# posirot®
# Capteurs angulaires magnétiques

## PRDS3

Capteur angulaire pour applications industrielles



- **Etendue de mesure 0°... 360°**
- **Indice de protection IP67/IP69**
- **Mesure avec axe plein de 10 mm ou axe creux de 6 mm**
- **Signal redondant en option**

## Modèles

**Sortie codeur incrémental**

**Sortie série synchrone (SSI)**

**Sortie digitale CANopen/SAE J1939 (redondante en option)**



PRDS3 - Capteur angulaire magnétique

## Version avec sortie codeur incrémental

### Caractéristiques techniques

| | | | Options de commande |
|---|---|---|---|
| **Lien méchanique** | Axe plein de 10mm<br>Axe creux de 6 mm | 1 | **V**<br>**H** |
| **Etendue de mesure** | 0 ... 360° | | |
| **Résolution** | 1, 2, 3 ... 1024 impulsions par tour | 2 | **1, 2, 3 ... 1024** |
| **Linéarité** | ±1° (typique) | | |
| **Etage de sortie** | Sortie codeur incrémental, compatible RS422 (Alimentation 5 V DC)<br>Sortie codeur incrémental, compatible RS422 (Alimentation 8 ... 36 V DC)<br>Sortie codeur incrémental, compatible HTL (Alimentation 8 ... 36 V DC) | 3 | **RS5VF**<br>**RS24VF**<br>**HT24VF** |
| **Connectique** | Connecteur M12 axial, 8 pôles<br>Connecteur M12 radial, 8 pôles<br>Sortie câble de 2 m (standard)<br>Connecteur Deutsch, non blindé | 4 | **M12A8**<br>**M12R8**<br>**KAB2M** |
| **Matériau du boîtier** | Aluminium | | |
| **Montage** | Excentriques de fixation, flasques d'adaptation | | |
| **Indice de protection** | IP67/IP69 | | |
| **Durée de vie du roulement (version avec axe)** | 100 x $10^6$ rotations (<1500 tours/min) | | |
| **Vitesse maximale de l'axe** | 10.000 tours/min | | |
| **Charge admissible de l'axe** | 100 N radial / 100 N axial | | |
| **Résistance aux chocs** | DIN EN 60068-2-27:2010, 100 g/11 ms, 100 chocs | | |
| **Résistance aux vibrations** | DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cycles | | |
| **Température** | -40 ... +85°C | | |
| **Poids** | Env. 250 g (sans câble) | | |
| **CEM** | DIN EN 61326-1:2013 | | |

### Référence commande

PRDS3 – 1 – 2 – 3 – 4

**Example de commande:** PRDS3 – V – 1024 **–** RS24VF **–** M12A8

**Accessoires :**
**Connecteurs préconfectionnés (voir page 20)**
**Excentriques de fixation (voir page 7)**

SSI



PRDS3 - Capteur angulaire magnétique

## Version avec sortie série synchrone (SSI)

### Caractéristiques techniques

| | | | Options de commande |
|---|---|---|---|
| **Lien méchanique** | Axe plein de 10mm<br>Axe creux de 6 mm | 1 | **V**<br>**H** |
| **Etendue de mesure** | 0 ... 360° | | |
| **Etage de sortie** | Série synchrone (Alimentation 5 V DC)<br>Série synchrone (Alimentation 10 ... 36 V DC) | 2 | **RSSI5V**<br>**RSSI24V** |
| **Propriété du signal** | Croissant dans le sens horaire<br>Croissant dans le sens anti-horaire | 3 | **CW**<br>**CCW** |
| **Résolution** | 12 bit (4096 pas) par tour | | |
| **Répétabilité** | ±0,1° (typique) | | |
| **Linéarité** | ±1° (typique) | | |
| **Connectique** | Connecteur M12 axial, 8 pôles<br>Connecteur M12 radial, 8 pôles<br>Sortie câble de 2 m (standard)<br>Connecteur Deutsch, non blindé | 4 | **M12A8**<br>**M12R8**<br>**KAB2M** |
| **Matériau du boîtier** | Aluminium | | |
| **Montage** | Excentriques de fixation, flasques d'adaptation | | |
| **Indice de protection** | IP67/IP69 | | |
| **Durée de vie du roulement (version avec axe)** | 100 x $10^6$ rotations (<1500 tours/min) | | |
| **Vitesse maximale de l'axe** | 10.000 tours/min | | |
| **Charge admissible de l'axe** | 100 N radial / 100 N axial | | |
| **Résistance aux chocs** | DIN EN 60068-2-27:2010, 100 g/11 ms, 100 chocs | | |
| **Résistance aux vibrations** | DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cycles | | |
| **Température** | -40 ... +85°C | | |
| **Poids** | Env. 250 g (sans câble) | | |
| **CEM** | DIN EN 61326-1:2013 | | |

