

Manual de Operação

CARACTERÍSTICA MECÂNICA

BASE: AÇO INOX

TAMPA: AÇO INOX

EIXO: AÇO INOX

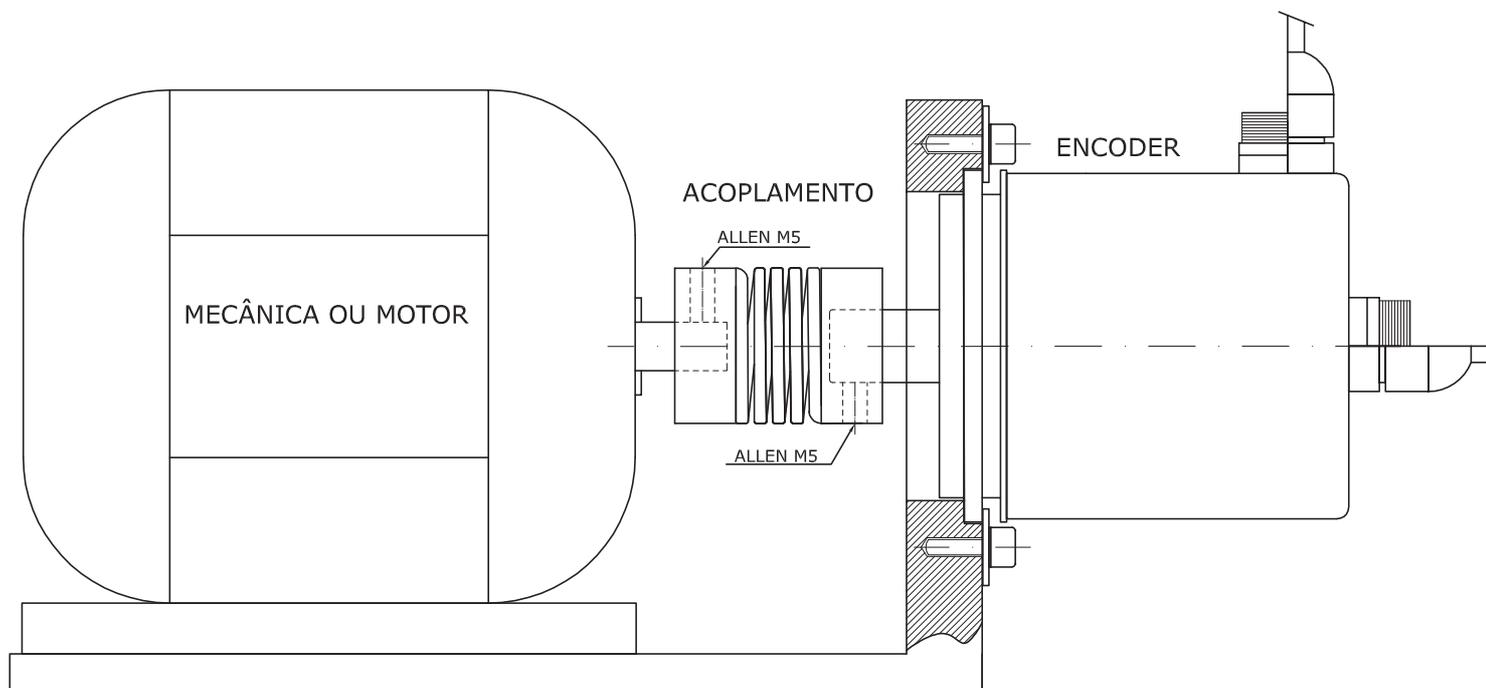
CARACTERÍSTICA ELÉTRICAS

ALIMENTAÇÃO: 10 a 28 Vdc

CORRENTE TOTAL 100 mA

COMUNICAÇÃO : MOD - BUS - RTU- (REDE RS485)

AO MONTAR O ENCODER USE SEMPRE UM ACOPLAMENTO FLEXIVEL ENTRE O EIXO DO ENCODER E O EIXO DO MOTOR OU MECÂNICA. VEJA EXEMPLO NA FIGURA ABAIXO.



