

## Fiche de technique en ligne

### Codeur WDGA 36C SAEJ1939

www.wachendorff-automation.fr/wdga36csaej1939

#### **Wachendorff Automatisation**

- ... Systèmes et codeurs rotatifs
- Systèmes complets
- Codeurs industriels robustes pour votre application
- Programme standard et versions spécifiques-clients
- Charges admissibles les plus élevées
- Production express en 48 heures
- Fabrication en Allemagne
- Un réseau de distributeurs dans le monde entier

**Industrie ROBUST** 



# Codeur rotatif WDGA 36C absolu CAN SAE J1939, avec EnDra®-Technologie







- EnDra®: sans maintenance et respectueuse de l'environnement
- Protocole CAN SAE J1939
- Monotour/Multitours (max. 16 bit / 32 bit)
- Technologie novatrice avec processeur 32 bits
- LED à 2 couleurs comme affichage de l'état de fonctionnement

PDU time LSB

www.wachendorff-automation.fr/wdga36csaej1939

Données mécaniques		Technologie Multitours	Technologie CaDra® broyetée cons
Type de bride	Bride ronde	recrinologic multiours	Technologie EnDra® brevetée sans batterie et sans transmission.
Matériau bride	Aluminium	Résolution Multitours	jusqu'à 32 bits
Matériau du boîtier	Acier inoxydable		jusqu'u 02 bits
Diamètre de la bride	Ø 36 mm	Données environnemental	es
		ESD (DIN EN 61000-4-2):	8 kV
Arbre(s)		Burst (DIN EN 61000-4-4):	2 kV
Matériau de l'arbre	Acier inoxydable	,	
Couple de démarrage	env. 0,3 Ncm en température ambiante	Qui comprend EMC :	DIN EN 61000-6-2 DIN EN 61000-6-3 DIN EN 61326-1
Diamètre de l'arbre	Ø 6 mm	Vibration:	300 m/s² (10 Hz à 2000 Hz)
Longueur de l'arbre	L : 12 mm	(DIN EN 60068-2-6)	
Charge rad. max. sur l'arbre	80 N	Choc:	5000 m/s <sup>2</sup> (6 ms)
Charge ax. max. sur l'arbre	50 N	(DIN EN 60068-2-27)	
		Electrial Safety :	selon la norme DIN VDE 0160
Palier		Durée d'enclenchement :	<1,5 s
Type de palier	2 roulements à billes de précision		
Durée de vie	1 x 10'9 révs. pour charge sur le palier	Information sur les droits	
	100 % 1 x 10'10 révs. pour charge sur le	Numéro de tarif douanier :	90318020
	palier 40 % 1 x 10'11 révs. pour charge sur le	Pays d'origine :	Allemagne
	palier 20 %		
Vitesse de fonctionnement	palier 20 % 12000 tr/min.	Interface	
Vitesse de fonctionnement max.	<u>'</u>	Interface :	CAN
max.	12000 tr/min.		CAN ISO 11898 (High Speed CAN)
max.  Valeurs caractéristiques po	12000 tr/min.	Interface :	
max.  Valeurs caractéristiques po	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a	Interface : CAN physical layer: Protocole :	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN)
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM)	12000 tr/min.  our la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud :	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection
max.  Valeurs caractéristiques po	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a	Interface :  CAN physical layer:  Protocole :  Taux de Baud :  Pré-configuration standard :	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande)
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le	Interface: CAN physical layer: Protocole: Taux de Baud: Pré-configuration standard: Sens de comptage:	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM)  Durée de vie du palier (L10h)	12000 tr/min.  Pur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud : Pré-configuration standard : Sens de comptage : Adresse ECU :	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)	12000 tr/min.  Pur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.	Interface: CAN physical layer: Protocole: Taux de Baud: Pré-configuration standard: Sens de comptage: Adresse ECU: Identifiant- données du	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.  0 %	Interface :  CAN physical layer:  Protocole :  Taux de Baud :  Pré-configuration standard :  Sens de comptage :  Adresse ECU :  Identifiant- données du processus :	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)	12000 tr/min.  Pur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud : Pré-configuration standard : Sens de comptage : Adresse ECU : Identifiant- données du processus : PGN:	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques Tension de service /	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.  0 %	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud : Pré-configuration standard : Sens de comptage : Adresse ECU : Identifiant- données du processus : PGN: Mapping des données du	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A  0xFF00 Byte 0-3 32 Bit Position Value
