

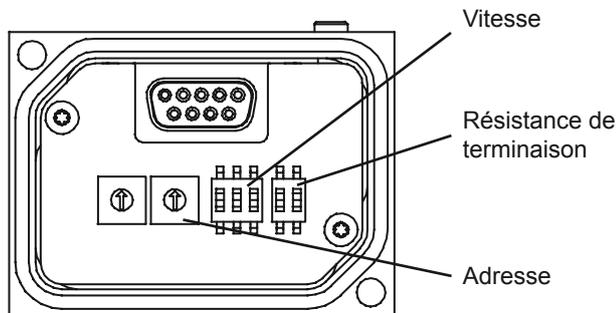
# Boîtiers Bus

CANopen®

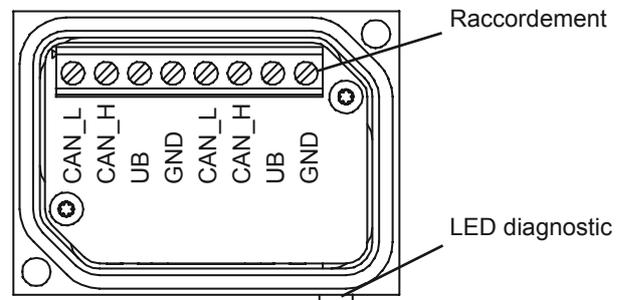
## Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

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

<b>Z 183.5P32</b>	Boîtier bus CANopen pour codeurs G0, GB, GE
<b>Z 188.5P32</b>	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.

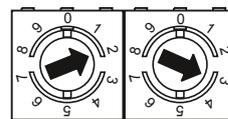
### Résistance de terminaison



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.

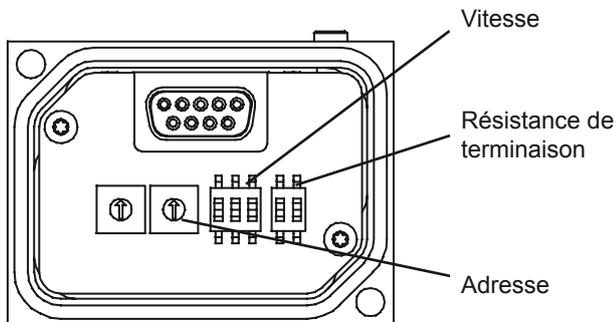
# Boîtiers Bus

## DeviceNet

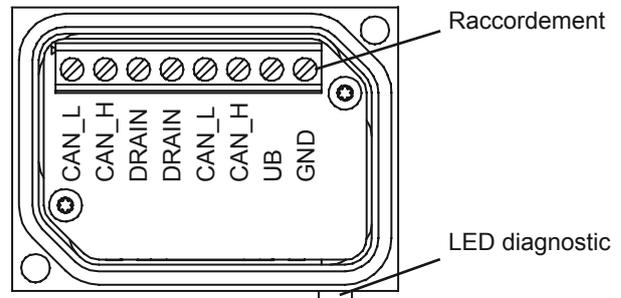
### Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

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

<b>Z 183.8P22</b>	Boîtier bus DeviceNet pour codeurs G0, GB, GE
<b>Z 188.8P22</b>	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.

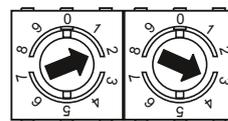
#### Résistance de terminaison



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

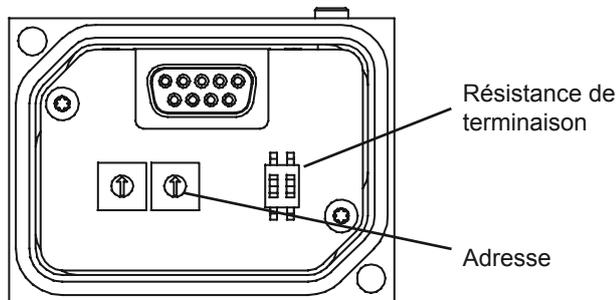
# Boîtiers Bus

## Profibus-DPV0

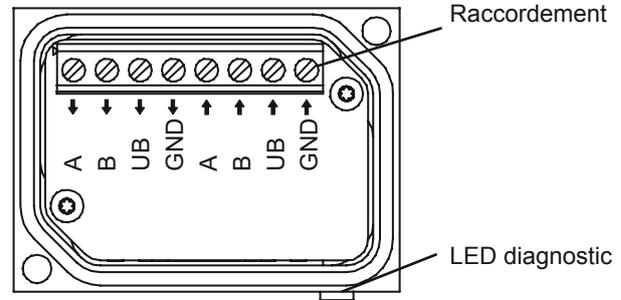


### Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

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

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

#### Raccordement

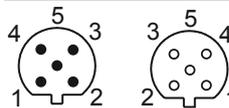
##### Connecteur M12 (mâle), codifié A

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



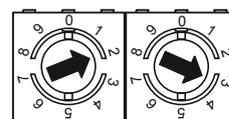
Les bornes de même fonction sont reliées entre elles dans le boîtier bus. Courant max. 1 A pour les bornes d'alimentation codeur UB et GND.

#### 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

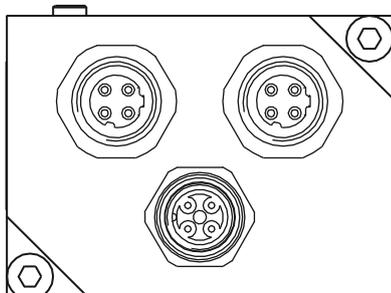
# Boîtiers Bus

## PROFINET

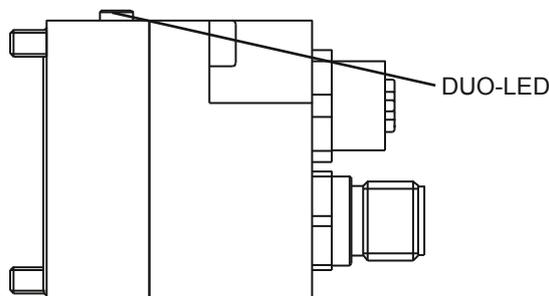


### Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

#### 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

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

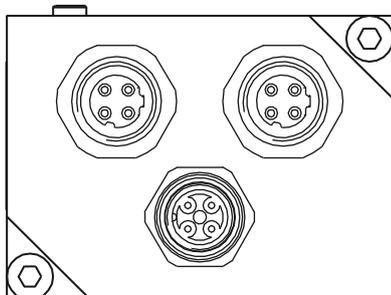
# Boîtiers Bus

## EtherNet/IP

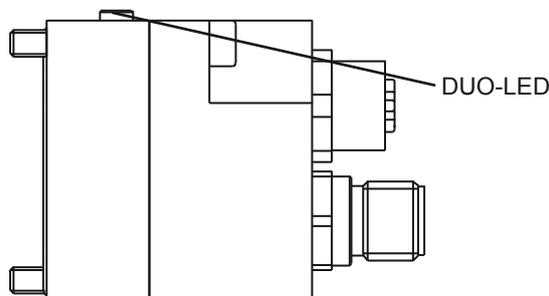
### Boîtier Bus pour codeurs creux traversant / Types G0, GB, GE

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"> <li>- 100 MBaud Fast Ethernet</li> <li>- Adresse IP programmable</li> <li>- Assignment automatique de l'adresse IP (DHCP)</li> <li>- Sens de rotation, résolution, résolution globale et présélection programmables selon spécification CIP</li> </ul>
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

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