

BETRIEBSANLEITUNG/OPERATING INSTRUCTIONS

DME5000

Entfernungs-Messgerät
Distance Measuring Device



D

GB

SICK
Sensor Intelligence.

Dieses Werk ist urheberrechtlich geschützt. Die dadurch begründeten Rechte bleiben bei der Firma SICK AG. Eine Vervielfältigung des Werkes oder von Teilen dieses Werkes ist nur in den Grenzen der gesetzlichen Bestimmungen des Urheberrechtsgesetzes zulässig. Eine Abänderung oder Kürzung des Werkes ist ohne ausdrückliche schriftliche Zustimmung der Firma SICK AG untersagt.

This work is protected by copyright. Any rights derived from the copyright shall be reserved for SICK AG. Reproduction of this document or parts of this document is only permissible within the limits of the legal determination of Copyright Law. Any modification, abridgment or translation of this document is prohibited without the express written permission of SICK AG.

Inhalt/Contents

German Seite 2 – 75

English Page 77 – 147



Inhalt

1	Zu diesem Dokument.....	5
1.1	Informationen zur Betriebsanleitung.....	5
1.2	Verwendete Symbole und Abkürzungen.....	5
1.3	Typenschild.....	5
2	Sicherheit.....	7
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung.....	7
2.2	Bestimmungswidrige Verwendung.....	7
2.3	Änderungen und Umbauten.....	7
2.4	Anforderungen an die Qualifikation des Personals.....	7
2.5	Arbeitssicherheit und besondere Gefahren.....	8
2.5.1	Laserwarnhinweis.....	9
2.6	UL-Konformität.....	9
3	Funktionsweise.....	10
4	Inbetriebnahme.....	11
4.1	Montage.....	11
4.1.1	Vorgehensweise bei der Ausrichtung.....	12
4.1.2	Anordnung benachbarter Entfernungsmessgeräte.....	13
4.1.3	Anordnung Entfernungsmessgerät mit benachbarter Datenübertragung.....	13
4.2	Elektrischer Anschluss.....	14
4.2.1	Verdrahtungshinweise.....	16
4.2.2	PROFIBUS-Terminierung.....	17
5	Bedienung.....	18
5.1	Aufbau des Bedienfeldes.....	18
5.2	Bedienung.....	18
5.3	Bedienfeld.....	18
6	Menüstruktur.....	21
6.1	Flussdiagramm.....	21
6.2	Erklärungen zur Menüstruktur.....	21
7	Beispiel.....	31
7.1	Parametereingabe am Beispiel „Code-Eingabe“.....	31
8	Technische Daten.....	33
8.1	Maßzeichnung.....	33
8.2	Zubehör.....	34
8.2.1	Reflektoren.....	34
8.2.2	Stecker/Leitungen.....	35
8.2.3	Befestigungstechnik.....	41
8.2.4	Wetterschutzgehäuse.....	41
8.2.5	Umlenkspiegel.....	42
8.2.6	Schnittstellenadapter.....	42
8.2.7	Kühlgehäuse.....	43
8.3	Technische Daten DME5000-1xx.....	44
8.4	Technische Daten DME5000-2xx.....	45
8.5	Technische Daten DME5000-3xx.....	46

9	Wartung.....	48
10	Troubleshooting	49
11	Begriffserklärungen.....	52
11.1	PROFIBUS®	52
11.2	RS 422	52
11.3	SSI	53
11.4	DeviceNet.....	53
11.5	Hiperface.....	54
12	Anhang	55
12.1	Preset	55
12.2	PROFIBUS-Schnittstelle	57
12.2.1	Datenformat DME zu Master	57
12.2.2	Datenformat Master zu DME	58
12.2.3	Diagnosedaten (bei aktiviertem Parameter „Extended Diagnostics“).....	58
12.3	Inbetriebnahme DME5000 PROFIBUS® (Beispiel Siemens Step 7).....	60
12.4	Schnittstellenadapter	61
12.5	Sleepmodus	62
12.6	RS-422-Schnittstelle	62
12.6.1	Protokoll	63
12.6.2	Befehle	63
12.6.3	Beispiele für Befehle (Standard-Protokoll).....	64
12.7	DeviceNet-Schnittstelle	65
12.7.1	Allgemeines.....	65
12.7.2	Konfiguration	65
12.7.3	Datenaustausch	68
12.7.4	Polled Mode	68
12.7.5	Change of State Mode.....	69
12.7.6	Parameter Offset und Preset	69
12.7.7	Sleepmodus (Laser aus)	70
12.7.8	Parameter im DME5000 speichern	71
12.7.9	Zusätzliche Diagnosedaten.....	71
12.8	Hiperface-Schnittstelle	73
12.8.1	Typenspezifische Einstellung.....	74
12.8.2	Übersicht der unterstützten Befehle	74
12.8.3	Übersicht der Hiperface-Standard-Statusmeldungen	75
12.8.4	Verhalten bei Fehlern und Vorausfallmeldungen	75

1 Zu diesem Dokument

1.1 Informationen zur Betriebsanleitung

Diese Betriebsanleitung gibt wichtige Hinweise zum Umgang mit den Geräten der Firma SICK AG.

Voraussetzungen für sicheres Arbeiten sind:

- Einhaltung aller angegebenen Sicherheitshinweise und Handlungsanweisungen
- Einhaltung der örtlichen Unfallverhütungsvorschriften und allgemeinen Sicherheitsbestimmungen im Einsatzbereich des Geräts

Die Betriebsanleitung richtet sich an Fachkräfte und Elektrofachkräfte.

Hinweis Um mit dem Gerät und seinen Funktionen vertraut zu werden, die Betriebsanleitung vor Beginn aller Arbeiten sorgfältig durchlesen.

Die Betriebsanleitung ist Produktbestandteil. Die Anleitung in unmittelbarer Nähe des Geräts für das Personal jederzeit zugänglich bewahren. Bei Weitergabe des Geräts an Dritte auch die Betriebsanleitung mitgeben.

Diese Betriebsanleitung leitet nicht zur Bedienung der Maschine oder des Systems an, in die das Gerät ggf. integriert wird. Informationen hierzu enthält die Betriebsanleitung der Maschine.

1.2 Verwendete Symbole und Abkürzungen



Verweist auf die Tasten des Displays in der Maßzeichnung (Abschnitt 9.1 „Maßzeichnung“).

Hinweis Hinweise erläutern Vorteile bestimmter Einstellungen und helfen Ihnen, den optimalen Nutzen aus dem DME5000 zu ziehen.



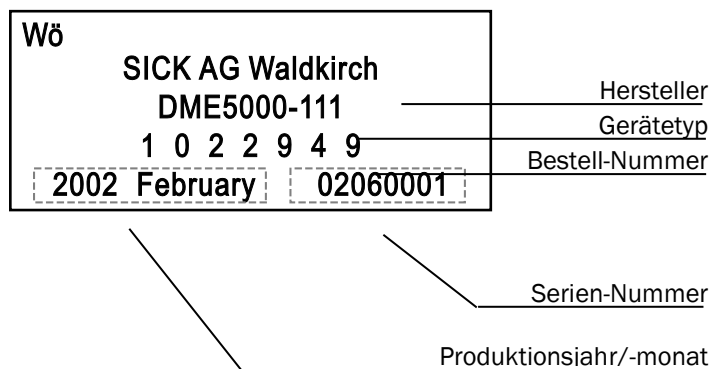
ACHTUNG

Warnhinweise: Lesen und befolgen Sie diese sorgfältig!

Warnhinweise sollen Sie vor Gefahren schützen oder helfen Ihnen, eine Beschädigung des Sensors zu vermeiden.

1.3 Typenschild

Anhand des Typenschildes kann der Gerätetyp, die Serien-Nummer des Gerätes und die Bestell-Nummer festgestellt werden.



2 Sicherheit

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Das DME5000 ist ein optoelektronischer Sensor, der zum Erfassen von Distanzen zu einer linear bewegten Reflexionsfolie eingesetzt wird. Er darf nicht in explosionsgefährdeten Bereichen verwendet werden.

Fehlanwendung

Eine andere oder darüber hinausgehende Benutzung gilt als nicht bestimmungsgemäß. Für hieraus resultierende Personen- und Sachschäden haftet die SICK AG nicht.

2.2 Bestimmungswidrige Verwendung

Jegliche Verwendung, die über die genannten Bereiche hinausgeht, insbesondere die Verwendung außerhalb der technischen Spezifikationen und den Vorgaben für den bestimmungsgemäßen Gebrauch, ist bestimmungswidrig.

- Das Gerät ist kein Sicherheitsbauteil im Sinne der jeweils gültigen Sicherheitsnormen für Maschinen.
- Das Gerät darf nicht in explosionsgefährdeten Bereichen oder korrosiven Umgebung sowie unter extremen Umweltbedingungen eingesetzt werden.
- Die Verwendung von Zubehör, welches nicht ausdrücklich durch die SICK AG freigegeben wurde, erfolgt auf eigenes Risiko.



WARNUNG

Gefahr durch bestimmungswidrige Verwendung!

Jede bestimmungswidrige Verwendung kann zu gefährlichen Situationen führen.

