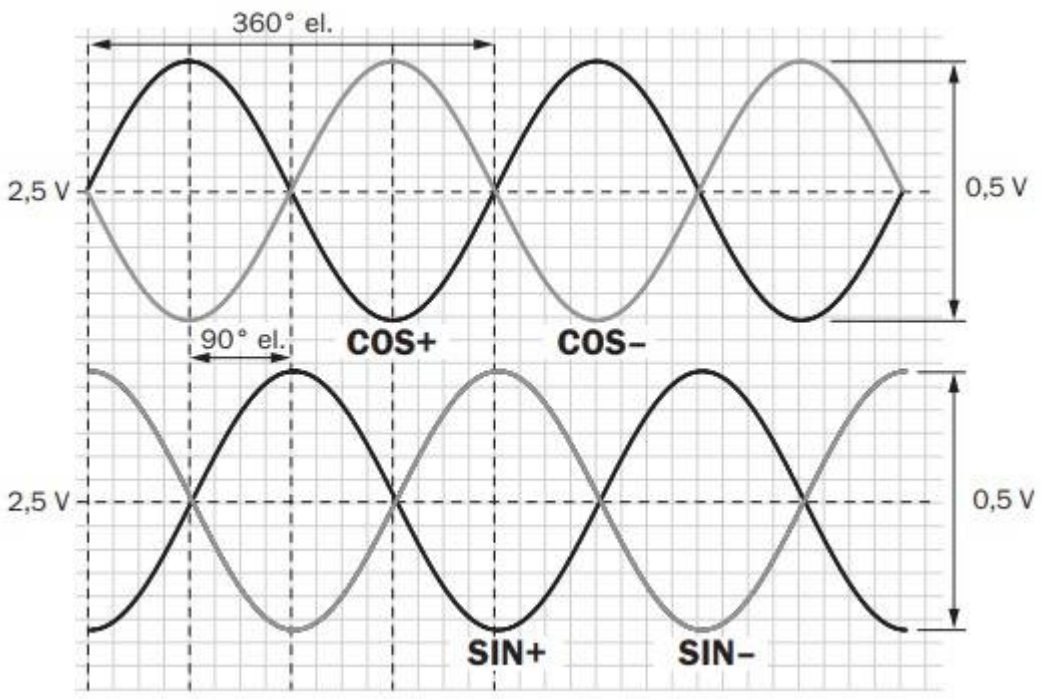
Integrierter Encoder

SIN/COS 1Vpp (Standard)

Der Green-Drive-Tubular-Linearmotor ist mit einem integrierten SIN/COS-1Vpp-Encoder ausgestattet. Der Signalausgang ist vom Differenztyp mit einer Referenz von 2,5 V. Die Signalperiode entspricht einem elektrischen Zyklus des Motors (60 mm).

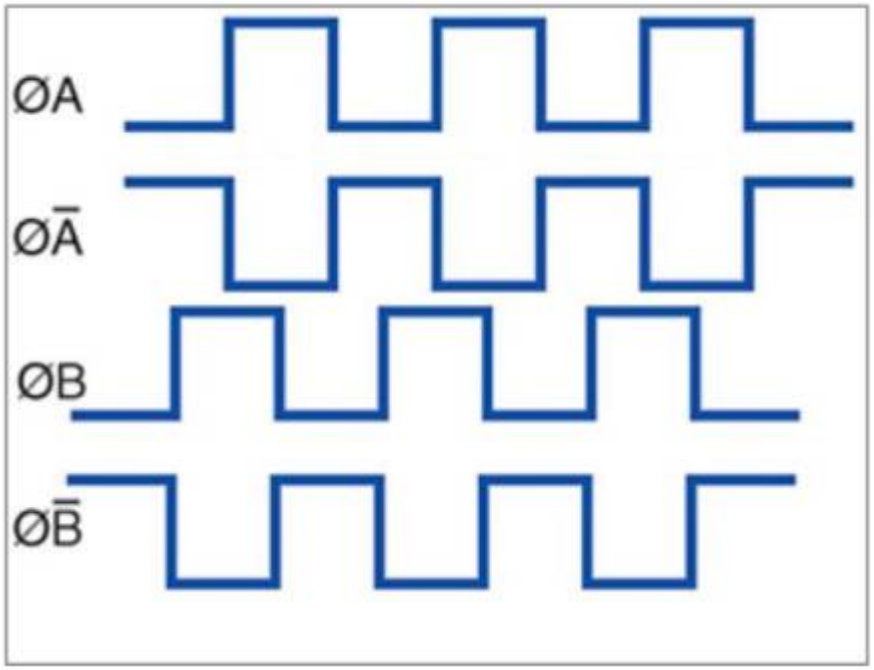
Nachfolgend die 4 Ausgangsleitungen: SIN+, SIN-, COS+, COS-, die den Ausgang des Encodersystems darstellen.
Der integrierte Encoder muss mit +5VDC±10% gespeist werden.



Digitales AB-TTL-5V- und BiSS-C-Interface

Der Green-Drive-Tubular-Linearmotor kann mit einem integrierten digitalen Interpolator ausgestattet werden. Mit dieser Elektronik ist das Ausgangssignal programmierbar bis zu 8192 Inkremente pro Polteilung (60 mm), was eine maximale Auflösung von 7,3 Mikrometern bietet.

Der Signalausgang ist vom Differenztyp A+/A- und B+, B- TTL 5V. Das BiSS-C-Interface wird verwendet, um die Auflösung und die Filterfunktion zu programmieren und die Positionsinformation auch digital bereitzustellen.
Der BiSS-C-Interface-Ausgang ist ein absoluter Einzelturn (ein Einzelturn entspricht einer Polteilung von 60 mm). Dieser Encodertyp wird in Kombination mit dem Servoregler verwendet, der digitales Encoderfeedback anstelle des analogen SIN/COS-Typs verwendet.



From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:green_drive_motors:encoder

Last update: **2026/09/12 14:02**