



codeur absolu monotour

DVS58

- Boîtier standard industriel Ø58 mm
- Simple tour 16 bits
- Interface DeviceNet à séparation galvanique
- Bride synchro ou bride de serrage



Fonction

Les codeurs absolus fournissent une valeur palier absolue à chaque réglage d'angle. Toutes ces valeurs sont représentées par des modèles de codes d'au moins un disque de codes. Les disques de codes sont balayés par une LED infrarouge et le modèle de bits obtenu est détecté par le biais d'un dispositif optique. Ces signaux sont amplifiés électroniquement et transmis à l'interface pour être traités.

Le codeur absolu a une résolution maximale de base de 65 536 pas par tour (16 bits).

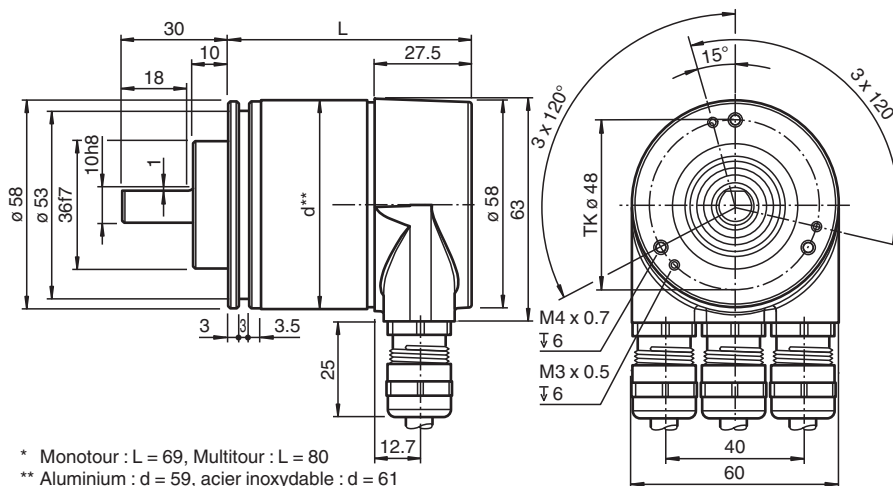
L'interface de bus CAN intégrée au codeur absolu prend en charge toutes les fonctions DeviceNet. Les modes de fonctionnement suivants peuvent être programmés et peuvent être individuellement activés ou désactivés :

- Mode directif
- Mode cyclique
- Modification du mode

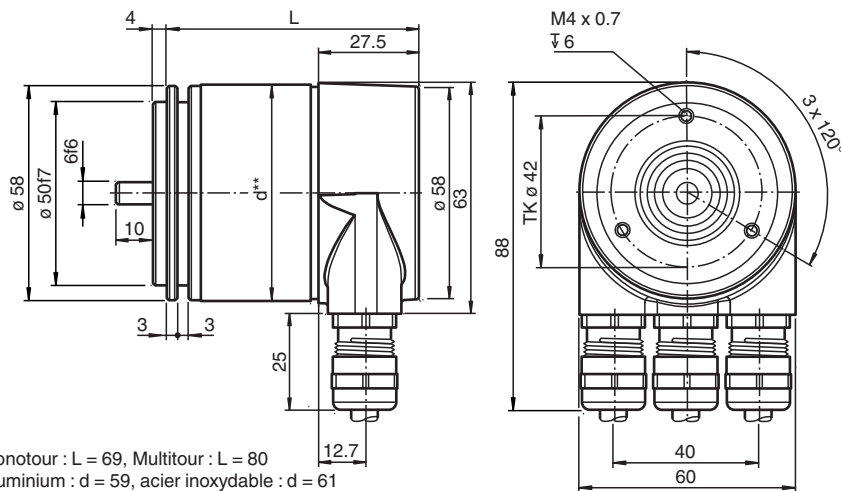
Conçu pour les supports d'arbre, cet appareil est disponible avec une bride synchro ou une bride de serrage.

Le module électronique de bus est intégré au capot amovible du boîtier. Cette configuration permet de monter ou de remplacer séparément les nouveaux codeurs rotatifs et l'électronique de bus correspondante lors de leur installation ou de leur entretien.