Deshalb folgende Hinweise beachten:

- Produkt nur gemäß der bestimmungsgemäßen Verwendung einsetzen.
- Sämtliche Angaben in der Betriebsanleitung sind strikt einzuhalten.
- Produkt bei Beschädigungen sofort außer Betrieb nehmen.

2.3 Änderungen und Umbauten



WICHTIG

Änderungen und Umbauten am Gerät können zu unvorhergesehenen Gefahren führen.

Bei Eingriffen und Änderungen am Gerät oder an der SICK-Software erlischt der Gewährleistungsanspruch gegenüber der SICK AG. Dies gilt insbesondere beim Öffnen des Gehäuses auch im Rahmen von Montage und elektrischer Installation.

2.4 Anforderungen an die Qualifikation des Personals

Nur autorisiertes, geschultes und ausreichend qualifiziertes Personal darf an und mit dem Produkt arbeiten. Eine Fachkraft erfüllt folgende Punkte:

- Kann eine fachliche Ausbildung sowie zusätzliche Kenntnisse und Erfahrungen vorweisen.

- Kennt die zugehörigen Fachbegriffe und einschlägigen Bestimmungen.
- Kann die ihr übertragenden Arbeiten beurteilen, mögliche Gefahren erkennen und geeignete Sicherheitsmaßnahmen anwenden.

Tätigkeit	Qualifikation
Montage und Wartung	• Technische Ausbildung • Kenntnisse der gängigen Sicherheitsvorschriften am Arbeitsplatz
Elektroinstallation	• Elektrotechnische Ausbildung • Kenntnisse der gängigen elektrotechnischen Sicherheitsvorschriften am Arbeitsplatz • Kenntnisse bezüglich Betrieb und Bedienung des Produktes des jeweiligen Einsatzgebiets
Inbetriebnahme, Konfiguration und Bedienung	• Technische Ausbildung • Kenntnisse bezüglich Betrieb und Bedienung des Produktes des jeweiligen Einsatzgebiets • Qualifikation von Fachkräften und Personal

2.5 Arbeitssicherheit und besondere Gefahren

Beachten Sie die hier aufgeführten Sicherheitshinweise und die Warnhinweise in den weiteren Kapiteln dieser Produktdokumentation, um Gesundheitsgefahren zu reduzieren und gefährliche Situationen zu vermeiden.



WARNUNG

Elektrische Spannung!

Elektrische Spannung kann zu gefährlichen Verletzungen oder zum Tod führen.

- Nur Elektrofachkräfte dürfen Arbeiten an elektrischen Anlagen durchführen.
- Elektrische Verbindungen nur im spannungsfreien Zustand herstellen und trennen.
- Das Produkt nur an eine Spannungsquelle anschließen, die die Anforderungen der Betriebsanleitung erfüllt.
- Nationale und örtliche Vorschriften beachten.
- Sicherheitsvorschriften für Arbeiten an elektrischen Anlagen beachten.



WARNUNG

Gefährliche Potenzialausgleichsströme!

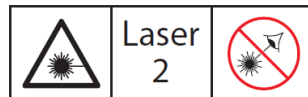
Durch eine unsachgemäße Erdung kann es zu gefährlichen Potenzialausgleichsströmen und somit zu gefährlichen Spannungen an metallischen Flächen kommen, wie z. B. dem Gehäuse. Elektrische Spannung kann zu gefährlichen Verletzungen oder zum Tod führen.

- Nur Elektrofachkräfte dürfen Arbeiten an elektrischen Anlagen durchführen.
- Erdung des Produktes und der Anlage gemäß den nationalen und örtliche Vorschriften errichten..

2.5.1 Laserwarnhinweis**VORSICHT****Optische Strahlung Laserklasse 2**

Das menschliche Auge ist bei kurzzeitiger Bestrahlung bis zu 0,25 Sekunden nicht gefährdet. Bei längerem Blick in den Laserstrahl ist eine Schädigung der Netzhaut möglich. Die Laserstrahlung ist für die menschliche Haut ungefährlich.

- Nicht absichtlich in den Laserstrahl starren.
- Laserstrahl nicht auf die Augen von Personen richten.
- Kann ein direkter Blick in den Laserstrahl nicht ausgeschlossen werden z. B. bei Inbetriebnahme- und Wartungsarbeiten, geeigneten Augenschutz verwenden.
- Reflexionen des Laserstrahls an spiegelnden Oberflächen vermeiden. Besonders bei Montage- und Ausrichtarbeiten darauf achten.
- Gehäuse nicht öffnen. Durch das Öffnen wird die Laserstrahlung nicht ausgeschaltet. Die Gefahr kann sich durch das Öffnen des Gehäuses erhöhen.
- Gültige nationale Bestimmungen zum Laserschutz beachten.



Laserstrahlung - Nicht in den Lichtstrahl blicken - Laserklasse 2

Dieses Gerät entspricht folgenden Normen:

EN 60825-1:2014+A11:2021, IEC 60825-1:2014

Entspricht 21 CFR 1040.10 und 1040.11 mit Ausnahme der Konformität mit IEC 60825-1 Ed. 3, wie im Laserhinweis Nr. 56 vom 8. Mai 2019 beschrieben.

Identische Laserklasse für Ausgabe EN/IEC 60825-1:2007

Wird das Laserwarnschild durch den Einbau des Produktes in eine Maschine oder Verkleidung verdeckt, muss neben der Laseraustrittsöffnung an der Maschine oder Verkleidung ein geeignetes und zusätzliches Laserwarnschild angebracht werden.

2.6 UL-Konformität

Nur NFPA79-Anwendungen. Adapter inkl. Anschlussleitungen stehen zur Verfügung.

Weitere Informationen finden Sie unter: www.sick.com/DME5000

**VORSICHT****Gefährliche Strahlungseinwirkung!**

Wenn andere als die in diesem Dokument angegebenen Bedienungs- oder Justiereinrichtungen verwendet werden oder andere Verfahrensweisen ausgeführt werden, kann dies zu gefährlicher Strahlungseinwirkung führen.

3 Funktionsweise

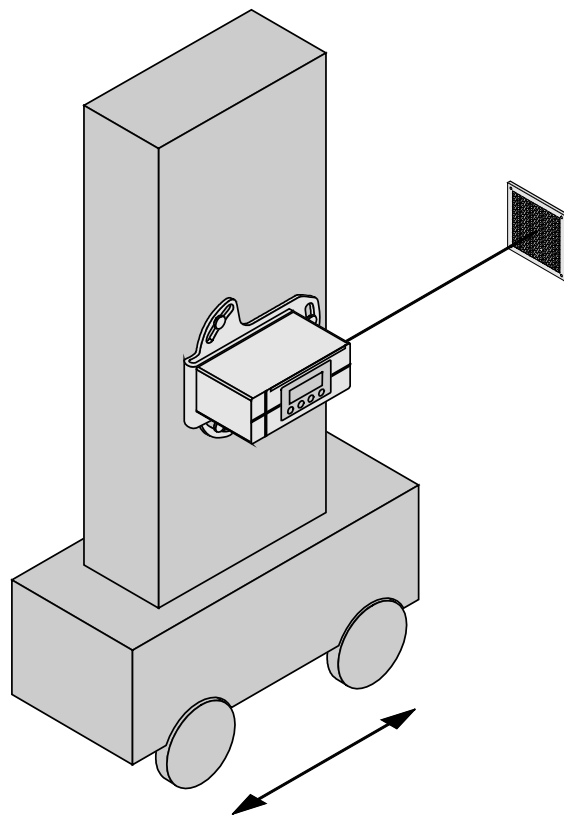
Das Entfernungs-Messgerät DME5000 ist ein kompakter optischer Distanzsensor. Das DME wird so montiert, dass der ausgesendete Laserstrahl auf den Reflektor trifft. Der Reflektor oder das Gerät bewegen sich entlang des Laserstrahls.

Der Empfänger des DME empfängt das vom Reflektor zurückgespiegelte Licht und ermittelt die Distanz zwischen Sensor und Reflektor mittels Lichtlaufzeitmessung.

Die gemessene Distanz wird, je nach Gerätevariante, über eine SSI-, RS-422-, DeviceNet-, Hiperface- oder PROFIBUS-Schnittstelle an eine Steuerung oder einen Lageregelkreis übertragen.

Durch die schnelle Messwertermittlung ist das DME5000 für den direkten Betrieb in einem geschlossenen Lageregelkreis über die SSI-Schnittstelle z. B. mit einem Frequenzumrichter geeignet.

Abb. 1: Funktionsweise
DME5000



4 Inbetriebnahme

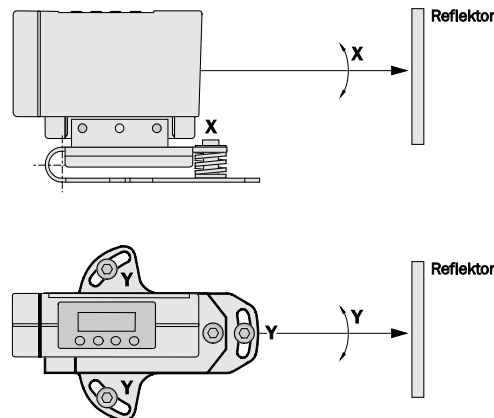
4.1 Montage

Das DME5000 und der Reflektor werden so befestigt, dass der Reflektor immer im Sichtfeld des Sensors ist.

