

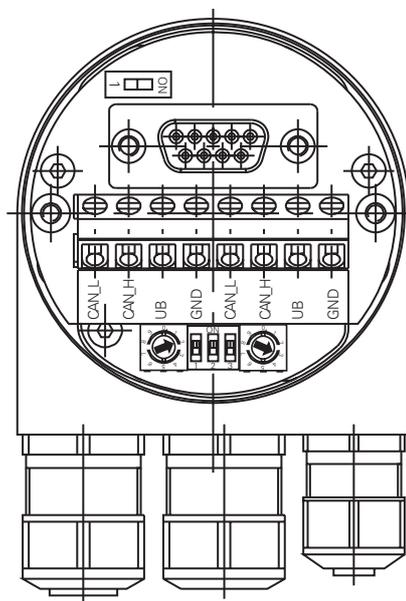
Particularités CANopen

Protocole du bus	CANopen
Device Profil	CANopen - CiA DS 406 V3.0
Spécification du CAN	CAN 2.0B
Particularités du CANopen	Device Class 2
Genres de service SDO	Mode Polling (par SDO)
PDO	<ul style="list-style-type: none"> • Mode cyclique (asynch-cyclique) Le codeur envoie l'information de position sans demande du maître. Le temps de cycle est programmable entre 1 et 65'535 ms. • Mode Synchrone (synch-cyclique) Le codeur envoie l'information de position après réception d'un télégramme de synchro. du maître. Le compteur synch. du codeur peut être programmé de telle sorte que l'information soit envoyée après un nombre défini de télégrammes synchros. • Mode Acyclique (synch-acyclique) Au moyen du paramètre „Preset“ on peut forcer le codeur à une valeur de référence spécifique correspondant à une position définie d'un axe du système. La valeur Offset entre le point zéro du codeur et celui du système est mémorisée par le codeur.
Valeur Preset	Ce paramètre permet de choisir le sens de rotation pour lequel le code de sortie évolue de façon croissante ou décroissante.
Sens de rotation	Ce paramètre permet de définir le nombre de pas par tour ainsi que la résolution totale.
Graduation	Les messages d'alarme suivants sont activés par le codeur lors de: <ul style="list-style-type: none"> - faute de positionnement et de paramètres - tension minimum limite de la batterie Lithium atteinte (Multitours).
Diagnostic	Lorsque le numéro de noeud 0 a été sélectionné aux interrupteurs, la lecture des paramètres du bus ne se fait pas à partir du réglage des interrupteurs mais d'après les valeurs mémorisées de l'EEPROM. 50 kBit/s, numéro de noeud 1.

Références de commande

Coiffe de bus pour CANopen	No de com. 140832
Coiffe de bus pour CANopen, acier inoxydable	No de com. 147370

Boîtier coiffe de bus CANopen

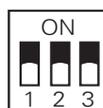


Résistance de terminaison CANopen



ON = dernier part.
OFF = participant X

Sélection du Baudrate CANopen



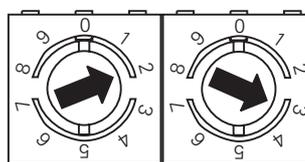
Baudrate	Sélection interrupteurs DIP		
	1	2	3
10 kBit/s	OFF	OFF	OFF
20 kBit/s	OFF	OFF	ON
50 kBit/s	OFF	ON	OFF
125 kBit/s	OFF	ON	ON
250 kBit/s	ON	OFF	OFF
500 kBit/s	ON	OFF	ON
800 kBit/s	ON	ON	OFF
1 MBit/s	ON	ON	ON

Description des connexions CANopen

CAN_L	Signal du bus CAN (à dominance LOW)
CAN_H	Signal du bus CAN (à dominance HIGH)
UB	Tension d'alimentation 10 - 30 VDC
GND	Connexion masse pour UB

(Les bornes portant le même numéro sont connectées entre elles).

Sélection de l'adresse des participants CANopen



Sélection de l'adresse au moyen des interrupteurs rotatifs.
Exemple: adresse du participant 23