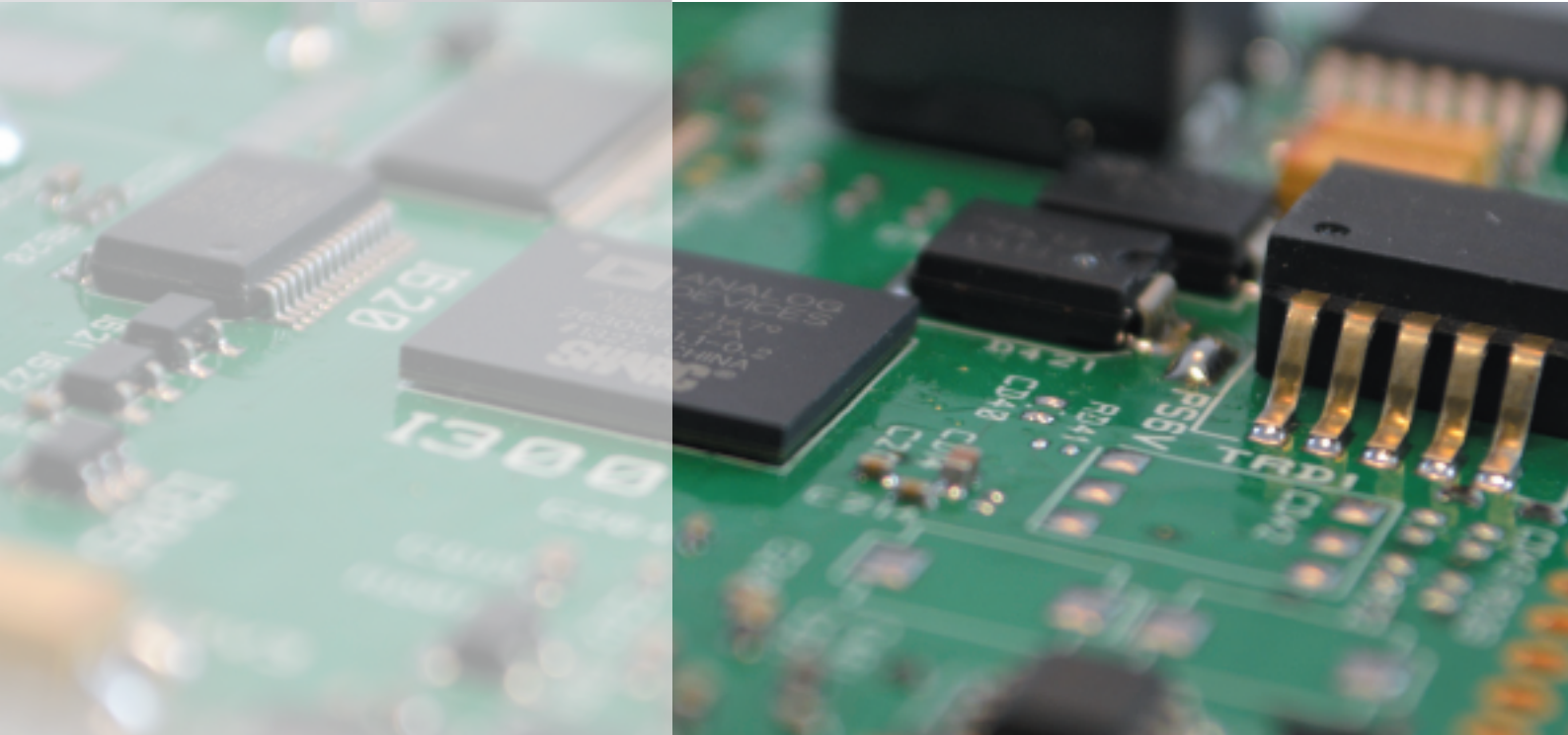


## Special fonction specifications



2000 & 4000 - Option CAN





<b>OPTION CAN</b>	<b>1</b>
<b>1. GENERALITES</b>	<b>3</b>
<b>2. DONNEES TECHNIQUES</b>	<b>3</b>
<b>2.1 FORMAT DES TELEGRAMMES CAN</b>	<b>3</b>
<b>3. CABLAGE</b>	<b>4</b>
<b>3.1 CABLAGE DE L'UNITE DE REGULATION</b>	<b>4</b>
3.1.1 CONNECTEUR XCOMMAND OU CONTROL I/O	4
3.1.2 CONNECTEURS CAN	4
3.1.3 CONNECTEUR 24VDC	4
<b>4. CONFIGURATION</b>	<b>5</b>
<b>4.1 PARAMETRES SPECIFIQUES CAN</b>	<b>5</b>
<b>5. REGULATION</b>	<b>5</b>

## 1. Généralités

L'option CAN permet au servo-amplificateur de communiquer avec une commande numérique au moyen de l'interface CAN.

