

# codeur absolu monotour

# BSS58

- Boîtier standard industriel Ø58 mm
- 13 bits monotour
- Code de sortie : Gray et binaire
- Transmission du laser pilote avec 4 esclaves AS-i
- Paramétrage et adressage via AS-i
- Arbre creux emboîtable



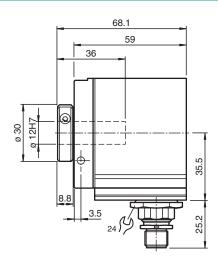


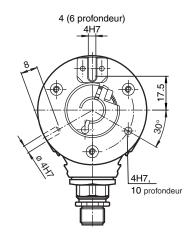
### **Fonction**

Dans les machines et systèmes modernes, les actionneurs et les détecteurs binaires sont connectés ensemble via AS-interface. Jusqu'à présent, il était nécessaire d'utiliser un câblage conventionnel coûteux pour faire fonctionner les codeurs absolus. La raison en est que le mode d'établissement de liaison avec le module de commande du profil analogique était trop lent pour les tâches de positionnement. Afin de répondre aux exigences en temps réel de nombreuses applications, une solution multi-esclave utilisant les codeurs rotatifs AS-Interface BSS58 a été créée. La valeur de position de 13 bits de longueur est transférée au maître dans un cycle unique via les 4 puces AS-interface intégrées et mise à disposition du PLC.

Le codeur absolu est monté directement sur l'arbre de l'application, sans dispositif d'accouplement. Un support de couple empêche la rotation du codeur absolu. Il peut s'agir d'une simple broche coulissante qui verrouille le réceptacle en plastique intégré à la bride.

# **Dimensions**





# Données techniques

Caractéristiques générales		
Principe de détection		Mesure opto-électronique
Type d'appareil		codeur absolu monotour
Caractéristiques électriques		
Tension d'emploi	U <sub>B</sub>	29,5 31,6 V CC
Consommation à vide	Io	courant de démarrage max. 155 mA, courant de service max. 85 mA
Linéarité		±1 LSB
Code de sortie		paramétrable, code Gray, code binaire

Données techniques

#### Gradient de code (direction de comptage) paramétrable, montant dans le sens des aiguilles d'une montre (pour une rotation dans le sens horaire marche montante du code) descendant dans le sens des aiguilles d'une montre (pour une rotation dans le sens horaire marche descendante du code) Interface AS-Interface Type d'interface Résolution Monotour 13 Bit Résolution globale 13 Bit Vitesse de transfert max. 0,167 MBit/s Conformité aux normes AS-Interface Raccordement Connecteur type V1, M12, 4 broches Conformité aux normes Degré de protection DIN EN 60529, IP65 Test climatique DIN EN 60068-2-3, sans câblage Emission d'interférence EN 61000-6-4:2007 Immunité EN 61000-6-2:2005 Résistance aux chocs DIN EN 60068-2-27, 100 g, 11 ms Tenue admissible aux vibrations DIN EN 60068-2-6, 10 g, 10 ... 2000 Hz **Conditions environnantes** Température de service -20 ... 70 °C (-4 ... 158 °F) Température de stockage -25 ... 85 °C (-13 ... 185 °F) Caractéristiques mécaniques Matérial boîtier : aluminium, revêtu de poudre bride : aluminium arbre : acier inox Masse env. 330 g Vitesse de rotation max. 10000 min -1 Moment d'inertie 30 gcm<sup>2</sup> Couple de démarrage ≤2 Ncm Couple de serrage des vis de fixation max. 1,8 Nm Contrainte d'arbre Décalage angulaire 1 °



Décalage axial

max. 1 mm

Signal	Socie connecteur V1, 4-broches	Explication
Interface AS	1	
réservé	2	à ne pas brancher
Interface AS-	3	
réservé	4	à ne pas brancher
	1 4 3 2	

## **Interface**

#### **Addresses**

	Esclave A	Esclave B	Esclave C	Esclave D
Adresse par défaut	1	2	3	4
Code-IO	7	0	0	0
Code-ID	F	F	F	F



En cas de modification d'adresses à l'aide de Busmaster ou dispositif de programmation, attribuer obligatoirement des adresses différentes aux quatre puces de l'interface AS.

# **Paramétrage**

### Bits de pramétrage

La configuration de l'encodeur est effectuée à l'aide des quatre bits de paramétrage de l'esclave A. Les bits de paramétrage des esclaves B, C et D ne sont pas utilisés.

État des bits		Esclave A								
de paramétrage	P0	P1	P2	P3						
0	Gray-Code	Transfert à l'aide de bits de marquage	Pour rotation horaire, sens de comptage descendant	Non exploité!						
1	Code binaire	Transfert sans bits de marquage	Pour rotation horaire, sens de comptage ascendant	Non exploité!						

#### Bits de données

#### De l'interface-maître AS à l'encodeur rotatif

L'esclave A fonctionne en bidirectionnel et transmet les données de l'interface-maître AS à l'encodeur rotatif. Les esclaves B, C et D ne fonctionnent qu'en unidirectionnel et ne peuvent recevoir de données.

