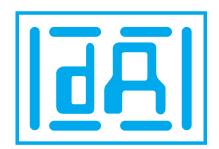
Deutschmann Automation GmbH



Chaque came mérite son propre concept









Fort de 25 années d'expérience dans le monde de l'automatisme, Deutschmann Automation a été crée en 1976 et a su se différencier en 1982 dans le développement des programmateurs à cames électroniques.





Les Programmateurs à cames électroniques : Un élément indispensable à la décentralisation de vos automatismes.

Les besoins des concepteurs de machine performante attachent de plus en plus d'importance à la décentralisation. Les programmateurs à cames électroniques sont les outils par excellence de cette décentralisation, ils gèrent des séquences rapides et mécaniquement s'intègrent sans difficultés.

Avec l'augmentation de la gestion des process par PC, l'importance d'un système ultra rapide d'acquisition augmente par le fait qu'il a la capacité de traiter des tâches types de l'unité centrale. Grâce à l'intégration de nombreux bus de terrains, l'intelligence peut être amenée aux points critiques de vos applications. Sur des

machines, où les changements de formats doivent s'effectuer rapidement, le programmateur à cames électroniques offre bien plus d'avantages que les systèmes classiques. Il gère efficacement le positionnement par une acquisition rapide d'un codeur externe et augmente les capacités de vos fonctions en intégrant leurs temps de réaction (cames dynamiques.) Applicable aussi bien au PC qu'a l'automate, ces principes réduisent le coût en opération du système maître.

Le programmateur à came et le système maître travaillent coopérativement ensemble.

Une excellente coopération est nécessaire entre l'unité centrale et les programmateurs à cames électroniques : Toute la gamme Deutschmann Automation peut se connecter facilement sur les bus de terrain conventionnel du marché.

Sommaire

Programmateurs à cames électroniques jusqu'à 16 sorties Page 3-7

Familie ROTARNOCK : Page 8-11
Programmateurs à cames
électroniques en format codeur.

Programmateurs à partirde 24 sorties.

Page 12-17

Programmateurs à partirde haute vitesse

Programmateur

Page 4, 13

Page 13

Page 23

modulaire jusqu'à 2000 sorties

Programmateurs à cames Page 14 dédiés à la série PHOENIX INLINE

Logiciel de programmation Page 20 sur PC :-WINLOC $^{\circledR}$

Terminaux

Explications Page 18

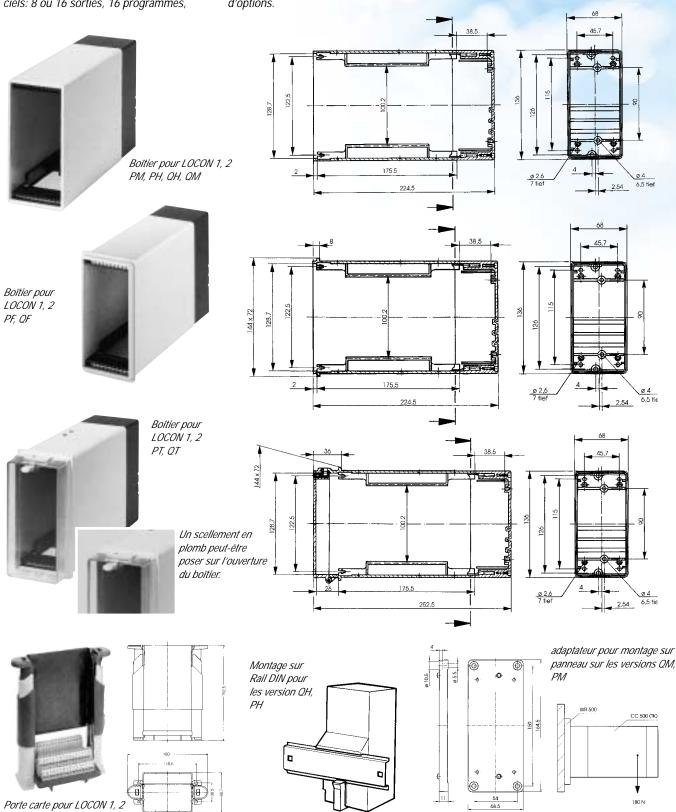
Connexion en réseau Page 18

Commutations Page 24
dynamiques accélérées

Accessoires Page 27

LOCON 1, LOCON 2 Extensible et souple

Ce système flexible au format Europe satisfera les besoins larges et variés qu'exige une installation. Les options disponibles incluent une version pour rack 19 ", un format DIN et un format Europe ainsi qu'un boîtier pour montage en façade IP 54. Ce système modulaire peut être configuré avec plusieurs options matérielles ou logiciels: 8 ou 16 sorties, 16 programmes, compensation
dynamique du
temps mort par
sortie ou par
bloc, acquisition
de la position par codeur
incrémental ou absolu. Chaque appareil
peut être configuré avec un grand nombre
d'options.

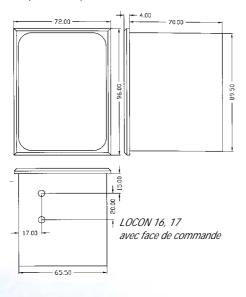


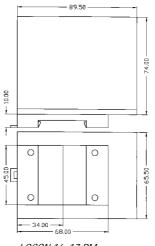
LOCON 16, LOCON 17 Flexible et compact

Une version compacte de dimensions DIN 72 x 96 mm (1 x h) avec une profondeur totale de seulement 70 mm est disponible pour une intégration en façade avec l'interface opérateur ou sans l'interface, pour un montage intégré sur rail DIN. La programmation simple, par quatre touches de l'interface opérateur, a prouvé son efficacité sur des

milliers d'applications et peut être assimilée rapidement. En standart, cet équipement vous offre 16 sorties, 16 programmes et la compensation dynamique du temps mort.



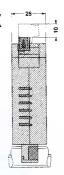


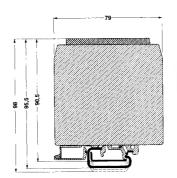


LOCON 16, 17 PM pour montage en facade

LOCON 7 La diversité à bas prix

Cette unité est conçue pour une intégration sur rail DIN, et offre un très bon rapport qualité prix pour des applications simples. Vous disposez de 8 sorties et 4 programmes sélectionnables extérieurement : une alternative rentable aux équivalents mécaniques. LOCON 7 est programmé par un terminal ou par PC avec le logiciel WINLOC®.







LOCON 9 Le plus rapide

Conçu pour les machines à haute vitesse, le LOCON 9 propose une large gamme de résolution en codeur absolu ou incrémental. Le temps de cycle, en intégrant la compensation dynamique de temps, peut atteindre 50 µs. L'ensemble dispose de 16 sorties et 16 programmes et peut recevoir

un nombre important d'options.

La variante LOCON 9-MT est conçu pour des acquisitions sur un grand nombre de point (résolution 24 bits) et convient parfaitement au traitement des codeurs mutitours SSI.



référence de commande :

LOCON 1) (-0360) (-ALPF232) (-X015)

Version spéciale X-options

Les versions en boîtier et les options matérielles ou logicielles par ordre alphabétique

Nom du matériel, exemple sans face avant: LOCON 1PM -0360 ALPF232-X015

Type du codeur + résolution0=codeur absolu parallèle, S= codeur absolu SSI, Z=codeur incrémental + nombre de points de l'application. Pour l'option (z) la résolution est à préciser que si on utilise l'option (D)

Appareils de base

Option	Description	Options exclus/seulement possible avec l'option	L1	L2	L7	L9	L9-M	T L16	L17
360	Version pour codeur absolu parallèle 360 Pts/tr	toutes autres résolutions	~	~	-	-	-	~	~
1000	Version pour codeur absolu parallèle 1000 Pts/tr	toutes autres résolutions	~	~	-	-	-	~	~
4096	Version pour codeur absolu parallèle 4096 Pts/tr	toutes autres résolutions	-	-	-	-	-	-	~
On	Version pour codeur absolu parallèle (n=résolution codeur)	toutes autres résolutions	-	-	-	-	-	-	~
S1024	Version pour codeur SSI 1024 pts/tr	toutes autres résolutions	~	-	~	-	-	~	-
S4096	Version pour codeur SSI 4096 pts/tr	toutes autres résolutions	-	~	-	~	-	-	~
	Version pour codeur SSI sur 24 bits	toutes autres résolutions	-	-	-	-	~	_	-
Zn 4096	Version pour codeur incréments 1024 résolution spécifique du codeur	65536		toutes a	autres rés	olutions 1024	1		1024 4096

Différents boîtiers disponibles

Option	Description	Options exclus/seulement possible avec l'option	L1	L2	L7	L9	L9-M	T L16	L17
K	Support de carte, fixé sur une platine de montage	PF, PH, PM, PT, QF, QH, QM, QT	-		-	-	-	-	-
PF	Boitier plastique pour montage en façade Version pour interface RS232	K, PH, PM, PT, QF, QH, QM, QT	-		-	-	-	-	-
PH	Boitier plastique pour montage sur rail DIN Version pour interface RS232	K, PF, PM, PT, QF, QH, QM, QT	-	-	-	-	-	-	-
PM	Boitier plastique pour montage sur platine Version pour interface RS23	K, PF, PH, PT, QF, QH, QM, QT	-		-	-	-	-	-
PT	Boitier plastique pour montage en façade avec couvercle Version pour interface RS232	K, PF, PH, PM, QF, QH, QM, QT	-		-	-	-	-	-
QF	Boitier plastique pour montage en façade Version pour interface RS485	K, PF, PH, PM, PT, QH, QM, QT	-	-	-	-	-	-	-
QH	Boitier plastique pour montage sur rail DIN Version pour interface RS485	K, PF, PH, PM, PT, QF, QM, QT	-	-	-	-	-	-	-
QM	Boitier plastique pour montage sur platine Version pour interface RS485	K, PF, PH, PM, PT, QF, QH, QT	-		-	-	-	-	-
QT	Boitier plastique pour montage en façade avec couvercle Version pour interface RS485	K, PF, PH, PM, PT, QF, QH, QM			-	-	-	-	-

Options

Code	Description	Options exclus/seulement possible avec l'option	L1	L2	L7	L9	L9-MT	L16	L1
4	Extension à 16 sorties			~	-	-	-	V	~
n	RAZ automatique de la position (n=Valeur de RAZ)	pour les appareils avec l'option Z			-		-		
)	Basculement automatique de l'affichage de la position en vitesse lors de la rotation du codeur			~	-	~	-		~
-	RAZ de la position Codeur par une entrée	pour les appareils avec l'option Z	-		-		-	-	-
;	Contrôle du code Codeur				-		-		
1	Processeur plus rapide pour diminuer les temps de cycle		-		-	-	-	-	
	Compensation de temps mort par sorties	pas avec L, LT	-	~	-	~	~	-	~
	Compensation de temps mort par bloc de 8 sorties	pas avec I, LT	~	X	-	-	-	~	×
.T	Compensation de temps mort par bloc de 8 sorties avec		-		-	-	-	-	
	un temps d'excitation séparé du temps de coupure								
/	Extension de mémoire			-	-	-	-	-	_
)	Connection codeur par bornier débrochable au lieu d'une prise SUB D 25		-	-	-	-	-		-
108	Courant de sortie porté à 1A sur 8 sorties				-	-	-		
116	Courant de sortie porté à 1A sur 16 sorties				-	-	-		
7	Sortie 16 = sortie de défaut de l'appareil / sortie A8 pour LOCON 9	requiert l'option A		-	-	-	~		
J	Discriminateur de sens				-	-	-		
/0	Affichage de la position ou de la vitesse paramètrable par le client	impossible avec l'option Vn requiert l'option D		-	-	-	-		-
/n	Sorties verrouillables (mot de passe) n= nombre de sorties verrouillables, maximum 15	requiert l'option A impossible avec l'option V0			-	-	-		-
/	Compensation du temps mort partielle	disponible avec les options I et L	_	×	_	-	×	_	×
32	Interface RS232	Impossible avec l'option 485		×	~	×	×	0	0
85	Interface RS 485 DICNET (réseau jusqu'à 16 boites à cames DA)	Impossible avec l'option 232		V	_	/	~	0	0
(004	4 sorties configurées en entrées	impossible avec l'option P	_	-	_	-	_	_	
(011	Affichage de la vitesse calculée avec un coef de conversion client	requiert les options D,O ou S,			_	-	_		
(015	Poignée de façade pour un démontage facile				-	-	-	-	_
(016	Came de frein avec compensation du temps quadratique		_		_	-	-	_	
(017	L'entrée codeur 10 est utilisée pour faire un zéro codeur absolu Uniquement pour les codeurs utilisant les 9 premières entrées	suivant codeur version 0 et S	-	-	-	-	-	-	-
(051	Version pour la mesure d'un déplacement linéaire MTS Avec 5µm de résolution et 1µm d'afficher		-	-	-	-	~	-	-
(?	Façade spécifique du client				_	_	_		