Fonction	CAN
Hardware	Option CAN interface
Firmware	IRT2724
Windows user	3.0 et suivants

## 2. Données techniques

Description	Unité	Valeur
Fréquence d'horloge CAN	kHz	500
Adresse (paramètre 57)		8..15

### 2.1 Format des télégrammes CAN

Commande SDO	CMDE	Index	Sub index	Data	Unit
Enable drive	\$22	\$2183			
Disable drive	\$22	\$2182			
Trigger moving	\$22	\$2051	(0)	2 words	turn/65536
Stop moving	\$22	\$2191	(0)		
Get absolute position	(\$40)	\$2018	01	2 words	turn/65536
Set move acceleration	\$20	\$2018	02	1 word	Rpm/s
Set move velocity	\$20	\$2018	03	1 word	Rpm/s
Set homing acceleration	\$20	\$2019	01	1 word	Rpm/s
Set homing velocity	\$20	\$2019	03	1 word	Rpm
Set homing type	\$20	\$2019	04	(1 word)	No effect
Trigger homing	\$22	\$218D	(0)		
Set homing resolver offset	\$20	\$2019	05	(1 word)	No effect
Get homing state	(\$40)	\$2019	07		

Commande PDO	CMDE	Index
Reset drive	\$00	\$81
Start node	\$00	\$01

### 3. Câblage

#### 3.1 Câblage de l'unité de régulation

##### 3.1.1 Connecteur XCOMMAND ou Control I/O

PIN	Nom	Fonction	Pin type
1,5,11,13	GND	Masse commune pour entrées / sorties digitales et référence pour SPEED IN.	Masse alimentation
12	ENABLE\	Enable passif. Relier cette entrée au GND pour activer la puissance. Pull-up interne 4k7 au 5V.	Entrée numérique
14	GND 24V	Masse du enable actif optocouplé (libre de potentiel, max. 50VDC au GND).	Masse externe
15	ENABLE 24V	Enable actif optocouplé Tension d'entrée max. : 30 VDC (par rapport à « GND 24V ») Niveau actif : 20..30 VDC / 5kΩ (libre de potentiel, max. 50VDC au GND)	Entrée alimentation
19	INDEX\	Indexation Pull-up interne 4k7 au 5V. Voir (2)	Entrée numérique
20	PAUSE\	Entrée pause (STOP) Pull-up interne 4k7 au 5V. Voir (2)	Entrée numérique
8,10	RDY1,RDY2	Contacts du relais, libres de potentiel. 24 VDC, 0.5 A, 10 VA	Sortie, contact

(2) Ces entrées sont actives lorsqu'elles sont reliées au GND. La polarité de ces entrées est configurable (paramètre 24)

##### 3.1.2 Connecteurs CAN

PIN	Nom	Fonction	Pin type
3	GND	Masse	Masse
2	CANL	CAN low	Signal
7	CANH	CAN high	Signal

##### 3.1.3 Connecteur 24VDC



PIN	Nom	Fonction	Pin type
1	24VDC -	Masse	Masse
2	24VDC +	Alimentation (seul. si DC/DC équipé)	Alimentation

## 4. Configuration

### 4.1 Paramètres spécifiques CAN

La liste des paramètres suivant concerne spécialement l'option CAN

Adr.	St.	R/W	Unité	Limites	Description
27		R/W	-	1..2	Consigne à choix : 0 : digitale interne 1 : pas utilisé (analogique) 2 : CAN (par défaut au démarrage)
32		R/W	ms	0..7FFFh	Watchdog CAN. 0 = inactif > 0 : actif après réception du premier PDO position.
55	S	R/W	Delta position OK	128..8192	
57	S	R/W	-	8..15	Adresse d'axe CAN
58		R/W	Gain P position	1..32000	
59		R/W	Max speed following error	1..1000	

Ces paramètres peuvent être réglés avec l'utilitaire 2000WU pour windows, en accédant à la liste globale des paramètres par le bouton , ou par le bouton de réglage  et des boutons CAN et Command.

## 5. Régulation

La régulation est de type positionnement.

La position à atteindre transmise est donnée sur 32 bits en format 16 :16 ( 16 bits de tours moteur et 16 bits de position sur un tour moteur).

Irtsa/pau/27/01/2016