### Référence commande

PRDS3 – 1 – 2 – 3 – 4

**Exemple de commande:** PRDS3 – V – RSSI5V – CW – M12A8

**Accessoires :**
**Connecteurs préconfectionnés (voir page 20)**
**Excentriques de fixation (voir page 7)**



PRDS3 - Capteur angulaire magnétique

## Version avec sortie digitale CANopen/SAE J1939 (redondante en option)

### Caractéristiques techniques

| | | | Options de commande |
|---|---|---|---|
| **Lien méchanique** | Axe plein de 10mm<br>Axe creux de 6 mm | 1 | **V**<br>**H** |
| **Etendue de mesure** | 0 ... 360° | | |
| **Etage de sortie** | CANopen<br>CAN SAE J1939<br>CANopen, redondant<br>CAN SAE J1939, redondant | 2 | **CANOP**<br>**CANJ1939**<br>**CANOPR**<br>**CANJ1939R** |
| **Résolution** | 0,05° max. | | |
| **Linéarité** | ±1° (typique) | | |
| **Connectique** | Connecteur M12 radial, 5 pôles<br>Connecteur M12 axial, 5 pôles<br>Connecteur Deutsch, non blindé | 3 | **M12A5/CAN**<br>**M12R5/CAN** |
| **Matériau du boîtier** | Aluminium | | |
| **Montage** | Excentriques de fixation, flasques d'adaptation | | |
| **Indice de protection** | IP67/IP69 | | |
| **Durée de vie du roulement (version avec axe)** | 100 x $10^6$ rotations (<1500 tours/min) | | |
| **Vitesse maximale de l'axe** | 10.000 tours/min | | |
| **Charge admissible de l'axe** | 100 N radial / 100 N axial | | |
| **Résistance aux chocs** | DIN EN 60068-2-27:2010, 100 g/11 ms, 100 chocs | | |
| **Résistance aux vibrations** | DIN EN 60068-2-6:2008, 20 g 10 Hz-2 kHz, 10 cycles | | |
| **Température** | -40 ... +85°C | | |
| **Poids** | Env. 250 g (sans câble) | | |
| **CEM** | DIN EN 61326-1:2013 | | |

### Référence commande

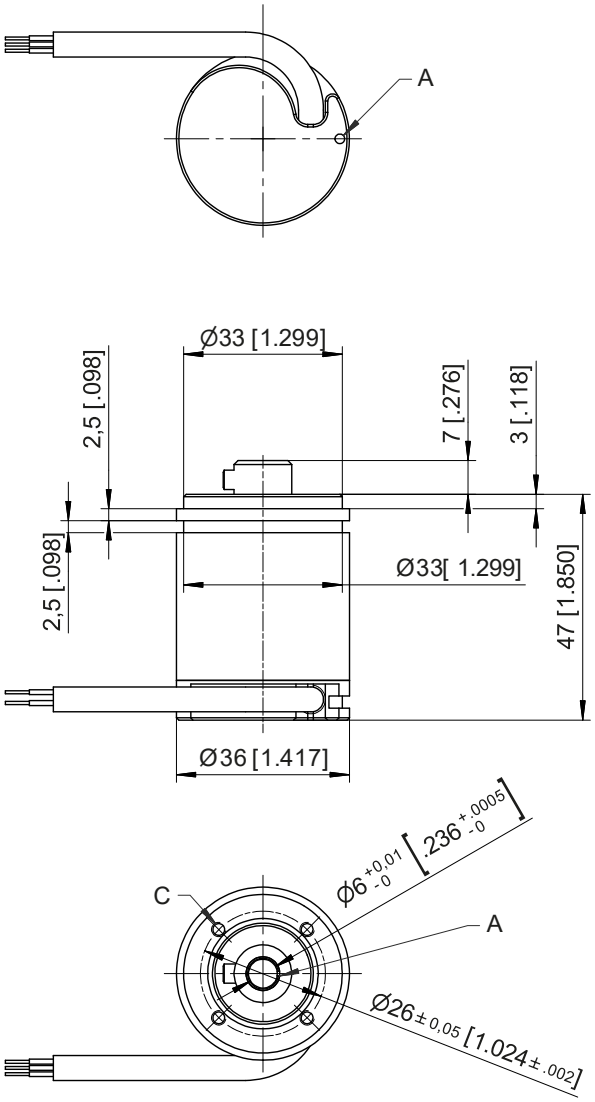
PRDS3 – 1 – 2 – 3

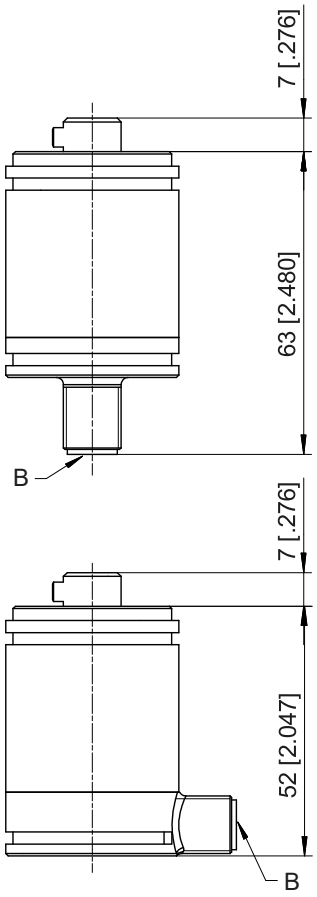
**Exemple de commande:** PRDS3 – V – CANOP – M12A5/CAN

