posiwire®
Capteurs de position à câble

WS58C

Capteur de déplacement pour des étendues de mesure jusqu’à 2.500 mm



- **Indice de protection jusqu'à IP64**
- **Boîtier en aluminium**
- **Avec codeur optique**

Modèles

SSI PROFI DEV CAN

Sortie codeur absolu

SSI PROFI DEV CAN



WS58C - Capteur de position à câble
Version avec sortie codeur absolu

Caractéristiques techniques

			Options de commande
Etendue de mesure	2500 mm	1	**2500**
Résolution avec 12 bit par tour (4096 impulsions / par tour)	0,04 mm (25 impulsions / mm)		
Etage de sortie	Codeur absolu avec sortie SSI Codeur absolu avec sortie Profibus Codeur absolu avec sortie Interbus Codeur absolu avec sortie DeviceNet Codeur absolu avec sortie CAN Codeur absolu avec sortie CANopen	2	**HSSI** **HPROF** **HINT** **HDEV** **HCAN** **HCANOP**
Linéarité	±0,05% de l'E.M. (standard) ±0,01% de l'E.M. (en option)	3	 **L01**
Composant de détection	Codeur absolu		
Matériau	Aluminium Câble de mesure: inox		
Indice de protection	IP50 (IP64 en option), en fonction du codeur		
Fixation du câble	Embout de fixation M4 Embout de fixation clip	4	**M4** **SB0**
Connectique	Connecteur ou raccordement bus		
Température	-20 ... +85 °C		
Poids			
CEM	DIN EN 61326-1:2013		

Référence commande

WS58C – 1 – 2 – 3 – 4

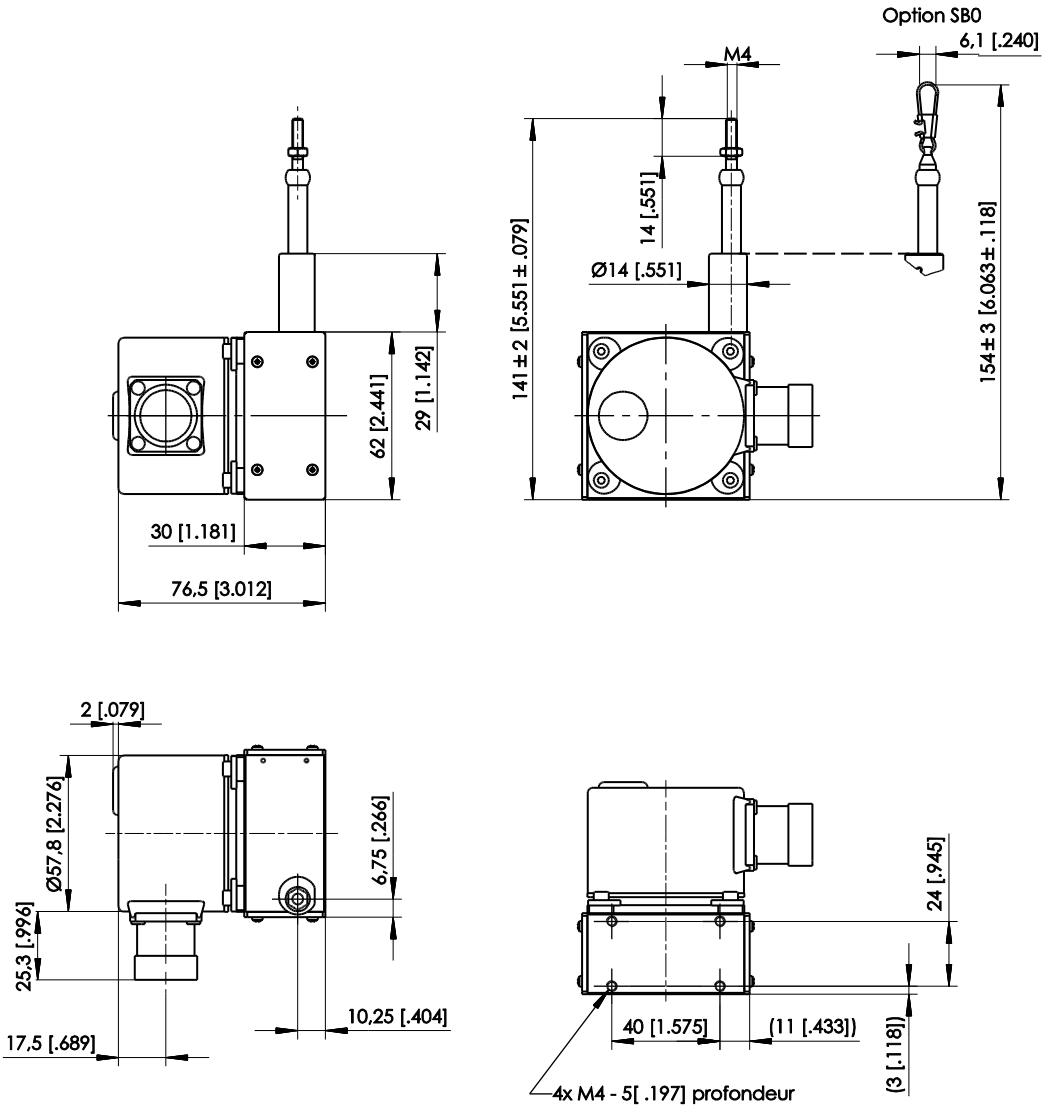
Exemple de commande : WS58C – 2500 – HSSI – M4