CARACTERÍSTICA DETALHADA CONSULTAR DATA SHEET

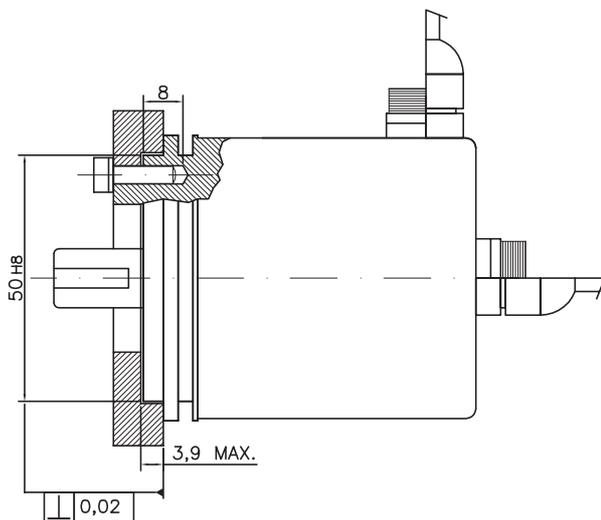
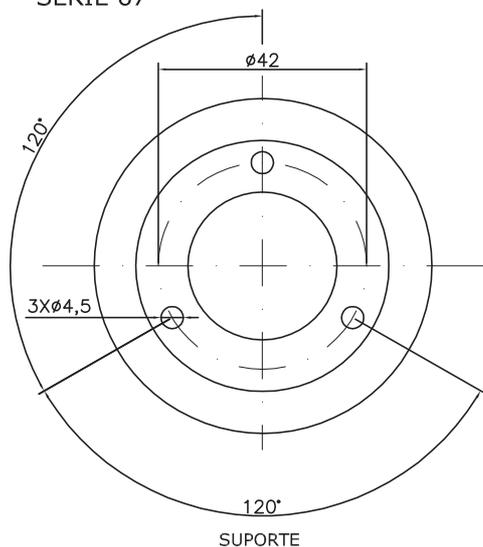
0800 7723877
www.hohner.com.br

ENCODER

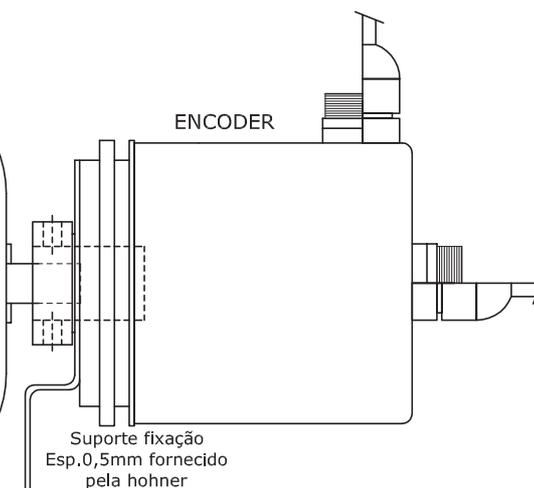
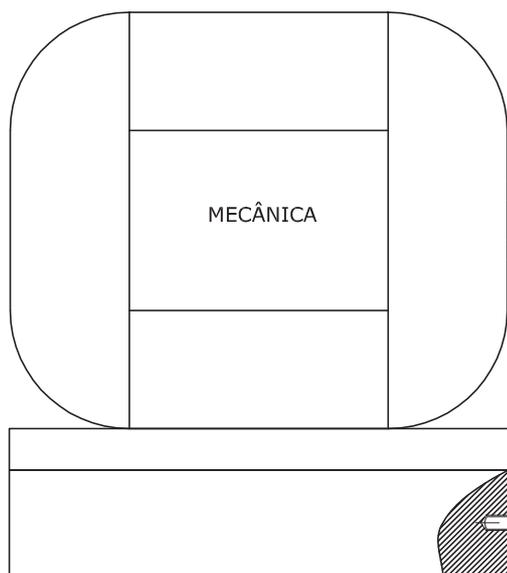
SERIE 67 - SERIE 67H e SERIE B7 Absoluto Serial