Das DME5000 wird so ausgerichtet, dass sich der (auch in großen Abständen) gut sichtbare Lichtfleck im Zentrum des Reflektors befindet.

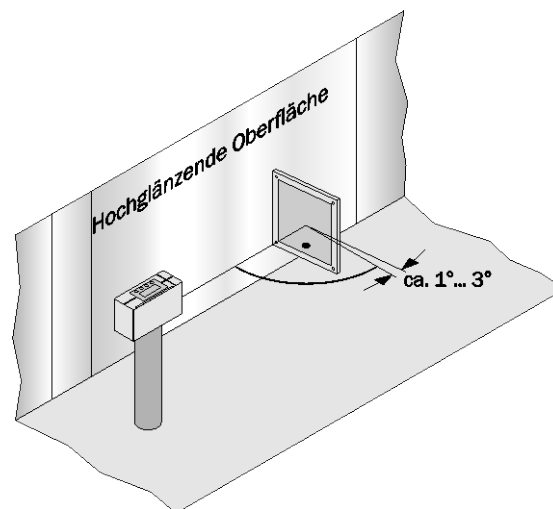
Die als Zubehör erhältliche Ausrichthalterung ermöglicht eine einfache Justierung in X- und Y-Richtung:

Abb. 2: Justage DME5000



Die Reflektorgröße ist so zu wählen, dass der Lichtfleck bei Vibrationen nicht vom Reflektor abwandert. Ist der Reflektor am bewegten Teil befestigt, ist in der Regel eine kleinere Reflexionsfolie ausreichend. Bei hochglänzenden Oberflächen (z. B. Regalprofile, Paletten mit Stretchfolien, Fahrschienen), die den Lichtstrahl oder Streulicht einspiegeln, Reflektor in den „freien Raum“ ausrichten: mit ca. 1° ... 3° Neigung (X- oder Y-Richtung) montieren. Verschiedene Reflektorgrößen siehe Abschnitt 9.2 „Zubehör“ (ab Seite 34).

Abb. 3: Justage DME5000
bei hochglänzender
Umgebung



4.1.1 Vorgehensweise bei der Ausrichtung

- Bringen Sie Fahrzeug und Reflektor auf kleine Distanz.
- Richten Sie das DME5000 so aus, dass der Lichtfleck sich im Zentrum des Reflektors befindet.
- Vergrößern Sie die Entfernung von Fahrzeug zu Reflektor und beobachten Sie dabei den Lichtfleck.
- Justieren Sie gegebenenfalls den Lichtfleck in die Mitte des Reflektors nach.

Die im Display-Infofeld 1 angezeigte Signaldämpfung gibt Aufschluss über das aktuelle Empfangssignal. Bei sauberen Grenzflächen sollten die in der Tabelle aufgeführten Dämpfungswerte nicht überschritten werden.

Tab. 1: Dämpfungswerte

DME5000	-1XX	-2XX	-3XX
Distanz [m]	Pegel [dB]	Pegel [dB]	Pegel [dB]
13	-42	-42	-42
15	-43	-43	-43
20	-50	-47	-46
30	-57	-54	-53
40	-62	-59	-58
50	-66	-63	-62
60	-69	-66	-65
70	-71	-69	-68
80		-71	-70
90		-73	-72
100		-75	-74
110		-77	-76
120		-78	-77
130		-80	-79
140		-81	-80
150		-82	-81
160			-82
170			-83
180			-84
190			-85
200			-86
210			-87
220			-88
230			-89
240			-89
250			-90
260			-91
270			-91
280			-92
290			-93
300			-93

DME5000

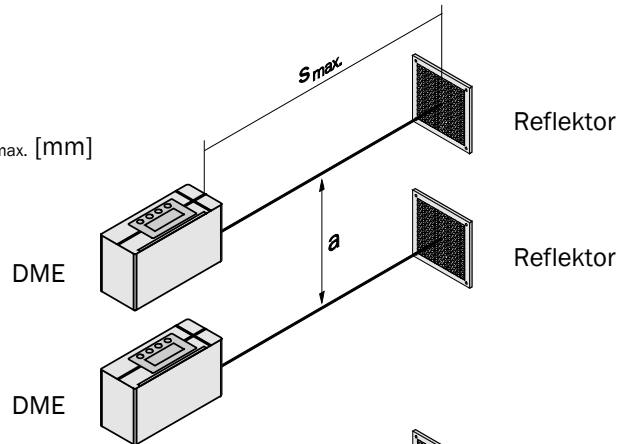
4.1.2 Anordnung benachbarter Entfernungs-Messgeräte

Um gegenseitige Beeinflussung zu vermeiden, sind folgende Mindestabstände a einzuhalten.

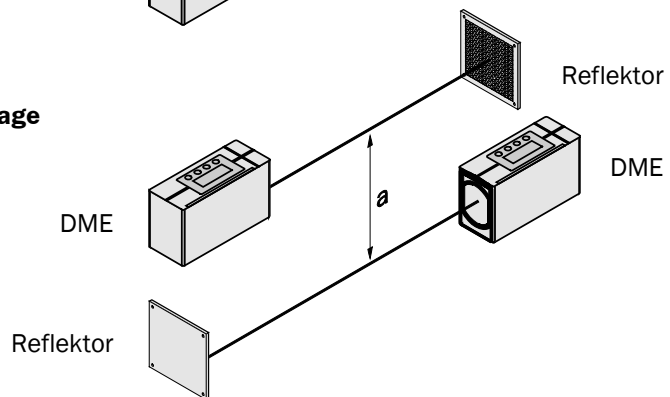
Abb. 4: Anordnung benachbarter DME5000

Parallelmontage

$$a \geq 100 \text{ mm} + 0,01 \times s_{\max.} [\text{mm}]$$

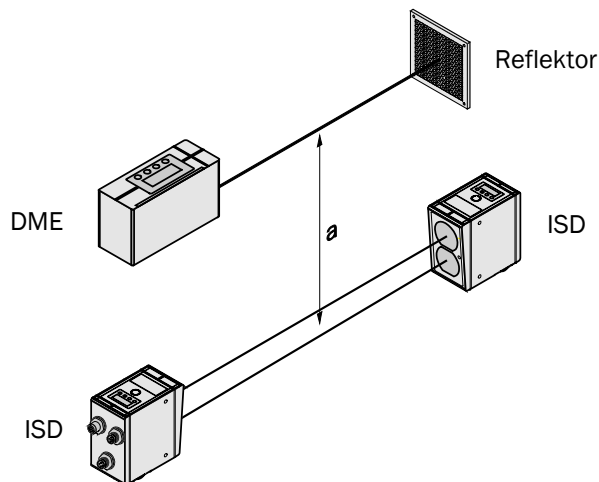
**Antiparallele Montage**

$$a \geq 100 \text{ mm}$$



4.1.3 Anordnung Entfernungs-Messgerät mit benachbarter Datenübertragung

Abb. 5: Anordnung benachbarter DME5000 und ISD



Für die Datenübertragungs-Lichtschranken der Baureihe ISD300 / ISD400-1xxx / ISD400-6xxx ist unabhängig von der maximalen Reichweite $s_{\max}$ ein minimaler Strahlabstand von 100 mm einzuhalten.

4.2 Elektrischer Anschluss

DME5000 nach Anschlussschema anschließen. Verdrahtungshinweise beachten (siehe Abschnitt 5.2.1), Stecker und Kabel siehe Abschnitt 9.2.2.

Abb. 6: Anschlussschema
DME5000-xx1 (SSI)
DME5000-xx3 (RS 422)

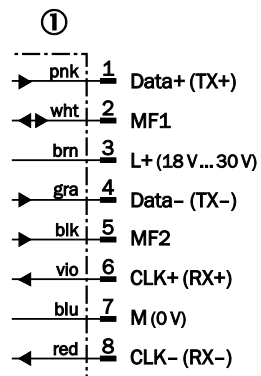
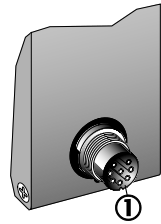
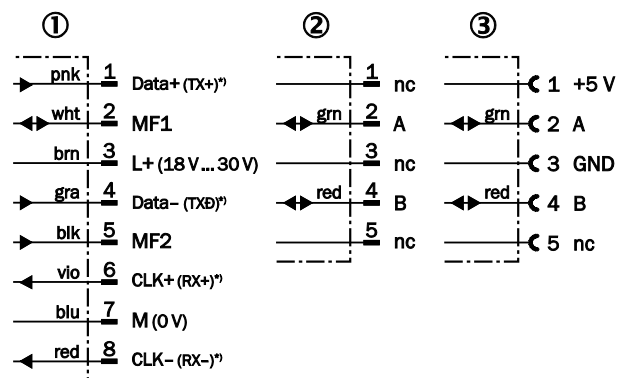
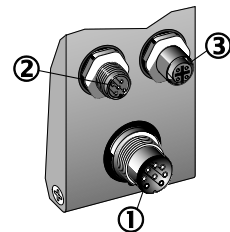
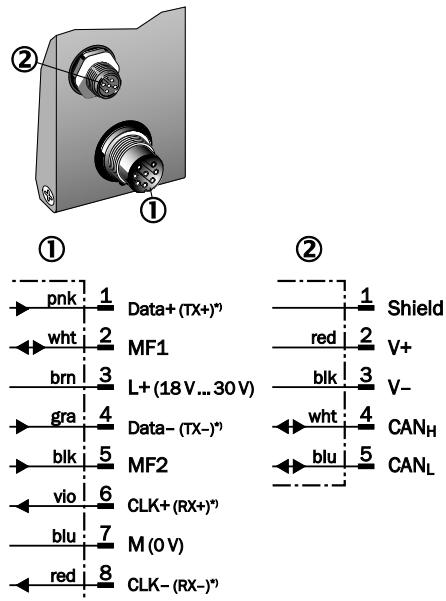


