

# Codeurs incrémentaux

## Axe creux non traversant ou axe conique

### Résolution 300...2500 impulsions

## HOG 11



HOG 11

### Caractéristiques électriques

Alimentation	5 VDC $\pm$ 5 % 9...30 VDC
Consommation à vide	$\leq$ 100 mA
Résolution (imp/tour)	300...2500
Mode de déphasage	90° $\pm$ 20°
Période	40...60 %
Signal de référence	Top zéro, largeur 90°
Principe de détection	Optique
Fréq. de commutation	$\leq$ 120 kHz
Signaux de sortie	K1, K2, K0 + compléments
Étage de sortie	TTL/RS422 HTL (driver de puissance)
Immunité	DIN EN 61000-6-2
Emission	DIN EN 61000-6-4
Conformités	Certification UL/E256710, Certification DNV (option)

### Points forts

- Offshore et eau salée résistant, protection IP 67
- TTL output driver for cable length up to 500 m
- Très haute tenue aux chocs et vibrations
- Paliers hybrides
- Grande boîte à bornes, pivotante sur 180° ou couvercle axial pour bornier

### Option

- Contrôle de fonction avec EMS (Enhanced Monitoring System)
- Détection redondante avec deux boîtes à bornes
- Avec chauffage max. -50° C, avec brosses de mise à la terre

### Certification DNV

### Caractéristiques mécaniques

Dimensions (bride)	$\varnothing$ 105 mm
Type d'axe	$\varnothing$ 12...20 mm (non traversant) $\varnothing$ 17 mm (axe conique 1:10)
Charge	$\leq$ 250 N axial $\leq$ 400 N radial
Indice de protection DIN EN 60529	IP 67
Vitesse de rotation	$\leq$ 6000 t/min (Mécanique)
Couple en fonctionn. typ.	6 Ncm
Moment d'inertie rotor	340 gcm <sup>2</sup>
Matières	Boîtier: fonte d'aluminium Axe: inox
Température d'utilisation	-40...+100 °C -50...+100 °C (Option)
Résistance	IEC 60068-2-6 Vibration 20 g, 10-2000 Hz IEC 60068-2-27 Choc 300 g, 6 ms
Protection	II3G Ex nA IIC T4 Gc (gas) II3D Ex tc IIC T135°C Dc (poussière)
Raccordement	Boîte à bornes Couvercle de bornes 2x boîte à bornes (avec option M)
Poids	1,6 kg, 1,8 kg (avec option M)



# Codeurs incrémentaux

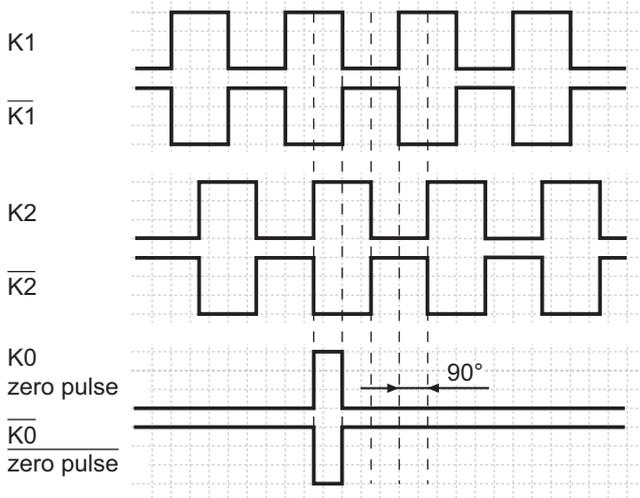
## Axe creux non traversant ou axe conique

### Résolution 300...2500 impulsions

## HOG 11

### Signaux de sortie

at positive rotating direction



### Option EMS: LED status / error output

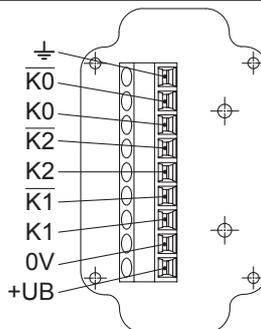
flash light red*	Error of signal sequence, marker pulse or cycles (Error output = high-low alternation)
red	Overload output driver (Error output = low)
flash light green	Encoder o.k., rotating (Error output = high)
green	Encoder o.k., stopped (Error output = high)
no light	No output voltage connection or wrong connection (Error output = low)

\* only at rotating encoder

### Affectation des bornes

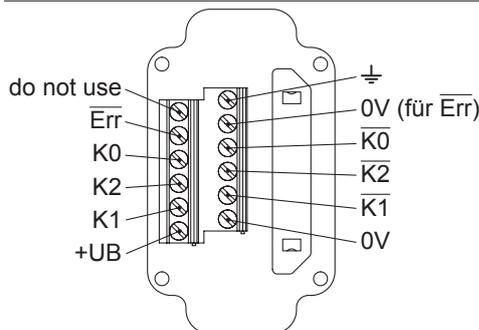
#### View A

Connecting terminal in radial terminal box



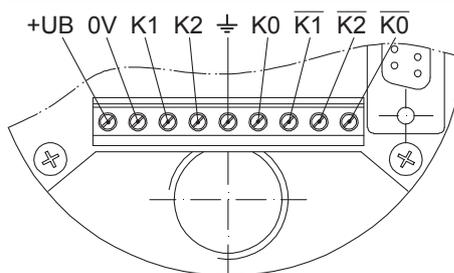
#### Option EMS: View A

Connecting terminal in radial terminal box



#### View B

Connecting terminal in axial terminal cover



#### Option EMS: View B

Connecting terminal in axial terminal cover