Dimensions



Dimensions



* Monotour : L = 69, Multitour : L = 80

** Aluminium : d = 59, acier inoxydable : d = 61
















Données techniques

Caractéristiques générales	
Principe de détection	Mesure opto-électronique
Type d'appareil	codeur absolu monotour
Caractéristiques électriques	
Tension d'emploi	U_B 10 ... 30 V CC
Consommation à vide	I_0 max. 230 mA pour 10 V C.C. max. 100 mA pour 24 V DC
Retard à la disponibilité	t_v < 250 ms
Linéarité	± 2 LSB avec 16 Bit, ± 1 LSB avec 13 Bit, ± 0,5 LSB avec 12 Bit
Code de sortie	Code binaire
Gradient de code (direction de comptage)	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	
Type d'interface	DeviceNet
Résolution	
Monotour	jusqu'à 16 Bit
Résolution globale	jusqu'à 16 Bit
Vitesse de transfert	max. 0,5 MBit/s
Raccordement	
Bornier de raccordement	capot de boîtier amovible avec bornier
Conformité aux normes	
Degré de protection	DIN EN 60529, IP65 IP66 (avec joint d'arbre)
Test climatique	DIN EN 60068-2-30, sans câblage
Emission d'interférence	EN 61000-6-4
Immunité	DIN EN 61000-6-2
Résistance aux chocs	DIN EN 60068-2-27, 100 g, 6 ms
Tenue admissible aux vibrations	DIN EN 60068-2-6, 20 g, 10 ... 2000 Hz
Agréments et certificats	
Agrément UL	cULus Listed, General Purpose, Class 2 Power Source
Conditions environnementales	
Température de service	-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)
Température de stockage	-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)
Caractéristiques mécaniques	
Matériau	

Données techniques

Combinaison 1	boîtier : aluminium, revêtu de poudre bride : aluminium arbre : acier inox
Combinaison 2 (inox)	boîtier : acier inox bride : acier inox arbre : acier inox
Masse	env. 550 g (combinaison 1) env. 1000 g (combinaison 2)
Vitesse de rotation	max. 12000 min ⁻¹
Moment d'inertie	30 gcm ²
Couple de démarrage	≤ 3 Ncm (version sans joint d'arbre)
Contrainte d'arbre	
Axial	40 N
Radaial	110 N

Accessoires

	9203	Equerre de montage
	AH 58-B1CA-2BW	Couvercle de connexion
	9310-3	Élément de fixation synchrone
	9300	Support de montage pour bride synchro
	KW-10/10	Accouplement hélicoïdal
	KW-6/10	Accouplement hélicoïdal
	KW-6/6	Accouplement hélicoïdal
	KW-6/8	Accouplement hélicoïdal
	9401 10*10	Accouplement acier à ressorts
	9401 10*12	Accouplement acier à ressorts
	9401 6*10	Accouplement acier à ressorts
	9401 6*6	Accouplement acier à ressorts
	9402 6*6	Accouplement acier à ressorts
	9404 10*10	Accouplement rondelle élastique
	9404 6*6	Accouplement rondelle élastique

Date de publication: 2023-02-14 Date d'édition: 2023-02-14 ; t49156_fra.pdf

Reportez-vous aux « Remarques générales sur les informations produit de Pepperl+Fuchs ».

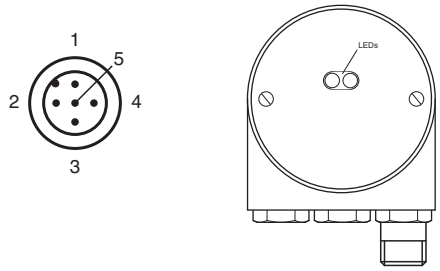
Groupe Pepperl+Fuchs
www.pepperl-fuchs.comÉtats-Unis : +1 330 486 0001
fa-info@us.pepperl-fuchs.comAllemagne : +49 621 776 1111
fa-info@de.pepperl-fuchs.comSingapour : +65 6779 9091
fa-info@sg.pepperl-fuchs.com
 **PEPPERL+FUCHS**

