリメンタル
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	▲
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	▲
低コスト	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	GAMA インクリメンタル	GAMA 放射線抵抗性
電源電圧 V_{cc}	V 5 ± 0.5	 エンコーダタイプ GAMA は、電離放射線に対する耐性を有しています。 Co60 放射線源（ガンマ放射線）を使い、放射線源は最大 18 krad/h、最大放射線量 (TID) は 500 krad の環境によるテストが実施されています。
消費電流 (標準値)	mA 10	
最大周波数	kHz 24	
最大許容回転数	rpm 60000	
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)	
	Pin 1 モータ +	
	Pin 2 V_{cc}	
	Pin 3 チャンネル A	
	Pin 4 チャンネル B	
	Pin 5 GND	
	Pin 6 モータ -	
	Pin 7 接続なし	
	Pin 8 接続なし	
	Pin 9 接続なし	
	Pin 10 接続なし	
	出力信号: TTLコンパチブル, push-pull	
	出力電流/チャンネル: +10 mA	



設定	GAMA インクリメンタル
コネクタ	6極, 10極
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500

maxonモジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
maxon DC motor				
DC-max 16 S	117-118		<p>¹ここに記載されている長さはエンコーダのみに関連しています。モータへの取り付け時の追加長さは、それぞれのモータ/エンコーダの組み合わせの有効長さに応じ、各寸法図を参照してください。</p> <p>最大許容連続電流 ケーブル/コネクタ: 1.2 A。</p> <p>注文時の注意事項: オンラインで設定できないモータでは、ENX 13 GAMA の注文には製品番号 714445 を使用してください。</p>	
DC-max 22 S	119-120			
DC-max 26 S	121-122			
RE 13	131-146			
RE 16	147-151			
A-max 16	167-170			
A-max 19	171-174			
A-max 22	175-178			
A-max 26	179-182			

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 10 EASY / QUAD エンコーダ Ø10 mm, 1-1024パルス



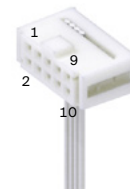
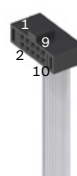
ENX

データ	EASY インクリメンタル、差動	QUADインクリメンタル
チャンネル数	3	2
最大カウント/回転	1024	1
エンコーダの長さ L ⁴	mm 8.5	9.0
使用温度範囲	°C -40 ... +100	-40 ... +100
質量	g <5	<5

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	QUADインクリメンタル
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	●
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	●
低コスト	■	■

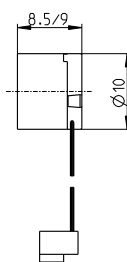
■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動	QUADインクリメンタル
電源電圧 V _{cc}	V 5 ±0.5	3.0-24
消費電流 (標準値)	mA 22	5.5
最大周波数	kHz 1600	2
最大許容回転数	rpm 30000	30000
コネクタ	10極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)
	Pin 1 接続しないでください ¹ (BISS-C データ) Pin 2 V _{cc} Pin 3 GND Pin 4 接続しないでください ¹ (BISS-C CLK) Pin 5 チャンネル Ā Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B̄ Pin 8 チャンネル B Pin 9 チャンネル Ī Pin 10 チャンネル I 出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	Pin 1 接続なし Pin 2 V _{cc} Pin 3 チャンネル A Pin 4 チャンネル B Pin 5 GND Pin 6 接続なし Pin 7 接続なし Pin 8 接続なし Pin 9 接続なし Pin 10 接続なし 出力信号: TTLコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 10 mA



カスタマイズ	EASY インクリメンタル差動	QUADインクリメンタル
カウント/回転 ²	1 ... 1024	1
電気接続	フレックスフラットケーブル FFC ³	コネクタ 6極, 10極
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000 / FFC ³ : 138 mm	50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000
モータへのケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15	15