**Accessoires :**
**Connecteurs préconfectionnés (voir page 21)**
**Excentriques de fixation (voir page 7)**

## Dimensions

### Version avec axe creux

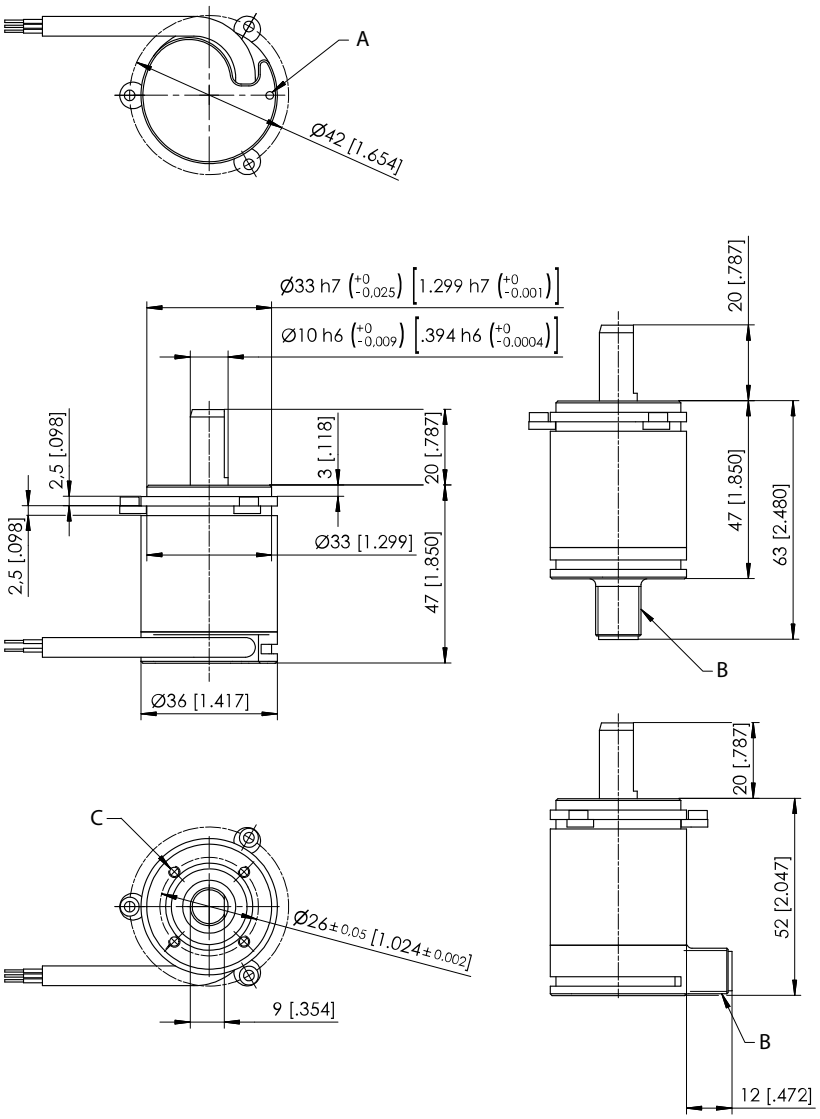



A – Marquage
B – Connecteur M12
C – 4x M3 – 5 [.197] profondeur
L'orientation des trous filetés est indépendant du marquage!

Cotes en mm [pouces]. Poids env. 250 g.
Cotes données à titre indicatif.
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

## Version avec axe plein



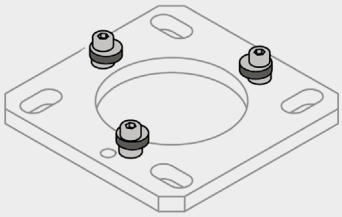

A – Marquage
B – Connecteur M12
C – 4x M3 – 5 [.197] profondeur
L'orientation des trous filetés est indépendant du marquage!
D – Excentriques de fixation PRPT-BFS1
E – Méplat

Cotes en mm [pouces]. Poids env. 250 g.
Cotes données à titre indicatif.
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

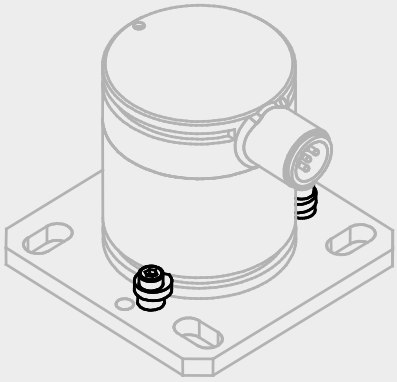
# Flasques d’adaptation et brides

## Possibilités de montage PRxS3

### Possibilités de montage des capteurs PRxS3

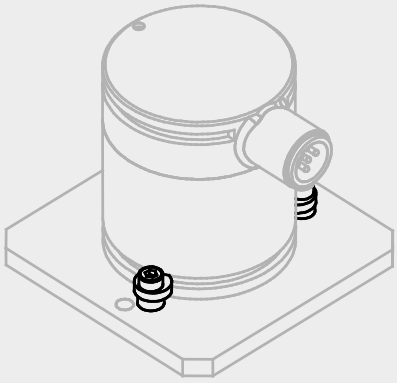


**Excentriques de fixation BFS1**



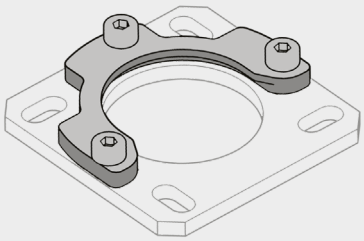
**PRPT-BPL1 + PRPT-BFS1**

(Flasques d’adaptation pour montage par vis + excentriques de fixation)