Accessoires

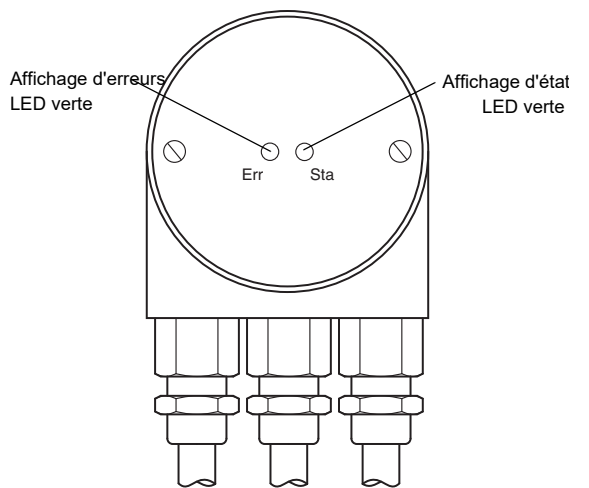
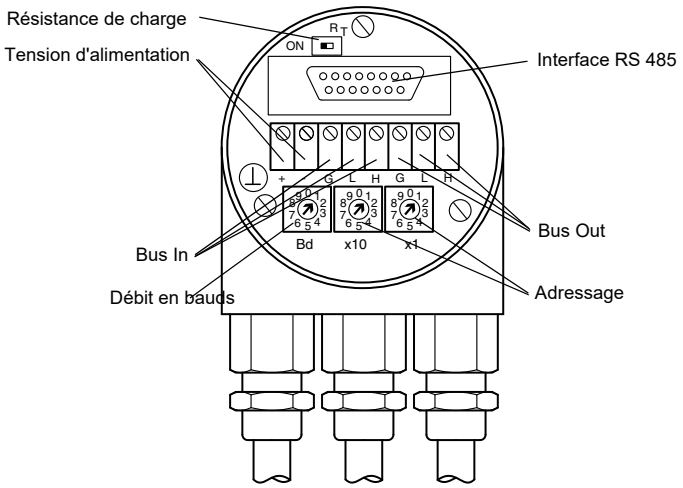
	9409 10*10	Accouplement à soufflet
	9409 6*10	Accouplement à soufflet
	9409 6*6	Accouplement à soufflet
	9409 6*8	Accouplement à soufflet
	9410 10*10	Accouplement de précision
	9410 6*6	Accouplement de précision
	MBT-36ALS	Support de montage à ressort avec un diamètre de 36 mm

Connexion

Borne	Câble	Connecteur M12 x 1	Explication
⊥	-	-	Raccord de masse pour tension d'alimentation
(+)	rouge	2	Tension d'alimentation
(-)	noir	3	Tension d'alimentation
CG	-	1	CAN Ground
CL	bleu	5	CAN Low
CH	blanc	4	CAN High
CG	-	-	CAN Ground
CL	bleu	-	CAN Low
CH	blanc	-	CAN High



Configuration

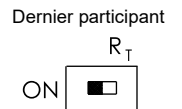
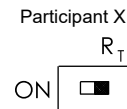
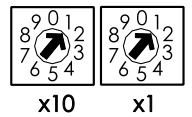


Réglage de l'adresse du participant

Régalez l'adresse du client à l'aide des commutateurs rotatifs. Chaque adresse est unique et peut être définie entre 1 et 63.

Réglage de la résistance de charge

La résistance de charge (121 Ω) est branchée à l'aide du commutateur à coulisse R_T :



Date de publication: 2023-02-14 Date d'édition: 2023-02-14 ; t49156_fra.pdf

Réglage de la vitesse de transfert "Baudrate"

Baudrate [kBit/s]	Position commutateur rotatif
125	0
250	1
500	2
125	3
réservé	4 ... 9

Indicateurs LED

LED rouge	LED verte	Signification
arrêt	arrêt	Manque de tension d'alimentation
arrêt	marche	Encodeur prêt, manque du message Boot-up. Causes possibles : - aucun autre participant trouvé - vitesse de transfert erronée - Encodeur en état Prepared
clignote	marche	Message Boot-up émis, l'appareil peut être configuré.
marche	marche	Fonctionnement normal, encodeur en état opérationnel.

Paramétrage**Modes de fonctionnement CAN programmables**

Modus	Explication
Mode polling	A l'aide d'une requête "Remote-Transmission", le calculateur host demande à connaître la valeur instantanée de la position. L'encodeur absolu saisit la position actuelle, tient compte d'éventuels paramètres programmés, et renvoie la valeur instantanée du processus.
Mode cyclique	L'encodeur absolu transmet la valeur instantanée du processus en fonction d'un minuteur programmable. Ceci est susceptible de réduire la charge du bus puisque le participant du réseau ne répond qu'après un certain délai et n'a pas besoin d'une invitation de la part du maître.
Change of State Mode	L'encodeur surveille la valeur instantanée du processus et transmet automatiquement, en cas de modification, la valeur instantanée de la position. Ceci est susceptible de réduire la charge du bus puisque le participant du réseau ne répond qu'après une modification.

Paramètres programmables de l'encodeur

Paramètres	Explication
Paramètres d'exploitation	Le sens de rotation peut être programmé comme paramètre du fonctionnement. Ce paramètre détermine le sens de rotation pour que le code d'édition soit ascendant ou descendant.
Résolution par révolution	Le paramètre "résolution" permet de programmer l'encodeur de sorte que le nombre de pas souhaité par révolution soit atteint.
Valeur du preset	Le preset est la valeur de la position qui correspond à un certain angle physique de l'arbre. La valeur du preset permet de programmer la valeur de la position du processus souhaitée à l'aide de la position instantanée.

Référence de commande

