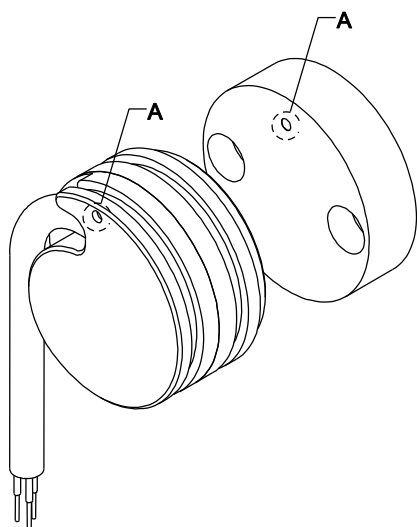
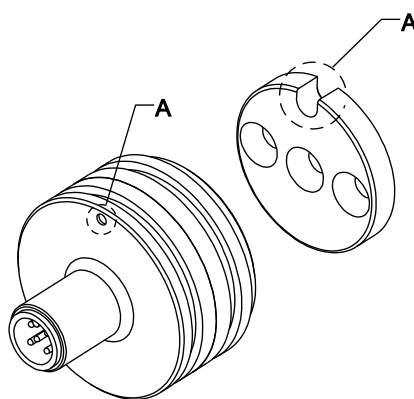


Position de référence

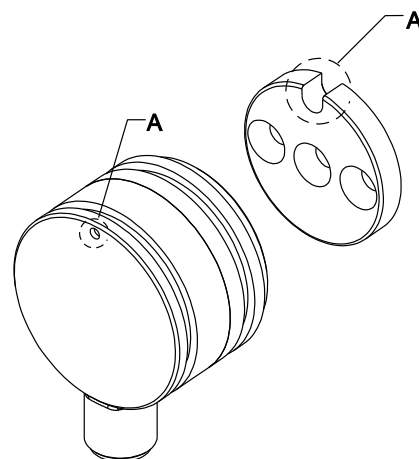
PRDS2 version câble



PRDS2 version avec connecteur M12 axial

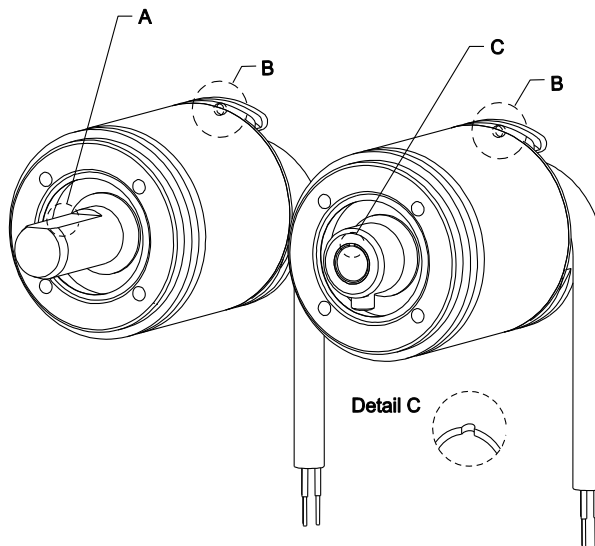


PRDS2 version avec connecteur M12 radial



A – Marquage

PRDS3 avec axe plein et axe creux



A – Méplat

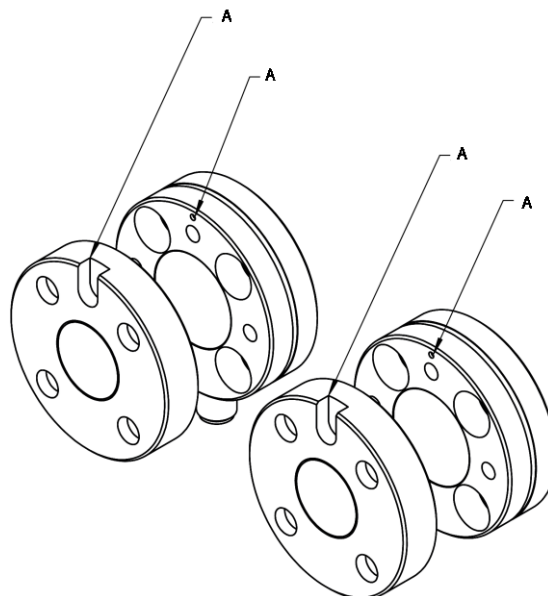
B – Marquage

C – Marquage (face arrière)

