

Zubehör

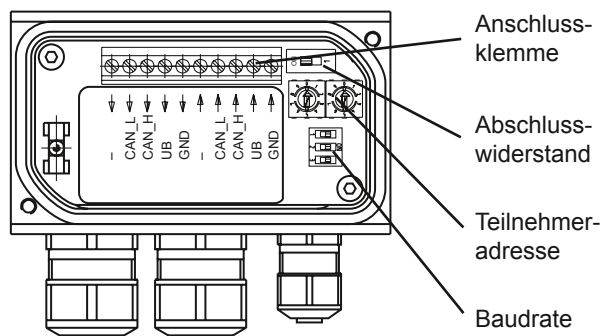
Modulare Bushauben

CANopen®

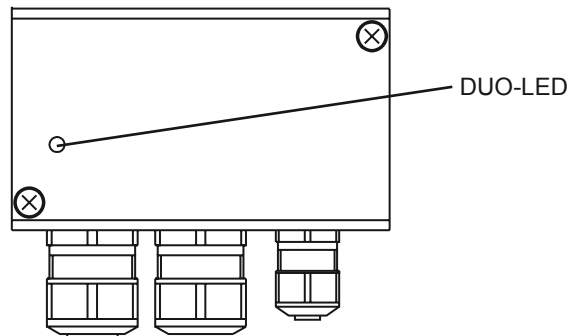
Hohlwellen-Drehgeber / Typen G1, G2

CANopen

Blick in die Bushaube



Bushaube



Merkmale - CANopen®

Bus-Protokoll	CANopen®
Geräteprofil	CANopen® - CiA DSP 406, V 3.0 (Device Class 2, CAN 2.0B)
Betriebsarten	Event-triggered, Time-triggered Remotely-requested Sync (cyclic), Sync (acyclic)
Presetwert	Mit diesem Parameter kann der Drehgeber auf einen gewünschten Positionswert gesetzt werden, der einer definierten Achsposition des Systems entspricht. Der Offsetwert zwischen Drehgeber-Nullpunkt und mechanischem Nullpunkt wird im Drehgeber gespeichert.
Drehrichtung	Über diesen Parameter kann die Drehrichtung, in der der Positionswert steigen oder fallen soll, parametrisiert werden.
Skalierung	Parametrierung der Schritte pro Umdrehung und die Gesamtauflösung.
Diagnose	Folgende Fehlermeldungen unterstützt der Drehgeber: - Positions- und Parameterfehler - Überwachung der Lithium-Zellenspannung (Multiturn-Bereich)
Knotenüberwachung	Heartbeat oder Nodeguarding
Defaulteinstellung	50 kbit/s, Knotennummer 1

Bestellbezeichnung

Z 167.5P32 CANopen für G1 und G2

Anschlussbelegung

CAN_L	CAN Bus Signal (dominant Low)
CAN_H	CAN Bus Signal (dominant High)
UB	Betriebsspannung 10...30 VDC
GND	Masseanschluss bezogen auf UB

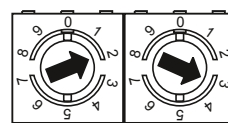
Klemmen mit gleicher Bezeichnung sind intern verbunden und funktionsidentisch. Diese internen Klemmverbindungen UB-UB / GND-GND dürfen mit max. je 1 A belastet werden.

Abschlusswiderstand



ON = Letzter Teilnehmer
OFF = Teilnehmer X

Teilnehmeradresse (Node ID)



Über Drehschalter einstellbar.
Beispiel: Teilnehmeradresse 23

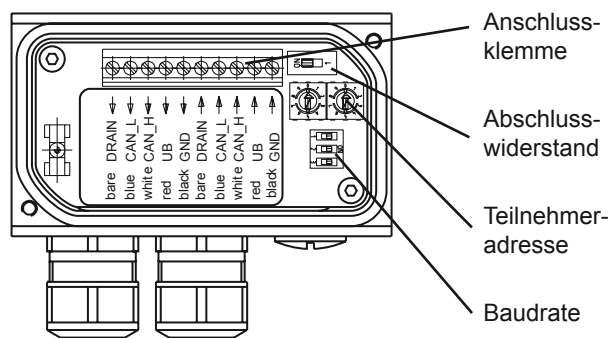
Baudrate



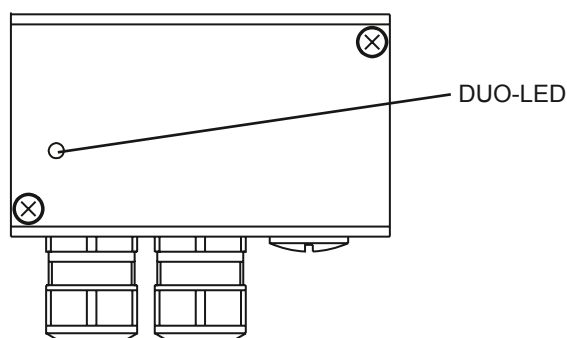
Baudrate	Einstellung Dip-Schalter		
	1	2	3
10 kbit/s	OFF	OFF	OFF
20 kbit/s	OFF	OFF	ON
50 kbit/s	OFF	ON	OFF
125 kbit/s	OFF	ON	ON
250 kbit/s	ON	OFF	OFF
500 kbit/s	ON	OFF	ON
800 kbit/s	ON	ON	OFF
1 MBit/s	ON	ON	ON

Bei Einstellung Teilnehmeradresse 00 kann die Baudrate und Node ID über den CAN-Bus programmiert werden.