Abb. 7: Anschlussschema
DME5000-xx2 (PROFIBUS®)

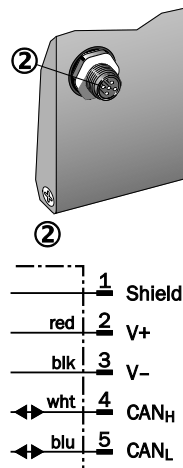
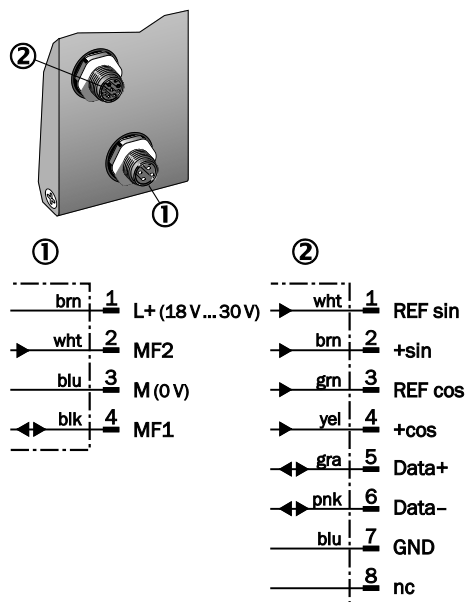


* Für Anschluss des Schnittstellenadapters.

DME5000

Abb. 8: Anschlussschema
DME5000-xx4 (DeviceNet)

* Für Anschluss des Schnittstellenadapters.

Abb. 9: Anschlussschema
DME5000-xx5 (DeviceNet)Abb. 10: Anschlussschema
DME5000-xx7 (Hiperface)

4.2.1 Verdrahtungshinweise



ACHTUNG

Es werden generell abgeschirmte Leitungen für Versorgung und Schnittstelle empfohlen (siehe Abschnitt 9.2 „Zubehör“).

Ein einwandfreies und vollständiges Schirmkonzept ist für die störungsfreie Funktion erforderlich. Speziell muss auf die beidseitige Auflage des Kabelschirmes an Schaltschrank und DME5000 geachtet werden. Der Kabelschirm der vorkonfektionierten M16-Kabel ist mit dem Metallstecker und damit mit dem DME5000-Gehäuse verbunden. Der Kabelschirm am Schaltschrank muss großflächig mit der Betriebserde verbunden werden. Potenzialausgleichströme über den Kabelschirm sind durch geeignete Maßnahmen zu vermeiden. Eine störsichere Datenübertragung ist nur bei Verwendung von abgeschirmten Leitungen mit paarweise verdrehten Adern gegeben.

Die Schirme der PROFIBUS-Leitungen sind über die PROFIBUS-Stecker miteinander verbunden.

Legende Kabelgruppen Abbildung 11 bis Abbildung 13:

1 = sehr stöempfindliche Leitungen (analoge Messleitungen)

2 = stöempfindliche Leitungen (Sensorkabel, Kommunikationssignale, Busleitungen)

3 = Störquellen-Leitung (Steuerkabel für induktive Lasten, Motorbremsen)

4 = stark störende Leitungen (Ausgangskabel von Frequenzumrichtern, Versorgung von Schweißanlagen, Leistungskabel)

Abb. 11: Leitungen der Gruppe 1, 2 und 3, 4 rechtwinklig kreuzen

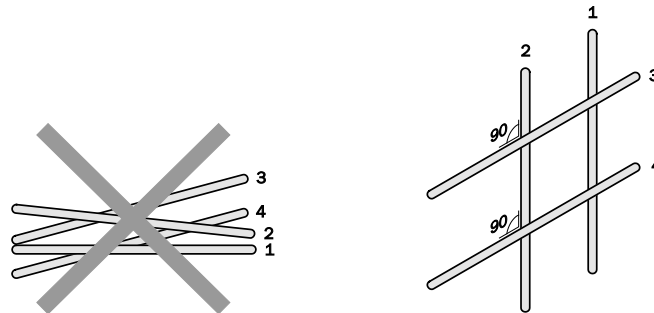


Abb. 12: Ideal: Leitungen in verschiedenen Kabelkanälen verlegen

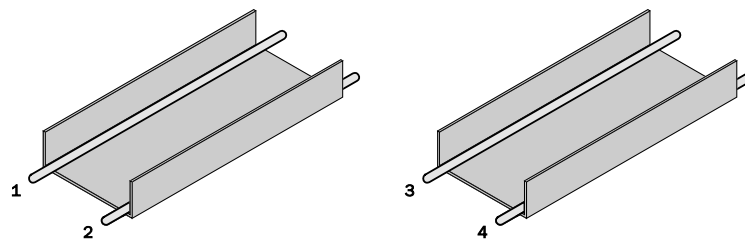
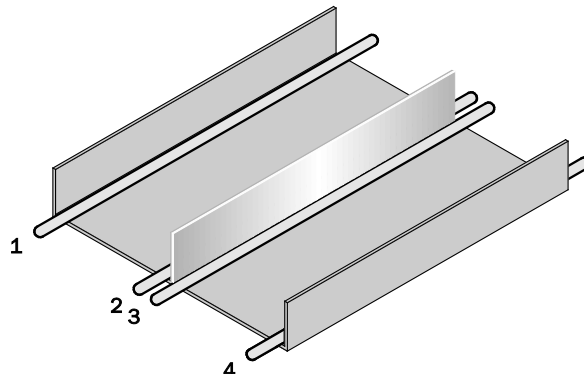


Abb. 13: Alternativ: Leitungen durch metallischen Trennsteg trennen



DME5000

Abb. 14: Keine „Schweinschwänzchen“, Schirm kurz und vollflächig anbinden, BEIDE Seiten erden

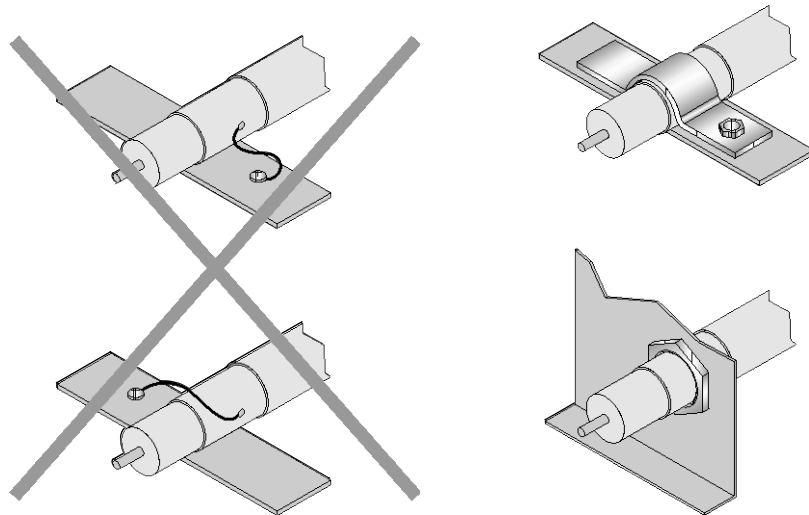


Abb. 15: Schirmanschluss bei Kunststoffgehäusen

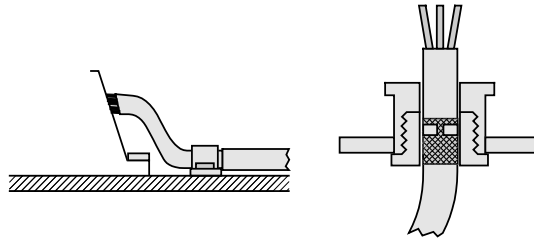
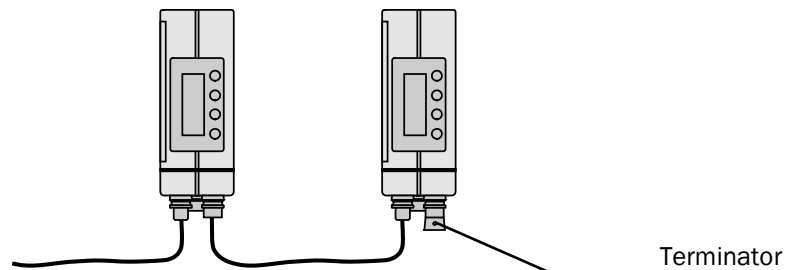
**4.2.2 PROFIBUS-Terminierung**

