

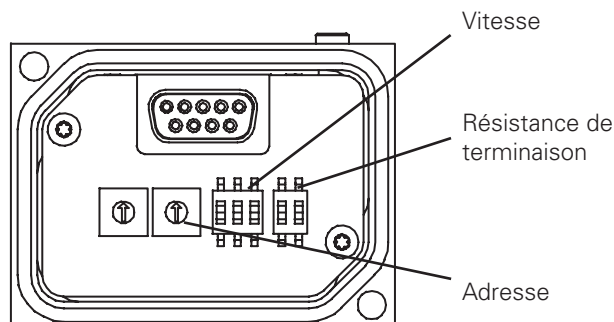
Boîtiers Bus

DeviceNet

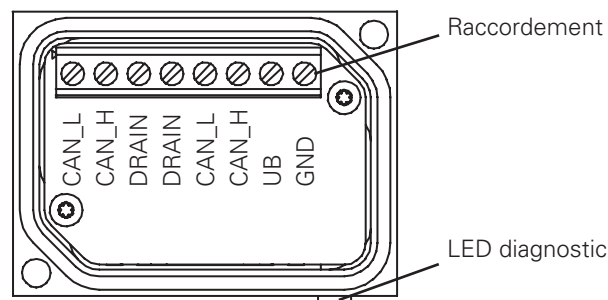
Boîtier Bus pour codeurs creux traversant G0 et GB

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 183.8P23 Boîtier bus DeviceNet pour codeurs G0 et GB

Raccordement

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

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

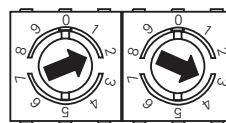
Résistance de terminaison



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