

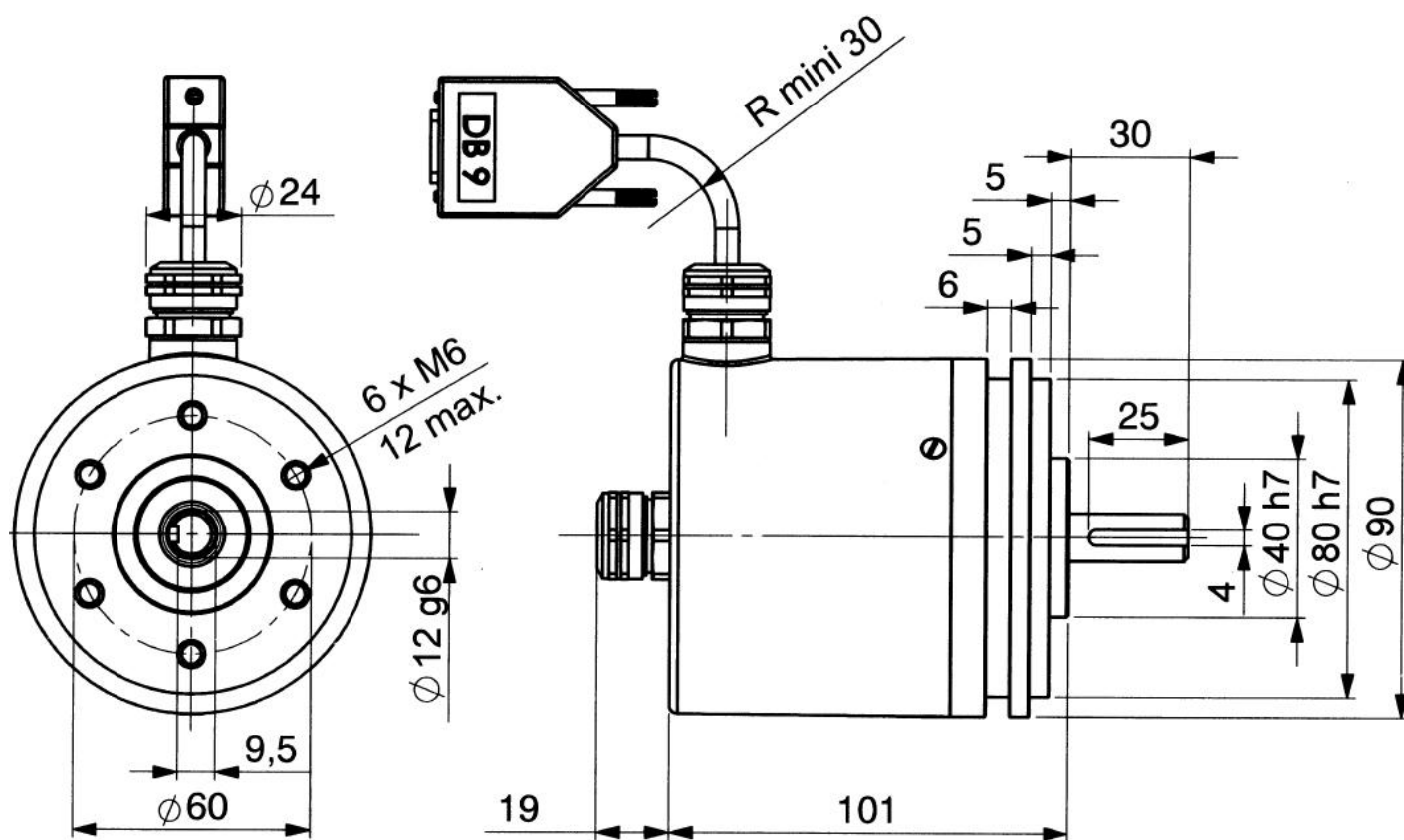
CODEURS ABSOLUS MULTITOURS CANOPEN, SERIE SHM9

Spécialement conçu pour l'industrie lourde (sidérurgie, papeterie, grues, bois). Conception compacte et robuste. Excellente résistance aux chocs/vibrations et aux charges axiales/radiales extrêmes.

