

## SERIELLE SCHNITTSTELLEN

### EnDat 2.2

Das EnDat-Interface ist eine digitale, **bidirektionale** Schnittstelle für Messgeräte. Sie ist in der Lage, sowohl **Positionswerte** auszugeben, als auch im Messgerät gespeicherte Informationen auszulesen, zu aktualisieren oder neue Informationen abzulegen. Aufgrund der **seriellen Datenübertragung** sind **4 Signalleitungen** ausreichend. Die Daten werden **synchron** zu dem von der Folge-Elektronik vorgegebenen Taktsignal übertragen. Die Auswahl der Übertragungsart (Positionswerte, Parameter, Diagnose ...) erfolgt mit Mode-Befehlen, welche die Folge-Elektronik an das Messgerät sendet.

Schnittstelle	EnDat 2.2 seriell bidirektional
Datenübertragung	Positionswerte, Parameter und Zusatzinformationen
Dateneingang	Differenzleitungsempfänger nach EIA-Standard RS 485 für Signale CLOCK und $\overline{\text{CLOCK}}$ sowie DATA und $\overline{\text{DATA}}$
Datenausgang	Differenzleitungstreiber nach EIA-Standard RS 485 für Signale DATA und $\overline{\text{DATA}}$
Positionswerte	Steigend bei Verfahren in Richtung Kabelausgang
Spannungsversorgung	3,6 V bis 14 V

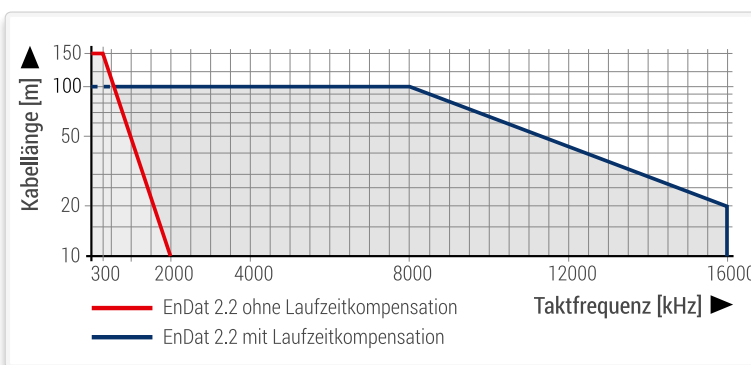
### TAKTFREQUENZ

Die Taktfrequenz ist – abhängig von der Kabellänge (max. 150 m) – variabel zwischen 100 kHz und 2 MHz.

Mit Laufzeitkompensation in der Folge-Elektronik sind Taktfrequenzen bis 16 MHz bzw. Kabellängen bis maximal 100 m möglich. Die maximale Taktfrequenz ist im Messgeräte-Speicher abgelegt.

EnDat 2.2	≤ 8 MHz bzw. 16 MHz
-----------	---------------------

Übertragungsfrequenzen bis zu 16 MHz in Kombination mit großen Kabellängen stellen hohe technische Anforderungen an das Kabel. Das direkt am Messgerät angeschlossene Kabel darf aus Gründen der Übertragungstechnik nicht länger als 20 m sein. Größere Kabellängen werden aus einem max. 6 m langen Kabel und einem Verlängerungskabel realisiert. Generell muss die komplette Übertragungsstrecke für die jeweilige Taktfrequenz ausgelegt sein.



### POSITIONSWERTE

Der Positionswert kann mit oder ohne Zusatzinformationen übertragen werden. Er wird frühestens nach Ablauf der Rechenzeit  $t_{cal}$  an die Folge-Elektronik übertragen. Die Rechenzeit wird bei der höchsten für das Gerät zulässigen Taktfrequenz ermittelt, maximal aber bei 8 MHz.

Für den Positionswert wird nur die benötigte Anzahl an Bit übertragen. Die Bit-Anzahl kann für eine automatische Parametrierung aus dem Messgerät ausgelesen werden.

### SPEICHERBEREICHE

Im Messgerät stehen mehrere Speicherbereiche für Parameter zur Verfügung, die von der Folge-Elektronik gelesen und teilweise vom Messgerätehersteller, vom OEM oder auch vom Endkunden beschrieben werden können. Die Parameterdaten werden in einem permanenten Speicher abgelegt. Dieser Speicher erlaubt nur eine begrenzte Anzahl von Schreibzugriffen und ist nicht für die zyklische Ablage von Daten ausgelegt. Bestimmte Speicherbereiche lassen sich mit einem Schreibschutz (rücksetzbar nur durch Messgeräte-Hersteller) versehen.

