

Absolutwert-Drehgeber

ENA58PL-S***-CANopen redundant

- Vollwelle
- Bis 30 Bit Gesamtauflösung
- Redundante CANopen-Schnittstelle
- Unabhängige optische und magnetische redundante Abtastung
- Redundante Anschlussmöglichkeit bei 2 Steckern
- Hohe Auflösung und Genauigkeit



Funktion

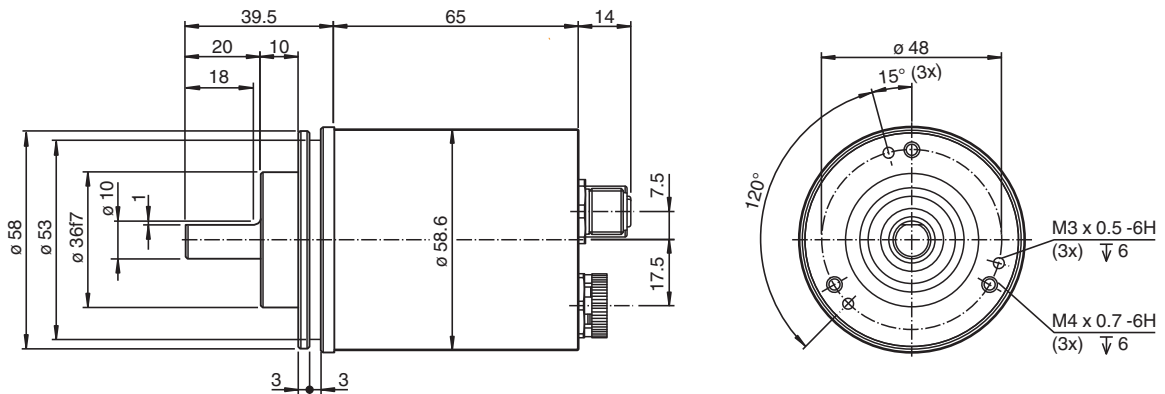
Der Absolutwertgeber verfügt über eine unabhängige optische und magnetische Abtastung. Wahlweise steht ein kombinierter oder für jede Abtasttechnologie separater Steckerabgang als Gebervariante zur Verfügung. Durch die Redundanz eignet sich dieser Absolutwert-Drehgeber hervorragend für sicherheitsrelevante Applikationen. Die integrierte CAN-Bus-Schnittstelle unterstützt alle CANopen-Funktionen.

So können folgende Betriebsarten programmiert werden, die wahlweise zu- oder abgeschaltet werden können:

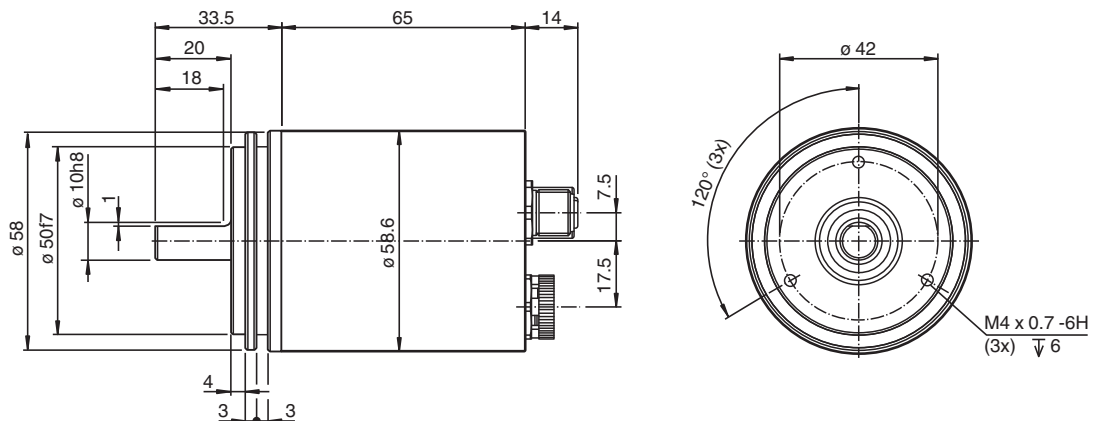
- Polled Mode
- Cyclic Mode
- Sync Mode

Abmessungen

Klemmflansch



Servoflansch



Veröffentlichungsdatum: 2024-02-16 Ausgabedatum: 2024-02-16 Dateiname: t209188_ger.pdf

Beachten Sie „Allgemeine Hinweise zu Pepperl+Fuchs-Produktinformationen“.