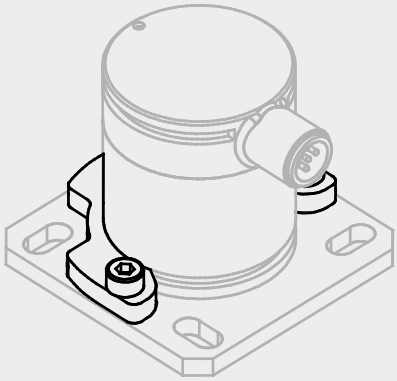


**PRPT-BPL2 + PRPT-BFS1**

(Flasques d’adaptation pour montage par soudage + excentriques de fixation)

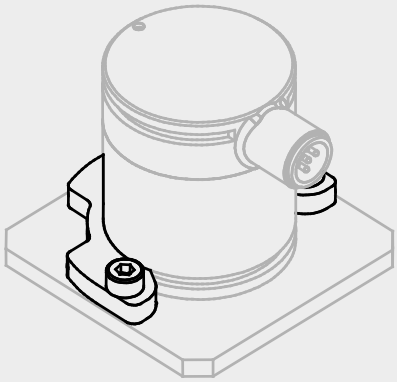


**Brides de serrage BFS2**



**PRPT-BPL1 + PRPT-BFS2**

(Flasques d’adaptation pour montage par vis + brides de serrage)



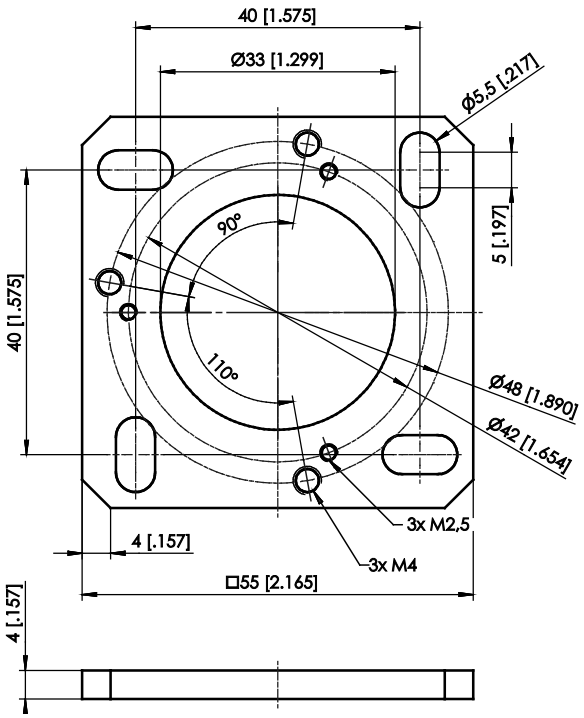
**PRPT-BPL2 + PRPT-BFS2**

(Flasques d’adaptation pour montage par soudage + brides de serrage)

## PRPT-BPL1

(Montage par vis)

En combinaison avec les excentriques de fixation PRPT-BFS1(3 x M2,5) ou avec les brides de serrage PRPT-FS2 (3 x M4).




Cotes en mm [pouces].

Poids: env. 30 g

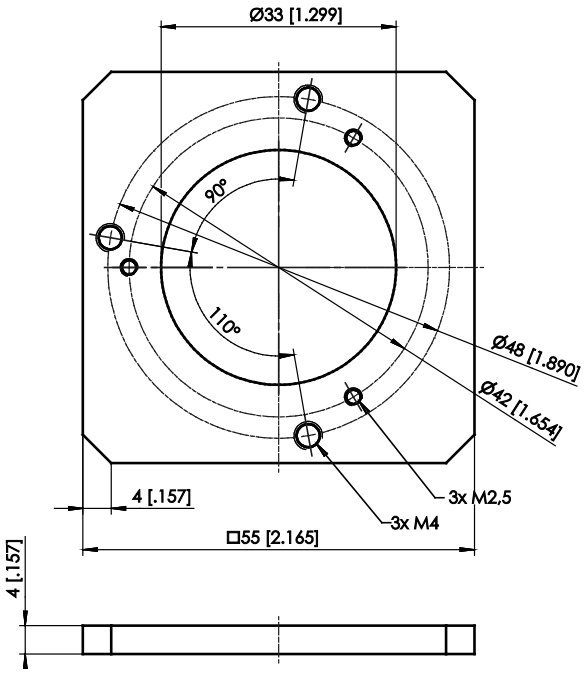
Cotes données à titre indicatif

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

## PRPT-BPL2

(Montage par soudage)

En combinaison avec les excentriques de fixation PRPT-BFS1(3 x M2,5) ou avec les brides de serrage PRPT-FS2 (3 x M4).




Cotes en mm [pouces].

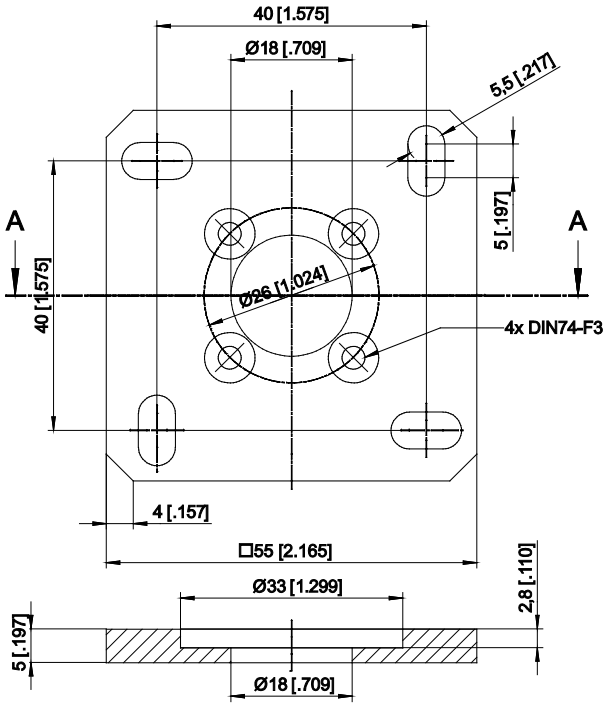
Poids: env. 30 g

Cotes données à titre indicatif

Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

## PRPT-BPL3

En combinaison avec PRAS3/PRDS3 et un montage en face avant.