Abb. 16: PROFIBUS-Terminierung (siehe Zubehör Abschnitt 9.2.2)

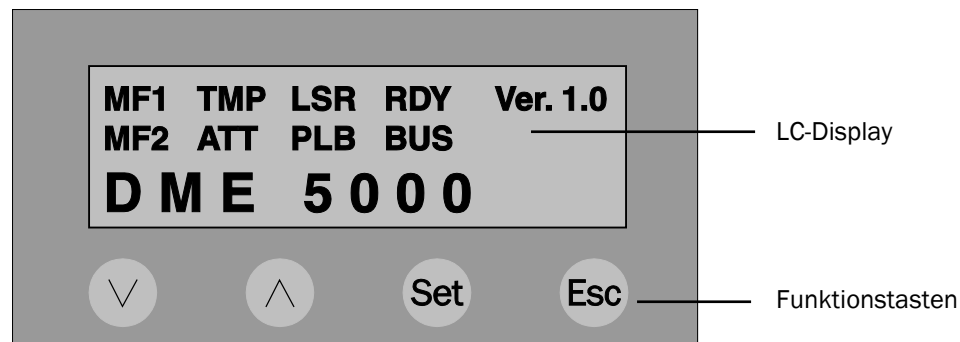


5 Bedienung

Dieses Kapitel erklärt das Bedienfeld und die grundsätzliche Bedienung des DME5000. Detaillierte Informationen zur Inbetriebnahme und zum Betrieb des DME5000 finden Sie im Kapitel 5 „Inbetriebnahme“.

5.1 Aufbau des Bedienfeldes

Abb. 17: Display



Das Bedienfeld ist in zwei Bereiche unterteilt:

- LC-Display: Zeigt das Menü während der Parametrierung
- Funktionstasten: Zur Eingabe der Parameter bzw. Funktionen

5.2 Bedienung

Das DME5000 ist mit einer Folientastatur ausgestattet.



ACHTUNG

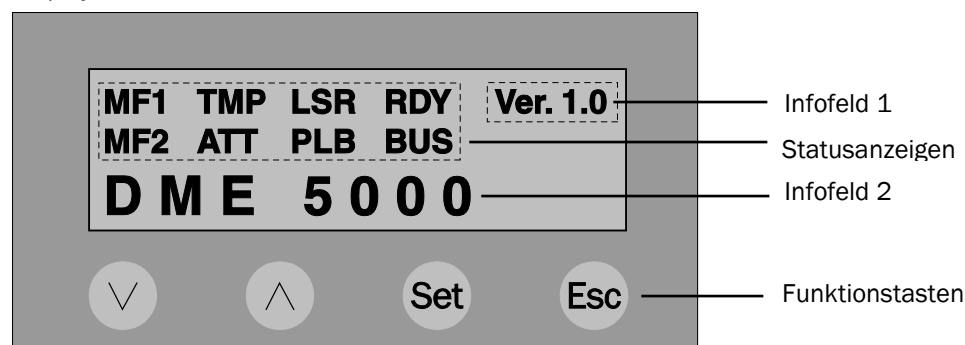
Bedienen Sie den Eingabebereich nur mit den Fingern oder mit einem geeigneten Zeigegerät!

Benutzen Sie keine spitzen oder harten Gegenstände. Sie können die Funktionstasten beschädigen und die Bedienung damit erschweren oder unmöglich machen.

5.3 Bedienfeld

Nach Anlegen der Betriebsspannung (oder nach Reset) erscheint folgende Anzeige im Display des DME5000:

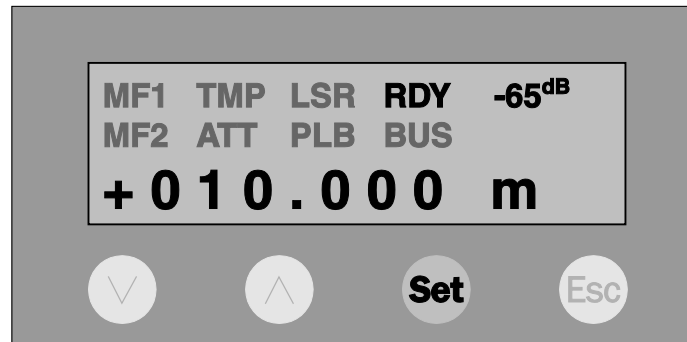
Abb. 18: Anzeige nach Anlegen der Betriebsspannung



Nach ca. 1 s ist das DME5000 betriebsbereit und zeigt, bei freier Sicht auf den Reflektor, den aktuellen Messwert an:

DME5000

Abb. 19: Messwertanzeige

**Statusanzeigen**

Anzeige	Bedeutung	Wird angezeigt	Wird nicht angezeigt
MF1	Multifunktions-ein-/ausgang	Ein-/Ausgang aktiv	Ein-/Ausgang nicht aktiv
MF2	Multifunktionsausgang	Ausgang aktiv	Ausgang nicht aktiv
TMP	Geräteinnentemperatur	Vorausfallmeldung: Geräteinnentemperatur im Grenzbereich	Geräteinnentemperatur OK
ATT	Verschmutzung	Vorausfallmeldung: Empfangssignalpegel im Grenzbereich	Empfangspegel OK
LSR	Laser	Vorausfallmeldung Messlaser	Laser OK
PLB	Plausibilität	Messfehler Ursache: z. B. Lichtstrahlunterbrechung, Verschmutzung, Optische/elektrische Störeinflüsse	Messwert OK
RDY	Betriebsbereit (Ready)	Bei Betriebsbereitschaft	Initialisierung, Hardwaredefekt
BUS	Schnittstelle: SSI PROFIBUS® DeviceNet RS 422 Hiperface	Clocksignal empfangen Telegrammverkehr Telegrammverkehr Continuous mode -	Kein Clock-Signal Kein Telegrammverkehr Kein Telegrammverkehr Request mode Unabhängig vom Busstatus

Abhilfemaßnahmen bei Fehlermeldungen/Vorausfallmeldungen siehe Kapitel 11 „Troubleshooting“.

Infofeld 1 (Beispiel)

- 65 dB	Empfangspegel: Aktuelle Signaldämpfung
Ver. 1.0	Software-Version
3.3.3.1	Menüunterpunkt (siehe Menüübersicht), Parameteränderungen nicht möglich.
3.3.3.1 !	„!“: Code richtig eingegeben: Parameteränderungen möglich.
3.3.3.1 ?	„?“: Eingegebener Parameter ist ungültig, vorher gültiger Parameter bleibt gespeichert. Ursache: z. B. unteres Schaltlimit > oberes Schaltlimit. Abhilfe: Parameter korrigieren.

Infofeld 2 (Beispiel)

+ 010.000 m	Aktueller Messwert, wird bei Messbetrieb angezeigt.
Code	Menüpunkte und Parameter werden hier angezeigt. „Code“ erscheint durch Drücken von  .
Service	Blinkende Anzeige Service signalisiert einen Hardwaredefekt oder Über-/Untertemperatur.

Tasten

	Führt durch die Menüstruktur, Code, Parametereingabe, Speichern von Parametern.
	Verlassen eines Menüunterpunktes.
	Auswahl von Menüpunkten, Eingabe von Zahlen

6 Menüstruktur

6.1 Flussdiagramm

Auf der Innenseite der hinteren Umschlagklappe ist die Menüstruktur des DME5000 in Form eines Flussdiagramms dargestellt. Klappen Sie diese Seite aus, um sich während der folgenden Erklärungen besser in der Menüstruktur zurechtzufinden.

6.2 Erklärungen zur Menüstruktur

Code

Code

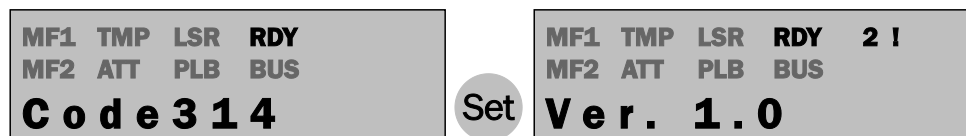
Schutz vor unbeabsichtigtem Verändern der eingestellten Parameter.

Code: 314

Funktion:

Menüzugang und Verändern der Parameter: Code 314 bestätigen mit **Set**.

Die erfolgreiche Eingabe des Codes wird im Display mit einem „!“ bestätigt.



Parameteränderungen, die mit **Set** bestätigt werden, sind sofort aktiv und nichtflüchtig gespeichert.

Hinweis Während der Parameteränderung muss der Reflektor im Sichtfeld des Sensors sein. Es darf keine Buskommunikation aktiv sein. Änderungen der Busadresse sind erst nach einem Gerätereustart aktiv.

