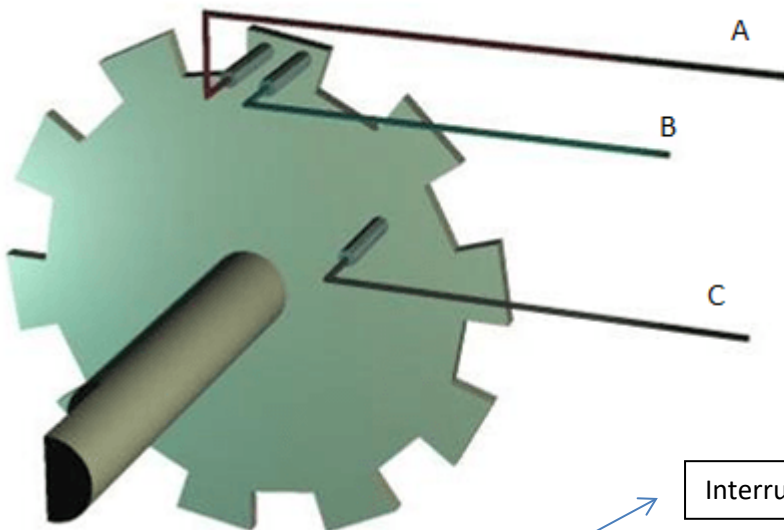


Rotary Encoder (Drehgeber)

technikum29



Beispiel: **C** liegt an GND (=0)

A und B mit PULLUP-Widerst.

$t=0 \Rightarrow$ A & B sind jeweils 0

Drehen im Uhrzeigersinn \Rightarrow

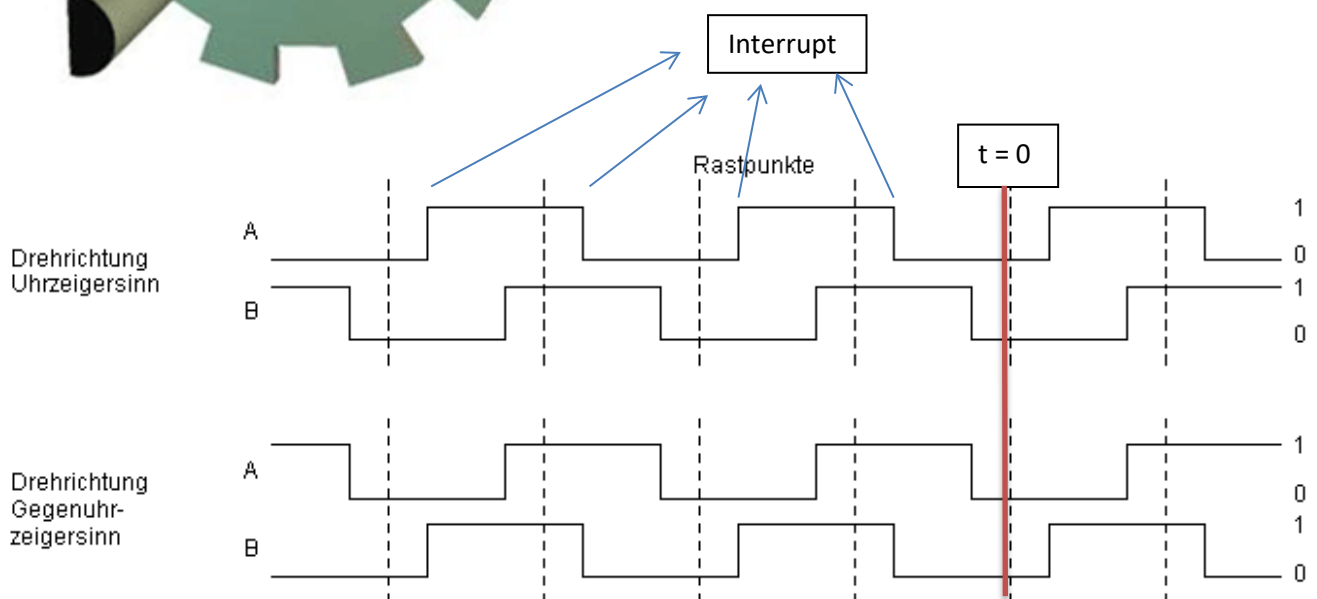
Zuerst liegt **B** auf 1, dann **A**

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.