Cotes en mm [pouces].

Poids: env. 30 g

Cotes données à titre indicatif

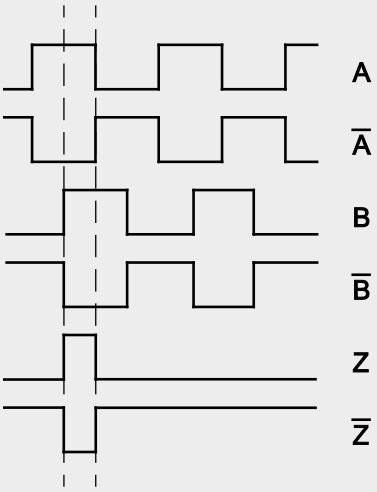
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

## Spécifications des étages de sortie

### Sorties incrémentales

| | | |
|---|---|---|
| **RS5VF / RS24VF**<br>Incrémental | Interface | EIA RS-422 |
| | Tension d'alimentation | RS5VF: 5 V DC ±10 %<br>RS24VF: 8 ... 36 V DC |
| | Consommation | 100 mA max., en fonction de la résistance de charge |
| | Fréquence d'impulsions maximale | 500 kHz |
| | Sortie | A, $\overline{A}$, B, $\overline{B}$, Z, $\overline{Z}$ Push-Pull |
| | Courant de sortie | 10 mA max. |
| | Stabilité en température | ±50 x $10^{-6}$ / °C de l'E.M. (typique) |
| | Température de fonctionnement | -40 ... +85 °C |
| | Protection électrique | Contre les courts-circuits |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 |

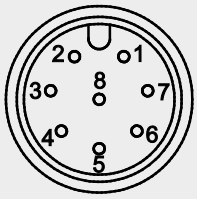
**Signaux de sortie**




Comptage croissant dans le sens horaire CW au regard de l'axe ou de la zone active du capteur.

Un top de référence Z, $\overline{Z}$ sera transmis à la position de référence.

**Branchement**
**Connecteur M12, 8 pôles**

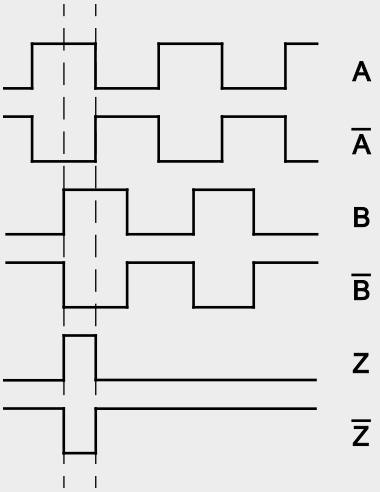



Vue sur l'embase du capteur

| Signaux de sortie | Broches du connecteur | Couleur des fils |
|---|---|---|
| Alimentation + | 1 | blanc |
| Alimentation GND | 2 | brun |
| A | 4 | jaune |
| $\overline{A}$ | 6 | rose |
| B | 3 | vert |
| $\overline{B}$ | 5 | gris |
| Z | 7 | bleu |
| $\overline{Z}$ | 8 | rouge |

| | | |
|---|---|---|
| **HT24VF**<br>Incrémental | Interface | HTL |
| | Tension d'alimentation | 8 ... 36 V DC |
| | Consommation | 100 mA max., en fonction de la résistance de charge |
| | Fréquence d'impulsions max. | 500 kHz |
| | Sortie | A, $\overline{A}$, B, $\overline{B}$, Z, $\overline{Z}$ Push-Pull |
| | Courant de sortie | 10 mA max. |
| | Stabilité en température | ±50 x $10^{-6}$ / °C de l'E.M. (typique) |
| | Température de fonctionnement | -40 ... +85 °C |
| | Protection électrique | Contre les courts-circuits |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 |

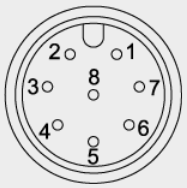
**Signaux de sortie**




Comptage croissant dans le sens horaire CW au regard de l'axe ou de la zone active du capteur.

Un top de référence Z, $\overline{Z}$ sera transmis à la position de référence.