DONNEES TECHNIQUES

In male man	Performances-caractéristiques	LOCON 1	LOCON 2
ersions lisponibles	- avec clavier et afficheur - sans clavier ni afficheur	V	<i>V</i>
nstallation	- Format 19'' - Support de carte standard	<u>~</u>	<u>~</u>
	- Installation en façade	-	
	- Montage sur platine	_	
	- Rail DIN		ī
Sorties		8	16
		1 6	-
Nombres de programmes		16	16
Enregistrement		120	2000
(inclus les noms des sorties)		■ 2000	_
Résolutions disponibles	- Codeur incrémental résolution max	1024	4096
vesolutions disponibles	- Codeur absolu parallèle Code gray (standard)	360, 1000	360, 1000
	codedi discola paramote code gray (ciamadi a)	000, 7000	000, 1000
	- NB de bit dispo pour Codeur absolu parallèle Code gray	-	2 à 12
	- NB de bit dispo pour Codeur absolu SSI Code gray		212
	- Entrées de comptage et de direction pour codeur incrémental		
Compensation du temps mort	- Par bloc de 8 sorties	V	✓
	- Par sorties	-	×
	- Entrées / sorties séparées	-	1 222
	- Réglage du temps mort par pas de 1ms	1ms - 999 ms	1ms - 999 ms
	- Temps mort partiel	-	X
Temps de cycle	- Sans compensation du temps mort	500μs	150µs
	- Avec compensation du temps mort par bloc de sorties - Avec compensation du temps mort par sorties	500μs	250μs 550μs
	- Avec compensation du temps mort par sorties - Avec compensation du temps mort sur les entrées / sorties	_	550μs 550μs
	- Version ultra-rapide pour des temps de cycles plus court	_	550μs ■
Caractéristiques programme	2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2. 2	<u> </u>	<u>-</u>
Zaracteristiques programme Zéro-codeur		-	
Copie de sortie à sortie		·	-
Option cames temporisées		_	_
Discriminateur de sens			
Sorties verrouillables			
Sortie de défaut de l'appareil		4)	4)
Affichage de la résolution personnalisé		2)	√ ²⁾
Entrées	- Pour les entrées Codeur	10	12
ini ccs	- Pour la sélection des programmes	4	4
	- Pour le changement du programme en cours	1	1
	- Pour la validation du programme en cours	1	1
Fonctions logiques	- Entrées logiques	_	_
onetions regiques	- Fonctions logiques	_	_
	- Mémoires	_	_
Programmation	- Programmation par apprentissage	V	V
	- via le clavier	✓ ³⁾	✓ 3)
	- Via un terminal Deutschmann	V	V
	- Via PC (logiciel WINLOC)	V	✓
	- Via la communication	✓	✓
Sauvegarde des données	- EEPROM (mini : 100 ans)	✓	V
	- Carte mémoire	-	-
	- Via PC par transfert des programmes	✓	✓
Affichage sept segments		6	6
	- pour la position	/	/
	- pour la vitesse	2)	✓ ²⁾
Affichage pour	- Les sorties	V	V
	- La programmation	V	V
	- La sélection extérieure des programmes	V	✓
	- Le contrôle du code SSI	-	-
	- L'affichage des erreurs	/	•
lu Laufa a a	- L'état de la sortie défaut de l'appareil	=	_
nterface	- RS232	■ commutable	✓ commutable
	- RS485	■ commutable	✓ commutable
Alimentation	'+24Vdc +/- 20%	<u> </u>	✓
Courant absorbé maximum (sans charge)		200 mA	200 mA
Pilotage des sorties (Charge max)	- 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties	V	V
, ,	- 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1		
	- Sorties PNP, protections contre les court-circuits	✓	✓
Sorties analogiques	- 4-20 mA	_	_
• '	- 0-10V	-	-
Dimensions	- Largeur	60,6	60,6
	- Hauteur	128,4	128,4
	- Profondeur	170	170
Découpe		68x138 ¹⁾	68x138 1)
Joodapo			
Dográ do protestion			
Degré de protection		IP20	IP20
Degré de protection		IP54 ¹⁾	IP54 ¹⁾

LOCON 7	LOCON 9	LOCON 9-MT	LOCON 16	LOCON 17
-	_	-	✓	V
V	V	V	✓	V
-	-	-	-	-
-	-	-	✓	✓
- V	- V	- V	✓ sans face de commande	✓ sans face de commande
8	8	8	16	16
-	-	-	-	_
4	16	16	16	16
120 -	1600	1000	2000 -	2000 -
1024	65536	16 Mio.	1024	4096
-	-	-	360, 1000	360, 720, 1000,
_	_	_	3600 -	212
9 Bit (360)	216	24 Bit	-	212
	-	-	•	•
_	- v	- V	/	×
-	-	-	-	
1ms - 999 ms -	1ms - 999 ms -	1ms - 999 ms -	1ms - 999 ms -	1ms - 999 ms x
500µs	50μs	-	500μs	150µs
500µs	- [']	-	500µs	250µs 550µs
_	75µs -	1ms	-	550μs 550μs
_	V	-	-	
~	✓	V	<u>~</u>	<u>~</u>
- V	- •	- V	■	■
_	-	_	-	-
_	-	-		
<i>-</i>	■ ⁴⁾	■ ⁴⁾	4)	4)
4)	✓ ⁴⁾	→ ⁴⁾	4)	- ✓ ⁴⁾
2	2	2	10	12
2	2	2	4	4
_	_		1 1	1
_	_	_	-	I 4
-	-	-	-	Fonction
-	-	-	-	-
✓ -	-	-	V 3)	7 3)
✓	V	V	V	✓
<i>y</i>	V	<i>y</i>	V	<i>V</i>
<i>V</i>	<i>V</i>	V	<i>V</i>	<i>V</i>
_	-	-	-	_
<i>V</i>	<i>V</i>	V	<i>V</i>	<i>V</i>
-	_	-	6	6 •
_		-	2)	✓ ²⁾
V	V	V	V	V
- •	- V	-	V	<i>V</i>
V	✓	V	-	-
-	-	-	-	✓
	x		✓ commutable	✓ commutable
-	×	×	✓ commutable	✓ commutable
V	V	V	V	V
200 mA	200 mA	200 mA	200 mA	200 mA
V	<i>V</i>	<i>V</i>	✓	•
~	~		•	•
-	-	-	-	-
-	-	-	-	-
_	_	_	72 96	72 96
-	-	-	70	70
-	-		-	
IP20	IP20	IP20	IP54	IP54
-	-	-	-	_
100	100	100	550	500
100	100	100	550	550

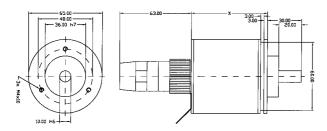
- ✓ Standard
- Option avec supplement de prix
- 🗴 Option sans supplément de prix
- Configurable à volonté
- 1) en boitier plastique
- 2) Changement automatique d'affichage de la position en vitesse de rotation (dépend de la vitesse)
- 3) Seulement pour les appareils avec afficheur et clavier intégrés
- 4) La fonction Run-Control utilise la sortie 16 (ou la sortie 8)
- 5) Carte électronique
- 6) Suivant les configurations, le temps de cycle peut être plus important mais peut être réduit dans le cas des versions haute vitesse
- 7) _{Via l'entrée cablée}

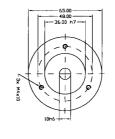
La famille ROTARNOCK

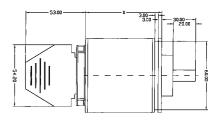
Deutschmann Automation a pris une nouvelle approche innovante avec la série ROTARNOCK. Ce programmateur à cames électroniques complètement intégré dans un boîtier de codeur absolu. Economique et compact, ses sorties et son paramétrage sont directement accessibles sur son connecteur évitant ainsi le câblage fastidieux d'un codeur

La gamme ROTARNOCK a été élargie par des modèles intégrants directement les interfaces Profibus ou MPI permettant des connexions très simples sur la série siemens Simatic S7 et sur d'autres automates. Les données pour la série S7 peuvent être facilement intégrées dans un projet en utilisant le « data generator » fourni gratuitement. Cette base de données s'adapte à vos besoins sans nécessairement utiliser les espaces mémoires disponibles de votre automate. Les éléments clés pour l'installation d'une connexion S7 Profibus sont aussi disponibles gratuitement chez Deutschmann. Par conséquent, vous n'a-

vez pas besoin d'avoir des connaissances en programmation pour intégrer facilement ce type d'équipement. De plus, l'initialisation de votre Rotarnock peut se faire très simplement sous PC avec le logiciel WIN-LOC et vous fournira automatiquement les données à inclure.







Version	Longueur du boîter en mm (côte x)
Rotarnock 1, 2, 3 avec l'option IF	69
Multiturn-Rotarnock avec l'option IF	118

Version	Longueur du boîter en mm (côte x)
Rotarnock 1, 2, 3 en standard version Sub-D	69
Multiturn-Rotarnock en standard version Sub -D	118
Rotarnock 1, 2, 3 Version bus of terrain avec connecteur Sub-D	le 81

ROTARNOCK 1

Cette unité vous offre 16 sorties, 16 programmes et 2000 commutations enregistrables, dans un format compact avec des performances comparables aux modèles LOCON 1 et LOCON 16. Le ROTARNOCK est programmable via un terminal de la gamme DA ou par Pc avec le logiciel WINLOC®.

ROTARNOCK 2

ROTARNOCK 2 a des performances similaires au LOCON 2 et 17. En plus des possibilités du ROTARNOCK 1, le ROTARNOCK 2 a un changement automatique de la transmission de position en vitesse du process, un choix entre une compensation de temps morts paramétrable par sortie ou par bloc et bien d'autres options.



ROTARNOCK 3

ROTANOCK 3 est la solution économique de la série ROTARNOCK. Cet appareil existe en version 8 ou 16 sorties, 4 programmes sont sélectionnables et 2000 données enregistrables, il s'intègrera à l'ensemble de vos applications. La programmation du ROTARNOCK 3 s'effectue très simplement sur Pc avec le logiciel WINLOC[®]. Ce logiciel permet de déterminer le zéro et le sens de rotation du codeur. Avec la version

WINLOC® Confort, la vitesse, la position et l'activation des cames peuvent être visualisés on-line.

ROTARNOCK 4 PB

ROTARNOCK 4 PB est une unité spécialisée pour la connexion sur bus de terrain offrant une large gamme de service: 16 sorties statiques, couplées avec 48 sorties logicielles, 16 entrées logiciels avec traitement logique, cames temporisées et de nombreuses autres foctions sont disponibles sous Profibus.

Multiturn-ROTARNOCK

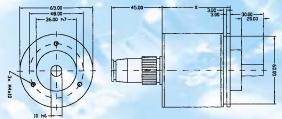
La version multi-tours de la gamme ROTARNOCK est utilisée pour des mesures de positionnement importantes. Grâce à ces capacités, il peut gérer 4096 points par tour sur 4096 tours soit une plage de mesure supérieure à 16 millions de points. Des performances et des capacités élevées avec la rapidité d'exécution.

