

API - Contrôleur de bus de terrain programmable CANopen, connecteur multisystème

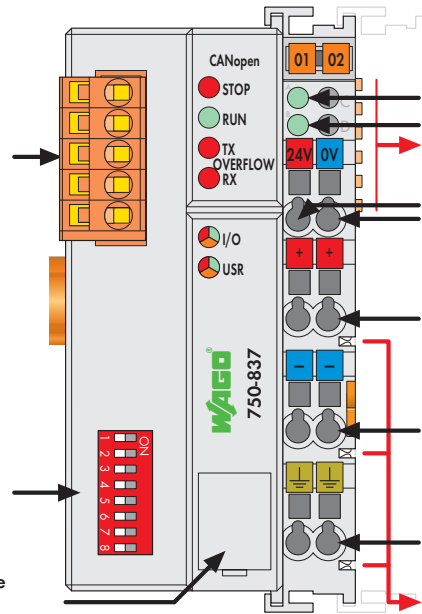
CPU 16-Bits



Connexion de bus de terrain Multi Connector Série 231

Commutateur DIP pour nœuds ID et vitesse de transmission

Interface de configuration et de programmation



Etat de l'alimentation - système - contacts de puissance

Contacts de données

Alimentation 24 V 0 V

Alimentation via contacts de puissance 24 V

0 V

⊥

Contacts de puissance

L'API CANopen combine la fonctionnalité de commande, de couplage E/S et de bus de terrain dans un seul appareil.

La constitution du programme est effectuée dans cinq langages disponibles dans l'outil de programmation selon la norme CEI 61131-3. Le programmeur accède à toutes les données du bus de terrain et d'E/S.

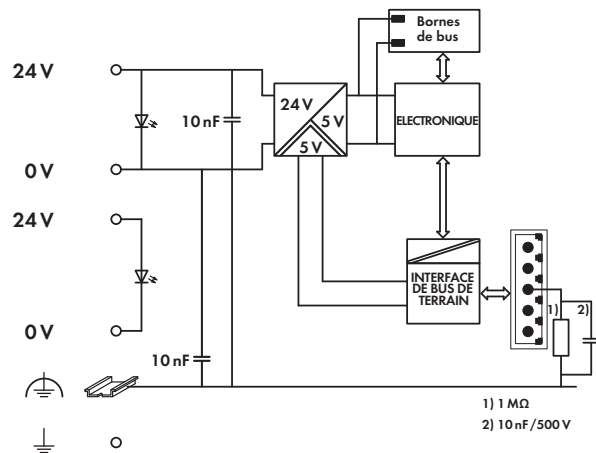
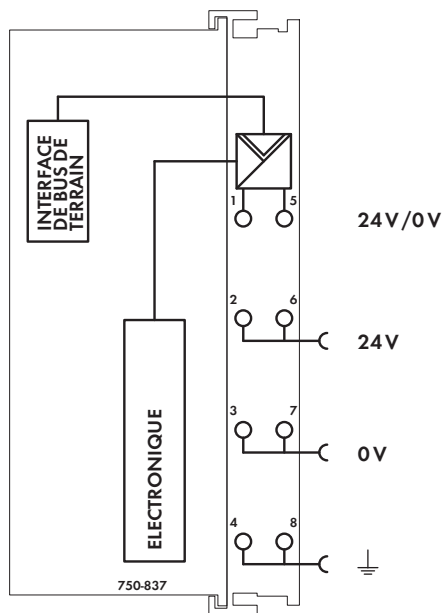
Caractéristiques et utilisation :

- Soulagement de la commande centrale grâce à l'utilisation des unités de traitement décentralisées
- Division des applications complexes en unité permettant un contrôle indépendant
- Réaction programmable lors d'une défaillance du bus de terrain
- Soulagement du système de communication CANopen grâce à un prétraitement des signaux
- Réaction rapide grâce à une commande décentralisée (sans aller-retour sur le bus de terrain CANopen)
- Déroulement de petits automatismes de manière autonome

Attention : les fichiers EDS sont nécessaires.