**Branchement**
**Connecteur M12, 8 pôles**



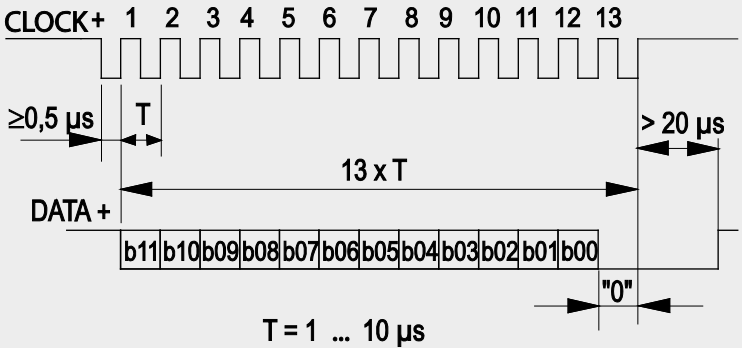

Vue sur l'embase du capteur

| Signaux de sortie | Broches du connecteur | Couleur des fils |
|---|---|---|
| Alimentation + | 1 | blanc |
| Alimentation GND | 2 | brun |
| A | 4 | jaune |
| $\overline{A}$ | 6 | rose |
| B | 3 | vert |
| $\overline{B}$ | 5 | gris |
| Z | 7 | bleu |
| $\overline{Z}$ | 8 | rouge |

## Sortie SSI

| | | |
|---|---|---|
| **RSSI5V/RSSI24V**<br>Série synchrone SSI<br>SSI | Interface | EIA RS-422 |
| | Tension d'alimentation | RSSI5V: 5 V DC ±10 %<br>RSSI24V: 10 ... 36 V DC |
| | Consommation | 100 mA max. sans charge |
| | Fréquence de l'horloge | 100 kHz ... 1 MHz |
| | Code | Gray code 12 Bit |
| | Temps de pause entre 2 trains d'impulsions | 20 µs min. |
| | Stabilité en température | ±50 x $10^{-6}$ / °C de l'E.M. (typique) |
| | Température de fonctionnement | Voir les spécifications du capteur |
| | Protection électrique | Contre les courts-circuits |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 |

**Diagramme des impulsions**
(train de 13 impulsions)

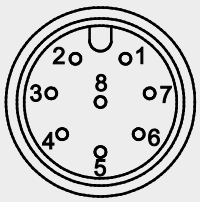



**Ratio de transmission**

| Longueur de câble | Baud |
|---|---|
| 50 m | 100-1000 kHz |
| 100 m | 100-300 kHz |

**Remarque:**
La fréquence de transmission dépend directement de la longueur du câble. Les câbles associés à CLOCK/$\overline{\text{CLOCK}}$ et DATA/$\overline{\text{DATA}}$ doivent être torsadés par paire de même que blindés par paire et en commun.

**Branchement**
**Connecteur M12, 8 pôles**




Vue sur l'embase du capteur

| Signaux de sortie | Broches du connecteur | Couleur des fils |
|---|---|---|
| Alimentation + | 1 | blanc |
| Alimentation GND | 2 | brun |
| CLOCK | 3 | vert |
| $\overline{\text{CLOCK}}$ | 4 | jaune |
| DATA | 5 | gris |
| $\overline{\text{DATA}}$ | 6 | rose |
| - | 7 | bleu |
| - | 8 | rouge |

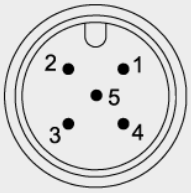
## Sortie digitale CANopen

| | | |
|---|---|---|
| **CANOP**<br>CANopen<br>CAN | Spécification CAN | ISO 11898, Basic et Full CAN 2.0 B |
| | Profil de communication | CANopen CiA 301 V 4.02, Slave |
| | Profil de l'instrumentation | Encoder CiA 406 V 3.2 |
| | Service de configuration | LSS, CiA Draft Standard 305 (ratio de transmission, adresse de noeud) |
| | Error Control | Node Guarding, Heartbeat, Emergency Message |
| | Adresse de noeud | Paramétrable par LSS ou SDO, default: 127 |
| | PDO | 3 TxPDO, 0 RxPDO, no linking, static mapping |
| | PDO Modes | Event-/Time triggered, Remote-request,<br>Sync cyclic/acyclic |
| | SDO | 1 Server, 0 Client |
| | CAM | 8 noeuds |
| | Certifié | Oui |
| | Ratio de transmission | 50 kBit jusqu'à 1 Mbit, paramétrable par LSS ou SDO, default: 125 kBit |
| | Connectique | Connecteur M12, 5 pôles |
| | Résistance de terminaison intégrée | Paramétrable |
| | Bus isolé galvaniquement | Non |

| | | |
|---|---|---|
| **Caractéristiques techniques** | Tension d'alimentation | 8 ... 36 V DC |
| | Consommation | 20 mA typique pour 24 V DC<br>40 mA typique pour 12 V DC, 80 mA max. |
| | Fréquence d'échantillonnage | 1 kHz (asynchrone) |
| | Stabilité en temperature | ±50 x $10^{-6}$/°C de l'E.M (typique) |
| | Répétabilité | 1 LSB |
| | Température de fonctionnement | Voir les spécifications du capteur |
| | Protection électrique | Inversion de polarité, court-circuit |
| | Rigidité diélectrique | 1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.) |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 |