Accessoire :
Connecteur femelle CONN-CONIN-12F-G (voir page 9)

Force du câble de mesure, typique à 20 °C	**Course [mm]**	**Force max. lors du déroulement [N]**	**Force min. lors de l'enroulement [N]**
	2500	4,0	1,6

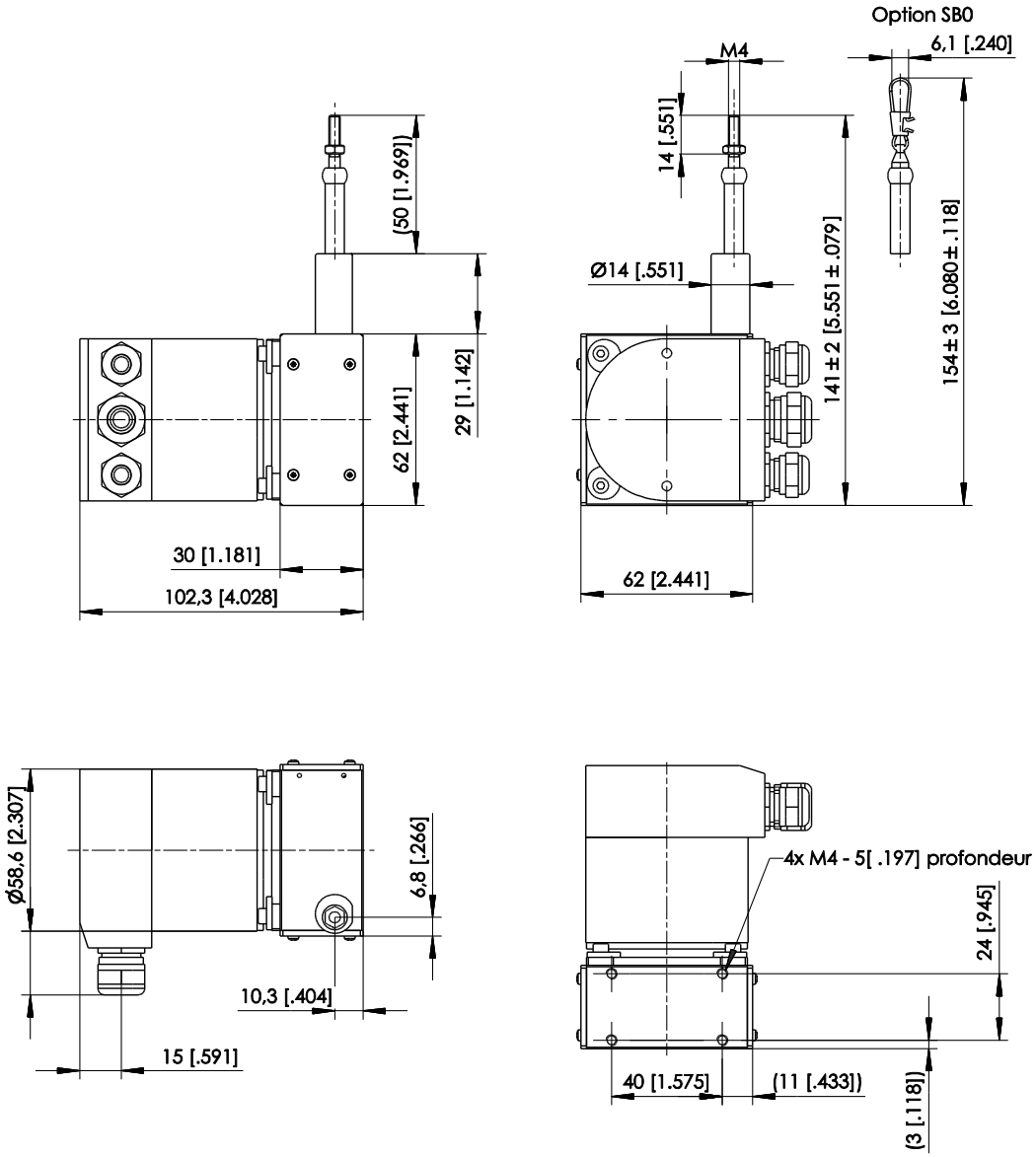
Encombrement

Etendue de mesure 2500 mm, codeur absolu HSSI



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

Etendue de mesure 2500 mm, codeur absolu HPROF / HINT / HDEV / HCAN / HCANOP

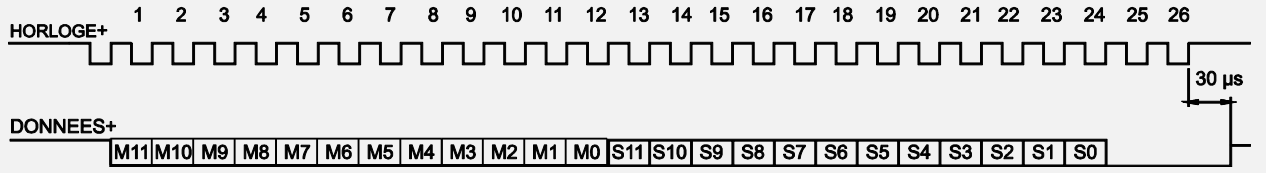


Cotes en mm [pouces]
Cotes données à titre indicatif.
Les plans d'encombrement spécifiques peuvent être demandés à l'usine.

Caractéristiques des étages de sortie
Sorties codeur absolu

HSSI série synchrone	Interface	SSI standard
	Tension d'alimentation	10 ... 30 V DC
	Consommation	100 mA
	Lines / drivers	Horloge et données / RS422
	Code de sortie	Gray
	Résolution	12 + 12 bit