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques Tension de service / consommation interne	12000 tr/min.  Pour la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.  0 %  4,75 VDC jusqu'à 32 VDC: typ. 50 mA	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud : Pré-configuration standard : Sens de comptage : Adresse ECU : Identifiant- données du processus : PGN:	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A
Max.  Valeurs caractéristiques pour MTTFd  Durée d'utilisation (TM)  Durée de vie du palier (L10h)  Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques  Tension de service / consommation interne  Puissance absorbée  Principe fonctionnel	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.  0 %  4,75 VDC jusqu'à 32 VDC: typ. 50 mA max. 0,5 W	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud : Pré-configuration standard : Sens de comptage : Adresse ECU : Identifiant- données du processus : PGN: Mapping des données du	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A  0xFF00  Byte 0-3 32 Bit Position Value Byte 4 8 Bit Error Register
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques Tension de service / consommation interne Puissance absorbée	12000 tr/min.  Dur la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.  0 %  4,75 VDC jusqu'à 32 VDC: typ. 50 mA max. 0,5 W	Interface : CAN physical layer: Protocole : Taux de Baud : Pré-configuration standard : Sens de comptage : Adresse ECU : Identifiant- données du processus : PGN: Mapping des données du	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A  0xFF00  Byte 0-3 32 Bit Position Value Byte 4 8 Bit Error Register Le réglage du PDU timer et du Position Preset peut être réalisé via la
Max.  Valeurs caractéristiques pour MTTFd  Durée d'utilisation (TM)  Durée de vie du palier (L10h)  Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques  Tension de service / consommation interne  Puissance absorbée  Principe fonctionnel  Données du capteur	12000 tr/min.  Pour la sécurité fonctionnelle 1000 a 20 a 1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min. 0 %  4,75 VDC jusqu'à 32 VDC: typ. 50 mA max. 0,5 W magnétique  Technologie Hall sensor innovante	Interface: CAN physical layer: Protocole: Taux de Baud: Pré-configuration standard: Sens de comptage: Adresse ECU: Identifiant- données du processus: PGN: Mapping des données du processus:	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A  0xFF00  Byte 0-3 32 Bit Position Value Byte 4 8 Bit Error Register Le réglage du PDU timer et du Position Preset peut être réalisé via la configuration PGN 0xEF00 (Prop. A). 50 ms (default)
MTTF <sub>d</sub> Durée d'utilisation (TM) Durée de vie du palier (L10h) Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques Tension de service / consommation interne Puissance absorbée Principe fonctionnel  Données du capteur Technologie Monotour Résolution Monotour	12000 tr/min.  Pour la sécurité fonctionnelle  1000 a  20 a  1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min.  0 %  4,75 VDC jusqu'à 32 VDC: typ. 50 mA  max. 0,5 W  magnétique  Technologie Hall sensor innovante  65.536 pas / 360° (16 bits)	Interface: CAN physical layer: Protocole: Taux de Baud: Pré-configuration standard: Sens de comptage: Adresse ECU: Identifiant- données du processus: PGN: Mapping des données du processus:  PDU - Time: Configuration PGN:	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A  0xFF00  Byte 0-3 32 Bit Position Value Byte 4 8 Bit Error Register Le réglage du PDU timer et du Position Preset peut être réalisé via la configuration PGN 0xEF00 (Prop. A). 50 ms (default) 0x EF 00 (Prop.A)
Max.  Valeurs caractéristiques pour MTTFd  Durée d'utilisation (TM)  Durée de vie du palier (L10h)  Taux de couverture de diagnostic (DC)  Données électriques  Tension de service / consommation interne  Puissance absorbée  Principe fonctionnel  Données du capteur  Technologie Monotour	12000 tr/min.  Pour la sécurité fonctionnelle 1000 a 20 a 1 x 10'11 révs. pour charge sur le palier 20 % et 12000 tr/min. 0 %  4,75 VDC jusqu'à 32 VDC: typ. 50 mA max. 0,5 W magnétique  Technologie Hall sensor innovante	Interface: CAN physical layer: Protocole: Taux de Baud: Pré-configuration standard: Sens de comptage: Adresse ECU: Identifiant- données du processus: PGN: Mapping des données du processus:	ISO 11898 (High Speed CAN) ISO 11898 (High Speed CAN) Auto-Baud-Detection (autres configurations sur demande) (vue sur l'arbre) ccw 0x 0A 0x18FF000A  0xFF00  Byte 0-3 32 Bit Position Value Byte 4 8 Bit Error Register Le réglage du PDU timer et du Position Preset peut être réalisé via la configuration PGN 0xEF00 (Prop. A). 50 ms (default)

