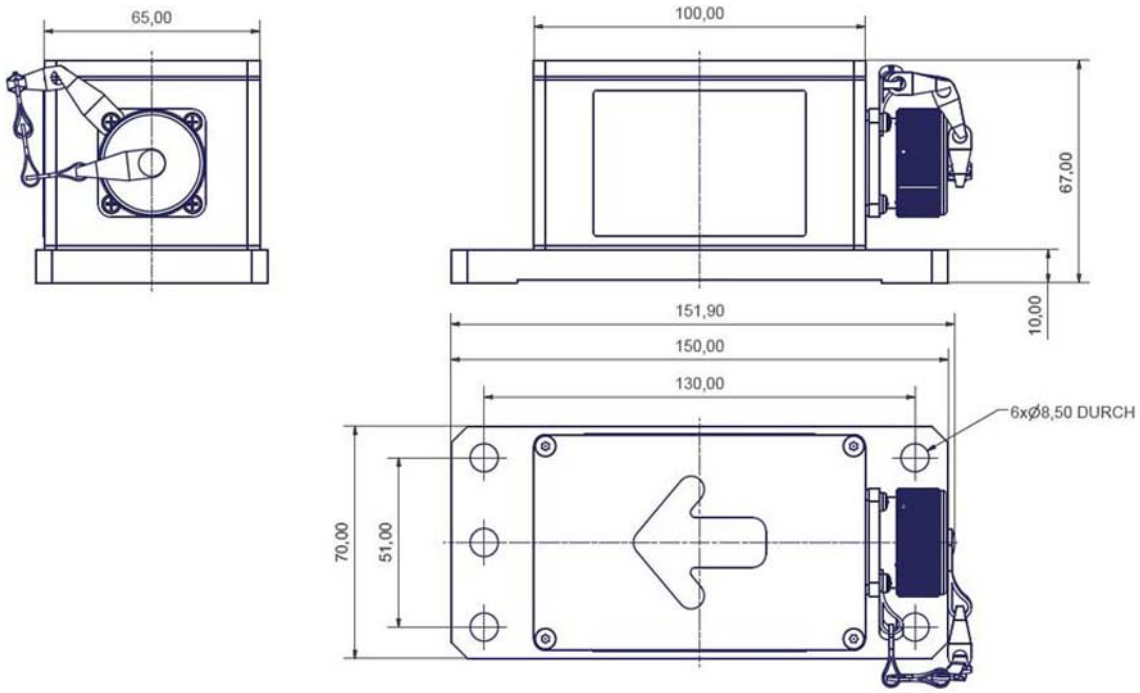
Neigungsgeber, CAN, 2 Achsen

Slope sensor, CAN, 2 axes

04-21-20013

Edition: 18.05.2016

Abmessungen / Dimensions [mm]:



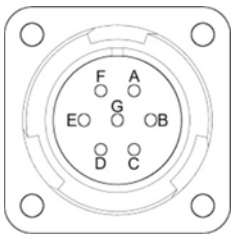
Technische Daten / Technical data:

Betriebsspannung: Voltage range	10 … 30 V DC
Stromaufnahme: Current consumption	40 mA @ 24V
Messbereich: Measuring range	2x +/-60 °
Interne Auflösung: Internal resolution	0,01 °
Linearität: Linearity	+/-0,02 °
Nullpunktstabilität: Zero point stability	+/-0,1 °
CAN Schnittstelle: CAN Interface	ISO 11898 – 24 V 125 kBits/sec
Arbeitstemperaturbereich: Operating temperature range	-40 … +85 °C
Lagertemperaturbereich: Storage temperature range	-40 … +85 °C
Schutzart: Enclosure protection	IP67
Gewicht: Weight	0,7 kg
Farbe: Colour	RAL 1021 [1]

Steckerbelegung / Connector pin assignment:

7 pol Gerätestecker, Bajonettverbindung
7 pin male connector, bayonet type connection

A = + Betriebsspannung / +supply voltage
B = CAN+
C = - Betriebsspannung / -supply voltage
D = CAN-
E = Adr. 1 / addr. 1
F = Adr. 2 / addr. 2
G = Schirm / shield



Bemerkung / Remark:

(1) Mikrostruktur / Microstructure

= X-Achse pos. Neigung / X-axis pos. slope

= X-Achse neg. Neigung / X-axis neg. slope

= Y-Achse pos. Neigung / Y-axis pos. slope

= Y-Achse neg. Neigung / Y-axis neg. slope

Beschreibung der CAN-Nachrichten / Description of the CAN-messages:

COB-ID: **Dual X: 158 [dec] bzw. / respectively 9E [hex]**
Dual Y: 162 [dec] bzw. / respectively 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 gesendet. 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 = %
1 Digit = 0,01%

Messwertnachricht, wenn Abstand außerhalb des zulässigen Messbereichs / 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 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 with -supply voltage
H = verbunden mit +Betriebsspannung / connected with +supply voltage