État	Esclave	e A
D0 / D1 ou D2 / D3	D0 / D1	D2 / D3
00	Fonctionnement normal	Les données du positionnement ne sont pas sauvegardées !
01	L'encodeur est mis sur $\frac{1}{4}$ de la résolution d'un seul tour ( $\frac{1}{4}$ de sa résolution simple tour).	Les données du positionnement sont sauvegardées !
10	L'encodeur est mis sur 0 .	Les données du positionnement sont sauvegardées !
11	Fonctionnement normal	Les données du positionnement ne sont pas sauvegardées !

Si les bits de données D2 et D3 sont modifiées de 01 sur 10 ou inversement, les données du positionnement de l'encodeur sont réactualisées dans la mémoire.

# Du codeur à l'interface-maître AS

En fonction du bit de paramétrage P1 de l'esclave A, la transmission des données à l'interface-maître AS est effectuée avec ou sans bits de marquage.

	Escl	Esclave A Esclave B Esclave C						Esclave B Escl				Escl	ave D		
D0	D1	D2	D3	D0	D1	D2	D3	D0	D1	D2	D3	D0	D1	D2	D3
Bit 0	Bit 1	Bit 2	Bit 3	Bit 4	Bit 5	Bit 6	Bit 7	Bit 8	Bit 9	Bit 10	Bit 11	Bit 12	Non utilisé!		<u> </u>

P1 = 0: Transmission avec bits de marquage MA, MB, MC, MD

	Esclave A				Esclave B			Esclave C				Escl	ave D		
D0	D1	D2	D3	D0	D1	D2	D3	D0	D1	D2	D3	D0	D1	D2	D3
Bit 0	Bit 1	Bit 2	mA	Bit 3	Bit 4	Bit 5	MB	Bit 6	Bit 7	Bit 8	MC	Bit 9	Bit 10	Bit 11	MD

## Interface

#### Modes de fonctionnement

## Attribution d'adresses aux quatre esclaves

Pour transmettre les données de sortie à l'esclave A ou pour lires les données d'entrée en provenance des esclaves, l'interface-maître AS, pendant un cycle de l'interface-AS, communique séquentiellement avec tous les esclaves.

Pour la transmission des données codées en 13 bits, l'encodeur absolu simple tour exploite les quatre puces de l'interface AS, c'est-à-dire qu'il occupe quatre adresses d'esclaves.

Les 4 esclaves étant interrogés l'un après l'autre, le principe de fonctionnement du système fait que les données reçues peuvent concerner 4 moments d'échantillonnage différents. Pour minimiser cet effet de décalage, il est conseillé d'attribuer aux esclaves A, B, C et D les adresses consécutives n, n+1, n+2 et n+3.

Il faut en outre tenir compte du fait que l'esclave A pilote les fonctions du codeur absolu Si l'ordre des esclaves est modifié, (D = n, C = n+1, B = n+2, A = n+3), le mot de sortie, destiné à commander les fonctions du codeur absolu, n'est transmis qu'après lecture des esclaves D, C et B.

Dans ce cycle, une instruction de sauvegarde ne serait donc prise en compte que par l'esclave A; pour les esclaves lus préalablement, cette instruction ne serait valable qu'au cycle de lecture suivant. La consistance des données serait donc détériorée par la modification de l'ordre des esclaves.

## Bufferisation et transmission avec bits de marquage

En cas de perturbation de certains télégrammes des 4 esclaves transmis à l'interface-maître AS, on risque, malgré la bufferisation effectuée dans l'encodeur, que les données transmises à la commande ne proviennent pas toutes d'un même jeu de données de positionnement.

La transmission d'un bit de marquage par esclave permet à la commande de vérifier, en comparant les 4 bits de marquage, que toutes les données d'un cycle appartiennent au même jeu de données. C'est le bit de dpnnées D2 qui est utilisé pour le marquage.

#### Exemple:

	Esclave A	Données du positionnement									
Cycle	Bit de données D2	Esclave A Esclave B		Esclave C	Esclave D						
1	0	XXX0	XXX0	XXX0	XXX0						
2	1	XXX1	XXX1	XXX1	XXX1						
3	0	XXX0	XXX0	XXX0	XXX0						
4	1	XXX1	XXX1	XXX1	XXX1						
etc.											

La commande agit sur le bit D2. La valeur de ce bit correspond au bit 4 des données d'entrée de chacun des esclaves.

Au cycle 1, D2 est mis sur zéro. Si le bit 4 d'un des esclaves devait être "1", la valeur proviendrait d'un cycle différent. De cette manière, une inconsistance des données est facilement détectée.

Avec la transmission des bits de marquage, le nombre de données utiles se voit toutefois réduit sur 12 (au lieu de 16). Le masquage de chaque quatrième bit complique cependant un peur la composition du jeu de données de positionnement au niveau de la commande.

### Référence produit