Parameter sind in verschiedenen Speicherbereichen abgelegt, z. B.:

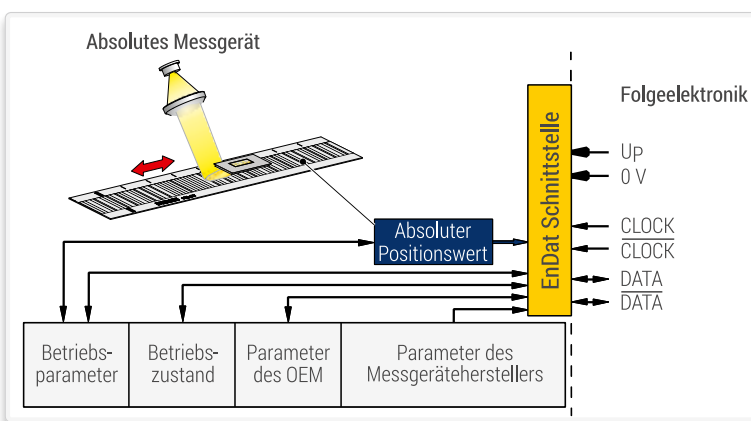
- Messgerätespezifische Informationen
- Informationen des OEM (z. B. „elektronisches Typenschild“ des Motors)
- Betriebsparameter (Nullpunktverschiebung, Anweisung etc.)
- Betriebszustand (Alarm- oder Warnmeldungen)

Überwachungs- und Diagnosefunktionen des EnDat-Interface ermöglichen eine detaillierte Überprüfung des Messgeräts.

- Fehlermeldungen
- Warnungen
- Online-Diagnose basierend auf Bewertungszahlen

### ZUSATZINFORMATION

Je nach Übertragungsart (Auswahl über MRS-Code) können an den Positionswert eine oder zwei Zusatzinformationen angehängt werden. Welche Zusatzinformationen das jeweilige Messgerät unterstützt ist in den Parametern des Messgerätes hinterlegt.



## EINGANGSSCHALTUNG DER FOLGEELEKTRONIK

### Dimensionierung

IC1 = RS 485-Differenzleitungsempfänger und -treiber  
 $Z_0 = 120 \Omega$

*EnDat2.2 ist eine bidirektionale Schnittstelle der Fa. HEIDENHAIN.  
 Detaillierte Informationen unter: [www.endat.de](http://www.endat.de)*

## FIRMENSPEZIFISCHE SERIELLE SCHNITTSTELLEN

### BiSS C

RSF Elektronik-Messgeräte mit dem **Kennbuchstaben B** hinter der Typenbezeichnung sind geeignet zum Anschluss an BiSS C-Steuerungen mit **BiSS C unidirektional Interface**

- Bestellbezeichnung: BiSS/Cu

### Fanuc

RSF Elektronik-Messgeräte mit dem **Kennbuchstaben F** hinter der Typenbezeichnung sind geeignet zum Anschluss an Fanuc-Steuerungen mit **Fanuc Serial Interface**

- Bestellbezeichnung: Fanuc05 ai Interface

### Mitsubishi

RSF Elektronik-Messgeräte mit dem **Kennbuchstaben M** hinter der Typenbezeichnung sind geeignet zum Anschluss an Mitsubishi-Steuerungen mit **Mitsubishi high speed interface**

- Bestellbezeichnung: Mit03-2  
One-pair transmission
- Bestellbezeichnung: Mit03-4  
Two-pair transmission

### Panasonic

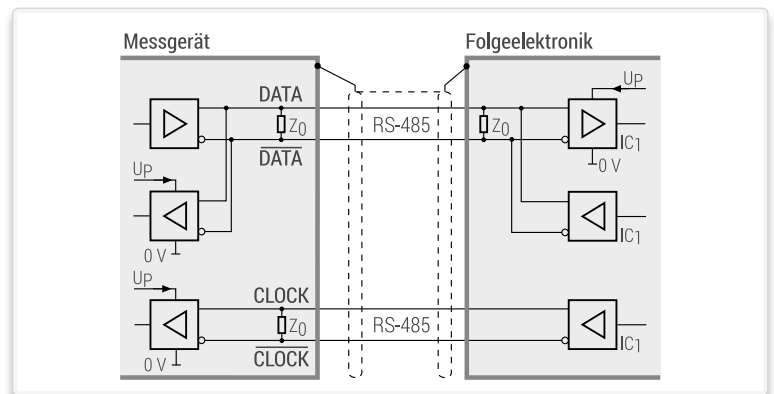
RSF Elektronik-Messgeräte mit dem **Kennbuchstaben P** hinter der Typenbezeichnung sind geeignet zum Anschluss an Panasonic-Steuerungen mit **Panasonic Serial Interface**

- Bestellbezeichnung: Pana02

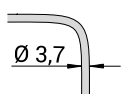
### Yaskawa

RSF Elektronik-Messgeräte mit dem **Kennbuchstaben Y** hinter der Typenbezeichnung sind geeignet zum Anschluss an Yaskawa-Steuerungen mit **Yaskawa Serial Interface**

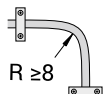
- Bestellbezeichnung: YEC07



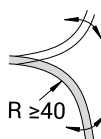
## SCHIRMVERBINDUNGEN



Geschirmtes PUR-Kabel.  
Für Schleppketten  
geeignet.



Biegeradius  
einmalig



Biegeradius  
dauernd

