

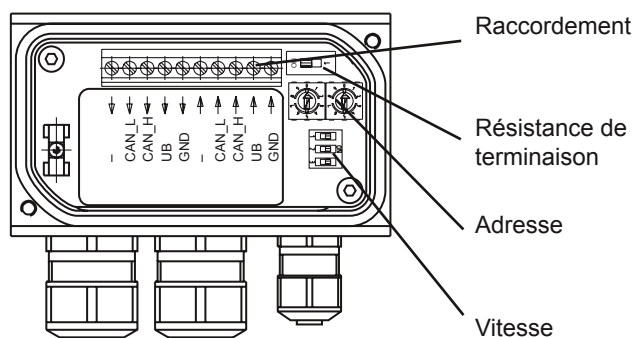
Boîtiers Bus

CANopen®

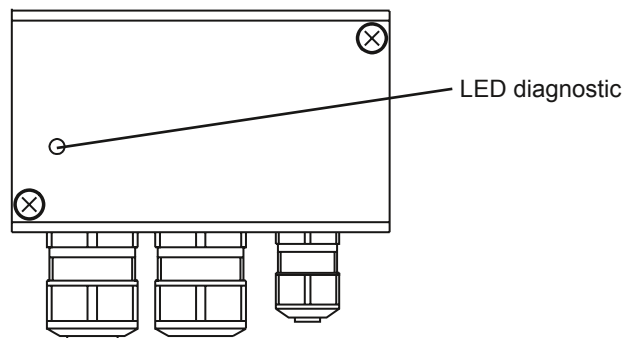
Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G1, G2

CANopen

Vue interne du Boîtier Bus



Boîtier Bus



CANopen®

Protocole	CANopen®
Profil	CANopen® - CiA DSP 406, V 3.0 (Device Class 2, CAN 2.0B)
Mode de communication	Event-triggered Time-triggered Remotely-requested Sync (cyclic) Sync (acyclic)
Preset	Cette fonction permet de positionner le codeur à une valeur spécifique correspondant par exemple à la position d'un axe.
Sens	Sélection du sens de rotation de l'axe codeur pour lequel l'évolution du code fourni par le codeur est croissante.
Scaling	Programmation de la résolution au tour du codeur et de la résolution totale (valeur = résolution au tour x nombre de tours).
Diagnostic	Message d'erreur transmis par le codeur: - Erreur de paramétrage - Erreur de détection
Surveillance de l'adresse du nœud	Heartbeat ou Nodeguarding
Valeurs par défaut	Vitesse 50 kbit/s, adresse n°1

Référence de commande

Z 167.5P32 Boîtier bus CANopen pour codeurs G1 et G2

Raccordement

CAN_L	Signal CAN-Bus, entrée négative
CAN_H	Signal CAN-Bus, entrée positive
UB	+U alimentation codeur 10...30 VDC
GND	0 V alimentation codeur

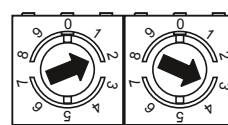
Les bornes de même fonction sont reliées entre elles dans le boîtier bus. Courant max. 1 A pour les bornes d'alimentation codeur UB et GND.

Résistance de terminaison



ON = résistances en service
OFF = résistances hors service

Sélection de l'adresse



A l'aide de 2 commutateurs rotatifs. Exemple: adresse 23.

Sélection de la vitesse



Baudrate	Position des switches		
	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

L'adresse et la vitesse se configurent par le réseau lorsque les commutateurs rotatifs sont sur 00.

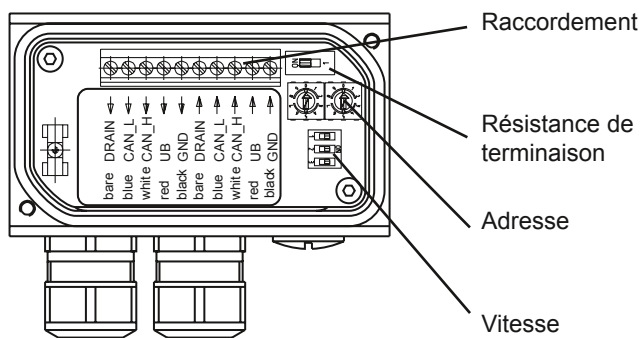
Boîtiers Bus

DeviceNet

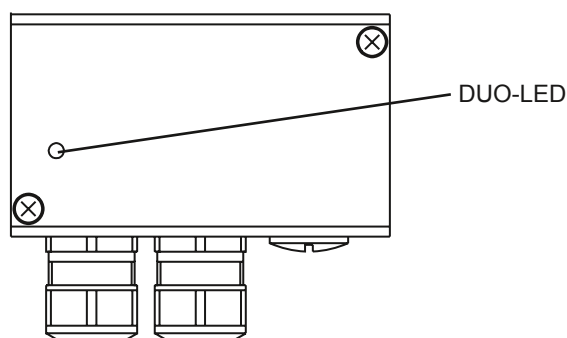
Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G1, G2

