

CHU9, la nouvelle génération de codeur absolu monotour interface CANopen :

- Codeur axe traversant \varnothing 30mm, bagues de réduction de 10à 25mm disponibles,
- Codeur 90mm de diamètre extérieur, extra plat,
- Robustesse et excellente tenue aux chocs et vibrations,
- Degré de protection standard élevé IP65,
- Hautes performances en température -20°C à 80°C ,
- Alimentation de 5 à 30 Vdc,
- Hautes résolutions disponibles 8192 (13 bits de résolution).

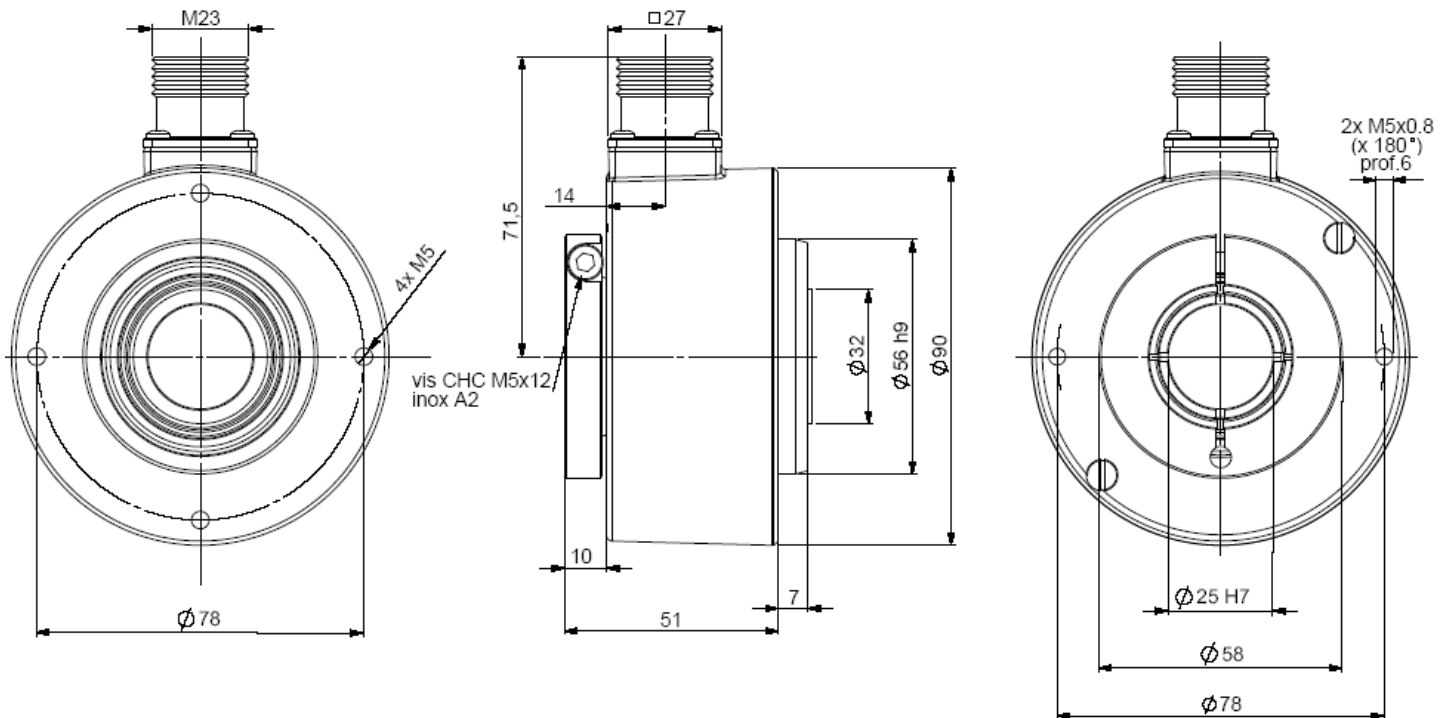
CANopen

DS 301 V4.02

DS 406 V3.1



CHU9_25 connectique BCR (M23 radial), bague de réduction 9418/125 (25mm) montée dans l'axe



CARACTERISTIQUES MECANQUES

Matériau standard	Capot : zamac	Tension d'isolement	500V (1 min)
Inox en option	Embase : aluminium	Masse codeur (env.)	0,700kg capot zamac, embase alu 1,000kg capot zamac, embase inox 1,200kg capot inox, embase inox
Axe	Inox	Température d'utilisation	$-20 \dots + 80^{\circ}\text{C}$ (T° codeur)
Roulements	Série 6807	Température de stockage	$-20 \dots + 80^{\circ}\text{C}$
Charges maximales	Axial : 50 N Radial : 80 N	Degré de Protection(EN 60529)	IP 65
Moment d'inertie de l'axe	$\leq 55 \cdot 10^{-6} \text{ kg.m}^2$	Couple (vis du collier de l'axe)	nominal: 3N.m, rupture: 4N.m
Couple	$\leq 25 \cdot 10^{-3} \text{ N.m}$	Durée de vie mécanique théorique (F_{axial} / F_{radial})	
Vitesse max. en pointe	6 000 min^{-1}	25 N / 40 N	140 . 10 ⁹ tours
Vitesse max. en continu	3 600 min^{-1}	50 N / 80 N	17 . 10 ⁹ tours
Joint d'axe	Viton		





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
CHU9	30 : 30mm 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
CHU9 _	30 //	P	BB	B //	13 //	BC	R