

CHM5, la nouvelle génération de codeur absolu monotour interface CANopen :

- Codeur 58mm de diamètre extérieur, extra plat,
- Version axe sortant Ø 6 et Ø 10 mm,
- Robustesse et excellente tenue aux chocs et vibrations,
- Degré de protection élevé IP65,
- Hautes performances en température -20°C à 85°C,
- Alimentation de 5 Vdc / 30 Vdc,
- Hautes résolutions disponibles 8192 (13 bits de résolution).

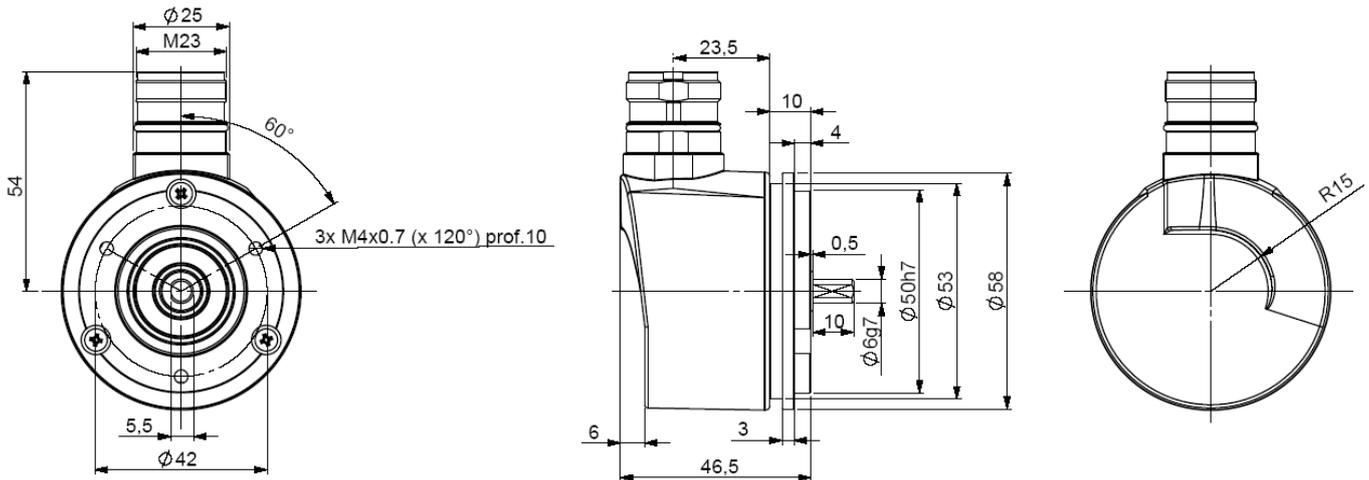
CANopen

DS 301 V4.02

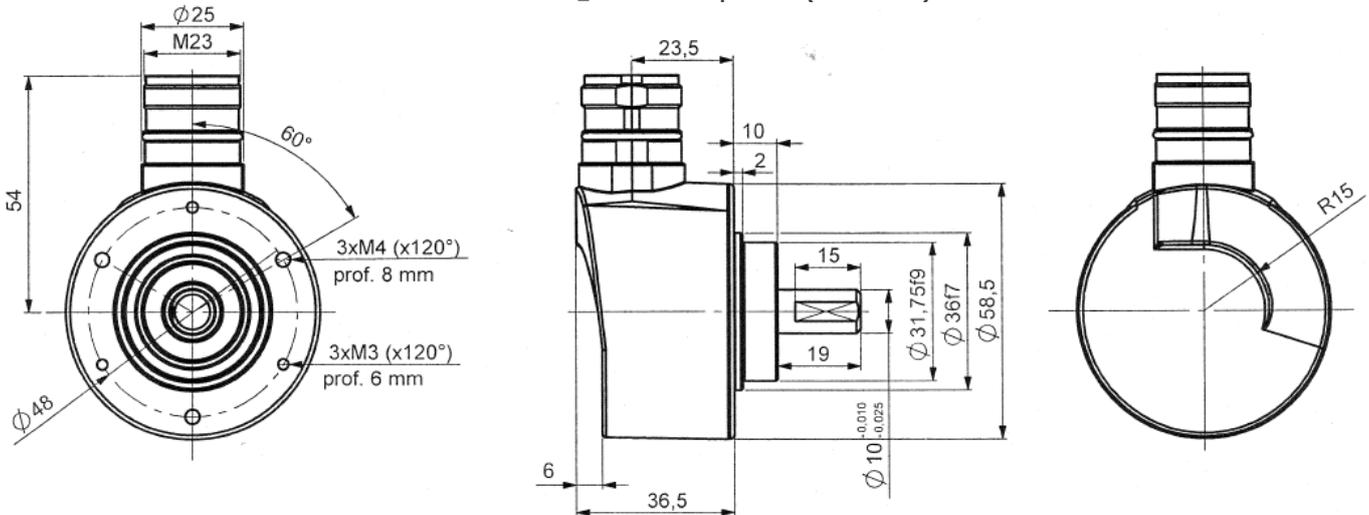
DS 406 V3.1



CHM5_06 connectique BCR (M23 radial), bride 9500/003* montée sur embase



CHM5_10 connectique BCR (M23 radial)



* Accessoire à commander séparément

Matériau	Capot : zamac	Tenue chocs (EN60068-2-27)	≤ 500 m.s ⁻² (durant 6 ms)
	Embase : aluminium	Vibrations (EN60068-2-6)	≤ 100 m.s ⁻² (10... 2 000 Hz)
	Axe : inox	CEM	EN 61000-6-4, EN 61000-6-2
Roulements	Série 6 000	Tension d'isolement	500V (1 min.)
Charges maximales	Axial : 50 N	Masse codeur (env.)	0,330 kg
	Radial : 100 N	Température d'utilisation	-20 ... + 85 °C (T° codeur)
Moment d'inertie de l'axe	≤ 1.10 ⁻⁶ kg.m ²	Température de stockage	-20 ... + 85 °C
Couple	≤ 4.10 ⁻³ N.m	Degré de Protection(EN 60529)	IP 65
Vitesse max. en pointe	12 000 min ⁻¹	Durée de vie mécanique théorique 10 ⁹ tours (F _{axial} / F _{radial})	
Vitesse max. en continu	9 000 min ⁻¹	25 N / 50 N : 99	50 N / 100 N : 12

