

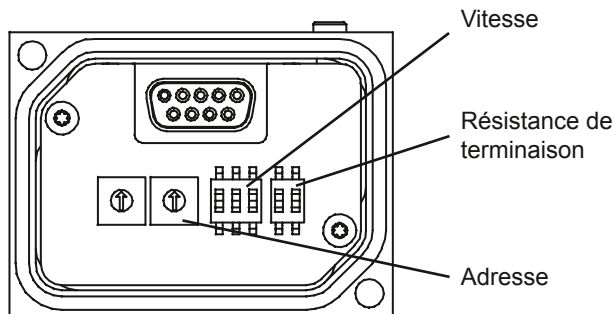
Boîtiers Bus

CANopen®

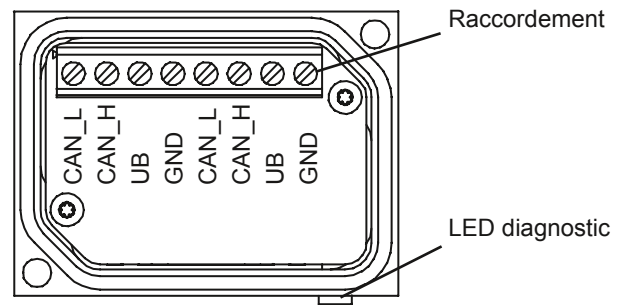
Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

CANopen

Vue interne du Boîtier Bus



Vue interne du 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 noeud	Heartbeat ou Nodeguarding
Valeurs par défaut	Vitesse 50 kbit/s, adresse n°1

Référence de commande

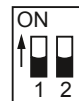
Z 183.5P32	Boîtier bus CANopen pour codeurs G0, GB, GE
Z 188.5P32	Boîtier bus CANopen pour codeurs G0, GB, GE - inox

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.

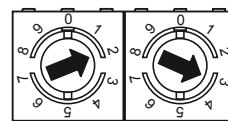
Résistance de terminaison



Switch 1:
ON = résistances en service
OFF = résistances hors service

Switch 2:
sans fonction

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.

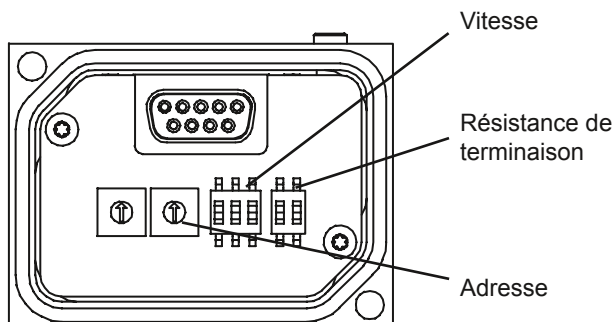
Boîtiers Bus

DeviceNet

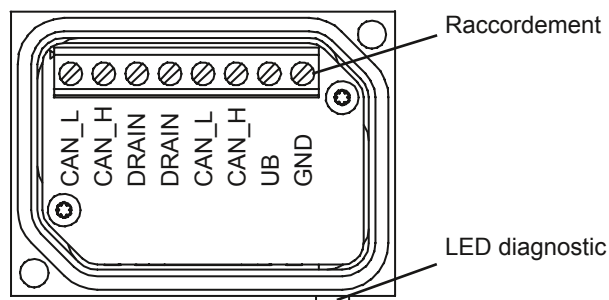
Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

DeviceNet™

Vue interne du Boîtier Bus



Vue interne du 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

Référence de commande

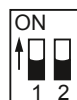
Z 183.8P22	Boîtier bus DeviceNet pour codeurs G0, GB, GE
Z 188.8P22	Boîtier bus DeviceNet pour codeurs G0, GB, GE - inox

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.

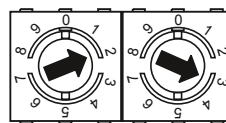
Résistance de terminaison



Switch 1:
ON = résistances en service
OFF = résistances hors service

Switch 2:
sans fonction

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
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

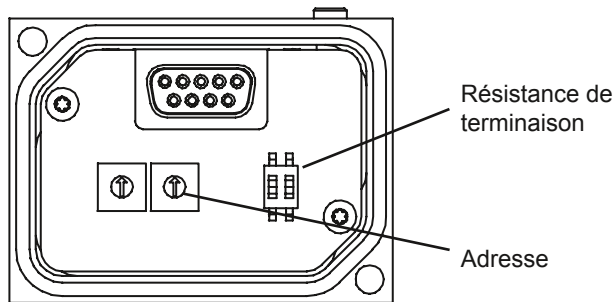
Boîtiers Bus

Profibus-DPV0

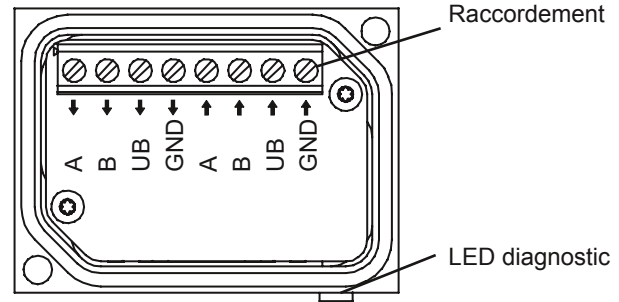


Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

Vue interne du Boîtier Bus



Vue interne du Boîtier Bus



Profibus-DPV0

Protocole	Profibus-DPV0
Profil	Device Class 1 et 2
Fonctions 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

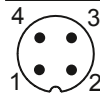
Référence de commande

Z 183.3P32	Profibus-DPV0/Presses-étoupe
Z 183.3PA2	Profibus-DPV0/Connecteurs M12
Z 188.3P32	Profibus-DPV0/Presses-étoupe - inox

Raccordement

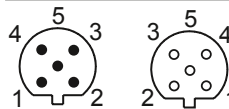
Connecteur M12 (mâle), codifié A

Pin 1	UB	+U alimentation codeur 10...30 VDC
Pin 3	GND	0 V alimentation codeur



Connecteur M12 (mâle / femelle), codifié B

Pin 2	A	RS485 - entrée négative
Pin 4	B	RS485 - entrée positive



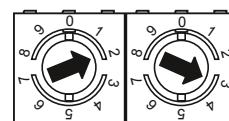
Les bornes de même fonction sont reliées entre elles dans le boîtier bus. Courant max. 1 A pour les bornes d'alimentation codeur UB et GND.