Pepperl+Fuchs-Gruppe
www.pepperl-fuchs.com

USA: +1 330 486 0001
fa-info@us.pepperl-fuchs.com

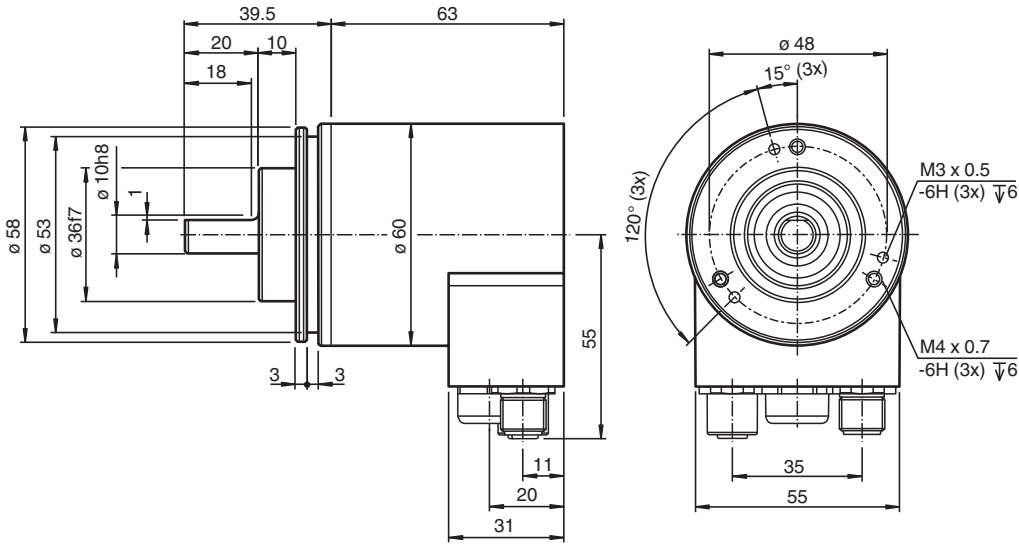
Deutschland: +49 621 776 1111
fa-info@de.pepperl-fuchs.com