CANopen

CARACTERISTIQUES ELECTRIQUES

Alimentation	5 – 30Vdc
Mise en fonction	< 1 s
Consommation à vide	< 50mA (à 24Vdc)
Précision	± ½ LSB (13 bits)

Paramètres programmables

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

Vitesse de transmission : configurable de 10kbaud (1 000m) à 1 Mbaud (25 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.

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

Codes : Limites haute et basse.

Les modes de communication

Configuration du codeur : Lecture/Ecriture du dictionnaire d'objets du codeur (mode SDO).

L'interrogation de la position/vitesse du codeur peut se faire suivant 3 modes :

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 requête SYNC du maître.

Mode POOLING (réponse à un message RTR) : le codeur répond uniquement sur requête.

CONNECTIQUE CANopen

1	2	3	4	5	6	7	8, 9, 11	10	12
Reserved	CAN LOW	CAN GND	Reserved	Reserved	Reserved	CAN HIGH	Reserved	0V	+ 5/30Vdc

Les broches 3 (CAN GND) et 10 (0V) sont reliées en interne.

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

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

	Ø axe	Alimentation	Etage de sortie	Code	Résolution	Connectique	Orientation connectique
CHM5	10 : 10mm 06 : 6mm	P : 5 à 30Vdc	BB : CANopen	B: Binaire	13 : 8192 points par tour (2 ¹³)	BC: M23 12 broches horaire	R : radiale
CHM5 _	10 //	P	BB	B //	13 //	BC	R