	Fréquence de coupure -3 dB	500 kHz
	Entrée de commande	$\overline{\text{DIRECTION}}$
	Touche Preset	Remise à zéro avec signal optique
	Fonction alarme	Bit d'alarme (option SSI), bit d'avertissement
	LED d'état	Vert = OK, rouge = Alarme
	Connectique	Connecteur 12 pôles

Format des données

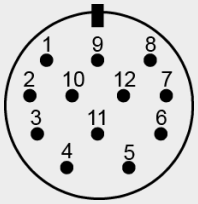


Mx = Multiturn-Bits, Sx = Singleturn-Bits

Ratio de transmission

Longueur du câble	Baud	Remarque:
< 50 m	< 400 kHz	Le taux de transmission admissible baisse avec la longueur du câble.
< 100 m	< 300 kHz	
< 200 m	< 200 kHz	
< 400 m	< 100 kHz	

Branchement
CONN-CONIN-12F-G



Vue sur l'embase du capteur

Signaux de sortie	Broches du connecteur	Couleur des fils
Alimentation +	8	blanc
Alimentation GND	1	brun
HORLOGE	3	jaune
$\overline{\text{HORLOGE}}$	11	vert
DONNEES	2	rose
$\overline{\text{DONNEES}}$	10	gris
Direction*	5	bleu
Signal de sortie 0 V	12	noir