Ils acceptent la norme ISO 11 898 et répondent aux spécifications DS201 à 207 v1.1, DS301 v3.0, DS Proposal 406 v1.0 et CAN2.A (CiA).

CANopen

Egalement disponible en interface parallèle, SSI et bus de terrain : DeviceNet, Profibus.



CARACTERISTIQUE

Matériau Inox en option	Capot : zamac	Vibration (EN60068-2-6)	≤ 100 m.s ⁻² (10 ... 500 Hz)	
	Embase: aluminium		CEM	EN 50081-1, EN 61000-6-2
Axe	Inox	Tension d'isolement	1 000 V eff	
Roulements	Série 6001	Masse codeur (env.)	1,100kg capot zamac, embase alu	
Charges maximales	Axial : 100 N		2,400kg capot zamac, embase inox	
	Radial : 200 N		2,600kg capot inox, embase inox	
Moment d'inertie de l'axe	≤ 15.10 ⁻⁶ kg.m ²	Température d'utilisation	- 10... + 70 °C (T° codeur)	
Couple	≤ 10.10 ⁻³ N.m	Température de stockage	- 10... + 70 °C	
Vitesse max. en pointe	6 000 min ⁻¹	Degré de Protection(EN 60529)	IP 67 (câble)	
Vitesse max. en continu	6 000 min ⁻¹	Durée de vie mécanique théorique 10 ⁹ tours (F _{axial} / F _{radial})		
Joint d'axe	Viton	20 N / 30 N	50 N / 100 N	100 N / 200 N
Tenue chocs (EN60068-2-27)	≤ 300 m.s ⁻² (durant 6 ms)	360	18	2,2

CODEURS ABSOLUS MULTITOURS CANOPEN, SERIE SHM9

CANopen

Paramètres programmables

Résolution: définit le nombre de point par tour (0 à 8 192).

Résolution globale : définit le nombre de codes total du codeur (2 536 870 912).

Vitesse de transmission : configurable de 10kbaud (1 000m) à 1 Mbaud (40 m) ; valeur par défaut : 20 Kbaud.

Adresse: définit la position logicielle du codeur sur le bus (1 à 127, valeur par défaut : id = 1).

Sens : Permet de définir le sens de comptage du codeur.

2 butées programmables: une butée haute et une butée basse.

RAX : définit la valeur de sa position actuelle (axe immobile).

Les modes de communication

L'interrogation du codeur peut se faire suivant 3 modes :

Mode POOLING: le codeur répond aux demandes du maître. Ce mode permet de programmer et d'interroger les paramètres du codeur et sa position.

Mode CYCLIQUE: le codeur transmet sa position de manière asynchrone. La fréquence d'émission est définie par le registre Cyclique Timer programmable de 0 à 65 535 ms.

Mode SYNCHRO: Le codeur transmet sa position sur une demande de manière synchro au maître.

CONNECTIQUE CANOPEN

1	2	3	4	5	6	7	8	9
DEFAUT	CAN LOW	CAN GND	N.C.	N.C.	0V	CAN HIGH	N.C.	11/30Vdc

DEFAUT : une impulsion réinitialise le codeur à vitesse : 20kbaud, adresse=1, Horaire, Multitours 13bits.

Note : Se référer à la norme du bus pour la longueur maximum d'une dérivation.

REFERENCE DE COMMANDE (Exécution spécifique sur demande, ex: bride/électronique/connectique spécifique...)

	Ø axe	Alim	Etage de sortie	Code	Résolution	Nb de tour	Connectique	Orientation connectique
SHM9 Capot : zamac Embase : alu SBM9 Capot : zamac Embase : inox SXM9 Capot : inox Embase : inox	12:12mm	5 : 11 à 30Vdc	BB : CANopen	B: Binaire	13 : 8192 points par tour (2 ¹³)	B16 : 65 536 tours (2 ¹⁶)	BB: DB9 CAN-open soudé en bout de câble	Exemple : R010 : radiale câble de 1m A010 : axiale câble de 1m
SHM9	- 12 //	5	BB	B //	13	B16 //	BB	R010

Fabriqué en FRANCE