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 10 S	EASY, QUAD	95		¹ これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。 ² マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転が必要になります。 ³ FFCケーブル: ピッチ0.5 mm、適合コネクタ Molex 52745-1097 マクソンコントローラとの接続時は、アダプタ 506579が必要 ⁴ DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 10 L	EASY, QUAD	96		
DCX 12 S	EASY, QUAD	97		
DCX 12 L	EASY, QUAD	98		
DCX 14 L	EASY, QUAD	99-100		
DCX 16 S	EASY, QUAD	101-102		
DCX 16 L	EASY, QUAD	103-104		
DCX 19 S	EASY, QUAD	105-106		
DCX 22 S	EASY, QUAD	107-108		
DCX 22 L	EASY, QUAD	109-110		
DCX 26 L	EASY, QUAD	111-112		
DCX 32 L	EASY, QUAD	113		
DCX 35 L	EASY, QUAD	114		
DC-max 16 S	EASY, QUAD	117-118		
DC-max 22 S	EASY, QUAD	119-120		
DC-max 26 S	QUAD	121-122		



xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 10 EASY XT エンコーダ Ø10 mm, 1-1024 パルス

ENX



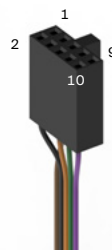
データ	EASY インクリメンタル, 単一端
チャンネル数	3
最大カウント/回転	1024
エンコーダの長さ L ²	mm 8.5
使用温度範囲	°C -55 ... +125
質量	g <5

選択基準	EASY インクリメンタル, 単一端
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	■
低コスト	▲

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

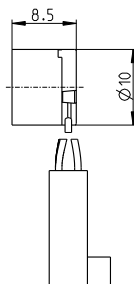
仕様	EASY インクリメンタル, 単一端
電源電圧 V _{cc}	V 5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 22
最大周波数	kHz 1600
最大許容回転数	rpm 30000
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)

- Pin 1 接続なし
 - Pin 2 V_{cc}
 - Pin 3 GND
 - Pin 4 接続なし
 - Pin 5 接続なし
 - Pin 6 チャンネル A
 - Pin 7 接続なし
 - Pin 8 チャンネル B
 - Pin 9 接続なし
 - Pin 10 チャンネル I
- 出力信号: TTLコンパチブル
出力電流/チャンネル: +10 mA



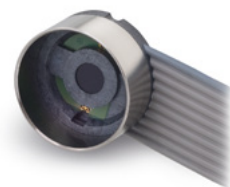
カスタマイズ	EASY インクリメンタル, 単一端
カウント/回転 ¹	1 ... 1024
ケーブルの長さ	mm 300
モータに対するケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 10 S	95			
DCX 10 L	96			
DCX 12 S	97			
DCX 12 L	98			
DCX 14 L	99-100			
DCX 16 S	101-102			
DCX 16 L	103-104			
DCX 19 S	105-106			
DCX 22 S	107-108			
DCX 22 L	109-110			
DCX 26 L	111-112			
DCX 32 L	113			
DCX 35 L	114			



¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転が必要になります。
² DCXモータ接続時 +2-4 mm

ENX 16 EASY エンコーダ Ø16 mm, 1-1024パルス



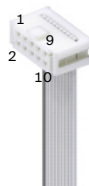
ENX

データ	EASY インクリメンタル、差動
チャンネル数	3
最大カウント/回転	1024
エンコーダの長さ L ²	mm 8.5
使用温度範囲	°C -40 ... +100
質量	g 7

選択基準	EASY インクリメンタル、差動
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	■
低コスト	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動
電源電圧 V _{cc}	V 5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 22
最大周波数	kHz 1600
最大許容回転数	rpm 30 000
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 接続なし Pin 2 V _{cc} Pin 3 GND Pin 4 接続なし Pin 5 チャンネル Ā Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B̄ Pin 8 チャンネル B Pin 9 チャンネル Ī Pin 10 チャンネル I 出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA



カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動
カウント/回転 ¹	1 ... 1024
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000
モータに対するケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15

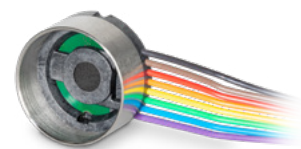
モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 16 S	101-102			¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 ² DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 16 L	103-104			
DCX 19 S	105-106			
DCX 22 S	107-108			
DCX 22 L	109-110			
DCX 26 L	111-112			
DCX 32 L	113			
DCX 35 L	114			
DC-max 26 S	121-122			

BLDCモータとの組み合わせもあります
(参照ページ 496-497)

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 16 EASY XT エンコーダ Ø16 mm, 1-1024パルス

ENX

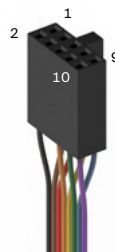


データ	EASY インクリメンタル、差動
チャンネル数	3
最大カウント/回転	1024
エンコーダの長さ L ²	mm 8.5
使用温度範囲	°C -55 ... +125
質量	g 7