* non relié ou relié à Alimentation+ = valeurs montantes en sens horaire
relié au Signal de sortie 0 V = valeurs descendantes en sens horaire

HPROF Profibus	Interface	RS485
	Protocole	Profibus-DP avec profil de codeur classe C2
	Tension d'alimentation	10 ... 30 V DC
	Consommation	250 mA
	Résolution	12 (10 ... 14) + 12 bit
	Code de sortie	Binaire
	Ratio de transmission	De 9,6 kBaud à 12 MBaud
	Fonctions programmables	Résolution, preset, sens de rotation
	Fonctions additionnelles	Vitesse, accélération, temps de fonctionnement
	Résistance de fin de bus	Réglable par commutateur DIP
	Connectique	Boîtier de raccordement bus
	CEM	DIN EN 61326: Classe A

Branchement	**Signaux de sortie**	**Raccordement au boîtier bus**
	U_b in	1
	0 V in	2
	U_B out	3
	0 V out	4
	B in	5
	A in	6
	B out	7
	A out	8

HDEV DeviceNet  	Interface	CAN-Highspeed selon ISO/DIS 11898 Spécification CAN 2.0 A (11-bit-identifier)
	Protocole	DeviceNet selon Rév. 2.0, programmable
	Tension d'alimentation	10 ... 30 V DC
	Consommation	250 mA
	Protocole	DeviceNet selon Rév. 2.0, programmable
	Résolution	12 (10 ... 14) + 12 bit
	Code de sortie	Binaire
	MAC-ID	Réglable par commutateur DIP
	Actualisation des données	Toutes les 5 ms
	Ratio de transmission	Réglable par commutateur DIP: 125 kBaud, 250 kBaud, 500 kBaud
	Fonctions programmables	Résolution, preset, direction
	Résistance de fin de bus	Réglable par commutateur DIP
	Connectique	Boîtier de raccordement bus
	CEM	DIN EN 61326-1:2013

Transmission des données

Impédance terminale	135 … 165 Ω (3 … 20 MHz)
Capacité du câble	< 30 pF
Impédance du câble	< 110 Ω/km
Diamètre des brins	> 0,63 mm
Section des brins	> 0,34 mm^2

Ratio de transmission

Longueur du segment	**Kbit/s**
500 m	125
250 m	250
100 m	500

Branchement	**Signaux de sortie**	**Raccordement au boîtier bus**
	U_b in	1
	0 V in	2
	CAN-L	3
	CAN-H	4
	Drain	5
	Drain	6
	CAN-H	7
	CAN-L	8
	0 V out	9
	U_b out	10

HCAN / HCANOP CANopen / CAN Layer 2	Interface	CAN-Highspeed selon ISO/DIS 11898
	Protocole	CANopen selon DS301 avec profil de codeur DSP406, codeur programmable classe C2
	Tension d'alimentation	10 … 30 V DC
	Consommation	250 mA
	Résolution	12 (10 … 14) + 12 Bit
	Code de sortie	Binaire
	Actualisation des données	Toutes les 1 ms (réglable), sur demande
	Ratio de transmission	Réglable 10 à 1000 kBit/s
	Numéro de noeud	Réglable par commutateur DIP
	Fonctions programmables	CANopen: Direction, résolution, preset, offset CAN L2: Direction, valeurs limites
	Fonctions additionelles	CANopen: Vitesse, accéleration, axe circulaire, valeurs limites CAN L2: Direction, valeurs limites
	Connectique	Boîtier de raccordement bus
	CEM	DIN EN 61326-1:2013

Branchement	**Signaux de sortie**	**Raccordement au boîtier bus**
	U_b in	1
	0 V in	2
	CAN in – (dominant L)	3
	CAN in + (dominant H)	4
	CAN GND in	5
	CAN GND out	6
	CAN out + (dominant H)	7
	CAN out – (dominant L)	8
	0 V out	9
	U_b out	10

Accessoires
Connecteur femelle CONIN, 12 pôles

Référence commande: **CONN-CONIN-12F-G**

Diamètre de câble
6 … 8 mm max.

