

mm / in

TECHNICAL SPECIFICATIONS DATOS TÉCNICOS

MOTOR

TRANSMISSION RATIO	81:1
RELACIÓN DE REDUCCIÓN	78:2
	67:4

n (magnet pole pairs)	12
n (pares de polos del imán)	

SENSOR HALL

	RATIO	PULSES/REV
PULSES/REV (output shaft)	81:1	972
PULSOS/REV (eje de salida)	78:2	468
	68:4	201

PULSES/REV (armature)	12
PULSOS/REV (inducido)	

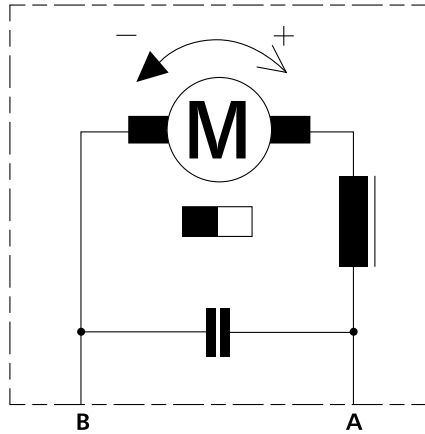
SUPPLY VOLTAGE	5 V
TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN	12 V
	24 V

OUTPUT SIGNALS	2
CANALES DE SALIDA	

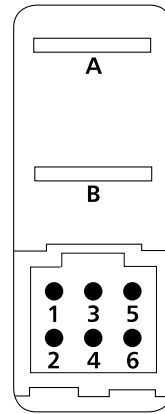
OUTPUT CONFIGURATION	open collector
CONFIGURACIÓN DE SALIDA	colector abierto

OUTPUT CURRENT	max. 20 mA
INTENSIDAD DE SALIDA	

ELECTRICAL DIAGRAM ESQUEMA ELÉCTRICO



CONNECTIONS CONEXIONES

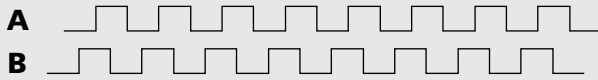


TERMINAL A	TERMINAL B	ROTATION DIRECTION
GND	VCC	↻
VCC	GND	↺

PIN	FUNCTION - FUNCIÓN
1	-
2	OUT A
3	OUT B
4	-
5	GND
6	VCC

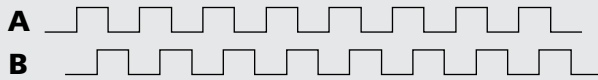
OUTPUT SIGNAL CANALES DE SALIDA

CLOCKWISE - HORARIO



B leads A

COUNTER CLOCKWISE - ANTIHORARIO



A leads B

Motor speed can be obtained as follows:

- Measuring time between two rising or falling edge of position signal. The frequency of this signal can be obtained inverting previous value (value in seconds).
- Measuring frequency of position signal.

La velocidad puede ser determinada de dos formas:

- Midiendo el tiempo entre dos flancos de subida o bajada. Con la inversa de este tiempo (valor en segundos) se determina la frecuencia de la señal.
- Midiendo la frecuencia de la señal de posición.

After obtaining the frequency of the position signal, the following formula should be applied to get the speed of the motor:

Una vez determinada la frecuencia de la señal (rev/sec), hay que aplicar la siguiente fórmula para encontrar la velocidad de giro del motor:

$$w = \frac{f}{n} \cdot 60 \cdot i$$

- w** SPEED OF THE MOTOR. VELOCIDAD DEL MOTOR EN R.P.M.
- n** POLE PAIRS. PARES DE POLOS.
- f** FREQUENCY OF POSITION SIGNAL. FRECUENCIA DE LA SEÑAL DE POSICIÓN.
- i** TRANSMISSION RATIO. RELACIÓN DE TRANSMISIÓN DEL MOTOR. (1/81, 2/78 OR 4/67).