Singapur: +65 6779 9091
fa-info@sg.pepperl-fuchs.com

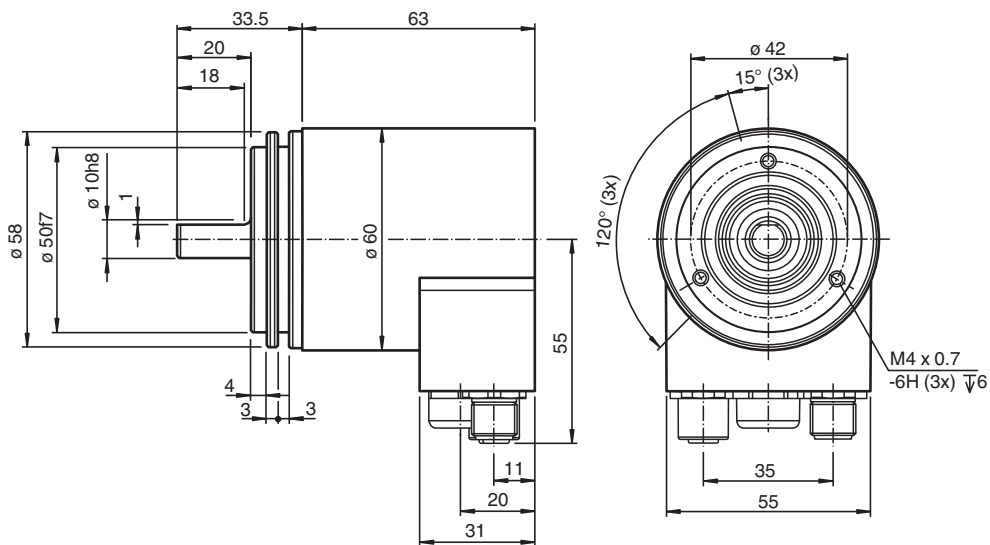
PF PEPPERL+FUCHS

Abmessungen

Klemmflansch



Servoflansch



Veröffentlichungsdatum: 2024-02-16 Ausgabedatum: 2024-02-16 Dateiname: t209188_ger.pdf

Technische Daten

Allgemeine Daten	
Erfassungsart	optische und magnetische Abtastung
Gerätetyp	Absolutwert-Drehgeber
Linearitätsfehler	$\leq \pm 0,1^\circ$
UL File Number	E223176 "For use in NFPA 79 Applications only", if UL marking is marked on the product.
Kenndaten funktionale Sicherheit	
Performance Level (PL)	Geeignet für PL d; beide Kanäle des Drehgebers müssen an eine Sicherheits-SPS angebunden sein und dort bewertet werden.

Beachten Sie „Allgemeine Hinweise zu Pepperl+Fuchs-Produktinformationen“.

Technische Daten

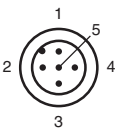
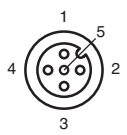
Kategorie	Geeignet für Kat. 3; beide Kanäle des Drehgebers müssen an eine Sicherheits-SPS angebunden sein und dort bewertet werden.	
MTTF		100 a bei 40 °C (basierend auf EN ISO 13849-1)
Gebrauchsdauer (T _M)		10 a
Elektrische Daten		
Betriebsspannung	U _B	10 ... 30 V DC (mit galvanischer Trennung)
Leistungsaufnahme	P ₀	≤ 3,7 W
Bereitschaftsverzug	t _v	< 250 ms
Ausgabe-Code		Binär-Code
Codeverlauf (Zählrichtung)		einstellbar
Schnittstelle		
Schnittstellentyp		CANopen
Auflösung		
Singleturn		bis 16 Bit
Multiturn		bis 14 Bit
Gesamtauflösung		bis 30 Bit
Übertragungsrate		min. 20 kBit/s , max. 1 MBit/s
Zykluszeit		≥ 1 ms
Normenkonformität		DSP 406
Anschluss		
Gerätestecker		1 Stecker M12 x 1, 5-polig, A-kodiert (bei Anschlussart BD) 1 Stecker M12 x 1, 5-polig, A-kodiert und 1 Buchse M12 x 1, 5-polig, A-kodiert (bei Anschlussart BN)
Normenkonformität		
Schutzart		DIN EN 60529, IP65 oder IP67
Klimaprüfung		DIN EN 60068-2, keine Betauung
Störaussendung		EN 61000-6-4
Störfestigkeit		EN 61000-6-2
Schockfestigkeit		DIN EN 60068-2-27, 100 g, 6 ms
Schwingungsfestigkeit		DIN EN 60068-2-6, 20 g, 10 ... 1000 Hz
Zulassungen und Zertifikate		
UL-Zulassung		cULus Listed, General Purpose, Class 2 Power Source , if UL marking is marked on the product.
Umgebungsbedingungen		
Arbeitstemperatur		-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)
Lagertemperatur		-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)
Relative Luftfeuchtigkeit		98 % , keine Betauung
Mechanische Daten		
Material		
Gehäuse		Aluminium
Flansch		Aluminium
Welle		Edelstahl 1.4305 / AISI 303 (V2A)
Masse		ca. 320 g
Drehzahl		max. 3000 min ⁻¹
Trägheitsmoment		30 gcm ²
Anlaufdrehmoment		< 5 Ncm
Wellenbelastung		
Axial		40 N
Radial		110 N
Abmessungen		
Länge		55,7 mm
Durchmesser		58 mm