**Branchement**

**Connecteur M12, 5 pôles**




Vue sur l'embase du capteur

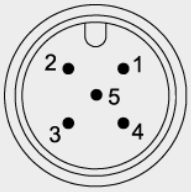
| Signaux de sortie | Broches du connecteur | Couleur des fils |
|---|---|---|
| Blindage | 1 | brun |
| Alimentation + | 2 | blanc |
| GND | 3 | bleu |
| CAN-H | 4 | noir |
| CAN-L | 5 | gris |

| | | |
|---|---|---|
| **CANOPR**<br>CANopen<br>CAN | Spécification CAN | ISO 11898, Basic et Full CAN 2.0 B |
| | Profil de communication | CANopen CiA 301 V 4.02, Slave |
| | Profil de l'instrumentation | Encoder CiA 406 V 3.2 |
| | Service de configuration | LSS, CiA Draft Standard 305<br>(ratio de transmission, adresse de noeud) |
| | Error Control | Node Guarding, Heartbeat, Emergency Message |
| | Adresse de noeud | Paramétrable par LSS ou SDO, default: 127 et 126 |
| | PDO | 3 TxPDO, 0 RxPDO, no linking, static mapping |
| | PDO Modes | Event-/Time triggered, Remote-request,<br>Sync cyclic/acyclic |
| | SDO | 1 Server, 0 Client |
| | CAM | 8 noeuds |
| | Certifié | Oui |
| | Ratio de transmission | 50 kBit jusqu'à 1 Mbit, paramétrable par LSS ou SDO, default: 125 kBit |
| | Connectique | Connecteur M12, 5 pôles |
| | Résistance de terminaison intégrée | Paramétrable |
| | Bus isolé galvaniquement | Non |

| | | |
|---|---|---|
| **Caractéristiques techniques** | Tension d'alimentation | 8 ... 36 V DC |
| | Consommation | 40 mA typique pour 24 V DC<br>80 mA typique pour 12 V DC<br>120 mA max. |
| | Fréquence d'échantillonnage | 1 kHz (asynchrone) |
| | Stabilité en temperature | ±50 x $10^{-6}$/°C de l'E.M (typique) |
| | Répétabilité | 1 LSB |
| | Température de fonctionnement | Voir les spécifications du capteur |
| | Protection électrique | Inversion de polarité, courts-circuits |
| | Rigidité diélectrique | 1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.) |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 |

**Branchement**

**Connecteur M12, 5 pôles**

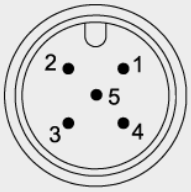



Vue sur l'embase du capteur

| Signaux de sortie | Broches du connecteur | Couleur des fils |
|---|---|---|
| Blindage | 1 | brun |
| Alimentation + | 2 | blanc |
| GND | 3 | bleu |
| CAN-H | 4 | noir |
| CAN-L | 5 | gris |

## Sortie digitale CAN SAE J1939

| | | | |
|---|---|---|---|
| **CANJ1939**<br>SAE J1939<br>CAN | Spécification CAN | ISO 11898, Basic et Full CAN 2.0 B | |
| | Transceiver | Compatible 24V, non isolé | |
| | Profil de communication | SAE J1939 | |
| | Ratio de transmission | 250 kBit/s | |
| | Résistance de terminaison intégrée | Paramétrable | |
| | Adresse | Default 247d, paramétrable | |
| **NAME Fields** | Arbitrary address capable | 1 | Yes |
| | Industry group | 0 | Global |
| | Vehicle system | 7Fh (127d) | Non specific |
| | Vehicle system instance | 0 | |
| | Function | FFh (255d) | Non specific |
| | Function instance | 0 | |
| | ECU instance | 0 | |
| | Manufacturer | 145h (325d) | Manufacturer ID |
| | Identity number | 0nnn | Serial number 21 bit |
| **Parameter Group Numbers (PGN)** | Configuration data | PGN EF00h | Proprietary-A<br>(PDU1 peer-to-peer) |
| | Process data | PGN FFnnh | Proprietary-B<br>(PDU2 broadcast);<br>nn Group Extension (PS) configurable |
| **Caractéristiques techniques** | Tension d'alimentation | 8 ... 36 V DC | |
| | Consommation | 20 mA typique pour 24 V DC<br>40 mA typique pour 12 V DC<br>80 mA max. | |
| | Fréquence d'échantillonnage | 1 kHz (asynchrone) | |
| | Stabilité en temperature | ±50 x $10^{-6}$/°C de l'E.M (typique) | |
| | Répétabilité | 1 LSB | |
| | Température de fonctionnement | Voir les spécifications du capteur | |
| | Protection électrique | Inversion de polarité, courts-circuits | |
| | Rigidité diélectrique | 1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.) | |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 | |

| Branchement<br>**Connecteur M12, 5 pôles**<br><br><br>Vue sur l’embase du capteur | **Signaux de sortie** | **Broches du connecteur** | **Couleur des fils** |
|---|---|---|---|
| | Blindage | 1 | brun |
| | Alimentation + | 2 | blanc |
| | GND | 3 | bleu |
| | CAN-H | 4 | noir |
| | CAN-L | 5 | gris |

| | | | |
|---|---|---|---|
| **CANJ1939R**<br>CAN SAE J1939 | Spécification CAN | ISO 11898, Basic et Full CAN 2.0 B | |
| | Transceiver | Compatible 24V, non isolé | |
| | Profil de communication | SAE J1939 | |
| | Ratio de transmission | 250 kBit/s | |
| | Résistance de terminaison intégrée | Paramétrable | |
| | Adresse | Default 247d et 246d, paramétrable | |