ROTARNOCK avec intégration d'un protocole MPI ou Profibus-DP.

Nous avons mentionné précédemment que les modèles ROTARNOCK sont disponibles avec une interface intégrée Profibus-

DP ou MPI. Cela vous permet une connexion simple et conviviale sur l'ensemble de la gamme Siemens Simatic S7 grâce aux modules de données que vous créez avec les outils logiciels fournis gratuitement.

Version	Longueur du boitier en mm (x)
ROTARNOCK 1,2 avec bus de terra degré de protection	in. 81
Multiturn-ROTAR avec bus de, terra Degré de protection	118



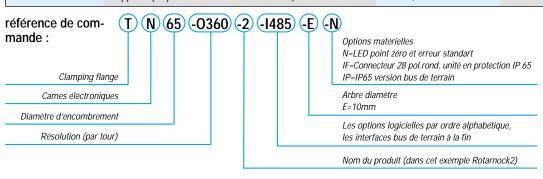
Rotarnock 1, 2, 3 intégrant MPI ou Profibus et de protection IP65

Appareils standards

Code	Description	Options exclus/seulement possible avec l'option	R1	R2	R3	R4	MTR
TN65-0360-3-8A-	Version absolue 360pts/tr avec 8 sorties		-	-	~	-	-
TN65-0360-3-16A-	Version absolue 360pts/tr avec 16 sorties		-	-	~	-	-
TN65-xxxx	Version absolue 360 ou 1000 pts/tr. (xxxx correspond à la résolution demandée)	Autre résolution sur demande	•	~	-	~	-
TN65-xxxx	Version absolue 3600 ou 4096 pts/tr (xxxx correspond à la résolution demandée)	Autre résolution sur demande	~	~	-	~	-
TNM65-4096x4096	Version multitour 4096 pts/tr sur 4096 trs		_	_	_	-	V

Options

Code	Description	Options exclus/seulement possible avec l'option	R1	R2	R3	R4	MTR
D	Basculement automatique de l'affichage de la position.			~	-	~	~
G	Contrôle du code Codeur				-	X	-
Н	Processeur plus rapide pour diminuer les temps de cycle			•	-	~	-
1	Compensation de temps mort par sorties	pas avec L, LT	-	/	-	X	~
IF	Connecteur rond 28 broches pour degré de protection IP65	pas avec MPI,PB and IP			-	-	
IP	Matériel IP65 pour version avec MPI ou PB intégré	Pas pour les appareils sans MPI, ni PB		•	-		-
L	Compensation de temps mort par bloc de 8 sorties	pas avec I, LT	~	×	-	X	×
LT	Compensation de temps mort par bloc de 8 sorties avec un temps d'excitation séparé du temps de coupure		-	•	-	X	-
R	Sortie 16 = sortie de défaut de l'appareil			•	-	-	
U	Discriminateur de sens				-	X	-
VO	Affichage de la position ou de la vitesse paramètrable par le client	impossible avec l'option Vn requiert l'option D	-	•	-	-	-
Vn	Sorties verrouillables (mot de passe) n= nombre de sorties verrouillables, maximum 15	requiert l'option A impossible avec l'option VO		•	-	X	•
Υ	Compensation du temps mort partielle	disponible avec I es options I et L	-	~	-	-	-
232	Interface RS232	Impossible, avec l'option 485	-	-	~	~	×
485	Interface RS 485 DICNET [®] (réseau jusqu'à 16 boites à cames DA)	Impossible avec l'option 232	~	~	-	-	~
X011	Affichage de la vitesse calculée avec un coef de conversion client	requiert les options D		-	-	-	-
MPI	Interface MPI intégrée (Avec cette option, l'appareil propose une) RS232 additionnelle).	Impossible avec RS485, PB		-		-	•
РВ	Interface PB intégrée (Avec cette option, l'appareil propose une RS232 additionnelle)	Impossible avec RS485, MPI	-	•	-	•	



- ✓ Standard
- Option avec supplement de prix
- **✗** Option sans supplément de prix
- Configurable à volonté
- RS232/485 485 commutable sur l'apparei
- **2** / appareil disponible en option avec ou sans clavier/afficheur
- 3 appareil seulement disponible pour montage sur rail DIN

DONNEES TECHNIQUES

	Performances-caractéristiques	Rotarnock 1	Rotarnock 2	Rotarnock 3
Données mécaniques	- Charge max sur l'axe	axial 20 N,	axial 20 N,	axial 20 N,
Domicos modumques	onargo max sar raxo	radial 110 N	radial 110 N	radial 110 N
	- Diamètre de l'axe	10 mm	10 mm	10 mm
	- Longueur de l'axe	20 mm	20 mm	20 mm
	- Résistance aux chocst	$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$
		(12 ms)	(12 ms)	(12 ms)
	- Stabilité aux vibrations	$\leq 100 \text{ m/s}^2$	$\leq 100 \text{ m/s}^2$	$\leq 100 \text{ m/s}^2$
	Clasmic dan visianone	(10 Hz1000 Hz)	(10 Hz1000 Hz)	(10 Hz1000 Hz)
	- Inertie	$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$
	- durée de vie	> 10 ⁵ h	> 10° h	> 10 ⁵ h
		à 1000 min ⁻²	à 1000 min-1	à 1000 min ⁻¹
Sorties		16	16	8
		-	-	1 6
Nombres de programmes		16	16	4
Enregistrement		1936	1936	1936
(inclus les noms des sorties)				
Résolutions disponibles	- Codeur incrémental résolution max	360, 1000	360, 1000, 3600	360
	- Codeur absolu parallèle Code gray (standard)	-	2 12	-
Compensation du temps mort	- Par bloc de 8 sorties	✓	×	-
	- Par sorties	_	×	_
	- Entrées / sorties séparées	_		_
	·	1ms - 999 ms	1ms - 999 ms	
	- Réglage du temps mort par pas de 1ms	11115 - 999 MS		_
	- Temps mort partiel	-	✓	-
Temps de cycle	- Sans compensation du temps mort	500µs	150µs	1ms
	- Avec compensation du temps mort par bloc de sorties	500µs	200µs	-
	- Avec compensation du temps mort par sorties	_ ′	550µs	_
	- Avec compensation du temps mort sur les entrées / sorties	_	550μs	_
	- High-Speed-Version für kleinere Zykluszeit	_	550μS	
	- might-speed-version für kleinere Zykluszeit	_	_	
Caractéristiques programme	A			
Zéro-codeur	- Über den gesamten Bereich	✓	✓	V
Copie de sortie à sortie		✓	V	✓
Option cames temporisées		_	_	_
Discriminateur de sens		_		_
Sorties verrouillables				
				-
Sortie de défaut de l'appareil		4)	4)	-
Affichage de la résolution personnalisé		■ ²⁾	V	-
Entrées	- Pour les entrées Codeur	4	4	4
	- Pour la sélection des programmes	1	1	1
	- Pour la validation du programme en cours	1	1	1
Fanationa Ionimusa	- Entrées logiques	1	ı	1
	- Fritees toatables	_	-	-
ronctions logiques	0 1		_	_
ronctions logiques	- Fonctions logiques	-		_
ronctions logiques	0 1	-	-	_
	- Fonctions logiques	- - V	- V	- V
	Fonctions logiquesMémoiresProgrammation par apprentissage	- - •	-	- V
	- Fonctions logiques- Mémoires- Programmation par apprentissage- via le clavier	- - - -	- • -	- V -
	 - Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann 	- - - - -	-	-
	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)®	- V V	- - - -	- - -
	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication	- - - - - - - -	- • -	-
	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)®	- V V	- - - -	- - •
Programmation	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré	- V V	- V - V V	- - - - -
Programmation	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans)	- V V	- - - -	- - -
Programmation	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire	- V V - V	- V - V - V	- - - - -
Programmation	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans)	- V V	- V - V V	- - - - -
Programmation Sauvegarde des données	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire	- V V - V	- V - V - V	- - - - -
Programmation Sauvegarde des données	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur	- V V - V	- V - V V - V	- - - - - - -
Programmation Sauvegarde des données	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur	- V V - V	- V - V V - V	- - V - - V
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain	- V V - V V V	- V - V - V	- - - V - - V
Programmation Sauvegarde des données	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232	- V V V V V V V V V V V V V V V V V V V	- V V V V V V V V V V V V V V V V V V V	- - V - - V
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain	- V V - V V V	- V - V - V	- - - V - - V
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232	- V V V V V V V V V V V V V V V V V V V	- V V V V V V V V V V V V V V V V V V V	- - - V - - V
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20%	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485	-	- V - V - V V - V X V V	- - - - - - - - - - - - -
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge)	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485	-	- V - V - V V - V X V V	- - - - - - - - - - - -
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge)	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485 - 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties - 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties (Charge max)	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini: 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485 - 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties - 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties (Charge max)	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485 - 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties - 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1 - Sorties PNP, protections contre les court-circuits - Diamètre	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties (Charge max) Dimensions	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini: 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485 - 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties - 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1	-	-	
Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485 - 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties - 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1 - Sorties PNP, protections contre les court-circuits - Diamètre	-	-	
Programmation Sauvegarde des données Utilisation de LED Interface Alimentation +24VDC +/- 20% Courant absorbé maximum (sans charge) Pilotage des sorties (Charge max) Dimensions	- Fonctions logiques - Mémoires - Programmation par apprentissage - via le clavier - Via un terminal Deutschmann - Via PC (logiciel WINLOC)® - Via la communication - Bus de terrain intégré - EEPROM (mini : 100 ans) - Carte mémoire - Via PC par transfert des programmes - Affichage d'erreur - Affichage du Zéro Codeur - Etat du bus de terrain - RS232 - RS485 - 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties - 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1 - Sorties PNP, protections contre les court-circuits - Diamètre	-	-	