hohner

POSSIBILIDADE DE MONTAGEM
SERIE 67



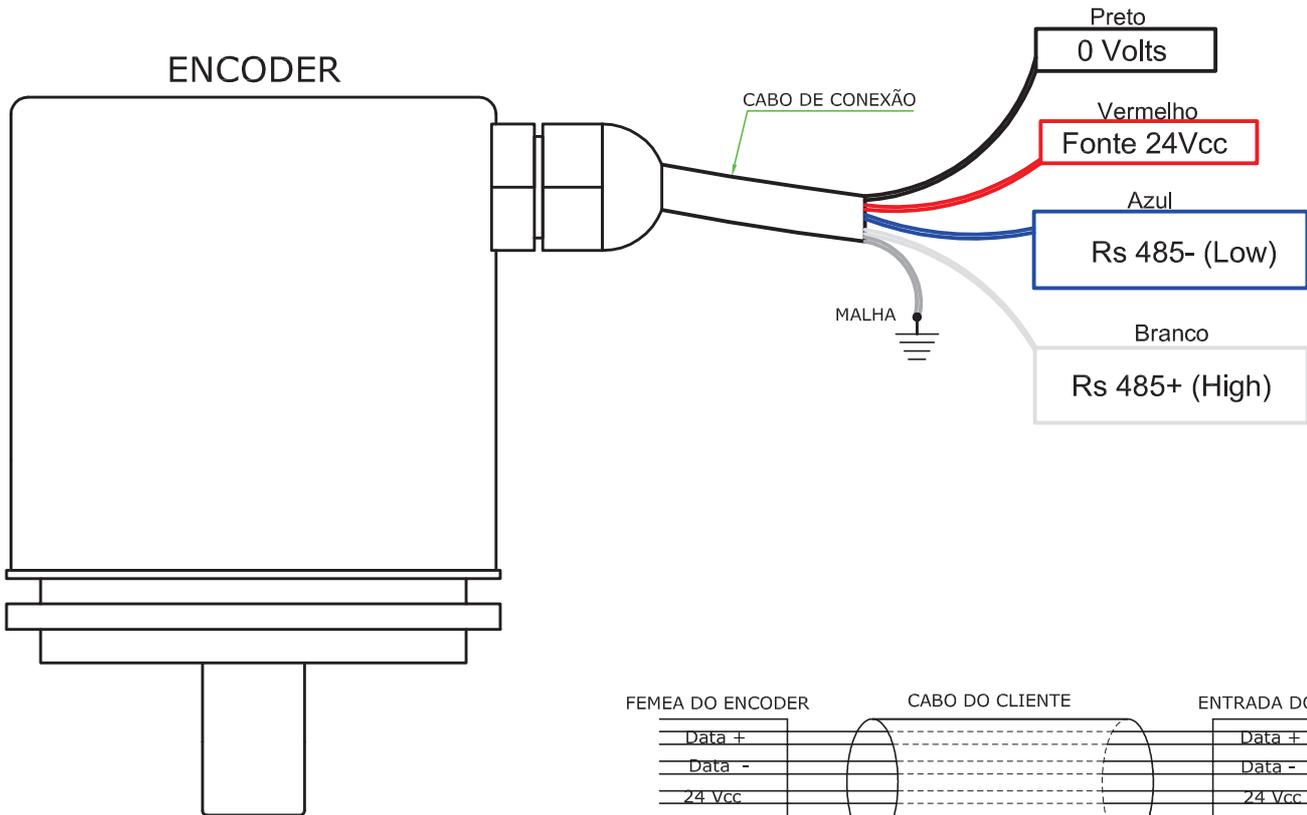
POSSIBILIDADE DE MONTAGEM
SERIE 67H



ENCODER

SERIE 67 - SERIE 67H e SERIE B7 Absoluto Serial

hohner



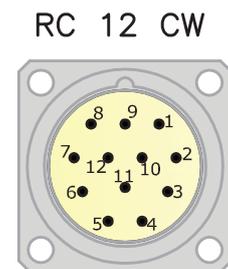
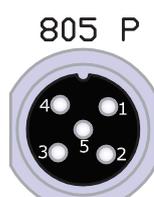
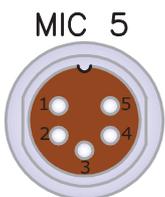
1º Ligações com cabo ou conector Identidade fixa

Preto	Pino 1	= 0 Volts (-)
Vermelho	Pino 2	= +Vcc (24v)
Azul	Pino 3	= Rs485- (Low)
Branco	Pino 4	= Rs485+ (High)

2º Conector Seleção identidade

Pino 1	= 0 volts (-)
Pino 2	= +Vcc (24v)
Pino 3	= RS485-
Pino 4	= RS485+
Pino 5	= 2.0
Pino 6	= 2.1
Pino 7	= 2.2
Pino 8	= 2.3 opcional - 8 a 15
Pino 9	= Comun
Pino 10 - 11 - 12	= NC

Seleção de Escravos 1 a 7



CARACTERÍSTICA DETALHADA CONSULTAR DATA SHEET

0800 7723877
www.hohner.com.br

3ª Tabela

Aberto (Sem ligação):- nível lógico "1".
Ligar ao pino CM (comum):- nível lógico "0".