選択基準	EASY インクリメンタル、差動
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	■
低コスト	▲

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動
電源電圧 V _{cc}	V 5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 22
最大周波数	kHz 1600
最大許容回転数	rpm 30000
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)
	Pin 1 接続なし
	Pin 2 V _{cc}
	Pin 3 GND
	Pin 4 接続なし
	Pin 5 チャンネル A
	Pin 6 チャンネル B
	Pin 7 チャンネル C
	Pin 8 チャンネル D
	Pin 9 チャンネル E
	Pin 10 チャンネル F
	出力信号: EIA-標準 RS 422
	出力電流/チャンネル: ± 20 mA



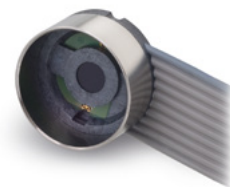
カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動
カウント/回転 ¹	1 ... 1024
ケーブルの長さ	mm 500, 1000, 1500
モータに対するケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 16 S	101-102			¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 ² DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 16 L	103-104			
DCX 19 S	105-106			
DCX 22 S	107-108			
DCX 22 L	109-110			
DCX 26 L	111-112			
DCX 32 L	113			
DCX 35 L	114			

BLDCモータとの組み合わせもあります
(参照ページ 498-499)

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 16 EASYアブソリュート エンコーダ Ø16 mm, 4096ステップ、シングルターン



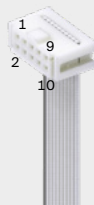
ENX

データ	EASYアブソリュート
ステップ/回転	4096
分解能 (ビット/回転)	12
エンコーダの長さ ¹⁾	mm 8.5
使用温度範囲	°C -40 ... +100
質量	g 7

選択基準	EASYアブソリュート
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	■
低コスト	■

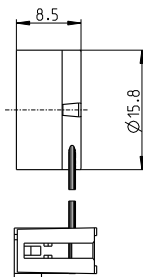
■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASYアブソリュート
電源電圧 Vcc	V 5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 17
最大回転数	rpm 25 000
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 Data Pin 2 V _{CC} Pin 3 GND Pin 4 CLK Pin 5 接続しないでください ²⁾ (A) Pin 6 接続しないでください ²⁾ (A) Pin 7 接続しないでください ²⁾ (B) Pin 8 接続しないでください ²⁾ (B) Pin 9 接続しないでください ²⁾ (I) Pin 10 接続しないでください ²⁾ (I) 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA



カスタマイズ	EASYアブソリュート
信号プロトコル	BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000
モータに対するケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 16 S	101-102			
DCX 16 L	103-104			
DCX 19 S	105-106			
DCX 22 S	107-108			
DCX 22 L	109-110			
DCX 26 L	111-112			
DCX 32 L	113			
DCX 35 L	114			
DC-max 26 S	121-122			



マクソンコントローラとの接続時は、アダプタ EASY アブソリュート (488167) が必要 (単一端から差動信号への変換)

¹⁾ DCXモータ接続時 +2-4 mm

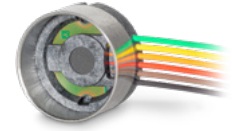
²⁾ これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。

BLDCモータとの組み合わせもあります
(参照ページ 500-501)

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 16 EASY アブソリュート XT エンコーダ Ø16 mm, 4096ステップ、シングルターン

ENX

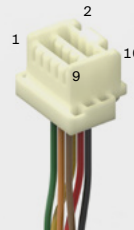


データ	EASY アブソリュート、差動
ステップ/回転	4096
分解能 (ビット/回転)	12
エンコーダの長さ ¹⁾	mm 9.0
使用温度範囲	°C -55 ... +125
質量	g 7

選択基準	EASY アブソリュート、差動
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	■
低コスト	▲

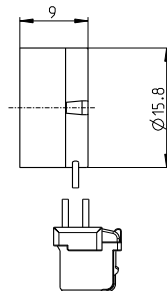
■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY アブソリュート、差動
電源電圧 V _{cc}	V 5 ±0.25
消費電流 (標準値)	mA 22
最大回転数	rpm 30 000
コネクタ	10極 1.5 mm ピッチ Molex Klik-Mate (503154) Pin 1 接続なし Pin 2 接続なし Pin 3 接続なし Pin 4 接続なし Pin 5 CLK Pin 6 CLK\ Pin 7 Data Pin 8 Data\ Pin 9 GND Pin 10 V _{cc} 出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA



カスタマイズ	EASY アブソリュート、差動
信号プロトコル	BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 500, 1000
モータに対するケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
DC motor				
DCX 16 S	101-102			¹⁾ DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 16 L	103-104			
DCX 19 S	105-106			
DCX 22 S	107-108			
DCX 22 L	109-110			
DCX 26 L	111-112			
DCX 32 L	113			
DCX 35 L	114			

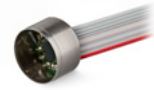


BLDCモータとの組み合わせもあります
(参照ページ 502-503)

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 8 EASY INT エンコーダ \varnothing 8 mm, 1-1024パルス

モータ内蔵タイプ



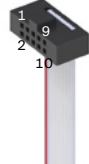
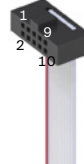
ENX

データ	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3	3
最大カウント/回転	1024	1024
エンコーダの長さ L	mm 0 (モータに内蔵)	0 (モータに内蔵)
使用温度範囲 ²	°C -20...100 (-40...100)	-20...100 (-40...100)
質量	g <4	<4

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	■
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 Vcc	V 5 ±0.5	5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 17	17
最大周波数	kHz 500	500
最大回転数 ⁵	rpm 30 000-80 000	30 000-80 000
コネクタ ³	10極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 接続しないでください ⁴ (BiSS-C Data) Pin 2 V _{CC} 4.5...5.5 Pin 3 GND Pin 4 接続しないでください ⁴ (BiSS-C CLK) Pin 5 チャンネル A Pin 6 チャンネル B Pin 7 チャンネル C Pin 8 チャンネル D Pin 9 チャンネル E Pin 10 チャンネル F 出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	10-極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 接続しないでください ⁴ (BiSS-C Data) Pin 2 V _{CC} 4.5...5.5 Pin 3 GND Pin 4 接続しないでください ⁴ (BiSS-C CLK) Pin 5 ホールセンサ1 Pin 6 チャンネル A Pin 7 ホールセンサ2 Pin 8 チャンネル B Pin 9 ホールセンサ3 Pin 10 チャンネル I 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA

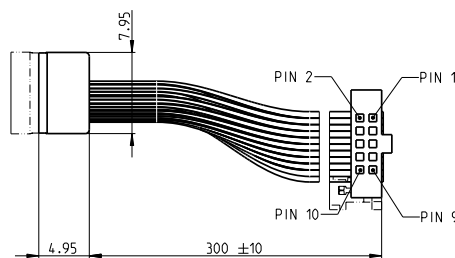


マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要

カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転 ¹	1...128, 256, 512, 1024	1...128, 256, 512, 1024
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 250, 300	50, 100, 150, 200, 250, 300
ケーブル絶縁 ²	PVC/PO/FEP	PVC/PO/FEP
モータに対するケーブル出し角度	° 軸方向	軸方向

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1 注記
-----------	-----	-----------	----------

EC motor			
ECX SPEED 8 M	193-194		

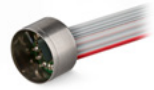


- マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。
- PVCケーブル (-20...100°C)
POとFEPケーブル (-40...100°C)
- ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
- これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。
- 可能な最大回転数は、選択したパルス数によります。

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 8 EASY INTアブソリュート エンコーダ Ø8 mm, 4096ステップ、シングルターン

モータ内蔵タイプ



データ	EASYアブソリュート	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付
ステップ/回転	4096	4096
分解能 (ビット/回転)	12	12
エンコーダの長さ L	mm 0 (モータに内蔵)	0 (モータに内蔵)
使用温度範囲 ¹	°C -20...100 (-40...100)	-20...100 (-40...100)
質量	g <4	<4

選択基準	EASYアブソリュート	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	■
低コスト	■	■