Rotarnock MT	Rotarnock 1 PB	Rotarnock 2 PB	Rotarnock 3 PB	Rotarnock 4 PB	Rotarnock MT PB
ou MPI	ou MPI	ou MPI	ou MPI		ou MPI
axial 20 N,	axial 20 N,	axial 20 N,	axial 20 N,	axial 20 N,	axial 20 N,
radial 110 N	radial 110 N	radial 110 N	radial 110 N	radial 110 N	radial 110 N
10 mm	10 mm	10 mm	10 mm	10 mm	10 mm
20 mm	20 mm	20 mm	20 mm	20 mm	20 mm
$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$	$\leq 200 \text{ m/s}^2$
(12 ms) ≤ 100 m/s²	(12 ms) ≤ 100 m/s²	(12 ms) $\leq 100 \text{ m/s}^2$	(12 ms) ≤ 100 m/s²	(12 ms) ≤ 100m/s²	(12 ms) $\leq 100 \text{ m/s}^2$
≤ 100 m/s (10 Hz…1000 Hz)^	≤ 100 m/s (10 Hz…1000 Hz)	≤ 100 H//3 (10 Hz1000 Hz)	(10 Hz1000 Hz)	(10 Hz1000 Hz)	(10 Hz1000 Hz)
$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$	$\approx 50 \text{ gcm}^2$
> 10 ⁵ h	> 10 ⁵ h	> 10 ⁵ h	> 10 ⁵ h	> 10 ^{5 h}	> 10 ⁵ h
à 1000 min ⁻¹	à 1000 min-1	à 1000 min -1	à 1000 min ⁻¹	à 1000 min ⁻¹	à 1000 min ⁻¹
16	16 (12 Hardware-	16 (12 Hardware-	8 (12 Hardware-	16 + 48 Software-	16 (12 Hardware-
	sorties + 4 Soft-	sorties + 4 Soft-	sorties + 4 Soft-	sorties resp.	sorties + 4 Soft-
	waresorties resp.	waresorties resp.	waresorties resp.	12-52 a IP65	waresorties resp.
	a IP65)	a IP65)	a IP65)		a IP65)
-	-	-	16	-	-
16	16	16	4	64	16
936	1936	1936	1936	1000/1500	936
	2/2 /222	2/2 1222 2/22	242	0/0 1000 0/00	
- 24 foots in different	360, 1000	360, 1000, 3600	360	360, 1000, 3600	- 24 foots in disclarity
24, facteur d'échelle	-	212	_	212	24, facteur d'echelle
x	✓	×	-	™ 250µs	×
X	-	×	-	™ 300µs	×
-	-		-	№ 700µs	-
1ms - 999 ms	1ms - 999 ms	1ms - 999 ms	-	1ms - 999 ms	1ms - 999 ms
		V			
1ms	600µs	250µs	1ms	250 μs	1ms
_	600µs	300μs	-	300 μs	-
1ms	-	650µs	-	700 μs	1ms
_	_	650µs	_	400 μs	_
_	_	-	_	-	_
V	V	v	V	V	~
<i>V</i>	V	V	<i>V</i>	V	~
	•	•	•	·	
_	-	_	_	X	_
				150	
	_		-	X	_
	-	_	-	X1 X1	
	- - -	- - -	- - -		4)
	- - - 14)	_	- - -		
■	_	- ■ ⁴⁾	- - - - via bus de terrain	X 1	4)
■ 4) ✓	2)		- - - via bus de terrain via bus de terrain	≥ 0	■ 4) ■ 2)
■ 4) ∨ 4	via bus de terrain	■ ⁴⁾ ✓ via bus de terrain		✓ via bus de terrain	■ 4) ■2) via bus de terrain
■ ⁴⁾ ✓ 4 1	via bus de terrain	■ ⁴⁾ ✓ via bus de terrain		via bus de terrain via bus de terrain -	■ 4 ■2) via bus de terrain via bus de terrain –
■ ⁴⁾ ✓ 4 1	via bus de terrain	■ ⁴⁾ ✓ via bus de terrain		✓ via bus de terrain	■ 4) ■2) via bus de terrain
■ ⁴⁾ ✓ 4 1	via bus de terrain	■ ⁴⁾ ✓ via bus de terrain		via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain	■ 4 ■2) via bus de terrain via bus de terrain –
4 1 1 - -	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain - - - -	via bus de terrain v	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain
4 1 1 -	via bus de terrain	■ ⁴⁾ ✓ via bus de terrain		via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain	■ 4 ■2) via bus de terrain via bus de terrain –
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain - - - -	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain V	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain V V -	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain - ✓
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain - - - -	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ a ⁴ a ² via bus de terrain via bus de terrain
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain ✓
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ a ⁴ a ² via bus de terrain via bus de terrain
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain ✓
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain ✓
4 1 1	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain ✓
# 4) # 4 1 1 - - - - - - - - - - -	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain v	■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain ✓
■ 4) ✓ 4 1 1 ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r Profibus ou MPI	■ 4) via bus de terrain via bus de terrain
	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r Profibus ou MPI v	■ 4) I 2) Via bus de terrain Via bus de terrain
	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v	■ ■ 4) via bus de terrain via bus de terrain
	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r Profibus ou MPI v	■ 4) I 2) Via bus de terrain Via bus de terrain
	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v v	■ ■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain
	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v	■ ■ 4) via bus de terrain via bus de terrain
	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v v	■ ■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain
■ 41 ✓ 4 1 1 - - - ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v v	■ ■ 4) ■ 2) via bus de terrain via bus de terrain
■ 4) ✓ 4 1 1 ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ □ 4) via bus de terrain via bus de terrain
■ 41 ✓ 4 1 1 - - - ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ □ 4) via bus de terrain via bus de terrain
■ 41 ✓ 4 1 1 ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ a ⁴ a ² via bus de terrain via bus de terrain
### ### #### #########################	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ 4º ■ 2º Via bus de terrain Via bus de terrain
■ 41 ✓ 4 1 1 - - - ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain - via bus de terrain	■ 4º ■ 2º Via bus de terrain Via bus de terrain
■ 4) ✓ 4 1 1 ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ 4º ■ 2º Via bus de terrain Via bus de terrain
■	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ 4º ■ 2º Via bus de terrain Via bus de terrain
■ 4) ✓ 4 1 1 ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓ ✓	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain via bus de terrain	via bus de terrain	via bus de terrain v v v v r rofibus ou MPI v v v v v v v v v v v v v v v	■ 4º ■ 2º Via bus de terrain Via bus de terrain

✓ Standard

- Option avec supplement de prix
- **✗** Option sans supplément de prix
- Configurable à volont
- 1) en boitier plastique
- 2) Changement automatique d'affichage de la position en vitesse de rotation (dépend de la vitesse)
- 3) Seulement pour les appareils avec afficheuet clavier intégrés avec affichage clarier integré
- 4) La fonction Run-Control utilise la sortie (ou la sortie 8)
- 5) Carte électronique

LOCON 24, 48, 64 Multifonction

Matériel compact avec une dimension DIN de 144 X 144 mm et d'une profondeur de seulement 44 mm, le LOCON 24 dispose de 24 ou 32 sorties, 64 programmes et 2000 commutations. Doté de nombreuses options, cet appareil est d'une extrême convivialité grâce à son interface opérateur intégrée (IP 54 ou IP 65.) Cette interface multi-language dispose d'afficheur 7-ség-

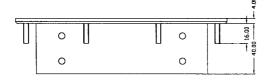
ment pour la vitesse et la posi-

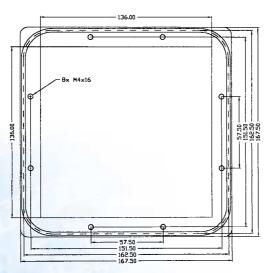
tion, d'un afficheur LCD pour les paramètres de programmation, d'un clavier numérique ainsi que des touches de fonctions.

En option, le LOCON 24 intègre 16 entrées logiques pour le traitement direct de fonction. Votre automate peut donc déporter

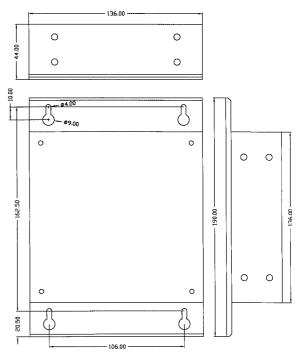


des tâches simples au programmateur à cames et augmenter ainsi son efficacité à faible coût.





LOCON 24, 48, 64 avec face avant IP65



LOCON 24, 48, 64 PM montage sur rail DIN

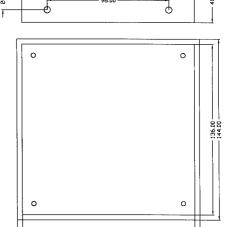
0

LOCON 24, 48, 64 Disponible avec bus de terrain intégré.

Le LOCON 24 de dimension compacte 144 x 144 mm dispose de connexion avec bus de terrain intégré. Les connexions avec du Profibus, MPI ou



CANopen sont disponibles en standard pour les modèles sans interface opérateur, pour plus d'information contacter votre représentant Deutschmann. De 24 à 64 sorties, avec 16 entrées logiques ou/et d'autres options peuvent vous être proposées.



LOCON 24, 48, 64 avec face avant IP54

LOCON 32 Le plus complet.

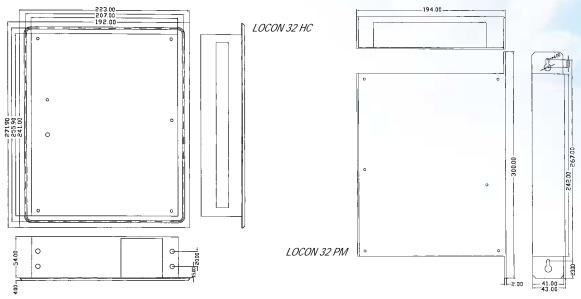
D'une capacité totale de 32 sorties, 127 programmes et d'une mémoire interchangeable le LOCON 32 dispose de grande performance. Cette unité contrôle jusqu'à 4 axes en codeur incrémental ou SSI en affectant 8 sorties par axe. Un écran haute résolution rétro-éclairé et sa configuration multi-language offre un haut degré de convivialité. Les cartes mémoires donnent à l'appareil une capacité de stockage quasi illimité.

L'interface opérateur intégré, très lisible,

vous donne toutes les informations nécessaires : Des afficheurs 7-segment vous affichent la position, la vitesse et l'état des sorties et des entrées. L'écran LCD de 8 lignes multi-language vous affichent des menus intuitifs et conviviaux.

La version sans interface opérateur pour un montage en rack se programme via un terminal en réseau ou sur PC par la liaison série.





INLINE-CAM Programmateur à came pour la série INLINE de Phoenix

INLINE-CAM, le programmateur à cames électroniques pour la série INLINE complétant ainsi la gamme INLINE-Interbus. Ce programmateur dispose de 64 programmes et 1500 données enregistrables et s'intègre directement dans le système Interbus-INLINE.

INLINE-CAM est composé de 16 sorties hard et de 48 sorties soft. Les sorties 24 V, protégé contre les court-circuits, commutent jusqu'à 700 mA, cela permet un choix important de connexions. De plus 4 entrées avec fonction logique sont disponibles pour des applications déportées simples. Les utilisateurs programment et configurent le programmateur à cames électronique INLINE par l'écran CMD de contrôle INLINE. Un autre moyen est l'uti-

e Phoenix

lisation de la RS232 et d'une console extérieure, comme par exemple un terminal

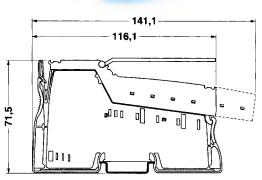
Deutschmann ou un PC. Toutes les erreurs sont automatiquement transmises par le CMD pour un diagnostic.

De plus des LED sont attribuées pour le status de l'Interbus et des sorties.

- 16 sorties physiques et 48 sorties
- logicielles
 4 entrées logiques
- compensation de temps mort par bit ou par bloc
- configuration par l'utilisateur

INLINE-CAM dargeur: 48,8 mm



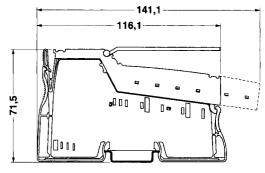


LOCON 2000 Système modulaire pour tous les besoins.

LOCON 200 est un programmateur à cames électroniques modulaire intégrable sur rail DIN pour toutes applications industrielles. Cet équipement s'utilise aussi bien avec un codeur absolu (24 bits SSI ou 12 bits parallèle) qu'avec un codeur incrémental sur une plage de plus de 16 millions d'impulsions. Facilement configurable, le locon 2000 dispose de 8 entrées et sorties logiques (avec possibilité de séparation galvanique des communs) avec une charge autorisée de 1A permettant un choix de connexion important. Des cartes d'extension de 8 sorties (avec possibilité de séparation galvanique des communs) ou des cartes d'extension à commutation rapide (temps de cycle de 10ms) peuvent être ajoutées au module de base. Toutes les cartes d'extension se connectent sans câblage. Le module de base et toutes les extensions sont automatiquement reconnus par le logiciel sur PC. Le logiciel intè-

gre l'ensemble des configurations disponibles ainsi que les options de cames temporisées, de commutation de cames en fonction du sens de rotation et de fonctions logiques associées.





LOCON 2000 Largeur du boîtier: Système de base 48,8 mm, module d'extension 12,2 mm.