Wird die Eingabe des Code übersprungen oder eine andere Zahl (als 314) eingegeben, werden die gültigen Parameter im Display angezeigt, ein Ändern ist dann nicht möglich.

Hinweis Die Möglichkeit alle Parameter ohne Änderungsmöglichkeit einzusehen erleichtert z. B. die Abfrage und Übermittlung von Parametern durch ungeschultes Personal.

2 Ver. 1.0

Software-Version

z. B. „Ver. 1.0“

3 Parameter

Parameter

Je nach Gerätevariante wird hier die Schnittstelle, der Multifunktions-Ein-/Ausgang MF1, der Ausgang MF2, die Auflösung und ein Offset eingestellt.

Ein Reset stellt alle Parameter auf Default zurück.

Hinweis Bei PROFIBUS-Geräten sollten bei Verwendung des gsd-Moduls „Class 2“ die Parameter nicht über das Display eingestellt werden, da diese bei erneutem „Hochfahren“ des PROFIBUS vom PROFIBUS-Master mit den in der Steuerung hinterlegten Parametern überschrieben werden.
Ausnahme: PROFIBUS-Adresse und Offset bei aktivierter Preset-Funktion.

Interface

Je nach Gerätetyp erscheint im Menü nur die jeweilige Schnittstelle des Gerätetyps.

3.1

SSI**SSI**

Funktion SSI-Schnittstelle siehe Kapitel 12 „Begriffserklärungen – SSI“.

3.1.1

Coding**Coding**

Binary	Gray (Default)
Messwertausgabe im Binärcode	Messwertausgabe im Gray-Code

3.1.2

Mode**Mode**

Datenformat		
	Binär	Gray
25 bit (default)	Messwert: Bit 1 ... 24 LSB: Plausibilitätsbit	Messwert inkl. Plausibilitäts-Bit im Gray- Code encodiert
24 bit + err	Messwert: Bit 1 ... 24 LSB: Plausibilitätsbit	Messwert: Bit 1 ... 24 LSB: Plausibilitätsbit
24 bit	Messwert: Bit 0 ... 23	Messwert: Bit 0 ... 23
Plausibilitätsbit:	0: OK 1: Plausibilitätsfehler	0: OK 1: Plausibilitätsfehler

3.1.3

Activation**Activation**

On (default)	SSI-Schnittstelle in Betrieb, RS-422-Schnittstelle nicht in Betrieb.
Off	RS-422-Schnittstelle in Betrieb, SSI-Schnittstelle nicht in Betrieb. Die RS-422-Schnittstelle ermöglicht das Parametrieren des DME mit dem Schnittstellenadapter (siehe Abschnitt 13.4 „Schnittstellenadapter“). (Baudrate und Protokoll unter > 3.2 Serial < einstellen)

3.1.4

Monitor**Monitor**

On	Serielle Monitorschnittstelle in Betrieb, Multifunktionsausgänge MF1 und MF2 nicht in Betrieb. Ermöglicht das Parametrieren des DME5000 mit dem Schnittstellenadapter (siehe Abschnitt 13.4 „Schnittstellenadapter“) bzw. das Mithören von Messwerten über MF1 und MF2 während des SSI-Betriebs. Die eingeschaltete Monitorschnittstelle wird im Menü 3.3.2 und 3.4.2 MF-Function mit „Monitor“ angezeigt. Die SSI-Schnittstelle ist voll funktionsfähig (Baudrate und Protokoll unter > 3.2 Serial < einstellen).
Off (default)	Multifunktionsausgänge MF1 und MF2 in Betrieb, wie unter Punkt 3.3/3.4 eingestellt.

3.1

Profibus**PROFIBUS®**

3.1.1 Profile**Profile**

Encoder	Dieses Profil entspricht dem Standard-Encoder-Profil, Beschreibung siehe Abschnitt 13.2 „PROFIBUS-Schnittstelle“.
SICK (default)	Dieses Profil basiert auf dem Standard-Encoder-Profil. Zusätzlich zum Messwert werden Warn-, Zustands- und Fehlerinformationen übertragen. Beschreibung siehe Abschnitt 13.2 „PROFIBUS-Schnittstelle“.

3.1.2 BusAddress**Bus Address**

Addr. 006 (default)	Hier wird die PROFIBUS-Teilnehmeradresse eingestellt. (001 ... 125)
----------------------------	--

Hinweis Inbetriebnahme-Beispiel mit Siemens Step 7 siehe Kapitel 13 „Anhang“.

3.1 Hiperface**Hiperface****3.1.1 BusAddress****BusAddress**

Add 00 (default)	Einstellung der Hiperface-Adresse (Bereich 0 ... 31)
-------------------------	--

3.1.2 Baudrate**Baudrate**

0,6 kBd	Einstellung der Baudrate
1,2 kBd	
2,4 kBd	
4,8 kBd	
9,6 kBd (default)	
19,2 kBd	
38,4 kBd	

3.1.3 Data**Data**

8, o, 1	8-Datenbit, ungerade Parität, 1 Stopbit
8, e, 1 (default)	8-Datenbit, gerade Parität, 1 Stopbit
8, n, 1	8-Datenbit, keine Parität, 1 Stopbit

3.1.4 Timeout**Timeout**

X1	1*11/Baudrate
X4 (default)	4*11/Baudrate

3.1.5 Monitor**Monitor**

On	Serielle Monitorschnittstelle in Betrieb, Multifunktionsausgänge MF1 und MF2 nicht in Betrieb. Ermöglicht das Parametrieren des DME5000 mit dem Schnittstellenadapter (siehe Abschnitt 13.4 „Schnittstellenadapter“) bzw. das Mithören von Messwerten über MF1 und MF2.
Off (default)	Multifunktionsausgänge MF1 und MF2 in Betrieb, wie unter Punkt 3.3/3.4 eingestellt.

3.1.6 Period Len**Period Len**

1 Typecode 90H (default)	Entspr. Auflösung 1 mm pro Periode
2 Typecode 91H	Entspr. Auflösung 2 mm pro Periode
4 Typecode 92H	Entspr. Auflösung 4 mm pro Periode
8 Typecode 93H	Entspr. Auflösung 8 mm pro Periode
16 Typecode 94H	Entspr. Auflösung 16 mm pro Periode

Hinweis Für eine detaillierte Beschreibung siehe Abschnitt 13.8 „Hiperface-Schnittstelle“.

3.1 RS 422**RS 422****3.1.1 Mode****Mode**

Request	Datenübertragung nur auf Anforderung
Continuous	Zyklische Datenübertragung gemäß der eingestellten Baudrate

3.1.2 Protocol**Protocol**

Standard	<STX>8122<[sign]><7*[0...9]><ETX>
CRLF	<[sign]><7*[0...9]><CR><LF>
CP0	<[sign]><7*[0...9]>
CP1	Nicht belegt

Hinweis Für eine detaillierte Beschreibung siehe Abschnitt 13.6 „RS-422-Schnittstelle“.

3.1 DeviceNet**DeviceNet****3.1.1 Baudrate****Baudrate**

125 (default)	Einstellung der Baudrate (125, 250, 500 kBd)
----------------------	--

3.1.2 BusAddress**Bus Address**

Addr. 06 (default)	Einstellung der DeviceNet-Adresse (Bereich 0 ... 63)
---------------------------	--

Hinweis Für eine detaillierte Beschreibung siehe Abschnitt 13.7 „DeviceNet-Schnittstelle“.

3.2 Serial**Serial****3.2.1 BaudRate****Baudrate**

19,2 (default)	Baudrate für RS-422-Schnittstelle (max. 115,2 kBd) Baudrate für Monitor-Schnittstelle über MF1 und MF2 (max. 38,44 kBd), nur bei DME5000 mit SSI- bzw. Hiperface-Schnittstelle Genaue Beschreibung siehe Abschnitt 13.4 „Schnittstellenadapter – Monitor-Mode“.
-----------------------	---

3.2.2 Data**Data**

7,e,1	7-Datenbit, gerade Parität, 1 Stopbit
8,e,1	8-Datenbit, gerade Parität, 1 Stopbit
8,n,1 (default)	8-Datenbit, keine Parität, 1 Stopbit

DME5000

3.3

MF1**MF1**

Parametrierbarer Aus- oder Eingang

3.3.1

Act.State**Act.State**

Parametrierung der Schaltlogik bei MF1 = Ausgang

Active 1 (default)	HIGH-Pegel bei aktivem Ausgang (Schließer/NO)
Active 0	LOW-Pegel bei aktivem Ausgang (Öffner/NC)

Parametrierung der Schaltlogik bei MF1 = Eingang

Active 1 (default)	Aktivierung Eingang bei steigender Flanke
Active 0	Aktivierung Eingang bei fallender Flanke

3.3.2

Function**Function**

Distance (default)	MF1 wird als Distanzschaltausgang verwendet, siehe 3.3.3.
Service	MF1 wird als Serviceausgang verwendet, siehe 3.3.4.
Sleepmodus	MF1 wird als Eingang für die Aktivierung des Sleepmodus (Laser aus) verwendet, Quittierung über Ready-Status Funktionsbeschreibung siehe Abschnitt 13.5 „Sleepmodus“.
Preset	MF1 wird als Eingang für die Aktivierung des Preset (Überschreiben des Offset) verwendet. Offset = Presetwert - aktueller Messwert Funktionsbeschreibung siehe Abschnitt 13.1 „Preset“.
SPEED	MF1 wird als Geschwindigkeitsschaltausgang verwendet, siehe 3.3.5.
Monitor	(nur bei SSI- bzw. Hiperface-Variante): Wird angezeigt, wenn unter 3.1.4, bzw. 3.1.5 die Monitorschnittstelle ON gesetzt wird.

