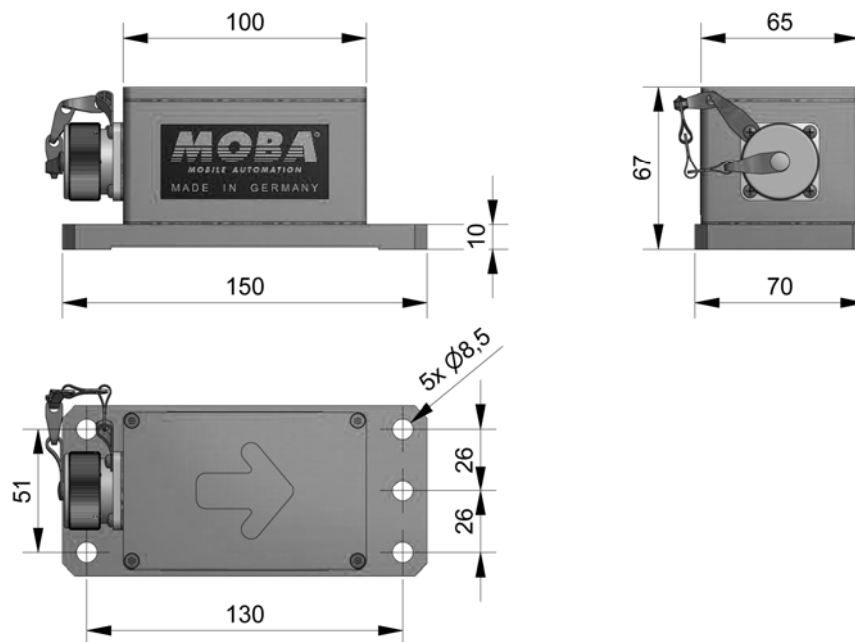


Abmessungen (Dimensions):**Technische Daten (Technical data):**

Betriebsspannung (voltage range):
10 V ... 30 V DC

Stromaufnahme (current consumption):
max. 70 mA @ 24 V

Messbereich (measuring range):
2x $\pm 60^\circ$

Interne Auflösung (internal resolution):
0,01 $^\circ$

Linearität (linearity):
 $\pm 0,02^\circ$

Nullpunktstabilität (zero point stability):
 $\pm 0,1^\circ$

Arbeitstemperaturbereich (operating temperature range):
-40 $^\circ\text{C}$... +85 $^\circ\text{C}$

Lagertemperaturbereich (storage temperature range):
-40 $^\circ\text{C}$... +85 $^\circ\text{C}$

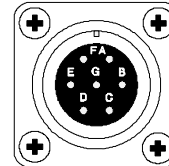
Schutzart (enclosure protection):
IP 67

Gewicht (weight):
ca. 0,7 kg

Farbe (colour):
RAL 9005

Pinbelegung (Pin connection):**CAN-Schnittstellen (CAN interfaces)**

ISO 11898 – 24 V; 125 kBits/sec



7pol. Gerätestecker; Bajonettverbindung
(7pin connector; bayonet type connection)

A = + Betriebsspannung (supply voltage)

B = CAN +

C = - Betriebsspannung (supply voltage)

D = CAN -

E = n.c.

F = n.c.

G = Schirm (shield)

Bemerkung (Remark):

= neg. Neigung (neg. slope)

= pos. Neigung (pos. slope)

= neg. Neigung (neg. slope)

= pos. Neigung (pos. slope)

Beschreibung der CAN-Nachrichten (Description of the CAN-messages):

COB-ID: Dual x: 158 [dec] bzw. 9E [hex]

Dual y: 162 [dec] bzw. A2 [hex]

Initialisierungsnachricht (Start-up message):

In den ersten 2 Sekunden nach dem Einschalten des Systems wird vom Sensor unter MUX = 255 (siehe unten) zyklisch eine 7Byte Statusnachricht gesandt. Anschließend wird mit MUX = 2 der Messwert gesendet.

(During the first 2 seconds after switching on the system a 7Byte status message is cyclically transmitted by the sensor under MUX = 255 (see below. After that with MUX = 2 the measured value is transmitted.

**Messwertnachricht, wenn Neigung im zulässigen Messbereich;
(data message, if slope is within permissible measuring range)**

Axis	ID	Byte1	Byte2	Byte3
	Sensor ID	MUX	Measured value	
x	158 dec.	2	Signed integer MSB-First	
y	162 dec.	2	Signed integer MSB-First	

MUX = 2 ---> Einheit (unit) = %
1Digit = 0,01 %

**Messwertnachricht, wenn Abstand außerhalb des zulässigen Messbereiches;
(data message if distance is out of permissible measuring range)**

Axis	ID	Byte1
	Sensor-ID	MUX
x	158 dec.	5
y	162 dec.	5

MUX = 5 ---> Messwert ist außerhalb des zulässigen Messbereiches;
(measured value is out of permissible range);

Sensor-ID;

7 Pin bayonet connector coding		Sensor-ID x	Sensor-ID y
PIN E	PIN F		
-	-	158 dec.	162 dec.
L	-	159 dec.	163 dec.
-	L	160 dec.	164 dec.
L	L	161 dec.	165 dec.
-	H	162 dec.	166 dec.
L	H	163 dec.	167 dec.
H	-	164 dec.	168 dec.
H	L	165 dec.	169 dec.
H	H	166 dec.	170 dec.

- = nicht verbunden (not connected)

L = verbunden mit – Betriebsspannung (connected to – supply voltage)

H = verbunden mit + Betriebsspannung (connected to + supply voltage)