APPAREILS DE BASE

Code	description	Options exclus/seulement possible avec l'option	L24	L48	L64	L32	INLINE CAM	L2000
	Type standard, résolution et type du codeur configurable à volonté		-	-	-	-	~	~
HC	Version avec clavier et afficheur intégré Résolution et type du codeur configurable à volonté	Pas avec la version PM	-	-	-	~	-	-
PM	Version pour montage sur platine sans clavier ni afficheur	Pas avec la version HC	-	-	-	~	-	-
0360	Version pour codeur absolu parallèle 360pts/tr	toute autre résolution	~	~	~	-	-	-
01000	Version pour codeur absolu parallèle 1000pts/tr	toute autre résolution	~	~		-	-	-
On	Version pour codeur absolu parallèle "n" pts/tr	toute autre résolution	~	~	~	-	-	-
S4096	Version pour codeur SSI absolu 4096pts/tr	toute autre résolution	~	~	~	-	-	-
S8192	Version pour codeur SSI absolu 8192pts/tr	toute autre résolution	~	~	~	-	-	-
MT	Version pour codeur SSI absolu 24 bit (multitour)	toute autre résolution	~	~	~	-	-	-
MT-Z	Version pour codeur incremental grand nombre de points	toute autre résolution	16 Mio.	16 Mio.	16 Mio	-	-	-
Zn	Version pour codeur incrémental (n= nombre de point max de comptage)	toute autre résolution	16384	8192	8192	-	-	-
PM	Version pour montage sur platine sans clavier ni afficheur		0	0	0	-	-	-
L2000-A08	Carte d'extension standard 8 sorties		-	-	-	-	-	~
L2000-H08	Carte d'extension 8 sorties haute vitesse		-	-	-	-	-	~

OPTIONS

Code	description	Options exclus/seulement possible avec l'option	L24	L48	L64	L32	INLINE CAM	L2000
A32	Extension à 32 sorties	Pas avec l'option A2		-	-	-	-	-
A2	2 sorties analogiques (attention : résolution codeur maxi : 13 bits)	Pas avec l'option A32			-	-	-	-
Α	sortie analogique à calibrer		-	-	-		-	-
D	Affichage de la résolution par code binaire sur les 8 sorties de poids forts					-	-	-
E16	16 entrées avec fonctions logiques et mémoires				-	-	X	X
G	Contrôle du code Codeur					-	-	-
Н	Processeur plus rapide pour diminuer les temps de cycle		-	-	-		-	-
H08	Compensation du temps mort ultra rapide sur les 8 premières sorties, toutes les autres sorties sont compensées par bloc		-	•	•	-	-	-
1	Compensation de temps mort par sorties	pas avec L, LT	V	~	~	X	X	X
IP65	Version avec façade IP65					-	-	-
L	Compensation de temps mort par bloc de 8 sorties	pas avec I, LT	X	×	×	X	X	X
LT	Compensation de temps mort par bloc de 8 sorties avec	pas avec I, L				X	X	X
N	Extension de mémoire		-	-	-		-	-
P108	Courant de sortie porté à 1A sur 8 sorties					-	-	-
P116	Courant de sortie porté à 1A sur 16 sorties					-	-	-
U	Discriminateur de sens					X	X	X
V	Sorties verrouillables (mot de passe)	requiert l'option D				X	X	
W16	Cames temporisées seulement sur les 16/32 premières sorties					-	X	
W32	(attention : résolution codeur maxi : 13 bits)							
X20	Cames temporisées		-	-	-		-	-
X?	Face avant spécifique au client	Sur demande					-	-
СО	Interface CANopen intégrée	pas avec MPI, PB				-	-	-
MPI	Interface MPI intégrée	Pas avec PB, CANopen				-	-	-
PB	Interface PB intégrée	Pas avec CANopen, MPI				-	-	-

1 RS232/485 commutable sur l'appareil ✓ Standard ■ Option avec supplement de prix 🔀 Option sans supplément de prix 🔀 Configurable à volonté

2 appareil disponible en option avec ou sans clavier/afficheur
3 appareil disponible pour montage sur rail DIN
4 Les versions PM sont fournies avec bus de terrain intégré

Code Commande *

LOCON 24 -0360 -I -IP65

Nom du produit, dans cet exemple pour une version sans interface opérateur LOCON-PM-03606-I Fonctions spéciales (options X) et face avant IP 65 et connexion bus de terrain.*

Option format, matérielle et logicielle par ordre alphabétique

Type de codeur et sa résolution 0=codeur absolu, S=codeur SSI,

Z=codeur incrémental, la nombre correspond à la résolution du codeur. Pour un codeur incrémental version (Z) la résolution est seulement spécifiée avec l'utilisation de l'option (D) indication sur la révolution.

DONNEES TECHNIQUES

	Performances-caractéristiques	LOCON 24	LOCON 24-MT	LOCON 48
Versions	- avec clavier et afficheur	V	V	V
disponibles	- sans clavier ni afficheur	V	✓	✓
Installation	- Installation en façade - Montage sur platine - Rail DIN	✓ sans face de commande –	✓ sans face de commande –	✓ sans face de commande -
Sorties		24 ■ 32	24 ■ 32	48
Nombres de programmes		64	64	64
Enregistrements		2000	2000	2000
(Nombre de commutations ON et OFF)		-	-	-
Résolutions disponibles	- ICodeur incrémental résolution max - Codeur absolu parallèle Code gray (standard)	16384 360, 720, 1000,	16 Mio. -	16384 360, 720, 1000,
	 NB de bit dispo pour Codeur absolu parallèle Code gray NB de bit dispo pour Codeur absolu SSI Code gray Entrées de comptage et de direction pour codeur incrémental 	3600, 7200 213 214	213 24 -	3600, 7200 213 214
Compensation du temps mort	- Par bloc de 8 sorties	V	V	V
(cames dynamiques)	- Par sorties	×	×	×
	- Entrées / sorties séparées			
	- Réglage du temps mort par pas de 1ms	1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms
Tompo do avolo	- Temps mort partiel - Sans compensation du temps mort	■ 8	- 75μs	■ 8 75μs
Temps de cycle	- Avec compensation du temps mort par bloc de sorties	75μs 150μs	75μs 150μs	75μs 150μs
	- Avec compensation du temps mort par bioc de sorties - Avec compensation du temps mort par sorties	300μs	300μs	300µs
	- Avec compensation du temps mort sur les entrées / sorties	250µs	250µs	250μs
	- Version ultra-rapide pour des temps de cycles plus courts	V	V	V
Caractéristiques programme		V	V	V
Zéro-codeur	- pour l'ensemble de la zone			
Copie de sortie à sortie		✓	✓	✓
Option cames temporisées		■ 16 sorties	■ 16 sorties	■ 16 sorties
Discriminateur de sens				
Sorties verrouillables		•	•	•
Résolution du codeur modifiable		4 (0 1 1)	4 (D. 1.1.)	4 (0.11)
Sortie de défaut de l'appareil		✓ (Relais)	✓ (Relais)	✓ (Relais)
Affichage de la résolution personnalisé		✓	V	✓
Entrées	- Pour les entrées Codeur	13	13	13
	- Pour la sélection des programmes	6	6	6
	- Pour le changement du programme en cours	1	1 1	1
	- für Programmstart	I	1	ı
	- Pour la validation du programme en cours			
Fonctions logiques	- Entrées logiques	1 6	1 6	1 6
	- Fonctions logiques - Mémoires	<i>V</i>	<i>V</i>	V
D		✓¹)	V ¹⁾	1)
Programmation	- Programmation par apprentissage - via le clavier	7 3) 1)	✓ ³⁾ 1)	V ^{3) 1)}
	- Via un terminal Deutschmann	1)	1)	1)
	- Via PC (logiciel WINLOC)	V	V	V
	- Via la communication	V	V	✓
	- Autres	Connexion automate	Connexion automate	Connexion automate
Sauvegarde des données	- EEPROM (mini : 100 ans)	V	V	✓
	- Carte mémoire	-	-	-
	- Via PC par transfert des programmes	✓	✓	✓
Affichage sept segments ³⁾		10	10	10
	- pour la position	/	✓	/
	- pour la vitesse	✓ ²⁾	-	✓ ²⁾
Affichage pour	- Les sorties	✓	✓	✓
	- La programmation	V	V	V
	- La sélection extérieure des programmes - Le contrôle du code SSI	V	V	V
	- L'affichage des erreurs	V	<i>V</i>	~
	- L'état de la sortie défaut de l'appareil	V	<u> </u>	V
	- L'état du bus de terrain	_	_	•
Interface	- RS232	✓ commutable	✓ commutable	✓ commutable
	- RS485	✓ commutable	✓ commutable	✓ commutable
Alimentation	- 24VDC +/- 20%		✓	✓
Courant absorbé maximum (sans charge)		200 mA	200 mA	200 mA
Pilotage des sorties	- 300 mA/sortie, max 1A pour 8 sorties	V	✓	✓
(Charge max)	- 700 mA/sortie, avec 1 pic à 1A par sortie à la mise à 1			
	- Sorties PNP, protections contre les court-circuits	✓	✓	✓
Sorties analogiques	- 4-20 mA	■ 2 ou	■ 2 ou	■ 2 ou
	- 0-10V	1 2	2	2
Dimensions	- Largeur	144	144	144
	- Hauteur	144	144	144
	- Profondeur	44	44	44
Découpe	- Largeur X hauteur	138 x 138	138 x 138	138 x 138
Degré de protection		IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾
		IP54 ⁶⁾	IP54 ⁶⁾	IP54 ⁶⁾
		■ IP65 ⁷⁾	■ IP65 ⁷⁾	■ <i>IP65</i> ⁷⁾
Poids en grammes		1000	1000	1000

LOCON 48-MT	LOCON 64	LOCON (A MT	LOCON 32-HC	LOCON 32-PM	INLINE-CAM	LOCON 2000
LOCON 48-WIT	LUCUN 64 ✓	LOCON 64-MT	LUCUN 32-HC	COCON 32-PIVI	INLINE-CAIVI -	- LOCON 2000
✓	✓	V	✓	✓	✓	✓
✓ sans face de commande	✓ sans face de commande	✓ sans face de commande	✓ sans face de commande	✓ sans face de command	de –	-
- Sans race de commande	- Sans race de confiniande	- Sans race de confiniande	- Sans race de confiniande	- Sans race de confiniand	✓	- V
48	64	64	32	24	16 Hardware	8 sorties, extansible par
-	-	-	-	3 2	48 via Interbus	modules jusqu'à 256 sorties
64	64	64	127	64	64	
2000	2000	2000	900 ■ 1900	2000	2000	2000
16 Mio.	16384	16 Mio.	8192	16384	16384	16384
-	360, 720, 1000,	-	360, 720, 1000	360, 720, 1000	360, 720, 1000	360, 720, 1000
2 12	3600, 7200	2 12	3600	3600, 7200	3600, 7200	3600, 7200
213 24	213 214	213 24	212 212	213 214	213 214	213 214
-	-	-	-	-	-	-
V	V	V	X	X	X	X
×	×	×	XI XI	X	X	X
1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms	1 ms - 999 ms	0,1 ms - 999 ms
75.00	■ 8	75.00	75.00	■ 8	75.00	75.00
75μs 150μs	75μs 150μs	75μs 150μs	75μs 150μs	75µs 150µs	75μs 150μs	75μs 150μs
300µs	300µs	300μs	300µs	300µs	300µs	300µs
250µs ✔	250μs ✔	250μs ✔	250µs _	250µs	250μs •	250µs ✔
<i>V</i>	V	<i>V</i>	- V	- V	V	V
			-		-	-
✓ ■ 1/ parties	✓ ■ 1/ posti	✓ ■ 1/ port!	<u>~</u>	V	V 1/ parties	V 1/ conting
■ 16 sorties	■ 16 sorties	■ 16 sorties	_	-	■ 16 sorties	■ 16 sorties
Ī	Ī		•		M	×
✓ (Relais)	✓ (Relais)	✓ (Relais)	✓ (Relais)	✓ (Relais)	Diagnose via Interbus	-
<i>V</i>	V	V	<i>V</i>	<i>V</i>	<i>V</i>	<i>V</i>
13 6	13 6	13 6	13 6	13 6	4	4
1	1	1	1	1	-	-
1	1	1	1	1	-	-
■ 16 ✓	_	_	_	_	4	4
V	-	-	-	-	V	V
✓ ¹⁾	✓ ¹⁾	1)	1)	✓ 1)	-	-
✓ ³⁾ 1) ✓ ¹⁾	y 3) 1) y 1)	(3) 1) (1)	y 3) 1) y 1)	y 3) 1) y 1)	-	- v
V	~	~	<i>'</i>	·	7	V
•	•	•	✓	•	-	-
Connexion automate ✓	Connexion automate ✓	Connexion automate ✓		Connexion automate	via Interbus ✓	via Interbus
-	-	-	- V	- •	-	-
V	✓	✓	V	✓	V	✓
10	10	10	10	10	-	-
/	V V ²⁾	/	V V ²⁾	V V ²⁾	_	-
V	<i>V</i>	V	<i>V</i>	<u> </u>	8	8
✓	V	V	V	V	-	-
<i>V</i>	<i>V</i>	<i>y</i>	V	<i>V</i>	_	-
<i>V</i>	V	<i>V</i>	· /	<i>V</i>	-	-
✓	/	~	V	~	- ctatue du bus	-
✓ commutable	✓ commutable	✓ commutable	<i>V</i>	✓ commutable	status du bus ✓ commutable	− commutable
✓ commutable	✓ commutable	✓ commutable	V	✓ commutable	✓ commutable	✓ commutable
V	V	✓	200 m 4	✓	V	200 m 4
200 mA ✓	200 mA ✓	200 mA ✓	200 mA ✓	200 mA ✓	200 mA	200 mA
					-	- V
V	V	V	V	V	V	V
■ 2 ou	■ 2 ou	■ 2 ou	1	1	-	-
111	111	144	- 222	- 42	-	-
144 144	144 144	144 144	223 271,90	43 300	_	-
44	44	44	54	184		-
138x138	138x138	138 x 138	205 x 245	-	-	-
IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾	IP20 ⁵⁾
IP54 ⁶⁾ ■ IP65 ⁷⁾	IP54 ⁶⁾ ■ IP65 ⁷⁾	IP54 ⁶⁾ ■ IP65 ⁷⁾	IP54 ⁶⁾ -	IP54 ⁶⁾	-	-
1000	1000	1000	1000	1000	1000	_
		,				