Charge admissible sur l'axe:

100 N axial, 100 N radial

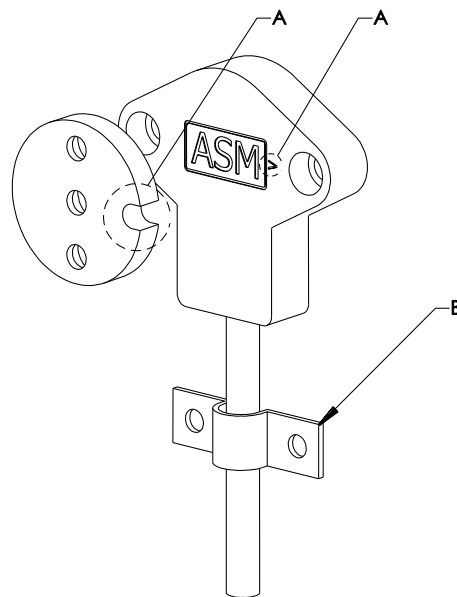
PRDS5 avec connecteur M12 axial et radial



A – Marquage

PRDS27/PRDS29

Montage avec serre-câble



A – Marquage

B – Serre-câble

4 Maintenance et recyclage

4.1 Maintenance et dépannage

AVIS

L'ouverture du boîtier de tous les capteurs posirot® implique une détérioration et la perte de la garantie du capteur

- Ne pas ouvrir le capteur.
- Aucune modification ne peut être entreprise sur le capteur, les réparations par le client ne sont pas possibles. Dans le cas d'une défaillance capteur, laissez le capteur sans fonctionnement et adressez vous à ASM.

Intervalle de maintenance

Dans le cadre d'une maintenance préventive, les différentes parties du capteur sont à contrôler visuellement (p. ex. l'intégrité du connecteur, du câble, du boîtier). Les intervalles de maintenance sont propres à l'application et sont directement liés aux conditions de mise en œuvre de l'utilisateur.

Nous préconisons de contrôler régulièrement le capteur d'éventuelles détériorations :

Type de vérification	Mesures
Intégrité du boîtier	Retournez le capteur endommagé à ASM
Intégrité du connecteur, du câble	Pièces endommagées : échangez les pièces concernées ou le cas échéant retournez le capteur à ASM
Eléments de fixation	Eléments de fixation desserrés : revissez les fixations avec le couple conseillé, le cas échéant prévoir des arrêts de vis
Contrôle visuelle de l'étanchéité de l'axe	Etanchéité de l'axe endommagée : Laissez le capteur hors tension et retournez-le à ASM

Calibrage des capteurs

Nous préconisons un recalibrage annuel des capteurs.

Des certificats de contrôle qualité (ISO9001 / ISO10012) ainsi que des protocoles de mesure peuvent être optionnellement commandés.

4.2 Recyclage

Gestion des déchets/recyclage selon les autorisations et règles administratives en vigueur.

5 Spécifications des étages de sortie

Sorties digitales

CANOPR CANopen 	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 et 126
	PDO	3 TxPDO, 0 RxPDO, no linking, static mapping
	PDO Modes	Event-/Time triggered, Remote-request, 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 80 mA typique pour 12 V DC 120 mA max.
	Fréquence d'échantillonnage	1 kHz (asynchrone)
	Stabilité en temperature	$\pm 50 \times 10^{-6} / ^\circ\text{C}$ 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	Signaux de sortie	Broches du connecteur	Couleur des fils
Connecteur M12, 5 pôles  Vue sur l'embase du capteur	Blindage	1	brun
	Alimentation +	2	blanc
	GND	3	bleu
	CAN-H	4	noir
	CAN-L	5	gris

CANopen – Mise en fonctionnement (MCANOP)



Download


- Les spécifications relatives à cette interface sont téléchargeables sur le site web ASM :

www.asm-sensor.com/fr/downloads.html > Fichier de configuration



Risque de blessure suite à des mouvements de machine inattendus

- Ne modifiez le paramétrage que lorsque l'état de la machine est sécurisé !
- Une modification de paramètre peut engendrer des mouvements et des soubresauts de machine inattendus !
- La modification de certains paramètres peut influencer d'autres paramètres, par ex. une modification de la résolution peut altérer les commutateurs à cames.
- Des mesures de précaution sont à prendre pour prévenir tout danger aux opérateurs et machines !