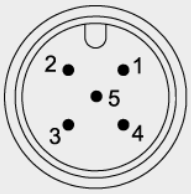
| | | | |
|---|---|---|---|
| **NAME Fields** | Arbitrary address capable | 1 | Yes |
| | Industry group | 0 | Global |
| | Vehicle system | 7Fh (127d) | Non specific |
| | Vehicle system instance | 0 | |
| | Function | FFh (255d) | Non specific |
| | Function instance | 0 | |
| | ECU instance | 0 | |
| | Manufacturer | 145h (325d) | Manufacturer ID |
| | Identity number | 0nnn | Serial number 21 bit |

| | | | |
|---|---|---|---|
| **Parameter Group Numbers (PGN)** | Configuration data | PGN EF00h | Proprietary-A<br>(PDU1 peer-to-peer) |
| | Process data | PGN FFnnh | Proprietary-B<br>(PDU2 broadcast);<br>nn Group Extension (PS) configurable |

| | | |
|---|---|---|
| **Caractéristiques techniques** | Tension d'alimentation | 8 ... 36 V DC |
| | Consommation | 40 mA typique pour 24 V DC<br>80 mA typique pour 12 V DC<br>120 mA max. |
| | Fréquence d'échantillonnage | 1 kHz (asynchrone) |
| | Stabilité en temperature | ±50 x $10^{-6}$/°C de l'E.M (typique) |
| | Répétabilité | 1 LSB |
| | Température de fonctionnement | Voir les spécifications du capteur |
| | Protection électrique | Inversion de polarité, courts-circuits |
| | Rigidité diélectrique | 1 kV (V AC, 50 Hz, 1 min.) |
| | CEM | DIN EN 61326-1:2013 |

**Branchement**

**Connecteur M12, 5 pôles**




Vue sur l’embase du capteur

| Signaux de sortie | Broches du connecteur | Couleur des fils |
|---|---|---|
| Blindage | 1 | brun |
| Alimentation + | 2 | blanc |
| GND | 3 | bleu |
| CAN-H | 4 | noir |
| CAN-L | 5 | gris |

# Accessoires

## Connecteur préconfectionné M12, 8 pôles

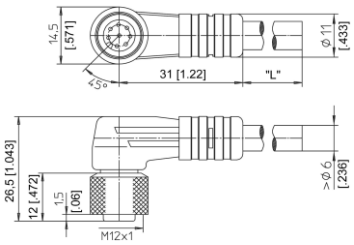
### (Femelle coudé)

Blindé avec blindage relié au connecteur

Le câble est ici confectionné avec un connecteur coudé 8 pôles. A l'autre extrémité se trouvent les fils de transmission du signal pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 2 m, 5 m et 10 m.

Section des brins: 0,25 mm²

Diamètre du câble: 6,3 ±0,2 mm




**Référence commande:**

| | |
|---|---|
| | **KAB - xM - M12/8F/W - LITZE** |
| IP69: | **KAB - xM - M12/8F/W/69K - LITZE** |

xM = Longueur en m

## Connecteur préconfectionné M12, 8 pôles

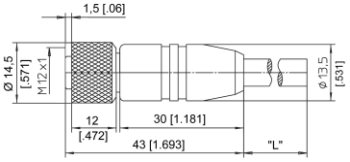
### (Femelle droit)

Blindé avec blindage relié au connecteur

Le câble est ici confectionné avec un connecteur droit 8 pôles. A l'autre extrémité se trouvent les fils de transmission du signal pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 2 m, 5 m et 10 m.

Section des brins: 0,25 mm²

Diamètre du câble: 6,3 ±0,2 mm




**Référence commande:**

| | |
|---|---|
| | **KAB - xM - M12/8F/G - LITZE** |
| IP69: | **KAB - xM - M12/8F/G/69K - LITZE** |

xM = Longueur en m

| **Branchement** M12, 8 pôles | **Broches du connecteur / Couleur des fils** | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 |
| | blanc | brun | vert | jaune | gris | rose | bleu | rouge |

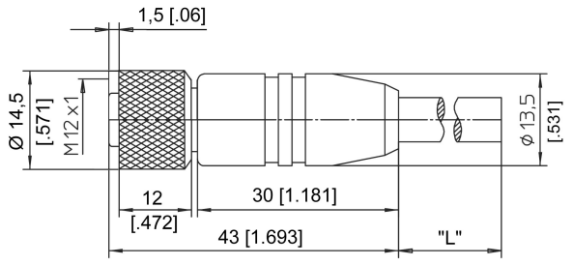
### Spécifications pour chaînes porte-câbles

| | |
|---|---|
| Vitesse maximale du mouvement | 3 m/s |
| Accélération maximale | 5 m/s² |
| Rayon de courbure minimal | 10 x diamètre du câble |

## Connecteur préconfectionné M12, 5 pôles CAN-Bus

Le câble est ici confectionné avec un connecteur droit 5 pôles. A l'autre extrémité se trouve un autre connecteur droit 5 pôles (mâle) pour branchement. Les longueurs standard disponibles sont 0,3 m, 2 m, 5 m et 10 m.

Diamètre du câble: 6,7 ±0,2 mm




**Référence commande**

| | |
|---|---|
| | **KAB - xM - M12/5F/G - M12/5M/G - CAN** |
| IP69: | **KAB - xM - M12/5F/G/69K - M12/5M/G/69K - CAN** |

xM = Longueur in m

### Spécifications pour chaînes porte-câbles

| | |
|---|---|
| Vitesse maximale du mouvement | 3 m/s |
| Accélération maximale | 5 m/s$^2$ |
| Rayon de courbure minimal | 10 x diamètre du câble |

## T de raccordement M12, 5 pôles CAN-Bus

**Référence commande**

**KAB - TCONN - M12/5M - 2M12/5F - CAN**



## Résistance de terminaison M12, 5 pôles CAN-Bus

**Référence commande**

**KAB - RTERM - M12/5M/G - CAN**