Came / compensation de temps mort dynamique DICNET®

Par temps mort, on entend la durée comprise entre le positionnement d'une sortie d'un programmateur à cames et la réaction effective de l'appareil raccordé (p.ex. l'ouverture d'une vanne). Ce temps mort est normalement constant. Pour compenser de manière dynamique ce temps mort, un programmateur à cames doit déplacer une came programmée en fonction de la vitesse effective du codeur; c.-à-d. qu'une vanne qui doit s'ouvrir pour la position 100 doit par exemple être ouverte pour 1 m/s à la position 95 et pour 2 m/s déjà à la position 90. Cette fonction est appelée déplacement dynamique de came ou compensation de temps mort (TZK). Les temps morts peuvent être programmés par bloc, c.-à-d. qu'un temps mort réglé s'applique

toujours à un bloc de 8 sorties, ou par bit; la sélection de diverses temporisations d'enclenchement et de déclenchement étant possible pour la compensation de temps mort (TZK) par bloc.

DICNET®

Bei DICNET® (Deutschmann-Industrie-Controller-Net) est un bus de terrain qui, pour le Physical-Layer, correspond au modèle de stratification ISO-OSI de la DIN 19245, partie 1 ; c.-à-d.qu'une liaison est établie, à L'aide d'un circuit RS485 à deux fils, avec tous les usagers du réseau. La disposition physique est ainsi un système de bus sur lequel les usagers peuvent être activés ou désactivés à volonté. Pour le niveau d'extension maximum , 16 programmateurs à cames, 16 unités d'affichage, 3 terminaux de commande et 1 PC peu-

vent être reliés simultanément. Il s'agit bien sûr d'un Token-Ring ; c.-à-d. que seul l'usager détenant l'autorisation d'accès au bus (Token) pourra procéder à l'émission sur le bus. S'il n'a pas de données our un autre usager, il transmettra le Token à son voisin, qui a été déterminé dans une phase de configuration. Ce principe permit d'obtenir un temps de cycle déterministe de bus ; c.-à-d. que le temps (worst-case) qui s'écoule jusqu'à ce qu'un paquet de donnée puisse être envoyée peut être calculé avec précision. Une nouvelle configuration

a lieu automatiquement lors de l'activation ou de la désactivation d'un usager. La vitesse de transmission en baud est de 312,5 Kbaud pour une longueur de 11 bits/octet. Un nombre maximum de 127 usagers peut être exploité sur un bus, des paquets de données de 14 octets par cycle maximum étant envoyés. Un contrôle automatique des informations réceptionnées a lieu, et un message est généré pour la deuxième erreur de transmission. L'extension du réseau ne doit pas dépasser 500 m au maximum.

Gamme de température et d'humidité

Tous les programmateurs à cames électroniques Deutschmann sont spécifiés pour une température de stockage entre –25°C et + 70°C. La température en fonctionnement, sans ventilation, est comprise entre 0°C et 45°C et avec une ventilation entre 0°C et 65°C.

Le taux d'humidité ne doit pas dépasser 80%, sans condensation, n'y atmosphère corrosive.

Choc et vibration

Nos appareils ont tous été testés pour ces valeurs

Choc: 15G/11 ms.

■ Vibration : 0.15mm/10..50Hz,

G/50..150Hz.

Connexion à un bus de terrain

Toute la gamme Deutschmann peut-être connectée par l'intermédiaire d'une passerelle de communication (GATEWAY) à l'ensemble des bus de terrain existant sur le marché international. Quelques modèles de la gamme intègrent directement une communication réseau.















	ARCNET	CANopen	DeviceNet	Ethernet	INTERBUS	MPI	PROFIBUS-DP
LOCON 1, 2	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle
LOCON 7	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle
LOCON 9	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle
LOCON 16, 17	via une passerelle	via Gateway	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle
LOCON 24, 48, 64	via une passerelle	par passerelle ou bus de terrain intégré	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	par passerelle ou bus de terrain intégré	par passerelle ou bus de terrain intégré
LOCON 32	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle
Rotarnock 1, 2, 3, Multiturn-Rotarnock	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	via une passerelle	par passerelle ou bus de terrain intégré	par passerelle ou bus de terrain intégré

Cames temporisées.

Dans la plupart des applications, une définition d'une came par constante de position sur son point d'enclenchement et de déclenchement est suffisant. Cependant, des applications ont besoins que le signale de retombé de la came soit paramétrable par un temps. Dans ce cas le front descendant ne dépend plus d'une position mais d'un temps compris entre 1 ms et 999ms.

Cames directives

Le point d'enclenchement et de déclenchement d'une came est en général indépendant du sens de rotation du codeur. Avec cette option, vous pouvez conditionner l'activation d'une sortie en fonction du sens de rotation du codeur (imposer un fonctionnement dans le sens horaire, antihoraire ou dans les deux sens.)

Fonction logique/registre à décalage

Application où le programmateur à cames electroniques se charge des opérations de l'automate. 16 entrées/sorties, mémoires et registre à décalage sont configurables logiquement. De cette façon, des tâches simples de l'automate sont assignées au programmateur à cames électroniques. Avantages : Traitement de l'information plus rapide et limitation des extensions périphériques. Le registre à décalage peut être utilisé par exemple pour déterminer si le produit final est conforme ou non (chaîne d'embouteillage.)

Contrôle codeur

Cette fonction permet de contrôler complètement le codeur et le câble de liaison. Après chaque acquisition du code, une comparaison s'effectue avec le code précédent. Dans le cas où une différence de +/- 3 incréments est calculée, un message d'erreur est affiché. Ce système vérifie aussi la concordance des codes codeurs utilisés sur de 360 ou 1000 points (Code Gray Excess.)

Sorties verrouillables

Cette option permet de sécuriser des cames dont le fonctionnement est impor-

tant pour la machine.

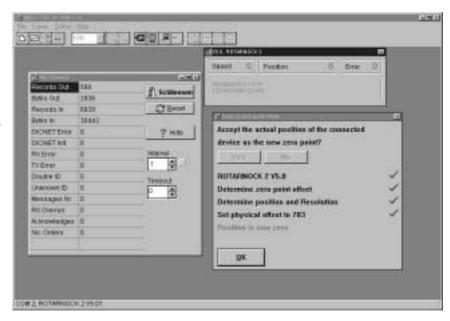
WINLOC ®

La programmation des programmateurs à cames électroniques Deutschmann est améliorée par son logiciel

WINLOC [®] est une interface graphique simple pour la programmation et la configuration des programmateurs à cames électroniques Deutschmann sous Windows 3.1, Windows 95 et Windows NT.

L'utilisateur peut facilement imprimer l'ensemble des données pour obtenir une copie complète sur papier des différentes configurations (pour sa documentation.) Un aperçu avant impression permet de configurer les données à imprimer.

La version de base du Winloc possède tou-



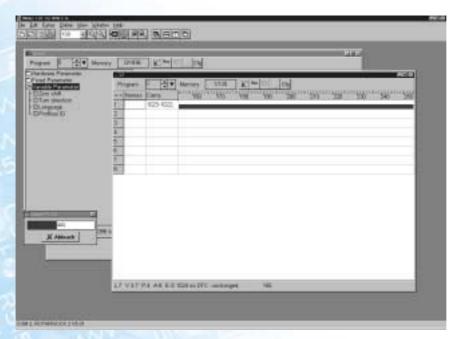
tes les fonctionnalités pour la programmation et le transfert des données du PC aux programmateurs à cames électroniques Deutschmann.

Vous pouvez obtenir une version améliorée simplement en entrant un nouveau numéro

de licence Winloc. Cette version confort permet une plus grande convivialité pour l'utilisateur et des fonctions élargies pour l'impression de document.

WINLOC n'est pas fixé sur une langue. On peut lui définir d'autre terme ou un nouveau langage plus adapté à votre utilisation.

Version standard ou confort?



Le logiciel WINLOC [®] a été développé pour la programmation de l'ensemble des programmateurs à cames électroniques Deutschmann et est maintenant disponible La version standard peut être commandée directement ou téléchargée sur notre site Internet : www.deutschmann.de. Cette version vous offre toutes les fonctionnalités pour la programmation de nos cames élec-

troniques.

La version confort de WINLOC est disponible par l'adjonction d'un numéro de licence qui est à commander, elle vous permet l'utilisation d'outils très conviviaux qui rend Winloc plus performant pour l'ensemble de vos applications.

Les outils suivants sont disponibles sur la version confort :

Barre d'outils : Contenant des boutons qui simplifient l'utilisation de Winloc.

Adaptation du vocabulaire: Dans la version standard vous pouvez choisir dans les langues disponibles celle qui vous convient. Alors, quand utilisant la fonction «Adaptation du langage », vous déterminez vos fonctions de commande avec votre propre vocabulaire.

Extension des options d'impression :

Permet d'éditer parfaitement des documents utiles à votre suivie de maintenance ou de productions.

Sélection des données à envoyer ou à récupérer sur vos appareils. En utilisant, le menu de transfert vous optimisez vos sélections d'appareils.

Fonction de transfert des données : Cette fonction transfert automatiquement vos données sur les programmateurs à cames électroniques.

Visualisation en ligne: Cette fonction très importante, surtout pour les unités livrées sans afficheurs, permet d'afficher la position, la vitesse et l'état de vos sorties directement dans une fenêtre Windows.

Teach-IN

Apprentissage: Pour débuter vos programmations, cette fonction est idéale.
D'une simple pression sur un bouton vous définissez votre point zéro et l'ensemble des cames. Vous n'avez plus besoin du manuel de programmation.

La fonction de comparaison : Il est possible de comparer la programmation de deux programmateurs à cames électroniques en ouvrant deux fenêtres, avec les paramètres de chacun.

Si vous voulez utiliser la version confort, commandez votre numéro de licence au +49 64 34 94 33-0 ou sur notre site Internet www.deutschmann.de ou contacter notre revendeur local.