Função	CM	Pino	Pino	Pino	Pino
Mic 08	Pino 8	5 = 2.0	6 = 2.1	7 = 2.2	
DB - 9	Pino 9	5 = 2.0	6 = 2.1	7 = 2.2	8 = 2.3
RC 12 CW	Pino 9	5 = 2.0	6 = 2.1	7 = 2.2	8 = 2.3
Identidade					
Nº 01	Ligar ao CM	Aberto	Aberto	Aberto	Aberto
Nº 02	Aberto	Ligar ao CM	Aberto	Aberto	Aberto
Nº 03	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Aberto	Aberto	Aberto
Nº 04	Aberto	Aberto	Ligar ao CM	Aberto	Aberto
Nº 05	Ligar ao CM	Aberto	Ligar ao CM	Aberto	Aberto
Nº 06	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Aberto	Aberto
Nº 07	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Aberto	Aberto
Nº 08	Aberto	Aberto	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 09	Ligar ao CM	Aberto	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 10	Aberto	Ligar ao CM	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 11	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 12	Aberto	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 13	Ligar ao CM	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 14	Aberto	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Ligar ao CM	Ligar ao CM
Nº 15	Ligar ao CM				

Os pontos de ligação para seleção de escravo, quando ligados ao Comum (0 volts) passam a ter o valor lógico 1. O Escravo número 1 tem o valor binário 0001. Código binário 0000 não tem efeito.

Configuração do Encoder comunicação Mod-Bus

- Interface: **Rs485**, não isolada
- Modo: **RTU**
- Função: **3** (Holding Registers 01H(LSB) e 01(MSB))
- Velocidade: **9600** ou **19200** (especificado na compra)

Leitura de Dados:

A leitura do Encoder no modo RTU é feita pela função 03H (Read Multiple Registers). O registro 01H contém os 16 bits menos significativos, e o registro seguinte 02H, os demais bits (se existirem). Ver a resolução total do Encoder. Caso o sistema operacional do PLC permita, a leitura pode ser feita como "Long Integer" (inteiro de 32 bits), onde dois Registradores consecutivos são lidos e considerados como um único Word inteiro de 32 bits (0 a 2³²)

Observar que este valor conterá os bits da parte Singleturn somados a parte do Multiturn.

ORIENTAÇÕES TÉCNICAS:

Faça as ligações de cabo ou conector de acordo com o especificado para o encoder (tensão e polaridade) e Rede Serial com polaridade correta (Data – com Data – e Data + com Data +). Antes de ligar a fonte certifique-se que a voltagem a ser aplicada ao encoder esteja dentro do especificado pelo mesmo. Já mais plugue à fêmea ou faça ligações ao encoder com o cabo energizado.

Os sinais de rede RS 485, 0 Volts e + 24 Vdc devem ser isolados das linhas de potência (fonte de ruído).

Assim como o cabo, os fios devem ser blindados com malha até a entrada do CLP (ou outro aparelho), ou seja, não só os sinais de rede, quanto o de 0 Volt também é importante que seja blindado da mesma forma.

É essencial que faça a blindagem com fita metálica dentro do painel caso haja mais de 2 cm de fio descoberto, sem malha.

Este cabo não deverá ter emendas entre o encoder e o CLP. Caso precise emendar o cabo, deverá ser coberto com fita metálica e ligado às malhas de ambos os lados, para que a emenda fique blindada além do cabo que deverá ser aterrado em uma das pontas, ou seja, Certificar-se que o aterramento é eficaz (igual ou menor que 10 ohms).

Caso tenha emenda no cabo para manutenção, faça através da caixa de inspeção (metálica ou cromada para conectar a malha e isolada das estruturas), as emendas devem ser feitas passando-se uma fita metálica próxima aos pontos de conexões dos fios “barras” (não mais que 2 cm de fio descoberto, sem malha). Devem-se ligar as malhas de ambos os lados entre si, além de ligá-las na blindagem da caixa de inspeção acima citada. Por fim, deverá ser feito o aterramento do cabo em uma das pontas.

A comunicação serial pode-se chegar a distancias de até 2 km com segurança. Para conexão entre encoder e o dispositivo em distâncias longas, usa-se apenas um cabo blindado com Dois condutores. A fonte de alimentação nesse caso deve estar no local do encoder. Só é possível usar cabo com Quatro vias para distâncias de até 100 metros.

A terminação de rede deve ser feita com resistores de terminação (RT). Os valores recomendado pela impedância característica da linha de transmissão RS 485 (consultar manual do CLP), onde dever ser instalado na extremidade da rede.

TERMOS DE GARANTIA

1) Os encoders têm um prazo de garantia de um ano a partir da data de emissão da nota fiscal de venda. A reclamação em garantia não desobriga o pagamento da fatura.

2) Por garantia: refere-se a substituição ou o reparo gratuito das peças que apresentaram defeito de fabricação ou ocasionado pelo transporte. O reparo será feito exclusivamente pela Hohner em sua fábrica.

3) Ficam excluídas da garantia as peças que tiverem sofrido algum dano físico ou elétrico pela instalação ou durante o seu uso.

4) São excluídas da garantia as peças que tiverem sido abertas por qualquer motivo.