3.3.3

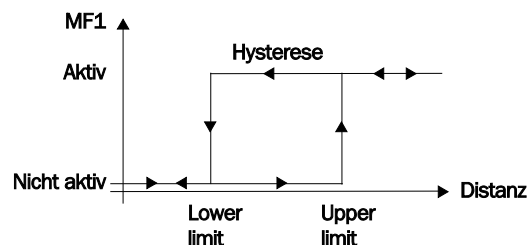
Distance**Distance**

MF1 wird als Distanzschaltausgang verwendet.

Aktiv bei Überschreitung von „UpperLimit“.

Inaktiv bei Unterschreitung von „LowerLimit“.

Funktion:



3.3.4 Service**Service**

Sammelausgang für frei einstellbare Statusmeldungen in „ODER“-Verknüpfung, die Aufschluss über den Gerätezustand geben.

		Aktiv	Nicht Aktiv
3.3.4.1 Laser Laser	On (default)	Vorausfallmeldung Laserdiode	Laser OK
	Off	–	
3.3.4.2 Level Level	On (default)	Vorausfallmeldung Verschmutzung	Nicht verschmutzt
	Off	–	
3.3.4.3 UpperTemp(erature) UpperTemp	On (default)	Übertemperatur- Überwachung: Geräteinnentemperatur > oberes eingestelltes Temperaturlimit	Geräteinnentemperatur < oberes eingestelltes Temperaturlimit
	Off	–	
3.3.4.4 LowerTemp(erature) LowerTemp	On (default)	Untertemperatur- Überwachung: Geräteinnentemperatur < unteres eingestelltes Temperaturlimit	Geräteinnentemperatur > unteres eingestelltes Temperaturlimit
	Off	–	
3.3.4.5 Plausib(ility) Plausib(ility)	On	Fehlerhafter Messwert Ursache: – z. B. Lichtstrahlunter- brechung – Verschmutzung – optische/elektrische Störeinflüsse	Messwert OK
	Off	–	
3.3.4.6 Ready Ready	On (default)	Initialisierung, Hardwarefehler, Laser ausgeschaltet	Betriebsbereit, Messwert OK
	Off	–	
3.3.4.7 Bus Status Bus Status	On	Busfehler SSI: kein Clocksignal PB/DN: kein Tele- grammverkehr RS 422/Hiperface: –	Datenübertragung OK RS 422/Hiperface: unabhängig vom Busstatus
	Off (default)	–	

DME5000

3.3.5 Speed**Speed**

MF1 wird als Geschwindigkeitsschaltausgang verwendet. Aktiv bei Überschreitung von „Limit“.

Die Schalthysterese ist fix $\pm 0,1$ m/s.

		Aktiv	Nicht aktiv
3.3.5.1 Limit	Range 0,0 ... 9,9 m/s	Geschwindigkeit > Limit	Geschwindigkeit < Limit

3.3.5.2 Sign	+/-	Überwachung in beide Fahrrichtungen
	+	Überwachung in Fahrrichtung „+“ (zunehmende Distanz)
	-	Überwachung in Fahrrichtung „-“ (abnehmende Distanz)

3.4 MF2**MF2**

Parametrierbarer Ausgang

3.4.1 Act.State**Active State**

Parametrierung der Schaltlogik

Active 1	HIGH-Pegel bei aktivem Ausgang (Schließer/NO)
Active 0	LOW-Pegel bei aktivem Ausgang (Öffner/NC)

3.4.2 Function**Function**

Distance siehe 3.4.3	MF2 wird als Distanzschaltausgang verwendet.
Service (default) siehe 3.4.4	MF2 wird als Serviceausgang verwendet.
Speed siehe 3.4.5.	MF2 wird als Geschwindigkeitsschaltausgang verwendet.
Monitor	(nur bei SSI- bzw. Hiperface-Variante): Wird angezeigt, wenn unter 3.1.4, bzw. 3.1.5 die Monitorschnittstelle ON gesetzt wird.

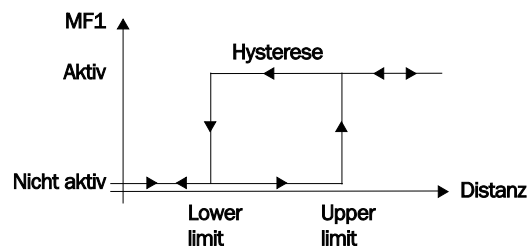
3.4.3 Distance**Distance**

MF2 wird als Distanzschaltausgang verwendet.

Aktiv bei Überschreitung von „UpperLimit“.

Inaktiv bei Unterschreitung von „LowerLimit“.

Funktion:



3.4.4 Service⁶⁾**Service**

Sammelausgang für frei einstellbare Statusmeldungen in „ODER“-Verknüpfung, die Aufschluss über den Gerätezustand geben.

		Aktiv	Nicht aktiv
3.4.4.1 Laser Laser	On (default)	Vorausfallmeldung Laserdiode	Vorausfallmeldung Laserdiode
	Off	–	
3.4.4.2 Level Level	On (default)	Vorausfallmeldung Verschmutzung	Nicht verschmutzt
	Off	–	
3.4.4.3 UpperTemp(erature) UpperTemp	On (default)	Übertemperatur- Überwachung: Geräteinnentemperatur > oberes eingestelltes Temperaturlimit	Geräteinnentemperatur < oberes eingestelltes Temperaturlimit
	Off	–	
3.4.4.4 LowerTemp(erature) LowerTemp	On (default)	Untertemperatur- Überwachung: Geräteinnentemperatur < unteres eingestelltes Temperaturlimit	Geräteinnentemperatur > unteres eingestelltes Temperaturlimit
	Off	–	
3.4.4.5 Plausib(ility) Plausib(ility)	On (default)	Fehlerhafter Messwert, Messwertausgabe „0“ Ursache: – z. B. Lichtstrahlunter- brechung – Verschmutzung – optische/elektrische Störeinflüsse	Messwert OK
	Off	–	
3.4.4.6 Ready Ready	On (default)	Initialisierung Hardwarefehler, Messfehler, Laser ausgeschaltet	Betriebsbereit, Messwert OK
	Off	–	
3.4.4.7 Bus Status Bus Status	On	Busfehler SSI: kein Clocksignal PB/DN: kein Tele- grammverkehr RS 422/Hiperface: –	Datenübertragung OK RS 422/Hiperface: unabhängig vom Busstatus

DME5000

		Aktiv	Nicht aktiv
	Off (default)	–	

3.4.5 Speed**Speed**

MF2 wird als Geschwindigkeitsschaltausgang verwendet. Aktiv bei Überschreitung von „Limit“.

Die Schalthysterese ist fix $\pm 0,1$ m/s.

		Aktiv	Nicht aktiv
3.4.5.1 Limit	Range 0,0 ... 9,9 m/s	Geschwindigkeit > Limit	Geschwindigkeit < Limit

3.4.5.2 Sign	+/-	Überwachung in beide Fahrrichtungen	
	+	Überwachung in Fahrrichtung „+“ (zunehmende Distanz)	
	-	Überwachung in Fahrrichtung „-“ (abnehmende Distanz)	

3.5 Resolution**Resolution**

Einstellung der Auflösung wirkt ausschließlich auf die digitalen Datenschnittstellen.

Bei der Hiperface-Variante darf dieser Parameter nicht geändert werden. Eine Veränderung der Auflösung erfolgt dort über den Parameter 3.1.6 „Period Length“.

Einstellbar: 50 ... 5000 μ m, default 100 μ m (bzw. 125 μ m bei Hiperface-Variante)

3.6 Offset**Offset**

Der Offsetwert wird zum intern ermittelten DME-Messwert addiert und wirkt auf alle Ausgänge und das Display.

Einstellbar: ± 250 m

Hinweis Über die SSI-Schnittstelle wird bei negativem Messwert „0“ ausgegeben.

Hinweis Bei aktivierter Preset-Funktion wird der Offsetwert durch Auslösen des Preset-Eingangs überschrieben, siehe auch Abschnitt 13.1 „Preset“.

3.7 Plausib(lity)**Plausibilität**

Diese Funktion überwacht Messwerte auf Plausibilität. Spricht an bei Lichtstrahlunterbrechung, Verschmutzung oder optischen/elektrischen Störungen. Plausibilitätsfehler führt zu Messwertausgabe 0.

