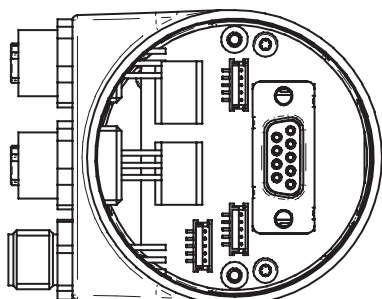


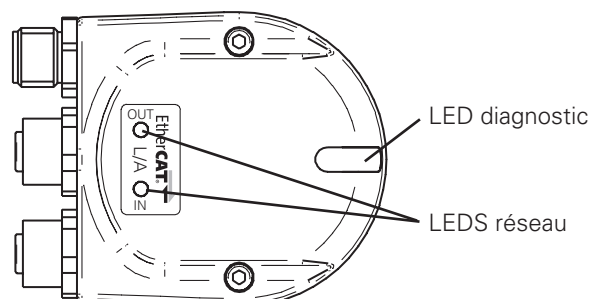
### EtherCAT

### Boîtier Bus pour codeurs axe sortant et axe creux non traversant

#### Vue interne du Boîtier Bus



#### Boîtier Bus



#### EtherCAT

Protocole	EtherCAT
Profil	CoE (CANopen over EtherCAT) DSP406
Caractéristiques	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Vitesse 100 MBaud Ethernet</li> <li>- Adressage automatique</li> <li>- Horloge distribuée pour synchronisation de précision. Le codeur peut être programmé en „Horloge de référence“</li> <li>- Time-Stamp-Data Typ</li> </ul>
Fonctions	<ul style="list-style-type: none"> <li>Valeur de position</li> <li>Messages d'erreurs</li> <li>Horloge de référence</li> </ul>
Horloge	EtherCAT: 250 µs Fast EtherCAT: 125 µs
Free-Run Mode	EtherCAT: 180 µs Fast EtherCAT: 98 µs

#### Références de commande

**Z 163.EPA2** Boîtier bus EtherCAT

**Z 163.EPA4** Boîtier bus Fast EtherCAT

#### Accessoire

**Z 185.E05** Connecteur M12, câble 5 m

**Z 185.P05** Connecteur M12, câble 5 m, protection 360°

#### Raccordement

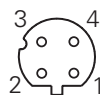
Borne	Racc.	Câble	Désignation
Pin 1	UB	brun	+U alim. 10...30 VDC
Pin 2	N.C.	blanc	non utilisé
Pin 3	GND	bleu	0V alimentation
Pin 4	N.C.	noir	non utilisé



1 x Connecteur M12 (mâle), codifié A

#### Raccordement

Stecker	Racc.	Câble	Désignation
Pin 1	TxD+	jaune	Transmission+
Pin 2	RxD+	blanc	Réception+
Pin 3	TxD-	orange	Transmission-
Pin 4	RxD-	bleu	Réception-



2 x Connecteur M12 (femelle), codifié D