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

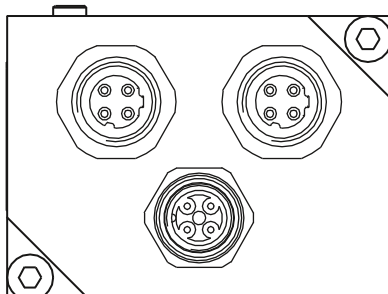
Boîtiers Bus

PROFINET

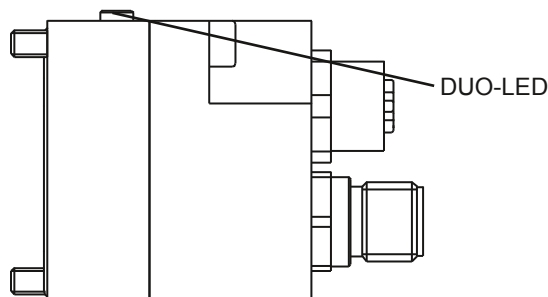


Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

Vue du Boîtier Bus



Boîtier Bus



PROFINET

Protocole	PROFINET
Profil	Encoder Profil PNO 3.162 Version 4.1
Caractéristiques	- Vitesse 100 Mbaud Fast Ethernet - Adressage automatique - Realtime (RT) Class 1, IRT Class 2, IRT Class 3
Fonctions	- Valeur de position 32 bits avec/sans vitesse 16/32 bits - Télégramme 81-83 dé Profidrive Profils

Références de commande

Z 183.3EA2 Boîtier bus PROFINET

Raccordement

Alimentation

Borne	Racc.	Désignation
Pin 1	UB	+U alimentation 10...30 VDC
Pin 2	N.C.	non utilisé
Pin 3	GND	0 V alimentation
Pin 4	N.C.	non utilisé



1 x Connecteur M12 (mâle), codifié A

PROFINET (ligne de données)

Borne	Racc.	Désignation
Pin 1	TxD+	Transmission+
Pin 2	RxD+	Réception+
Pin 3	TxD-	Transmission-
Pin 4	RxD-	Réception-



2 x Connecteur M12 (femelle), codifié D

Accessoire

Z 185.E05	Connecteur M12, câble 5 m (ligne de données)
Z 185.P05	Connecteur M12, câble 5 m, protection 360° (ligne d'alimentation)

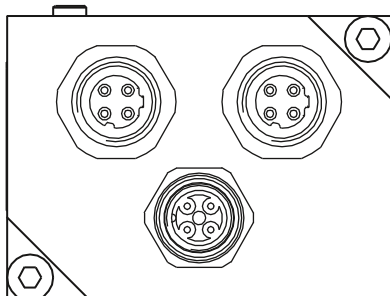
Boîtiers Bus

EtherNet/IP

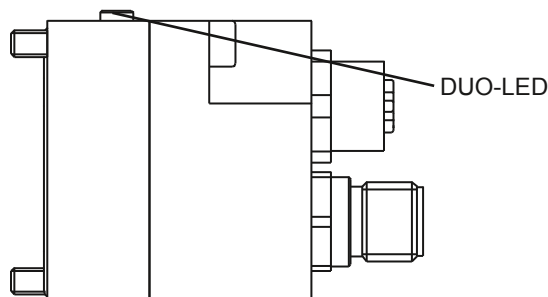
Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

EtherNet/IP™

Vue du Boîtier Bus



Boîtier Bus



EtherNet/IP

Protocole	EtherNet/IP
Profil de l'appareil	Dispositif codeur, Type 22hex, selon spécification CIP
Caractéristiques	<ul style="list-style-type: none"> - 100 MBaud Fast Ethernet - Adresse IP programmable - Assignation automatique de l'adresse IP (DHCP) - Sens de rotation, résolution, résolution globale et présélection programmables selon spécification CIP
Spécifications données process	Valeur de position, repère mise en garde, repère alarme; Assembly Instances 1 et 2 selon spécification CIP

Références de commande

Z 183.8EA2 Boîtier bus EtherNet/IP

Raccordement

Alimentation

Borne	Racc.	Désignation
Pin 1	UB	+U alimentation 10...30 VDC
Pin 2	N.C.	Non utilisé
Pin 3	GND	0 V alimentation
Pin 4	N.C.	Non utilisé



1 x Connecteur M12 (mâle), codifié A

EtherNet/IP (ligne de données)

Borne	Racc.	Désignation
Pin 1	TxD+	Transmission+
Pin 2	RxD+	Réception+
Pin 3	TxD-	Transmission-
Pin 4	RxD-	Réception-



2 x Connecteur M12 (femelle), codifié D

Accessoire

Z 185.E05	Connecteur M12, câble 5 m (ligne de données)
Z 185.P05	Connecteur M12, câble 5 m, protection 360° (ligne d'alimentation)