600 µs

Temps de cycle interne

Byte 2:



Byte 3:	PDU time MSB
Byte 4:	Preset LSB
Byte 5, 6:	Preset
Byte 7:	Preset MSB

Caractéristiques générales	S
Poids	env. 112 g
Raccordement	Sortie câble ou sortie connecteur
Degré de protection (EN 60529)	Boîtier : IP65, IP67; à l'entrée de l'arbre : IP65; sortie câble L1 : IP40
Température de travail	-40 °C à +85 °C
Température de stockage	-40 °C à +100 °C

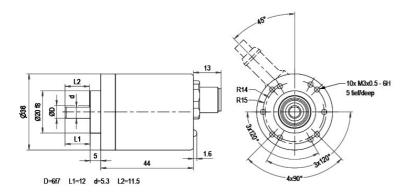
Autres	information	s

Données techniques générales et instructions de sécurité http://www.wachendorff-automation.fr/itd

Accessoires adaptés http://www.wachendorff-automation.fr/equ



#### Connecteur, M12x1, axiale, CB5, 5-pôles



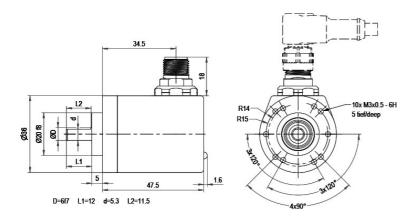
#### Désignation

CB5 axial, 5-pôles, blindage relié électriquement au boîtier codeur

Affectations des bornes	
	CB5
	2 4
(+) Vcc	2
GND	3
CANHigh	4
CANLow	5
CANGND/ blindage	1



#### Connecteur, M12x1 CC5 radial, 5-pôles



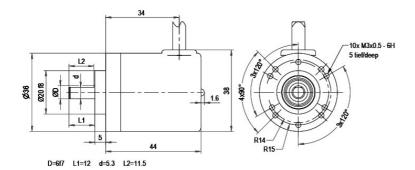
#### Désignation

**CC5** radial, 5-pôles, blindage relié électriquement au boîtier codeur

Affectations des bornes	
	CC5
	2 4
(+) Vcc	2
GND	3
CANHigh	4
CANLow	5
CANGND/ blindage	1



#### Raccord de câble L1 radial avec câble 2 m (IP40)



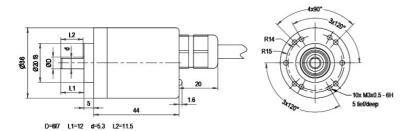
#### Désignation

L1 radial, blindage relié électriquement au boîtier codeur (IP40)

Affectations des bornes		
	L1	
(+) Vcc	BN	
GND	WH	
CANHigh	GN	
CANLow	YE	
CANGND/ blindage	écran	