Blick in die Bushaube



Bushaube



Merkmale - DeviceNet

Bus-Protokoll	DeviceNet
Geräteprofil	Device Profil for Encoders V 1.0
Betriebsarten	I/O-Polling, Cyclic, Change of State
Presetwert	Mit diesem Parameter kann der Drehgeber auf einen gewünschten Positionswert gesetzt werden, der einer definierten Achsposition des Systems entspricht. Der Offsetwert zwischen Drehgeber-Nullpunkt und mechanischem Nullpunkt wird im Drehgeber gespeichert.
Drehrichtung	Über diesen Parameter kann die Drehrichtung, in der der Positionswert steigen oder fallen soll, parametrieren werden.
Skalierung	Parametrierung der Schritte pro Umdrehung und die Gesamtauflösung.
Diagnose	Folgende Fehlermeldungen unterstützt der Drehgeber: - Positions- und Parameterfehler - Überwachung der Lithium-Zellenspannung (Multiturn-Bereich)
Defaulteinstellung	125 kbit/s, Mac ID 63

Bestellbezeichnung

Z 167.8P22 DeviceNet für G1 und G2

Anschlussbelegung

CAN_L	CAN Bus Signal (dominant Low)
CAN_H	CAN Bus Signal (dominant High)
DRAIN	Schirmanschluss
UB	Betriebsspannung 10...30 VDC
GND	Masseanschluss bezogen auf UB

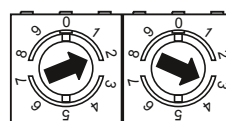
Klemmen mit gleicher Bezeichnung sind intern verbunden und funktionsidentisch. Diese internen Klemmverbindungen UB-UB / GND-GND dürfen mit max. je 1 A belastet werden.

Abschlusswiderstand



ON = Letzter Teilnehmer
OFF = Teilnehmer X

Teilnehmeradresse



Über Drehschalter einstellbar.
Beispiel: Teilnehmeradresse 23

Baudrate



Baudrate	Einstellung Dip-Schalter		
	1	2	3
125 kBit/s	X	OFF	OFF
250 kBit/s	X	OFF	ON
500 kBit/s	X	ON	OFF
125 kBit/s*	X	ON	ON

X = ohne Funktion

* = Diese Schalterstellung ist nicht definiert, deshalb intern auf den Default-Wert 125 kBit/s gesetzt.

Zubehör

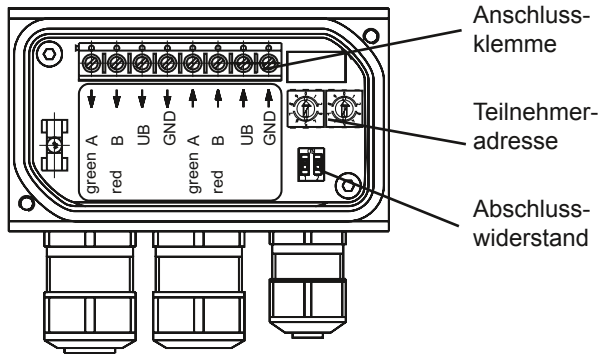
Modulare Bushauben

Profibus-DPV0

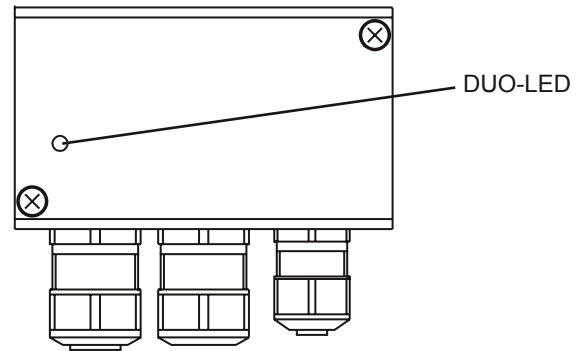


Hohlwellen-Drehgeber / Typen G1, G2

Blick in die Bushaube



Bushaube



Merkmale - Profibus-DPV0

Bus-Protokoll	Profibus-DPV0
Geräteprofil	Device Class 1 und 2
Zyklischer Datenaustausch	Kommunikation mit Taktsynchronität (IsoM) nach DPV0
Eingangsdaten	Positionswert. Zusätzlich parametrierbares Geschwindigkeitssignal (Ausgabe der aktuellen Drehzahl)
Ausgangsdaten	Presetwert
Presetwert	Mit diesem Parameter kann der Drehgeber auf einen gewünschten Positionswert gesetzt werden, der einer definierten Achsposition des Systems entspricht. Die Speicherung erfolgt nichtflüchtig.
Drehrichtung	Mit diesem Parameter kann die Drehrichtung, in der der Positionswert steigen oder fallen soll, parametriert werden.
Skalierung	Parametrierung der Schritte pro Umdrehung und die Gesamtauflösung.
Diagnose	Folgende Fehlermeldungen unterstützt der Drehgeber: - Positions- und Parameterfehler - Überwachung der Lithium-Zellenspannung (Multiturn-Bereich)
Defaulteinstellung	Teilnehmeradresse 00 Abschlusswiderstand OFF

Bestellbezeichnung

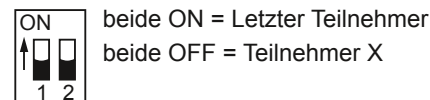
Z 167.3P32 Profibus-DPV0 für G1 und G2

Anschlussbelegung

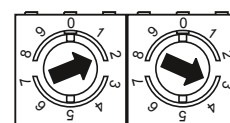
A	Negative Datenleitung
B	Positive Datenleitung
UB	Betriebsspannung 10...30 VDC
GND	Masseanschluss bezogen auf UB

Klemmen mit gleicher Bezeichnung sind intern verbunden und funktionsidentisch. Diese internen Klemmverbindungen UB-UB / GND-GND dürfen je mit max. 1 A belastet werden.

Abschlusswiderstand



Teilnehmeradresse



Über Drehschalter einstellbar.
Beispiel: Teilnehmeradresse 23