CANJ1939R 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 (PDU1 peer-to-peer)
	Process data	PGN FFnnh	Proprietary-B (PDU2 broadcast); nn Group Extension (PS) configurable

Caractéristiques techniques	Tension d'alimentation	8 ... 36 V DC
	Consommation	40 mA typique pour 24 V DC 80 mA typique pour 12 V DC 120 mA max.
	Fréquence d'échantillonnage	1 kHz (asynchrone)
	Stabilité en température	$\pm 50 \times 10^{-6}/^{\circ}\text{C}$ 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	Signaux de sortie	Broches du connecteur	Couleur des fils
Connecteur M12, 5 pôles  Vue sur l'embase du capteur	Blindage	1	brun
	Alimentation +	2	blanc
	GND	3	bleu
	CAN-H	4	noir
	CAN-L	5	gris

SAE J1939 – Mise en fonctionnement (MCANJ1939)



Download

- Les spécifications relatives à cette interface sont téléchargeables sur le site web ASM :

www.asm-sensor.com/fr/downloads.html > Fichier de configuration



Risque de blessure suite à des mouvements de machine inattendus

- Ne modifiez le paramétrage que lorsque l'état de la machine est sécurisé.
- Une modification de paramètre peut engendrer des mouvements et des soubresauts de machine inattendus !
- La modification de certains paramètres peut influencer d'autres paramètres, par ex. une modification de la résolution peut altérer les commutateurs à cames.
- Des mesures de précaution sont à prendre pour prévenir tout danger aux opérateurs et machines !

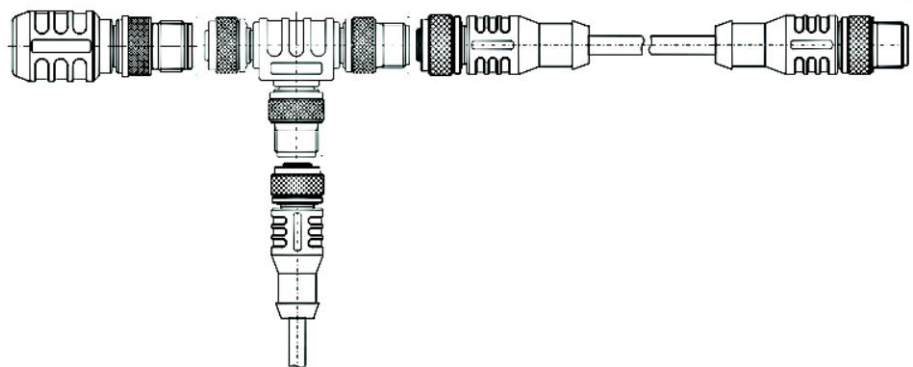
Câblage CAN-Bus

Le slave sera connecté à l'aide d'un connecteur en T au circuit CAN bus. Toute adaptation par stub doit être évitée. Des résistances de terminaison de 120 Ohm sont nécessaires à chaque extrémité du circuit.

Résistance de terminaison

Connecteur en T

CAN câblage



capteur

Caractéristiques de fiabilité

Modèle	PRDS-CANR deux voies	
Etage de sortie	MCANOPR	Interface CAN (CANopen) redondant
	MCANJ1939R	Interface CAN (SAE J1939) redondant
Caractéristiques	Type de l'appareil	B
	Durée de vie MTTF _D	250 ans
	Probabilité de défaillance PFH (λ_{DU})	450 Fit
	Durée de vie	20 ans
	Intervalle de calibration	Annuel
Conditions de référence	Tension d'alimentation UB	UB _{ref} = 24 V
	Température de référence ϑ	ϑ_{ref} = 60°C
	Vitesse maximale de rotation	720 rpm
Normes	Taux de défaillance des composants électroniques (Siemens)	SN29500

posirot®

Capteurs angulaires magnétiques PRDS-CANOPR, PRDS-J1939R



posirot®

Capteurs angulaires magnétiques PRDS-CANOPR, PRDS-J1939R



