



# SERIE MR

## ENCODER INCREMENTAL MAGNÉTICO

- Sistema de medida angular sin contacto
- Fácil montaje
- 5...30 VDC Push-Pull no diferencial
- Protección IP67
- Dimensiones compactas
- Para aplicaciones bajo posibles condiciones adversas (vibraciones, humedad, polvo, etc.)



Encoder magnético



Encoder Incremental



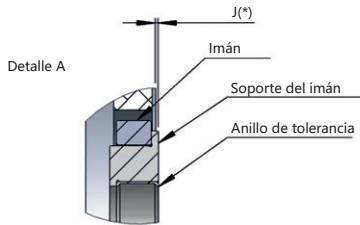
Resistente a vibración y choque



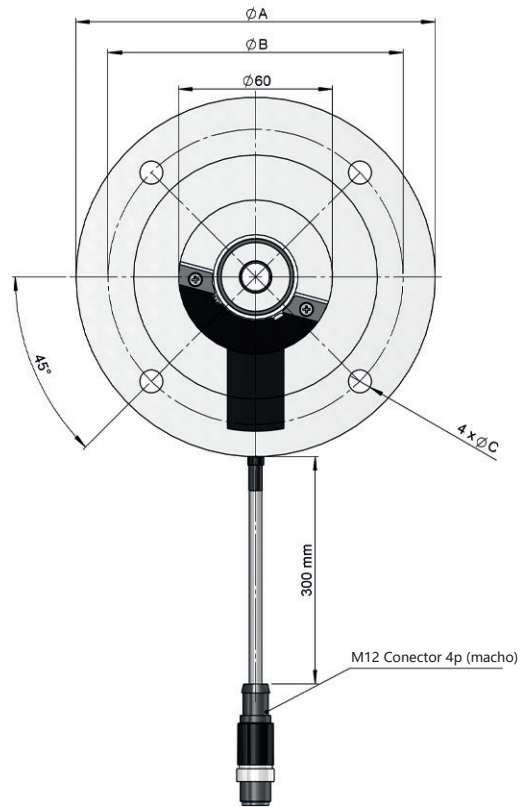
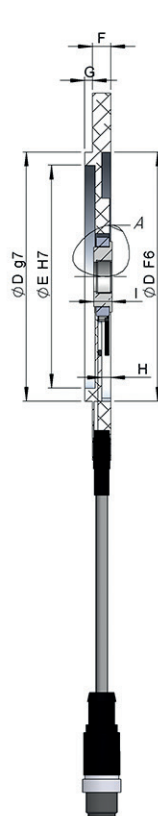
IP67



Entrega rápida



J(\*) Distancia de montaje entre el soporte del imán y la superficie de fijación del sensor.  
Tolerancia de montaje: ± 0.7 mm



Ø A	Ø B	Ø C	Ø D	Ø E	F	G	H	I	J
Ø 105	85	7	70	62	7	2,5	3	7	0
Ø 120	100	7	80	72	7	3	3,5	7	0
Ø 140	115	9	95	85	7	3	3,5	7	0,5
Ø 160	130	9	110	100	7	3,5	4	7	0,5

### REFERENCIA

Ejemplo de referencia: MR-105-14-001

Serie	Diámetro exterior / Diámetro del eje	Resolución	Ejecución Especial
MR -	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> -	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

105-14. Ø 105 mm / Eje Ø 14 mm  
120-19. Ø 120 mm / Eje Ø 19 mm  
140-11. Ø 140 mm / Eje Ø 11 mm  
160-14. Ø 160 mm / Eje Ø 14 mm

Solicite el Step file 3D de su referencia

info@encoderhohner.com

servicio disponible en 24h



# SERIE MR

## ENCODER INCREMENTAL MAGNÉTICO

### CARACTERÍSTICAS MECÁNICAS

Materiales	Cuerpo: Aluminio Soporte del imán: Acero inoxidable Imán: Ferrita
Nº máx. rev. permisible mecánicamente	6000 rpm
Diámetro del eje	11, 14, 19 mm
Fijación del cuerpo	4 agujeros (ver tabla de dimensiones Ø B - Ø C )
Desalineamiento permitido	±0.7 mm axial, ±1 mm radial
Protección contra polvo y salpicaduras según DIN EN 60529	IP67
Peso aprox.	0.4 Kg
Rango de temperatura en funcionamiento	-20 a +85°C
Vibración según DIN EN 60068-2-6	100 m/s <sup>2</sup> (10Hz...2000Hz)
Impacto según DIN EN 60068-2-27	1000 m/s <sup>2</sup> (6ms)
Conexión radial	30 cm cable con conector industrial aéreo M12 4p Conector hembra no incluido