#### Raccord de câble L2 axial avec câble 2 m



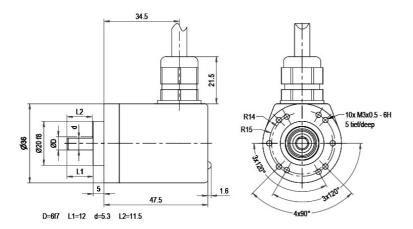
#### Désignation

L2 axial, blindage relié électriquement au boîtier codeur

Affectations des bornes	
	L2
(+) Vcc	BN
GND	WH
CANHigh	GN
CANLow	YE
CANGND/ blindage	écran



#### Raccord de câble L3 radial avec câble 2 m



#### Désignation

L3 radial, blindage relié électriquement au boîtier codeur

Affectations des bornes	
	L3
(+) Vcc	BN
GND	WH
CANHigh	GN
CANLow	YE
CANGND/ blindage	écran



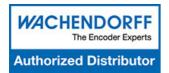
#### **Options**

Codeur à faible coefficient de friction	Code article
Le codeur rotatif WDGA 36C SAEJ1939 est également disponible en version codeur à faible coefficient de friction. Dans ce cas le couple de démarrage passe à 0,25 Ncm et l'indice de protection à l'entrée de l'arbre à IP50.	AAC
120 Ohm résistance de terminaison	Code article
Le codeur WDGA 36A CAN SAE J1939 est également disponible avec fixe 120 Ohm résistance de terminaison.	AEO



° de commande			
VDGA 36C	WDGA 36C		WDGA 36
	Diamètre de l'arbre	Code commande	
06	Ø 6 mm	06	
	Résolution monotour	Code commande	
14	de 1 bits à 16 bits, recommandé min. 6 bits (ex. 14 bits)	14	
	, , ,	'	
	Résolution multitours	Code commande	
18	Multitours jusqu'à 32 bits (ex. 18 bits) (Monotours + Multitours max. 32 bit) Aucun multitour = 00	18	
	Protocole de données	Code commande	
CJ	CAN SAE J1939	CJ	
	JOHN SAL 31939	C3	
	Logiciel	Code commande	
A	Dernière version actualisée	A	
	Code	Code commande	
В	binaire	В	
	Alimentation	Code commande	
0	4,75 V à 32 V (standard)	0	
		1	
	Séparation galvanique	Code commande	
0	non	0	
	Raccordement électrique	Code commande	
	Câble:	Code commande	
	radial, blindage relié électriquement au boîtier codeur (IP40), avec câble 2 m	L1	
	axial, blindage relié électriquement au boîtier codeur, avec câble 2 m	L2	
	radial, blindage relié électriquement au boîtier codeur, avec câble 2 m	L3	
CB5	radia, Siliango tollo olocityaotheticaa sotiloi oododi, aroo odbio 2 iii		
	Connecteur:		
	Prise capteur, M12x1, 5-pôles, axial, blindage relié électriquement au boîtier codeur	CB5	
	Prise capteur, M12x1, 5-pôles, radial, blindage relié électriquement au boîtier codeur	CC5	
	·		
	Options	Code commande	
	Aucune option sélectionnée	Vide	
	Aucune option sélectionnée Codeur à faible coefficient de friction	Vide AAC	
	Aucune option sélectionnée	Vide	
	Aucune option sélectionnée Codeur à faible coefficient de friction	Vide AAC	
° de commande	Aucune option sélectionnée Codeur à faible coefficient de friction 120 Ohm résistance de terminaison	Vide AAC	





For further information please contact our local distributor. Here you find a list of our distributors worldwide. https://www.wachendorff-automation.fr/

## **WACHENDORFF**

Wachendorff Automation GmbH & Co. KG Industriestrasse 7 • 65366 Geisenheim Germany

Tél: +49 67 22 / 99 65 25 E-Mail: wdg@wachendorff.de www.wachendorff-automation.de