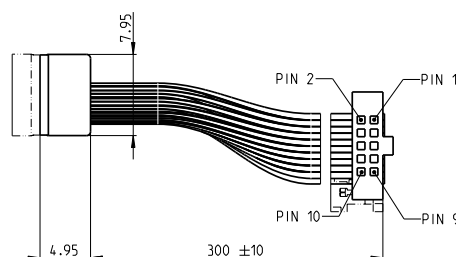
■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASYアブソリュート	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付
電源電圧 V_{CC}	V 5 ±0.5	5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 17	17
最大許容回転数	rpm 80 000	80 000
コネクタ ²	10極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 Data Pin 2 V_{CC} 4.5...5.5 Pin 3 GND Pin 4 CLK Pin 5 接続しないでください ³ (A) Pin 6 接続しないでください ³ (A) Pin 7 接続しないでください ³ (B) Pin 8 接続しないでください ³ (B) Pin 9 接続しないでください ³ (I) Pin 10 接続しないでください ³ (I) 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA	10極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 Data Pin 2 V_{CC} 4.5...5.5 Pin 3 GND Pin 4 CLK Pin 5 ホールセンサ1 Pin 6 接続しないでください ³ (A) Pin 7 ホールセンサ2 Pin 8 接続しないでください ³ (B) Pin 9 ホールセンサ3 Pin 10 接続しないでください ³ (I) 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA
<p>マクソンコントローラとの接続時は、アダプタEASY アブソリュート (488167) が必要 (単一端から作動信号への変換)</p>		

カスタマイズ	EASYアブソリュート	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付
信号プロトコル	BiSS-C, SSI	BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 250, 300	50, 100, 150, 200, 250, 300
ケーブル絶縁 ¹	PVC/PO/FEP	PVC/PO/FEP
モータに対するケーブル出し角度	° 軸方向	軸方向

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1	注記
-----------	-----	-----------	-------	----

EC motor				
ECX SPEED 8 M	193-194			



- ¹ PVCケーブル (-20-100°C)
PO/FEPケーブル (-40-100°C)
² ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
³ これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可能性があります。

ENX 13 EASY INT エンコーダ Ø13 mm, 1-1024パルス/4096ステップ、シングルターン

オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ



ENX

データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
チャンネル数	3	
最大カウント/回転	1024	
ステップ/回転		4096
分解能 (ビット/回転)		12
エンコーダの長さ L	mm 0 (モータに内蔵)	0 (モータに内蔵)
使用温度範囲	°C -40...100	-40...100
質量	g <5	<5

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	■
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
電源電圧 V _{cc}	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200000	200000
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN 41651) ケーブル AWG 28	コネクタなし
	Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V _{cc} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル A Pin 6 (橙) チャンネル A Pin 7 (黄) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル B Pin 9 (青) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I	ケーブル AWG 28 緑 Data 黒 V _{cc} 茶 GND 黄 CLK
	出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA



カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
カウント/回転 ¹	1...1024	
信号プロトコル		BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 200, 500	200, 500
電気接続		ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ

モジュラーシステム	ページ	滅菌条件	注記
EC motor			
ECX SPEED 13 M	195-198	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;"> 135°C SSS </div> 通常1000回のオートクレーブサイクル 蒸気滅菌 温度 +134 ± 4°C 圧力 2.3 bar 相対湿度 100% サイクル時間 18分	¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 ² ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
ECX SPEED 13 L	199-202		
		コネクタは滅菌処理に対応していないので事前に取り外してください。	

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 16 EASY INT エンコーダ Ø16 mm, 1-1024パルス/4096 ステップ、シングルターン オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ

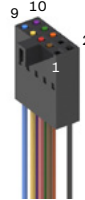


データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
チャンネル数	3	
最大カウント/回転	1024	
ステップ/回転		4096
分解能 (ビット/回転)		12
エンコーダの長さ L	mm -1(モータに内蔵)	-1(モータに内蔵)
使用温度範囲	°C -40...100	-40...100
質量	g <5	<5

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	■
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

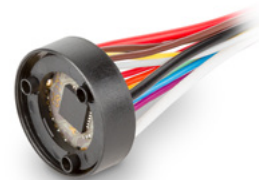
仕様	EASY インクリメンタル、差動 ³	EASYアブソリュート
電源電圧 V _{cc}	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200000	200000
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) ケーブル AWG 28	コネクタなし
	Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V _{cc} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル A Pin 6 (橙) チャンネル A Pin 7 (黄) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル B Pin 9 (青) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I	ケーブル AWG 28 緑 Data 黒 V _{cc} 茶 GND 黄 CLK
	出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA



カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
カウント/回転 ¹	1...1024	
信号プロトコル		BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 200, 500	200, 500
電気接続		ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ

モジュラーシステム	ページ	滅菌条件	注記
EC motor			
ECX SPEED 16 M	203-206	 通常1000回のオートクレーブサイクル 蒸気滅菌 温度 +134 ± 4°C 圧力 2.3 bar 相対湿度 100% サイクル時間 18分	¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 ² ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
ECX SPEED 16 L	207-210		
		コネクタは滅菌処理に対応していないので事前に取り外してください。	

ENX 19 EASY INT エンコーダ Ø19 mm, 1-1024パルス/4096 ステップ、シングルターン オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ



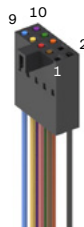
ENX

データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
チャンネル数	3	
最大カウント/回転	1024	
ステップ/回転		4096
分解能 (ビット/回転)		12
エンコーダの長さ L	mm -1.4 (モータに内蔵)	-1.4 (モータに内蔵)
使用温度範囲	°C -40...100	-40...100
質量	g <5	<5

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	■
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動 ³	EASYアブソリュート
電源電圧 V _{cc}	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200000	200000
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) ケーブル AWG 26	コネクタなし
	Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V _{cc} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル A Pin 6 (橙) チャンネル A Pin 7 (黄) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル B Pin 9 (青) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I	ケーブル AWG 26 緑 Data 黒 V _{cc} 茶 GND 黄 CLK
	出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA



カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
カウント/回転 ¹	1...1024	
信号プロトコル		BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 200, 500	200, 500
電気接続		ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ

モジュラーシステム	ページ	滅菌条件	注記
EC motor			
ECX SPEED 19 M	211-214	通常1000回のオートクレーブサイクル 蒸気滅菌 温度 +134 ± 4°C 圧力 2.3 bar 相対湿度 100% サイクル時間 18分	¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 ² ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
ECX SPEED 19 L	215-218		
		コネクタは滅菌処理に対応していないので事前に取り外してください。	

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 22 EASY INT エンコーダ Ø22 mm, 1-1024パルス/4096 ステップ、シングルターン

オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ

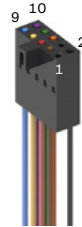


データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
チャンネル数	3	
最大カウント/回転	1024	
ステップ/回転		4096
分解能 (ビット/回転)		12
エンコーダの長さ L	mm -1.5 (モータに内蔵)	-1.5 (モータに内蔵)
使用温度範囲	°C -40...100	-40...100
質量	g <5	<5


選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
回転数・回転方向認識	■	■
回転数・位置制御	■	■
コンパクトで堅牢な設計	■	■
高い分解能	■	■
低コスト	■	■

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動 ³	EASYアブソリュート
電源電圧 V_{CC}	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200000	200000
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) ケーブル AWG 26	コネクタなし
	Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V_{CC} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル A Pin 6 (橙) チャンネル A Pin 7 (黄) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル B Pin 9 (青) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I	ケーブル AWG 26 緑 Data 黒 V_{CC} 茶 GND 黄 CLK
	出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA



カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
カウント/回転 ¹	1...1024	
信号プロトコル		BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 200, 500	200, 500
電気接続		ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ

モジュラーシステム	ページ	滅菌条件	注記
EC motor			
ECX SPEED 22 M	219-222	 通常1000回のオートクレーブサイクル 蒸気滅菌 温度 $+134 \pm 4^{\circ}\text{C}$ 圧力 2.3 bar 相対湿度 100% サイクル時間 18分	¹ マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 ² ステップ値0およびインデックス信号は、巻線の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
ECX SPEED 22 L	223-226		
ECX TORQUE 22 M	233		
ECX TORQUE 22 L	234		
ECX TORQUE 22 XL	235		
		コネクタは滅菌処理に対応していないので事前に取り外してください。	

ENX 22 EMT エンコーダ Ø22 mm, 65 536 回転、マルチターン 131072 ステップ、シングルターン



ENX

データ	EMT アブソリュート、差動	
多回転:最大回転回数	65 536	
多回転:分解能	bit	16
単回転:1回転当たりのステップ数	131072	
単回転:分解能	bit	17
エンコーダ長さ ¹⁾	mm	22.7
使用温度範囲	°C	-40 ... +105
質量	g	25

選択基準	EMT アブソリュート、差動	
マルチターンの認識	■	
回転数・回転方向認識	■	
回転数・位置制御	■	
コンパクトで堅牢な構造	■	
高い分解能	■	
低コスト	▲	

