

CODEURS ABSOLUS MONOTOURS, INTERFACE CANopen, SERIE CHO5

CHO5, la nouvelle génération de codeur absolu monotour interface CANopen :

- Codeur axe traversant \varnothing 14 mm, bagues de réduction de 6, 8, 10, 12mm disponibles,
- Codeur 58mm de diamètre extérieur, extra plat,
- 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).

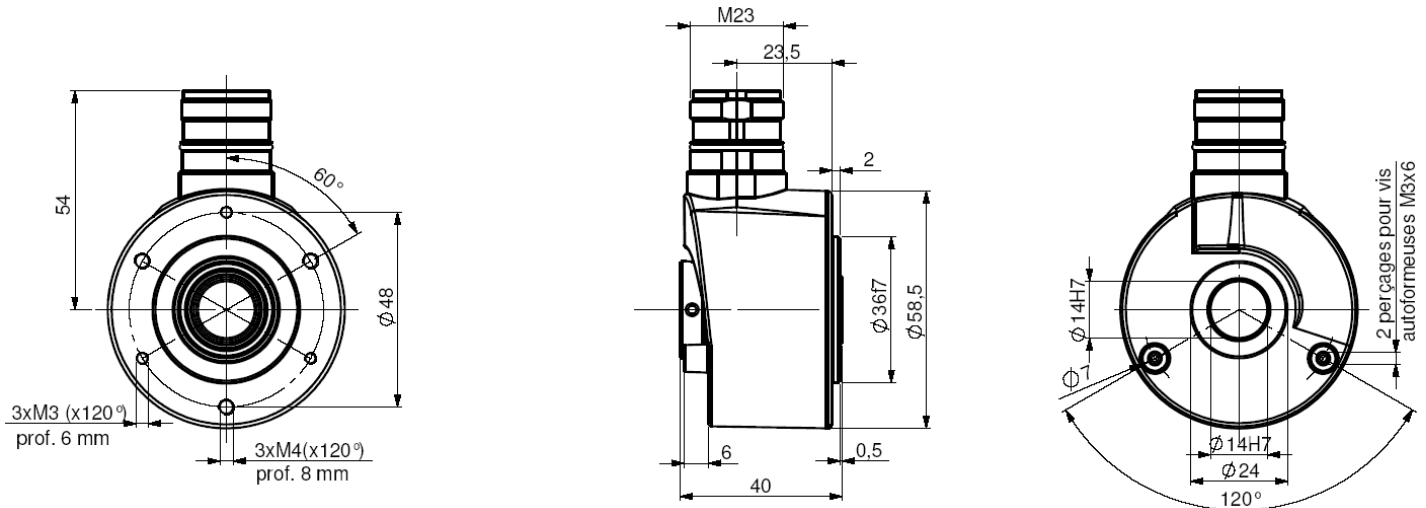
CANopen

DS 301 V4.02

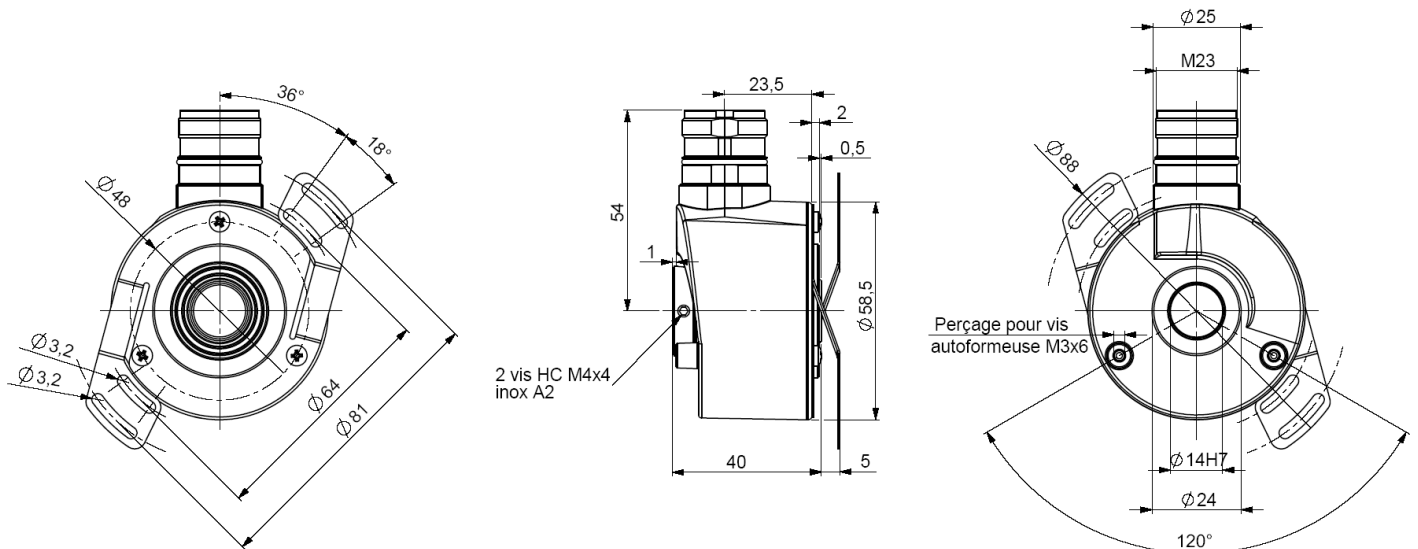
DS 406 V3.1



CHO5_14 connectique BCR (M23 radial)



CHO5_14 connectique BCR (M23 radial), DAC 9445/015* monté sur embase



* Accessoire à commander séparément

Matériau	Capot : zamac	Tenue chocs (EN60068-2-27)	$\leq 500\text{m.s}^{-2}$ (durant 6 ms)
	Embase : aluminium	Vibrations (EN60068-2-6)	$\leq 100\text{m.s}^{-2}$ (10 ... 2 000 Hz)
	Axe : inox	CEM	EN 61000-6-4, EN 61000-6-2
Roulements	Série : 6 803	Tension d'isolement	500V (1 min)
Charges maximales	Axial : 20 N	Masse codeur (env.)	0,300 kg
	Radial : 50 N	Température d'utilisation	$-20 \dots +85^{\circ}\text{C}$ (T° codeur)
Moment d'inertie de l'axe	$\leq 2,2 \cdot 10^{-6} \text{kg.m}^2$	Température de stockage	$-20 \dots +85^{\circ}\text{C}$
Couple	$\leq 6 \cdot 10^{-3} \text{N.m}$	Degré de Protection(EN 60529)	IP 65
Vitesse max. en pointe	$9\,000 \text{min}^{-1}$	Couple (collier à vis de pression)	nominal: 1.5N.m, rupture: 2.0N.m
Vitesse max. en continu	$6\,000 \text{min}^{-1}$	Durée de vie mécanique théorique 10^9 tours ($F_{\text{axial}} / F_{\text{radial}}$)	
Joint d'axe	Viton	10 N / 25 N : 230	20 N / 50 N : 29



Tel : +33 (0)3 88 02 09 02 / Fax : +33 (0)3 88 02 09 03 / E-mail : info@ak-industries.com / Web : http://www.ak-industries.com



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).

Cames : 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
CH05	14 : 14mm Bagues de réduction disponibles	P : 5 à 30Vdc	BB : CANopen	B: Binaire	13 : 8192 points par tour (2 ¹³)	BC: M23 12 broches horaire	R : radiale
CH05 _	14 //	P	BB	B //	13 //	BC	R