

Codeur absolu réseau

Axe creux non traversant - Alésage jusqu'à $\varnothing 14$ mm

Codeur multitour 13 bits ST / 16 bits MT, CANopen

G0P5H



G0P5H

Points forts

- Codeur multitour à détection optique / CANopen
- Résolution: 13 bits monotour et 16 bits multitour
- Axe creux non traversant $\varnothing 12$ mm / $\varnothing 14$ mm
- Haute tenue aux chocs et vibration
- Led Diagnostic
- CANopen Profil CIA DSP 406
- Contrôle permanent de l'évolution du code

Caractéristiques électriques

Plage d'alimentation	10...30 VDC
Protection contre les courts-circuits	Oui
Consommation à vide	≤ 50 mA (24 VDC)
Temps d'initialisation	250 ms après mise sous tension
Interface	CANopen
Fréquence d'horloge	10...1000 kBaud
Profil	CANopen CIA DSP 406 V 3.0
Mode de fonctionnement	Déclenchement sur événement ou temps Sur demande Cyclique synchrone ou asynchrone
Identifiant	11 bits
Points par tour	8192 / 13 bits
Nombre de tours	65536 / 16 bits
Précision	$\pm 0,025$ °
Code	Binaire
Sens d'évolution du code	Programmable CW/CCW
Etage de sortie	Réseau CAN au standard ISO / DIS 11898
Choc	DIN EN 61000-6-2
Emission	DIN EN 61000-6-4
Paramètre programmable	Mode de fonctionnement Résolution totale Mise à l'échelle Seuil de vitesse
Fonction Diagnostic	Défauts de paramétrage Défaut multitour
LED Diagnostic	LED Diagnostic intégrée dans le boîtier
Conformité	Certification UL / E63076

Caractéristiques mécaniques

Boîtier	$\varnothing 58$ mm
Axe	$\varnothing 12$ mm traversant $\varnothing 14$ mm traversant
Protection	IP 54
Vitesse de rotation	≤ 6000 t/mn
Couple	$\leq 0,015$ Nm IP 54
Moment d'inertie	20 gcm ²
Matière	Boîtier : acier Bride : aluminium
Température d'utilisation	-25...+85 °C -40...+85 °C (option)
Humidité relative	95% sans condensation
Résistance	DIN EN 60068-2-6 Vibration 10 g, 16-2000 Hz DIN EN 60068-2-27 Choc 100 g, 4 ms
Poids	500 g
Raccordement	Connecteur

Codeur absolu réseau

Axe creux non traversant - Alésage jusqu'à $\varnothing 14$ mm

Codeur multitour 13 bits ST / 16 bits MT, CANopen

G0P5H

Description du raccordement

+U et 0V alim.	Alimentation du codeur.
CAN_L	Signal CAN-Bus, entrée négative.
CAN_H	Signal CAN-Bus, entrée positive.
CAN_GND	Signal 0V CAN-Bus.

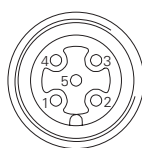
Caractéristiques CANopen

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

Raccordement

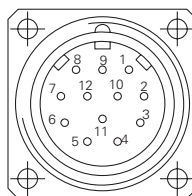
Connecteur M12

Borne	Câble	Désignation
1	brun	0V alimentation
2	blanc	+U alimentation
3	bleu	CAN_GND
4	noir	CAN_H
5	gris	CAN_L



Connecteur M23

Borne	Câble	Désignation
1	brun/vert	+U alimentation
2	blanc/vert	0V alimentation
3	rose	CAN_L
4	gris	CAN_H
5	blanc	CAN_GND
6-12	-	-

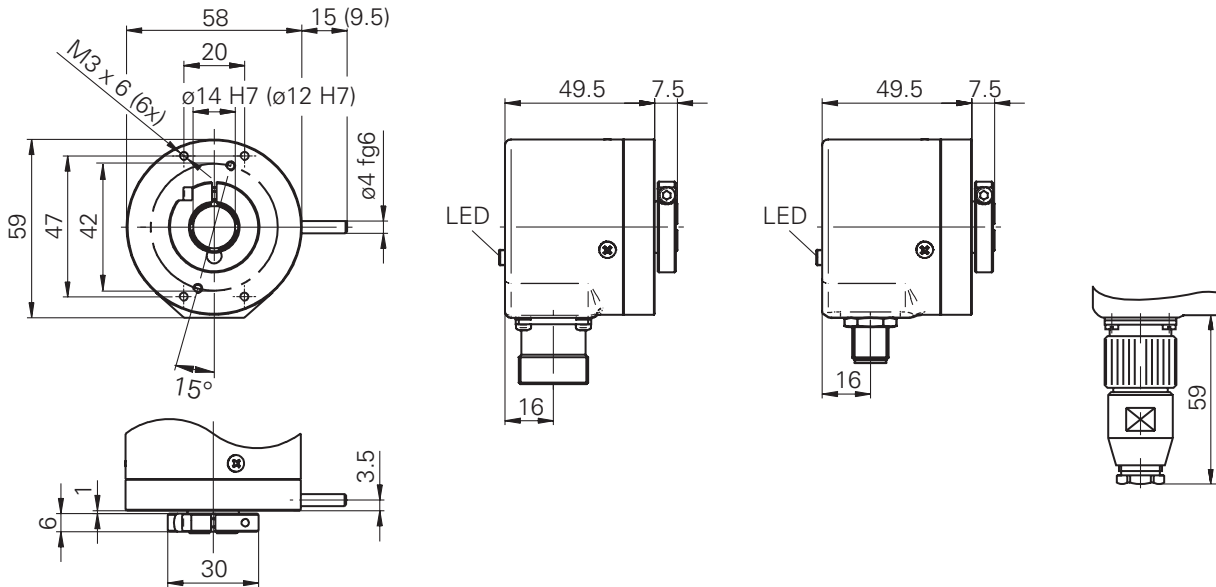


Codeur absolu réseau

Axe creux non traversant - Alésage jusqu'à $\varnothing 14$ mm
Codeur multitour 13 bits ST / 16 bits MT, CANopen

G0P5H

Dimensions



DETECTION ET AUTOMATISME
Sogeda
17 Rocade de la Croix St Georges
77600 BUSSY ST GEORGES
Tél : 01.64.66.90.00 – Fax : 01.64.66.98.01
www.dplusa.fr infos@dplusa.fr