Typenschlüssel

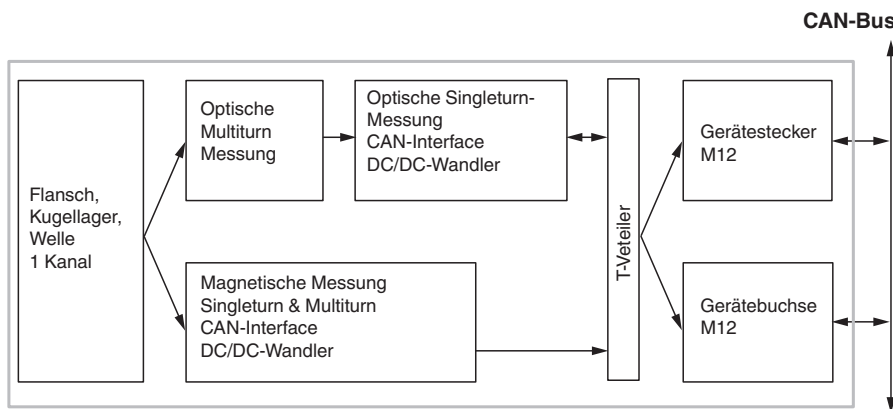
Aufbau des Typenschlüssels

E	N	A	5	8	P	L	-	S	(1)	(1)	(2)	(2)	(3)	-	(4)	(4)	(5)	(5)	C	R	D	-	(6)	(7)	(7)
ENA		Sensortyp																							
ENA		Absolutwert-Drehgeber																							
58		Baugröße																							
58		Gehäusedurchmesser 58 mm																							
PL		Ausführung																							
PL		Performance Line																							
S		Wellenart																							
S		Vollwelle																							
(1) (1)		Wellendurchmesser																							
06		6 mm																							
10		10 mm																							
(2) (2)		Flansch																							
CA		Klemmflansch																							
SA		Servoflansch (nur mit Schutzart B)																							
(3)		Schutzart																							
5		IP65																							
7		IP67																							
(4) (4)		Multiturn-Auflösung																							
12		Multiturn-Drehgeber, 12 Bit																							
14		Multiturn-Drehgeber, 14 Bit																							
(5) (5)		Singleturn-Auflösung																							
13		13 Bit																							
16		16 Bit																							
CRD		Elektrische Schnittstelle																							
CRD		CANopen redundant, U _B 5 V ... 30 V																							
(6)		Anschlussausrichtung																							
A		Axial																							
R		Radial																							
(7) (7)		Anschluss																							
BD		Gerätestecker M12, 5-polig																							
BN		Gerätestecker M12, 5-polig und Gerätebuchse M12, 5-polig																							

Anschluss

Signal	Gerätestecker M12 x 1, 5-polig, A-kodiert	Gerätebuchse M12 x 1, 5-polig, A-kodiert
	immer vorhanden	nur bei Anschlussart BN
CAN GND	1	1
+U _b	2	2
GND	3	3
CAN-High	4	4
CAN-Low	5	5
Schirmung	Gehäuse	Gehäuse
Pinout		

Das nachfolgende Schema veranschaulicht die Zusammenhänge für den elektrischen Anschluss:



Anzeigen

LED-Anzeige mit Zweifarben-LED

CAN Run (grün)	Zustand	Bedeutung
Blinkt	Pre-Operational	Drehgeber ist betriebsbereit und kann konfiguriert werden, Gerät ist im CAN-Status „Pre-Operational“
Einzelblitz	Stopped	Drehgeber ist im CAN-Status „Stopped“
Ein	Operational	Normalbetrieb, Drehgeber ist im CAN-Status „Operational“
Aus		Keine Spannungsversorgung vorhanden
Err (rot)	Zustand	Bedeutung
Aus	Kein Fehler	Drehgeber arbeitet fehlerfrei
Flackert	AutoBitrate	Automatische Baudratenerkennung ist aktiv und Gerät versucht innerhalb der Zeitgrenze eine gültige CAN-Nachricht für die gemessene Baudrate zu finden.
Einzelblitz	Warngrenze erreicht	Mindestens einer der Fehlerzähler des CAN controllers hat die Warngrenze erreicht oder überschritten (zu viele Fehler-Frames)
Doppelblitz	Fehler	Ein Guard-Ereignis (NMT-Slave oder -Master) oder ein Heartbeat-Ereignis ist aufgetreten.
Ein	Busfehler	Der CAN-Controller hat keine Verbindung zum Bus. Es ist keine Kommunikation möglich. Zu viele Fehler-Frames sind im Netzwerk

Programmierung

Programmierbare CAN-Betriebsarten

Modus	Erklärung
Polled Mode	Der angeschlossene Host fragt über ein Remote-Transmission-Request-Telegramm den aktuellen Positions-Istwert ab. Der Absolutwertgeber liest die aktuelle Position ein, verrechnet evtl. gesetzte Parameter und sendet über den selben CAN-Identifizier den Prozess-Istwert zurück.
Cyclic Mode	Der Absolutwertgeber sendet zyklisch - ohne Aufforderung durch den Host - den aktuellen Prozess-Istwert. Die Zykluszeit kann millisekundenweise für Werte zwischen 1 ms und 65536 ms programmiert werden.

Veröffentlichungsdatum: 2024-02-16 Ausgabedatum: 2024-02-16 Dateiname: t209188_ger.pdf

Beachten Sie „Allgemeine Hinweise zu Pepperl+Fuchs-Produktinformationen“.

Sync Mode	Nach Empfang des Sync-Telegramms durch den Host sendet der Absolutwertgeber den aktuellen Prozess-Istwert. Sollen mehrere Knoten auf das Sync-Telegramm antworten, melden sich die einzelnen Knoten nacheinander entsprechend ihres CAN-Identifiers. Die Programmierung einer Offset-Zeit entfällt. Der Sync-Zähler kann so programmiert werden, dass der Drehgeber erst nach einer definierten Anzahl von Sync-Telegrammen sendet.
-----------	---

Programmierbare Drehgeber-Parameter

Parameter	Erklärung
Betriebsparameter	Als Betriebsparameter kann die Drehrichtung (Complement) parametrisiert werden. Dieser Parameter bestimmt die Drehrichtung, in der der Ausgabecode steigen bzw. fallen soll.
Auflösung pro Umdrehung	Der Parameter „Auflösung“ wird dazu verwendet, den Drehgeber so zu programmieren, dass eine gewünschte Anzahl von Schritten bezogen auf eine Umdrehung realisiert werden kann.
Presetwert	Der Presetwert ist der gewünschte Positionswert, der bei einer bestimmten physikalischen Stellung der Achse erreicht sein soll. Über den Parameter Presetwert wird der Positions-Istwert auf den gewünschten Prozess-Istwert gesetzt.
Endschalter Min. und Max.	Insgesamt können zwei Positionen programmiert werden, bei deren Unter- bzw. Überschreiten der Absolutwertgeber im 32-Bit-Prozess-Istwert ein Bit auf High setzt.
Nocken	8 frei programmierbare Nocken können innerhalb der Gesamtauflösung eingestellt werden. Hierdurch ergibt sich die Funktionalität eines mechanischen Nockenschaltwerkes.

Veröffentlichungsdatum: 2024-02-16 Ausgabedatum: 2024-02-16 Dateiname: t209188_ger.pdf

Beachten Sie „Allgemeine Hinweise zu Pepperl+Fuchs-Produktinformationen“.

Pepperl+Fuchs-Gruppe
www.pepperl-fuchs.com

USA: +1 330 486 0001
fa-info@us.pepperl-fuchs.com

Deutschland: +49 621 776 1111
fa-info@de.pepperl-fuchs.com

Singapur: +65 6779 9091
fa-info@sg.pepperl-fuchs.com

