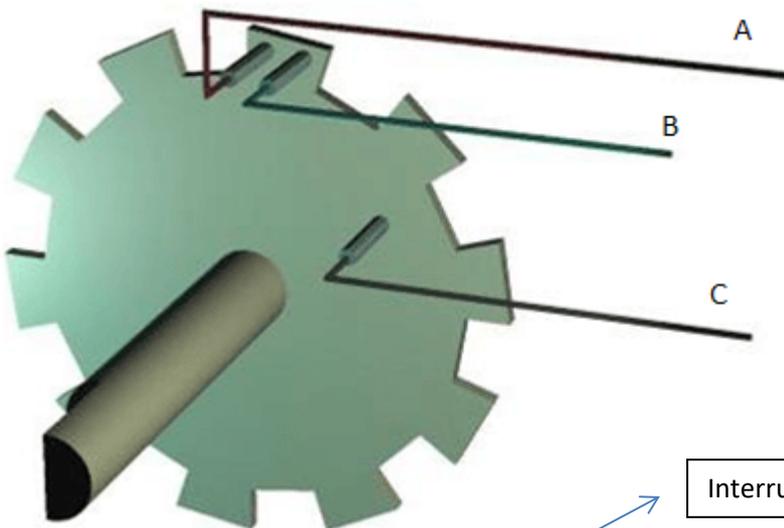
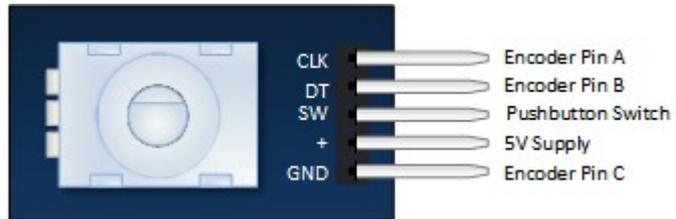


# Rotary Encoder (Drehgeber)

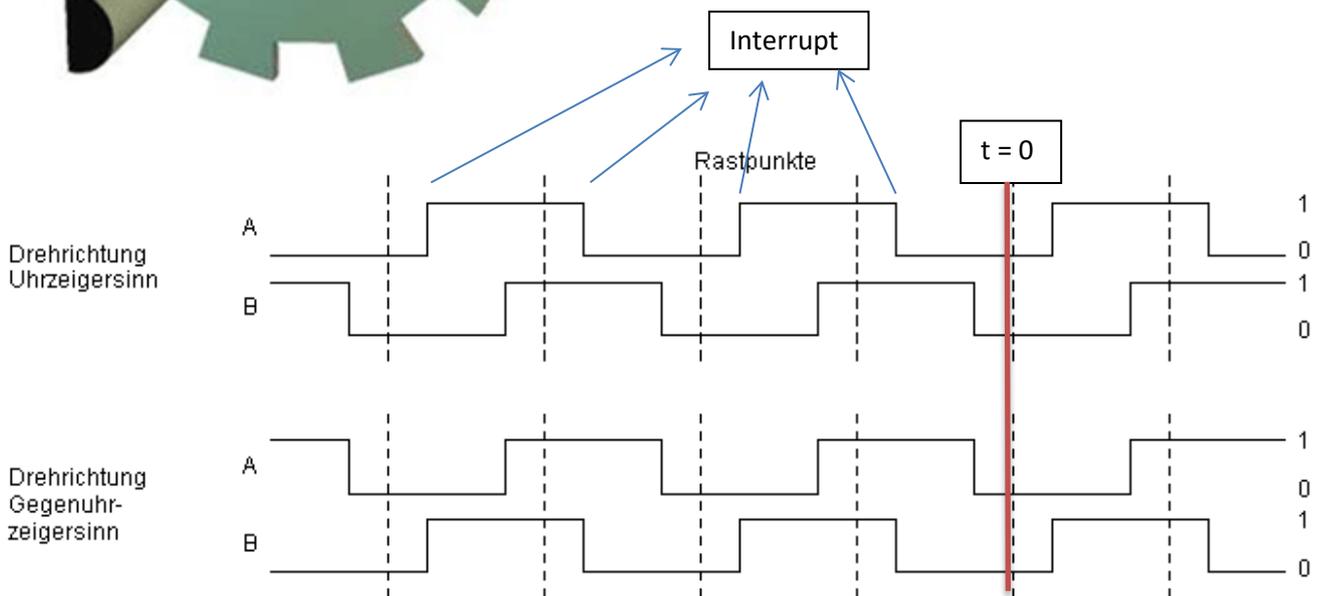


Beispiel: **C** liegt an GND (=0)  
 A und B mit PULLUP-Widerst.  
 $t=0 \Rightarrow$  A & B sind jeweils 0

Drehen im Uhrzeigersinn  $\Rightarrow$   
 Zuerst liegt **B** auf 1, dann **A**

Drehen gegen den Uhrzeigersinn  $\Rightarrow$   
 Dann liegt zuerst **A** an 1,  
 dann **B** (siehe unten)

Referenz ist A (Clock), B ist der  
 Detector (DT)



Mechanischer Encoder: Das Rad aus Metall steht still und ist mit GND verbunden. Die Zeitachse läuft also von rechts nach links. Der bewegliche Schleifkontakt B geht zuerst auf 1, dann A. Wenn danach A und B den gleichen Logikwert haben, wurde im Uhrzeigersinn gedreht.