DeviceNet™

Vue interne du Boîtier Bus



Boîtier Bus



DeviceNet

Protocole	DeviceNet
Profil	Device Profil pour codeurs V 1.0
Mode de communication	I/O-Polling Cyclic Change of state
Preset	Cette fonction permet de positionner le codeur à une valeur spécifique correspondant par exemple à la position d'un axe.
Sens	Sélection du sens de rotation de l'axe codeur pour lequel l'évolution du code fourni par le codeur est croissante.
Scaling	Programmation de la résolution au tour du codeur et de la résolution totale (valeur = résolution au tour x nombre de tours).
Diagnostic	Message d'erreur transmis par le codeur: - Erreur de paramétrage - Erreur de détection
Valeur par défaut	Vitesse 125 kbit/s, Mac ID 63

Raccordement

CAN_L	Signal CAN-Bus, entrée négative
CAN_H	Signal CAN-Bus, entrée positive
DRAIN	Signal 0V Bus
UB	+U alimentation codeur 10...30 VDC
GND	0 V alimentation codeur

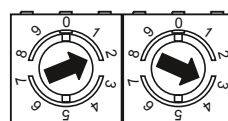
Les bornes de même fonction sont reliées entre elles dans le boîtier bus. Courant max. 1 A pour les bornes d'alimentation codeur UB et GND.

Résistance de terminaison



ON = résistances en service
OFF = résistances hors service

Sélection de l'adresse



A l'aide de 2 commutateurs rotatifs. Exemple: adresse 23.

Référence de commande

Z 167.8P22 Boîtier bus DeviceNet pour codeurs G1 et G2

Sélection de la vitesse



Baudrate	Position des switches		
	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 = sans fonction

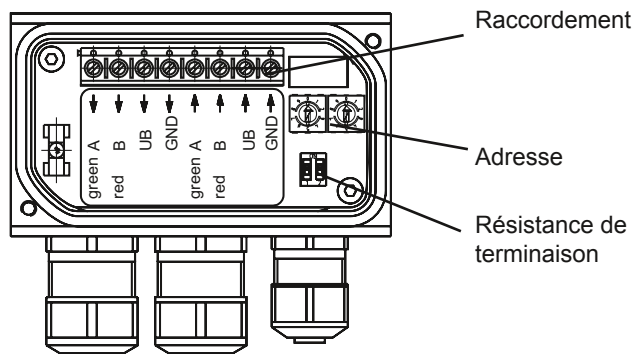
Boîtiers Bus

Profibus-DPV0

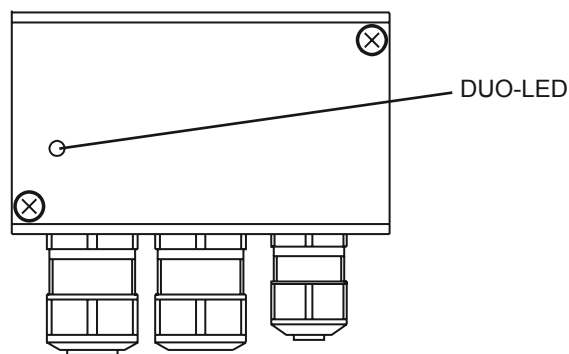


Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G1, G2

Vue interne du Boîtier Bus



Boîtier Bus



Profibus-DPV0

Protocole	Profibus-DPV0
Profil	Device Class 1 und 2
Fonction DPV0	Transfert de données cyclique
Entrées	Valeur de position et vitesse de rotation
Sorties	Valeur Preset
Preset	Cette fonction permet de positionner le codeur à une valeur spécifique correspondant par exemple à la position d'un axe.
Sens	Sélection du sens de rotation de l'axe codeur pour lequel l'évolution du code fourni par le codeur est croissante.
Scaling	Programmation de la résolution au tour du codeur et de la résolution totale (valeur = résolution au tour x nombre de tours).
Diagnostic	Message d'erreur transmis par le codeur: - Erreur de paramétrage - Erreur de détection
Valeur par défaut	Adresse n°0 Résistance de terminaison OFF

Raccordement

A	RS485 - entrée négative
B	RS485 - entrée positive
UB	+U alimentation codeur 10...30 VDC
GND	0 V alimentation codeur

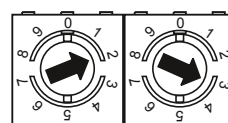
Les bornes de même fonction sont reliées entre elles dans le boîtier bus. Courant max. 1 A pour les bornes d'alimentation codeur UB et GND.

Résistance de terminaison



Les deux ON = résistances en service
Les deux OFF = résistances hors service

Sélection de l'adresse



A l'aide de 2 commutateurs rotatifs.
Exemple: adresse 23.

Référence de commande

Z 167.3P32 Boîtier bus Profibus-DPV0 pour codeurs G1 et G2