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	EMT アブソリュート、差動	
電源電圧 V_{cc}	V	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA	90
最大回転数	rpm	12000
データ・エンコード	バイナリ	
最小クロック周波数 CLK	MHz	BiSS-C: 0.08 SSI: 0.3
最大クロック周波数 CLK	MHz	BiSS-C: 5 SSI: 1
タイムアウト	μ s	BiSS-C: 18 SSI: 7
電源ON時立ち上がり時間	s	最大 0.1
コードホイール慣性モーメント	gmm ²	≤ 1.55
コネクタ メーカー JST	Pin 1 GND	
コネクタ 製品番号 BM08B-NSHSS-TBT	Pin 2 接続しないでください	
相手側コネクタ 製品番号 NSHR-08V-S	Pin 3 接続しないでください	
	Pin 4 Data+ / SLO+	
	Pin 5 Data- / SLO-	
	Pin 6 CLK- / MA-	
	Pin 7 CLK+ / MA+	
	Pin 8 V_{cc}	
	出力信号: EIA 標準 RS422	
	出力電流 / チャンネル: ± 20 mA	



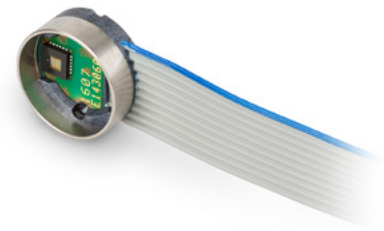
カスタマイズ	EMT アブソリュート、差動	
信号プロトコル	BiSS-C, SSI	

maxon モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:2	注意
maxon EC motor				
EC-4pole 22	275-276			¹⁾ ここに記載されている長さはエンコーダを基準としています。モータの取り付けには、追加の中間プレートが必要です。詳細情報は、組合せ寸法図を参照してください。
EC-4pole 30	277/279			
				ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流) 62ページ参照。
				注文時の注意事項: オンラインでカスタマイズができないモータの場合は、注文の際に、型式番号 711113 (BiSS-C) および 711112 (SSI) を使用する必要があります。
				詳細な製品情報は、maxon オンラインショップの「ダウンロード」でご覧いただけます。
		EPOS4用接続ケーブル (300 mm) 型式番号 708590		

xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 16 RIO エンコーダ Ø16 mm, 512-65 536パルス

ENX

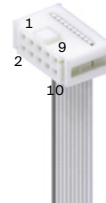


データ	RIO インクリメンタル, 差動
チャンネル数	3
最大カウント/回転	65 536
エンコーダの長さ L ¹	mm 7.0
使用温度範囲	°C -40 ... +100
質量	g 15

選択基準	RIO インクリメンタル, 差動
回転数・回転方向認識	■
回転数・位置制御	■
コンパクトで堅牢な設計	■
高い分解能	■
低コスト	■

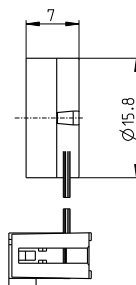
■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様	RIO インクリメンタル, 差動
電源電圧 V _{cc}	V 5 ± 10%
消費電流 (標準値)	mA 50
最大周波数	kHz 3125
最大許容回転数	rpm 40000
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)
	Pin 1 接続なし
	Pin 2 V _{cc}
	Pin 3 GND
	Pin 4 接続なし
	Pin 5 チャンネル A
	Pin 6 チャンネル B
	Pin 7 チャンネル C
	Pin 8 チャンネル A
	Pin 9 チャンネル B
	Pin 10 チャンネル C
	出力信号: EIA-標準 RS 422
	出力電流/チャンネル: ± 20 mA



カスタマイズ	RIO インクリメンタル, 差動
カウント/回転	512... 65536 (256ステップ)
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000
モータに対するケーブル出し角度 (ピッチ)	° 15

モジュラーシステム	ページ	寸法 (標準構成)	M 1:1 注記
DC motor			
DCX 16 S	101-102		¹ DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 16 L	103-104		
DCX 19 S	105-106		
DCX 22 S	107-108		
DCX 22 L	109-110		
DCX 26 L	111-112		
DCX 32 L	113		
DCX 35 L	114		



BLDCモータとの組み合わせもあります
(参照ページ 514-513)

xdrives.maxongroup.co.jp