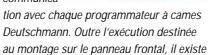
Fonctions des WINLOC®

Fonctions Version de base Programmation général, cames, fonctions logiques, noms des sorties, temps morts, valeurs analogiques Affichage graphique Possibilités de diagnostique de la communication (DICNET®) Version de base Version de base X X X	
noms des sorties, temps morts, valeurs analogiques X X Affichage graphique X X	
Affichage graphique X X	
Possibilités de diagnostique de la communication (DICNET®)	
Sélection de la langue X	
Paramètrage de tous les réglages configurables	
Aide contextuel en allemand/anglais	
Liste par défaut de quelques boites à cames DA	
Changement des couleurs X	
Différentes interfaces de communication pour toutes les boites à cames Deutschmann	
RS232 ou DICNET X	
Utilisation du logiciel simplifiée	
Fenêtre Terminal	
Barre d'outils	
Menu déroulant sur la souris ✓	
Possibilité de programmer une langue	
La redéfinition de termes d'une langue est possible	
Options d'impression	
Sélection automatique de l'appareil en cas de téléchargement des programmes sur PC	
Impression facile avec des options de réglage avancées	
Fonction transmission de données	
Affichage en ligne avec la position, la vitesse et les sorties de la boite à came connectée	
Réglage du zéro codeur	
Fonction de comparaison des contenus de boites à cames	
Fonction de génération de DB pour logiciel SIEMENS.	

UNITES D'AFFICHAGE ET DE PROGRAMMATION

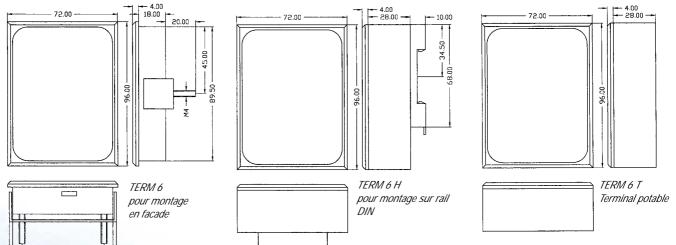
TERM 6 - Les petites

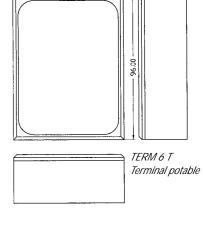
La « programmation à quatre touches », éprouvée des milliers de fois depuis de nombreuses années, est déjà maîtrisée sans le moindre problème après une brève initiation. Une structure claire et des symbôles judicieux utilisés sur l'affichage à sept segments, associés aux LED de fonctions, ont permis une bonne compréhension de cette interface. Les interfaces intégrées et commutables RS232 et RS485 permettent la communica-









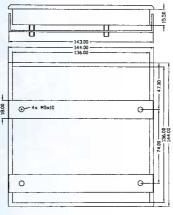


Les versions TERM 5, TERM 5H et TERM 5T sont toujours disponibles. Cependant, elles sont déconseillées pour de nouvelles applications

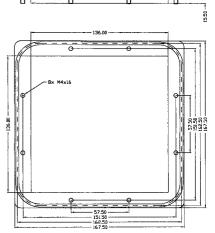
TERM 24 -Les compactes

L'interface système/utilisateur guidée par menu en plusieurs langues, combinée avec le clavier décimal et les touches de fonctions, offre une convivialité accrue. La position du codeur et la vitesse sont représentées simultanément par l'affichage à sept segments. Possibilité de choix entre les variantes de boîtier IP54 et IP65 en

fonction de l'application. Grâce à une interface RS232 ou RS485, ce terminal convient également à chaque programmateur à cames DEUTSCHMANN.



TERM 24 face avant IP54



TERM 24 face avant IP65

TERM 32 – Les conviviales

Le « tout confort ». Un grand affichage à 7 segments pour l'indication de la position et de la vitesse en même temps, un affichage d'état pour 32 sorties et un Display LCD haute résolution avec éclairage de fond CCFL constituent la plate-forme. Un clavier tout confort à touches alphanumé-

riques et une interface système/utilisateur guidée par menu en plusieurs langues viennent complèter le critère de convivalité. TERM 32 peut être associée à chaque programmateur à cames DEUTSCHMANN.

	TERM 5	TERM 6	TERM 24	TERM 32	WINLOC® PC-Tool
LOCON 1	V	V	V	V	V
LOCON 2	•	~	~	~	V
LOCON 7	•	~	~	~	V
LOCON 9	-	~	~	~	V
LOCON 9 MT	-	~	~	~	V
LOCON 16	•	~	~	~	V
LOCON 17	•	~	~	~	V
LOCON 24	-	/	✓	✓	✓
LOCON 48	-	V	✓	v	v
LOCON 64	-	~	•	/	V
LOCON 32	v	v	/	v	v
LOCON 32-4x-x	/	-	-	/	-
LOCON 2000	-	v	/	/	v
INLINE-CAM	-	v	/	/	v
Rotarnock 1	~	~	~	/	V
Rotarnock 2	✓	V	v	v	V
Rotarnock 3	-	-	-	-	V
Multiturn Rotarnock	-	V	v	v	V
Rotarnock bus deterrain	-	-	-	-	/



compatible avec l'ensemble des programmateurs a cames DEUTSCH-MANN et du logiciel WINLOC®-Software

✓ = possible

DONNEES TECHNIQUES

Caractéristiques	TERM 6	TERM 24-IP54	TERM 24-IP65	TERM 32-HC
Type d'appareil	Ecran/clavier de	Ecran/clavier de	Ecran/clavier de	Ecran/clavier de
	programmation	programmation	programmation	programmation
Affichage	8 chiffres 7 segments pour la position et la vitesse Affichage de 16 sorties	8 chiffres 7 segments pour la position et la vitesse Affichage de 48 sorties	8 chiffres 7 segments pour la position et la vitesse Affichage de 48 sorties	8 chiffres 7 segments pour la position et la vitesse Affichage de 32 sorties 9 voyants pour la position d'un ROTARNOCK multitour
Interface	RS232 (V.24) et RS485 - DICNET [®] max. 3 terminals sur 1 bus Sélection de l'interface par switch	RS232 (V.24) et RS485 - DICNET [®] max. 3 terminals sur 1 bus	RS232 (V.24) et RS485 - DICNET [®] max. 3 terminals sur 1 bus	RS232 (V.24) et RS485 - DICNET [®] max. 3 terminals sur 1 bus Sélection de l'interface par switch
Ecran LCD/LED	-	Ecran LCD 2 lignes avec rétro-éclairage, 16 caractères par ligne Ecriture dans 10 langues	Ecran LCD 2 lignes avec rétro-éclairage, 16 caractères par ligne Ecriture dans 10 langues	Ecran LCD 2 lignes avec rétro-éclairage, 16 caractères par ligne Ecriture dans 10 langues
Connections	Borniers débrochables	Borniers débrochables	Borniers débrochables	Borniers débrochables SUB D 9pts et prise RJ 11
LEDs façade	6 LEDs d'état	-	-	-
Intégration	Montage en façade Montage sur rail DIN Version portable	Montage en façade	Montage en façade	Montage en façade
Degré de protection	IP54	IP54	IP65	IP54
Dimension (Ixhxp)				
poids				
Découpe				
Sortie défaut		-	non	

Accélérateur dynamique de commutation SPEEDY

A l'excitation d'une bobine électromagnétique, il se produit un retard dû à deux phénomènes :

- Electrique : résistance à l'établissement d'un champ magnétique. s
- Mécanique : inertie du système.

SPEEDY vous offre la possibilité de réduire le temps d'excitation du champ magnétique par l'application d'un survoltage calibré de 1 ms à 10 ms. Ce survoltage réduit également l'inertie mécanique.

Le temps de réaction, à la coupure est considérablement réduit par la présence

de diodes de « roue libre ».

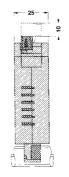
Les états des sorties et des entrées ainsi que de l'alimentation sont visibles par des LEDS.

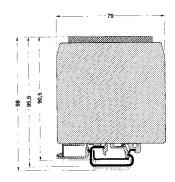
SPEEDY possède différents modes de fonctionnement, paramétrable extérieurement.

Ils sont décris dans les chapitres suivants.









Les modes de commutations du SPEEDY

Réglage des modes de commutations

Ce paragraphe décrit les sélections, par la roue codeuse, des différents modes de commutations.

A noter que sur les 8 premières positions de la roue codeuse (0 à 7), tous les changements d'état sur les entrées sont prises en compte directement. Ce fonctionnement convient lorsque les entrées sont reliées aux sorties et que le temps de réaction est libre au niveau du SPEEDY.

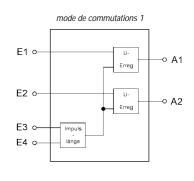
Quand le filtrage est actif (position 8 à F de la roue codeuse), ces signaux d'entrées sont filtrés ce qui provoque un temps de réponse d'environ 1 ms. Ce fonctionnement est utilisé quand ces entrées sont activées par des contacts de relais ou si les lignes d'entrées sont perturbées

Position de la roue codeuse	Mode de fonctionnement	Filtrage des entrées
0	1	pas en service
1	2	pas en service
2	3	pas en service
3	4	pas en service
4	5 (1ms)	pas en service
5	5 (2ms)	pas en service
6	5 (5ms)	pas en service
7	5 (10ms)	pas en service
8	1	en service
9	2	en service
A	3	en service
В	4	en service
C	5 (1ms)	en service
D	5 (2ms)	en service
E	5 (5ms)	en service
F	5 (10ms)	en service

Mode de commutation 1

Dans ce mode, l'entrée 1 commande la sortie 1 et l'entrée 2 commande la sortie 2. La durée de survoltage est donnée par l'état des entrées 3 et 4.

ĺ	Entrée3	Entrée 4	Impulsion
	0 VDC	0 VDC	1 ms
	+ 24 VDC	0 VDC	2 ms
	0 VDC	+ 24 VDC	5 ms
	+ 24 VDC	+ 24 VDC	10 ms

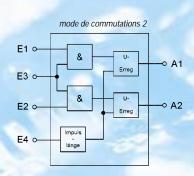


Mode de commutation 2

Dans ce mode, quand l'entrée 3 est active : La sortie 1 copie l'état de l'entrée 1 et la sortie 2 copie l'état de l'entrée 2. Si l'entré 3 est inactive alors les sorties 1 et 2 sont toujours inactive quel que soit l'état des entrées 1 et 2.

La durée de survoltage est calibrée en fonction de l'état de l'entrée 4.

Entrée 1	Entrée2	Entrée 3	Sortie 1	Sortie 2
0 VDC				
+ 24 VDC	0 VDC	0 VDC	0 VDC	0 VDC
0 VDC	+ 24 VDC	0 VDC	0 VDC	0 VDC
+ 24 VDC	+ 24 VDC	0 VDC	0 VDC	0 VDC
0 VDC	0 VDC	+ 24 VDC	0 VDC	0 VDC
+ 24 VDC	0 VDC	+ 24 VDC	+ 24 VDC	0 VDC
0 VDC	+ 24 VDC	+ 24 VDC	0 VDC	+ 24 VDC
+ 24 VDC				



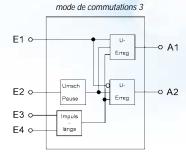
Sortie 4	Impulsion
0 VDC	2 ms
+ 24 VDC	5 ms

Mode de commutation 3

Ce mode, a été spécialement développé pour les distributeurs bistables.

Si l'entrée 1 est inactive, la sortie 2 est active. Lorsque l'entrée 1 est activée, la sortie 2 est désactivée et la sortie 1 s'active à la suite d'un temps de pause. De même, si l'entrée 1 passe à un état inactif le sortie 1 est désactivée puis parès la temps de pause.

un état inactif, la sortie 1 est désactivée puis après le temps de pose la sortie 2 s'active. L'état de l'entrée 2 et la valeur de survoltage déterminent le temps de pause. Les entrées 3 et 4 configurent le temps de survoltage.