| Description | N° de produit | Unité d'emb. |
|---|---|--------------|
| Contrôleur CANopen avec connecteur MCS | 750-837 | 1 |
| Contrôleur CANopen avec connecteur MCS | 750-837/020-000 | 1 |
| Mémoire programme 256 kbytes; Mémoire de données 192 kbytes | | |
| Contrôleur CANopen avec connecteur MCS | 750-837/021-000 | 1 |
| Mémoire programme 640 kbytes; Mémoire de données 832 kbytes | | |
| Accessoires | N° de produit | Unité d'emb. |
| Fichiers EDS Téléchargement : www.wago.com | | |
| WAGO-I/O-PRO V2.3, kit RS-232 | 759-333 | 1 |
| Système de repérage rapide Mini-WSB | | |
| vierge | 248-501 | 5 |
| avec impression | voir pages 352 ... 353 | |
| Approbations | Voir aussi aperçu des approbations dans le chapitre 1 | |
| Marquage de conformité | CE | |
| Applications Marine (variantes sur demande) | ABS, BV, DNV, GL, KR, LR, NKK, PRS, RINA | |
| UL 508 | | |
| ANSI/ISA 12/12/01 | Class I Div2 ABCD T4 | |
| CEI 60079-0, -15 | BR-Ex nA II T4 | 750-837 |
| EN 60079-0, -15 | I M2 / II 3 GD Ex nA nL IIC | |
| EN 61241-0, -1 | T4 | |

| Données du système | |
|---|---|
| Nombre de contrôleurs connectés au réseau | 110 |
| Moyen de transmission | Conducteur Cu blindé 3 x 0,25 mm ² |
| Longueur max. du bus | 30 m ... 1000 m (selon vitesse de transmission/type de câble) |
| Vitesse de transmission | 10 kbauds ... 1 Mbaud |
| Connexion au bus | Connecteur mâle à 5 pôles; série 231 (MCS); Le connecteur 231-305/010-000 fait partie de la livraison |
| Programmation | WAGO-I/O-PRO 32, à partir de la version de firmware SW 11 aussi programmable avec WAGO-I/O-PRO |
| CEI 61131-3 | LD, ST, IL, FDB, SFC, GRAFCET |



Données techniques

| | |
|--|---|
| Nombre de bornes d'E/S | 64 |
| Bus de terrain | |
| Table image d'entrées max. | 512 bytes |
| Table image de sorties max. | 512 bytes |
| Variables d'entrées max. | 512 bytes |
| Variables de sorties max. | 512 bytes |
| Configuration | par PC ou commande |
| Mémoire programme | 128 kbytes |
| Mémoire de données | 64 kbytes |
| Mémoire sauvegardée (retain) | 8 kbytes |
| Temps du cycle | < 3 ms pour 1000 instructions de bit / 256 E/S digitales |
| Nombre de PDO | 32 Tx / 32 Rx |
| Nombre de SDO | 2 serveurs SDO / 16 clients SDO |
| Profil de configuration | DS-301 V4.01 |
| Profil d'appareil | DS-401 V2.0 |
| | Contrôle de la valeur limite |
| | PDO à déclenchement sur front |
| | Comportement configurable en cas d'erreur |
| | DSP 405 |
| | Programmation du maître NMT à l'aide de blocs fonctionnels |
| Distribution COB ID | SDO, standard |
| Distribution nœuds ID | Commutateur DIP |
| Autres caractéristiques CANopen | Esclave NMT |
| | Minimum Boot-up |
| | Mappage des TX et RX PDO |
| | Emergency Message |
| | Life Guarding/Heartbeat |
| | Configuration d'un module virtuel |
| Alimentation | DC 24 V (-25 % ... +30 %) |
| Courant d'entrée max. (24 V) | 500 mA |
| Rendement du bloc d'alimentation | 87 % |
| Consommation interne de courant (5 V) | 350 mA |
| Courant total pour bornes de bus (5 V) | 1650 mA |
| Séparation galvanique | 500 V (système/alimentation) |
| Tension via contacts de puissance | DC 24 V (-25 % ... +30 %) |
| Courant max. via contacts de puissance | DC 10 A |

Données techniques générales

| | |
|--|--|
| Température de fonctionnement | 0 °C ... +55 °C |
| Type de connexion | CAGE CLAMP® |
| Sections | 0,08 mm ² ... 2,5 mm ² / AWG 28 ... 14 |
| Longueurs de dénudage | 8 ... 9 mm / 0.33 in |
| Dimensions (mm) La x H x Prof. | 51 x 65 x 100 |
| | Hauteur à partir du niveau supérieur du rail |
| Poids | 200 g |
| Température de stockage | -25 °C ... +85 °C |
| Humidité relative (sans condensation) | 95 % |
| Résistance aux vibrations | selon CEI 60068-2-6 |
| Résistance aux chocs | selon CEI 60068-2-27 |
| Indice de protection | IP20 |
| CEM : CE - susceptibilité en réception | selon EN 61000-6-2 (2005) |
| CEM : CE - en émission | selon EN 61000-6-4 (2007) |
| CEM : Marine - susceptibilité en réception | selon Germanischer Lloyd (2003) |
| CEM : Marine - en émission | selon Germanischer Lloyd (2003) |