### CARACTERÍSTICAS ELÉCTRICAS

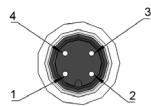
Rango de medida	0...360°
Resolución	1 ppr
Tensión de alimentación	5...30 VDC
Consumo	< 20 mA (sin carga)
Protección Inversión Polaridad de Tensión de Alimentación	Si (max. 2s)
Prueba de aislamiento	1 KV
Resistencia del aislamiento	200 MΩ
Secuencia de impulsos	A 90° B Tolerancia ± 25° el.
Tolerancia del eje del motor	Según dimensiones norma IEC

### SEÑALES DE SALIDA

Salida electrónica	Push-Pull no diferencial
Nivel de señal "High"	> VCC -3 VDC
Nivel de señal "Low"	< 2.5 VDC
Frecuencia	≤ 20 kHz
Ciclo de trabajo de la señal	180° ± 18° el.
Lectura del sensor de posicionamiento basado en magnetorresistencia, con efecto AMR (anisotropía magnética).	50 m
Capacidad de carga máxima / canal	30 mA
Canales de salida	Señal de onda cuadrada (2 canales) A+B
Protección contra Cortocircuito	No

### CONEXIONADO

Conector hembra no incluido

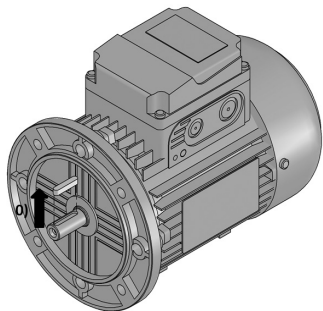


	<b>Conector</b> M12 4p
GND	3
+UB	1
A	4
B	2

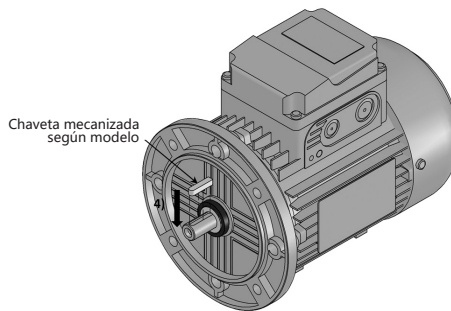
# SERIE MR

## ENCODER INCREMENTAL MAGNÉTICO

### INSTRUCCIONES DE MONTAJE

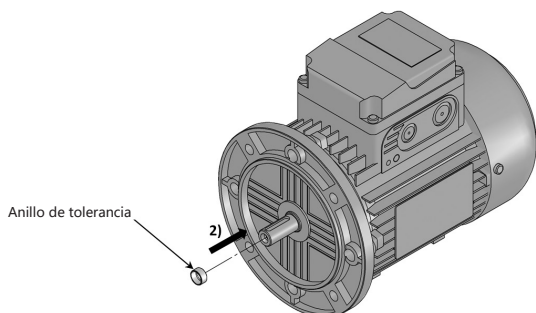


1) Extraer chaveta.



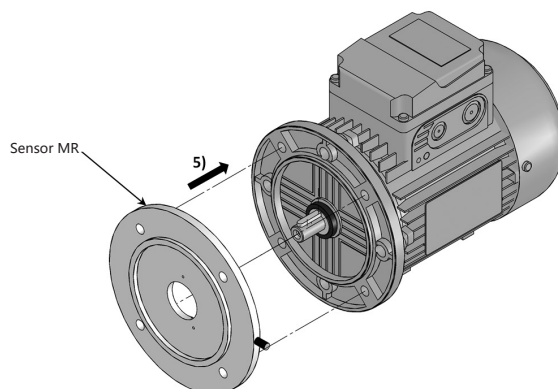
Chaveta mecanizada según modelo

4) Insertar chaveta mecanizada según modelo MR.



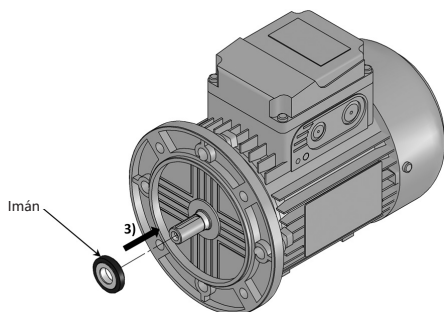
Anillo de tolerancia

2) Insertar anillo de tolerancia hasta tope de eje.



Sensor MR

5) Montar sensor MR.



Imán

3) Montar imán encajado con anillo de tolerancia.