Entrée1	Sortie 1	Sortie 2	
0 VDC	0 VDC	+ 24 VDC	
+ 24 VDC	+ 24 VDC	0 VDC	

Entrée3	Entrée 4	Impuls	
0 VDC	0 VDC	1 ms	
+ 24 VDC	0 VDC	2 ms	
0 VDC	+ 24 VDC	5 ms	
+ 24 VDC	+ 24 VDC	10 ms	

Entrée 2	Pause **
0 VDC	Impuls x 2
+ 24 VDC	Impuls x 1

**pause : Durée entre la désactivation de la sortie 1 et l'activation de la sortie 2 et vice versa. Il dépend de la multiplication du temps de survoltage et de l'état de l'entrée 2 (facteur : 1 ou 2.)

Mode de commutation 4

Le mode 4 inclut un fonctionnement en bascule RS (RESET-SET.) A la mise sous tension, la sortie 2 est active et la sortie 1 est désactivée. L'entrée 2 (/RESET active au 0 logique.) Pour faire fonctionner la bascule, il faut mettre à l'état 1 ou inactive l'entrée 2 (/RESET.) Lorsque l'entrée 1(SET) est activée, la sortie 1 est active et la sortie 2 est inactive. A ce moment là, les états des sorties sont figés tant que l'entrée 2(/RESET) est inactive. Quand celle-ci redevient active (0 logique), la sortie 1 est désactivée et la sortie 2 est active.

L'entrée 2(/RESET) est prioritaire par rapport à l'entrée 1(SET) donc quand l'entrée 2 est active (OL), l'entrée 1 n'a aucune influence sur les sorties (S1 = OL et S2=1L.) Les entrées 3 et 4 servent à déterminer la durée de survoltage sur les sorties.

Entrée 1	Entrée 2	Sortie 1	Sortie 2
0 VDC	0 VDC	0 VDC	+ 24 VDC
+ 24 VDC	0 VDC	O VDC	+ 24 VDC
0 VDC	+ 24 VDC	inchangée	inchangée
+ 24 VDC	+ 24 VDC	+ 24 VDC	0 VDC

Entrée 3	Entrée 4	Impuls
0 VDC	0 VDC	1 ms
+ 24 VDC	0 VDC	2 ms
0 VDC	+ 24 VDC	5 ms
+ 21 VDC	+24 VDC	10 ms

länge

F3 o

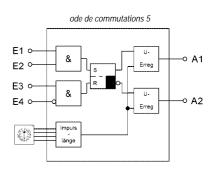
	mode de commutations 4
E1 ∘ E2 ∘	S U Erreg A1

Mode de commutation 5

Le mode 5 est aussi celui d'une bascule RS. Le SET = entrée 1 et 2 ; le RESET = entrée 3 et /4 (voir table de vérité ci-dessous.)

La durée de survoltage est donnée par les positions de la roue codeuse (voir tableau cidessous.)

sélection par roue codeuse	Impuls
4 ou C (s.Kap. 3.1)	1ms
5 ou D (s.Kap. 3.1)	2ms
6 ou E (s.Kap. 3.1)	5ms
7 ouF (s.Kap. 3.1)	10ms



Entrée 1	Entrée 2	Entrée 3	Entrée 4	Sortie 1	Sortie 2
0 VDC	0 VDC	0 VDC	0 VDC	inchangée	inchangée
+24 VDC	O VDC	0 VDC	O VDC	inchangée	inchangée
0 VDC	+24 VDC	0 VDC	O VDC	inchangée	inchangée
+24 VDC	+24 VDC	0 VDC	0 VDC	+24 VDC	0 VDC
0 VDC	0 VDC	+24 VDC	0 VDC	0 VDC	+24 VDC
+24 VDC	0 VDC	+24 VDC	O VDC	0 VDC	+24 VDC
0 VDC	+24 VDC	+24 VDC	O VDC	0 VDC	+24VDC
+24 VDC	+24 VDC	+24 VDC	O VDC	0 VDC	+24VDC
0 VDC	0 VDC	0 VDC	+24 VDC	inchangée	inchangée
+24 VDC	0 VDC	0 VDC	+24 VDC	inchangée	inchangée
0 VDC	+24 VDC	0 VDC	+24 VDC	inchangée	inchangée
+24 VDC	+24 VDC	0 VDC	+24 VDC	+24 VDC	0 VDC
0 VDC	0 VDC	+24 VDC	+24 VDC	inchangée	inchangée
+24 VDC	0 VDC	+24 VDC	+24 VDC	inchangée	inchangée
0 VDC	+24 VDC	+24 VDC	+24 VDC	inchangée	inchangée
+24 VDC	+24 VDC	+24 VDC	+24 VDC	+24VDC	0 VDC

DONNEES TECHNIQUES

	005501/44	005507.44
	SPEEDY 1A	SPEEDY 4A
Alimentation	24Vdc, ondulation max 20%,	24Vdc, ondulation max 20%,
	puissance max consommée 1W (sans charge)	puissance max consommée 1W (sans charge)
Consommation courant	max 40mA au repos	max 40mA au repos
	max 3A pendant une commutation	max 3A pendant une commutation
Entrées	4	4
	Impédance d'entrée > 3,9Kohms	Impédance d'entrée > 3,9Kohms
	niveau haut = 12V-30V	niveau haut = 12V-30V
Sorties	2	2
	lout < 1A en charge	Iout < 4A en charge/5A temporaire (1min max)
	Uout-Stat>tension d'alim - 1V	Uout-Stat>tension d'alim - 1V
	Uout-pulse=88V ,, 100V ou 44V ,, 50V	Uout-pulse=88V ,, 100V ou 44V ,, 50V
Modes de fonctionnement	Peuvent être réglé par la roue codeuse	Peuvent être réglé par la roue codeuse
	Autre mode personnalisé sur demande	Autre mode personnalisé sur demande
Durée de l'impulsion	réglable de 1ms à 10ms	réglable de 1ms à 10ms
Temps de réponse	<300µs (sans le filtrage des entrées)	<300µs (sans le filtrage des entrées)
répétabilité	max 150ms à 1A et 10 ms d'impulsion	max 150ms à 1A et 10 ms d'impulsion
boitier	plastique, montage sur rail DIN	plastique, montage sur rail DIN
	Ixhxp = 25x79x90,5mm	Ixhxp = 25x79x90,5mm
Cablage	par bornier débrochable (section max 2,5 mm²)	par bornier débrochable (section max 2,5 mm²)
Affichage	LED d'état des entrées, des sorties et de l'alim.	LED d'état des entrées, des sorties et de l'alim.

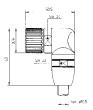
Code commande:

Avec une capacitée de commutation de 1A: Speedy-50 V-1A ou Speedy -100V-1A Avec une capacitée de commutation de 4A: Speedy-50 V-4A ou Speedy -100V-4A

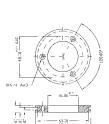
ACCESSOIRES

Ŧ	May 2 18.5	<u></u>
B.	2w 22	
i	226	ļ <u>. </u>



















	AUULUUMALU		
	Description	Numéro de	
	Connecteur droit rond blindé métallisé 12 pôles, degré de protection IP 6K7, sens horaire pour codeur SSI.	V1706	Par all-k
	Connecteur droit rond blindé métallisé 16 pôles, femelle, degré de protection IP 6K7, sens horaire Version standard pour codeurs parallèles et ROTARNOCK avec bus de terrain intégré.	V1700	5. 2x 22
	Connecteur coudé rond blindé métallisé 16 pôles, femelle, degré de protection IP 6K7, sens horaire Version standard pour codeurs parallèles et ROTARNOCK avec bus de terrain intégré.	V2756	The all-h
	Connecteur droit rond blindé métallisé 17 pôles, femelle, degré de protection IP 6K7, sens horaire Version standard pour codeurs parallèles de grande résolution	V1704	20 22 22 22 22 22 22 22 22 22 22 22 22 2
	Connecteur droit rond blindé métallisé 28 pôles, femelle, degré de protection IP 6K7, sens horaire Version standard pour ROTARNOCK IP65	V1703	
	Connecteur M12, femelle, 5 pôles, connecteur d'entrée MPI/PROFIBUS	V3059E	
	Connecteur M12, mâle, 5 pôles, connecteur de sortie MPI/PROFIBUS	V3059A	
	Equerre de fixation de codeur bride standard ou ROTARNOCK	V1480	
4	Flasque d'adaptation d'un codeur à bride standard pour montage à la place d'un codeur à bride synchro diamètre 65 mm	V1709	28.n
	Excentrique de fixation pour codeur à bride Synchro.	V1339	

DA propose une large gamme de codeur. Pour plus d'informations, demandez au support technique

Sur demande, nous pouvons fabriquer les câbles de liaison entre codeur et boite à cames, les cables pour ROTARNOCK, ainsi que les câbles de liaison série avec le PC. Pour plus d'informations, demandez au support technique

L'adaptateur DICNET[®]-pour la connection des boîtes à cames en réseau V2156 RS485-DICNET[®]-avec l'interface de communication de votre PC.

Unigate DICNET®-CANopen
Passerelle de communication pour connecter l'interface RS485 d'une boîte
à cames avec le bus de terrain. Demandez au support technique pour d'autres versions

Unigate DICNET[®]-DeviceNet
Passerelle de communication pour connecter l'interface RS485 d'une boîte
à cames avec le bus de terrain. Demandez au support technique pour d'autres versions

Unigate DICNET®-Ethernet (10 Base-T ou 10/100 Base-T)
Passerelle de communication pour connecter l'interface RS485 d'une boîte
à cames avec le bus de terrain. Demandez au support technique pour d'autres versions

Unigate DICNET [®]-MPI
Passerelle de communication pour connecter l'interface RS485 d'une boîte
à cames avec le bus de terrain. Demandez au support technique pour d'autres versions

Unigate DICNET®-Interbus
Passerelle de communication pour connecter l'interface RS485 d'une boîte
à cames avec le bus de terrain. Demandez au support technique pour d'autres versions

Unigate DICNET®-Profibus
Passerelle de communication pour connecter l'interface RS485 d'une boîte
à cames avec le bus de terrain. Demandez au support technique pour d'autres versions











Plus d'informations on sur notre site Web

La rentabilité et la fiabilité optimale de nos produits les-rendent indispensables dans le monde entier. Notre service complet ne laisse rien à désirer:

- du conseil avant l'achat à l'assistance de l'utilisateur
- de la Hotline téléphone ou Internet & service E-mail
- de la formation technique sur les produits au manuel détaillé

Vous achetez une prestation de service individuelle et complète.

Les aspects les plus importants lors de la fabrication de l'ensemble de nos produits sont la précision et la qualité! Ceci s'applique tant aux éléments individuels qu'à l'appareil parachevé.

Nous tenons à votre entière disposition!

Mettez à votre profit la dynamique, l'efficacité et la créa-tivité d'une entreprise exerçant ses activités à l'échelle internationale, des atouts de poids parlent en notre faveur!

Protection de l'innovation:

Le choix de nos produits constitue un investissement à long terme.

Force innovante:

Tous les aspects importants de vos applications sont inté-grés, dès le départ, dans des innovations et de nouveaux concepts de produits.

Assurance dans l'exportation:

Acceptation à l'échelle mondiale grâce à un nom connu -critèretrès important sur le marché très convoité des machines et installations.





Sous réserve de modification technique. Nous n'aacceptons aucune responsabilité pour toutes fautes d'impression ou d'erreurs.

AUDIN

Composants & systèmes d'automatisme 7 bis rue de Tinqueux - 51100 Reims - France Tel. +33(0)326042021 • Fax +33(0)326042820 http://www.audin.fr • e-mail info@audin.fr

AUDIN

Composants & systèmes d'automatisme 66 rue Jean Baptiste Lebas - 59910 Bondues - France Tel. +33(0)320279984 • Fax +33(0)320279985 http://www.audin.fr • e-mail info@audin.fr

