

**Asignación de pines aparato de medición láser LE-200 INTERBUS-S, Perfil Encom-K3**

**Nota General:**

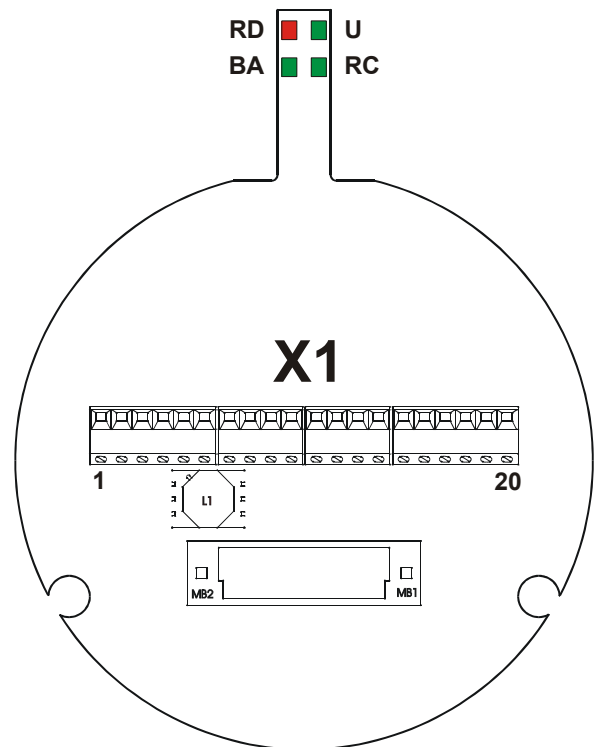
Si el aparato de medición láser es el último nodo en el anillo, deben ser cableadas sólo las señales de la interface de bus remoto entrantes (Remote IN). Si hay nodos adicionales en el anillo después del aparato de medición láser, deben ser cableadas adicionalmente las señales para la salida del bus remoto al siguiente nodo (Remote OUT). Para que sea detectado el siguiente nodo, debe insertar un puente entre el PIN 5 "RBST" y el pin 4 "GND". El número de identificación es el 55 decimal (37 HEX). En el maestro, el láser ocupa direccionamientos de 2 palabras para datos IN y direccionamientos de 2 palabras para datos OUT.

**Terminología:**

SMKDS 1-3,5:	Borna Phoenix Contact 10A/160V, paso 3.5 mm, dirección de conexión 55°		
Conexión:	rígido 0,14 - 1,5 mm <sup>2</sup>	flexible 0,14 - 1 mm <sup>2</sup>	Tamaño conductor (AWG) 26 - 16
	Flexible con final de cubierta sin cubierta de plástico: 0,25 - 0,5 mm <sup>2</sup>		Flexible con final de cubierta con cubierta de plástico: 0,25 - 0,5 mm <sup>2</sup>
US:	Alimentación estándar: 18 - 27 V DC, aparato con calefacción: 24 V DC (± 5%)		
Entrada US:	Nivel 1 > +8V, Nivel 0 < +2V, hasta ±35V, 5 kOhmios		
Salida US:	Nivel 1 > US-2V, Nivel 0 < 1 V, hasta 100mA		
GNDI / GND	Referencias de potencial de datos separadas entre si galvanicamente		

**X1 – Borna atornillable, 20-polos**

← →	Programación, Alimentación, Control	Pin 1	GND (referencia de potencial de pin 2)
		Pin 2	Salida US, programable
		Pin 3	Entrada US, programable
		Pin 4	GND (referencia de potencial para RBST)
		Pin 5	RBST invertido
		Pin 6	GND (referencia de pot. para Bus OUT)
		Pin 7	Tensión de alimentación 0V
		Pin 8	Tensión de alimentación US
		Pin 9	Interface de programación RS485 –
		Pin 10	Interface de programación RS485 +
←	Remote OUT	Pin 11	DO2 invertido
		Pin 12	DO2
		Pin 13	DI2 invertido
		Pin 14	DI2
→	Remote IN	Pin 15	GNDI (Referencia de pot. para Bus IN)
		Pin 16	Pantalla (interna vía elemento RC en carcasa)
		Pin 17	DO1 invertido
		Pin 18	DO1
		Pin 19	DI1 invertido
		Pin 20	DI1



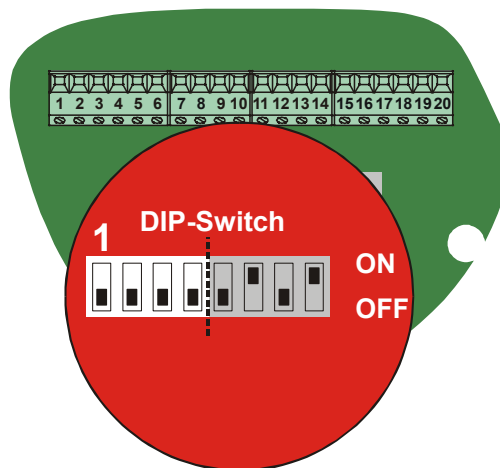
**LEDs**

- RD (rojo): Siguiete Interface IBS-Interface desconectado o comunicación bus disturbada
- RC (verde): Remote-Control
- BA (verde): Interbus-S activo
- U (verde): Alimentación SUP1

### Ajuste del control de velocidad (opcional)

Si el control de velocidad está activo, el bit de aviso correspondiente en el código de error será activado al sobrepasar el nivel de velocidad programado (ver Manual de instrucciones).

Esta función es opcional y sólo se puede utilizar si el conmutador de función DIP está incluido en la placa de conexiones. El reconocimiento del conmutador definido de fábrica (DIP 6/8 = ON) asegura que sólo los conmutadores DIP tengan validez. Por esto, los valores programados en el parámetro "Valor límite de velocidad" (ver Manual de instrucciones) serán sobre escritos. Los conmutadores DIP 1-4 se utilizan para la definición del nivel de velocidad deseado.



DIP-1	DIP-2	DIP-3	DIP-4	
0	0	0	0	inactivo
1	0	0	0	0,7 m/s
0	1	0	0	1 m/s
1	1	0	0	2 m/s
0	0	1	0	3 m/s
1	0	1	0	4 m/s
0	1	1	0	10 m/s