200 ms (Default)	Normal	Off
Fehlerunterdrückung durch Messwertextrapolation für max. 200 ms; bei Fehler > 200 ms Fehlerausgabe	Fehlerunterdrückung für 1 internen Messzyklus, bei länger anliegendem Fehler erfolgt	keine Überprüfung auf Plausibilität, Fehlerausgabe erfolgt nur dann, wenn keine Messung

	Fehlerausgabe.	mehr möglich ist.
--	----------------	-------------------

4 **Temp +45 °C**

Temperatur

Anzeige der aktuellen Geräteinnentemperatur.

5 **Reset**

Reset

NO	YES
Kein Reset	Rückstellung auf Default-Werte

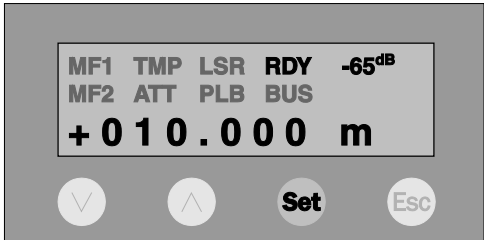
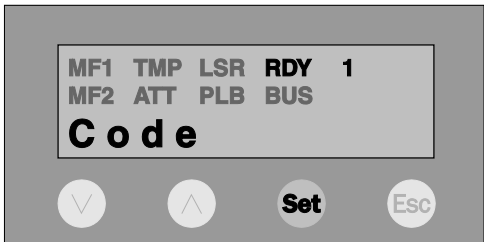
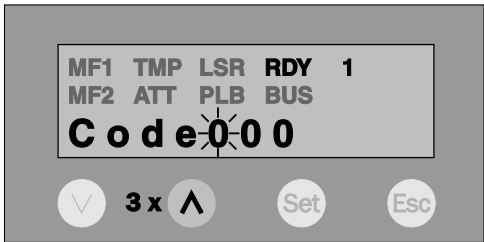
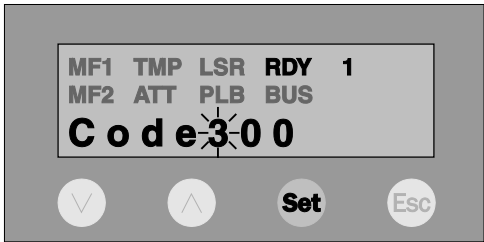
7 Beispiel

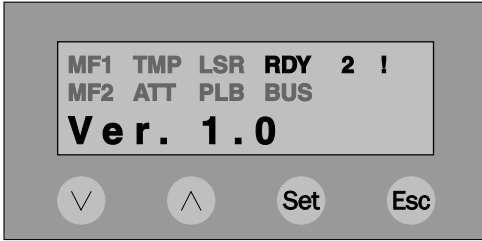
7.1 Parametereingabe am Beispiel „Code-Eingabe“

Hinweis

Alle Parameter lassen sich auf diese Art und Weise einstellen.

Während der Parameteränderung muss der Reflektor im Sichtfeld des Sensors sein.

Schritt 1 Anzeige	Legen Sie die Betriebsspannung an. 
Schritt 2 Anzeige	Rufen Sie mit Set das Menü „CODE“ auf. 
Schritt 3 Anzeige	Rufen Sie mit Set das Eingabefeld „CODE 000“ auf. Die 1. Ziffer blinkt. 
Schritt 4 Anzeige	Drücken Sie 3 x Set für das Passwort „000“ (nur Parameteransicht) oder geben Sie mit ^ die gewünschte 1. Ziffer (z. B. „3“) ein. 

Schritt 5	Gehen Sie mit Set eine Stelle weiter und geben Sie mit ^ die gewünschte 2. Ziffer (z. B. „1“) ein.
Anzeige	 The screenshot shows a terminal window with the text 'MF1 TMP LSR RDY 1' and 'MF2 ATT PLB BUS' at the top. Below this, 'Code 310' is displayed. A cursor is positioned after the '1'. At the bottom, there are four buttons: a down arrow, '1x', an up arrow, 'Set', and 'Esc'.
Schritt 6	Gehen Sie mit Set eine Stelle weiter und geben Sie mit ^ die gewünschte 3. Ziffer (z. B. „4“) ein.
Anzeige	 The screenshot shows the same terminal window as before, but now 'Code 314' is displayed. A cursor is positioned after the '4'. At the bottom, there are four buttons: a down arrow, '4x', an up arrow, 'Set', and 'Esc'.
Schritt 7	Drücken Sie Set, um die 3. Ziffer „4“ zu bestätigen.
Anzeige	 The screenshot shows the terminal window with 'MF1 TMP LSR RDY 2 !' and 'MF2 ATT PLB BUS' at the top. Below this, 'Ver. 1.0' is displayed. At the bottom, there are four buttons: a down arrow, an up arrow, 'Set', and 'Esc'.

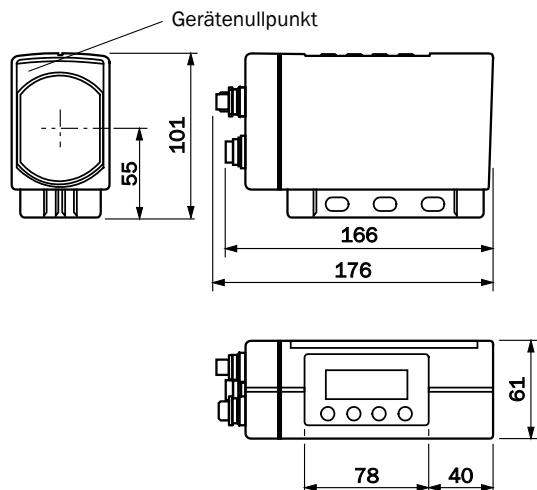
Hinweis Das Ausrufezeichen „!“ im Display bestätigt: Parametriermode.

DME5000

8 Technische Daten

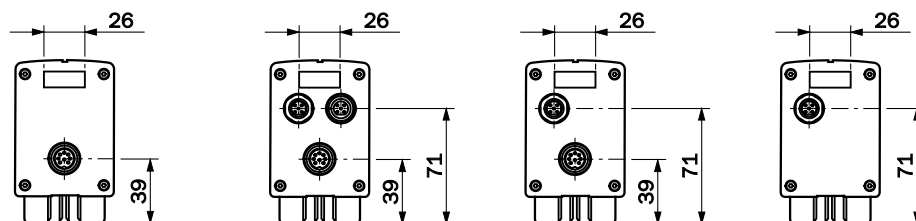
8.1 Maßzeichnung

Abb. 20: Maßzeichnung
DME5000



Alle Maße in mm

Abb. 21: Maßzeichnungen
Rückansicht DME5000



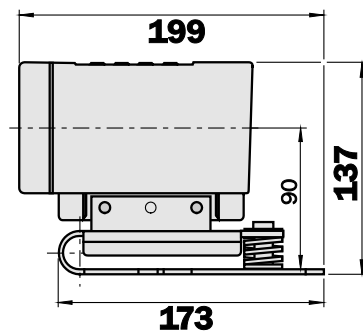
DME5000-xx1
DME5000-xx3
1 x M16-Stecker
(SSI/RS 422)

DME5000-xx2
1 x M16-/2 x M12
Stecker (PROFIBUS®)

DME5000-xx4
DME5000-xx7
1 x M16-/1 x M12-
Stecker (DeviceNet)
2 x M12-Stecker
(Hiperface)

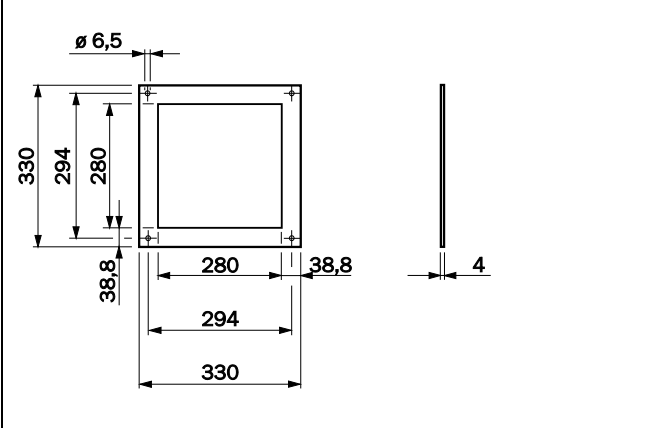
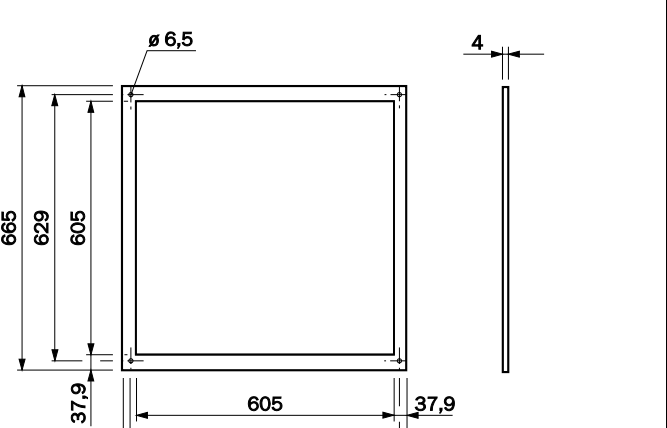
DME5000-xx5
1 x M12-Stecker
(DeviceNet)

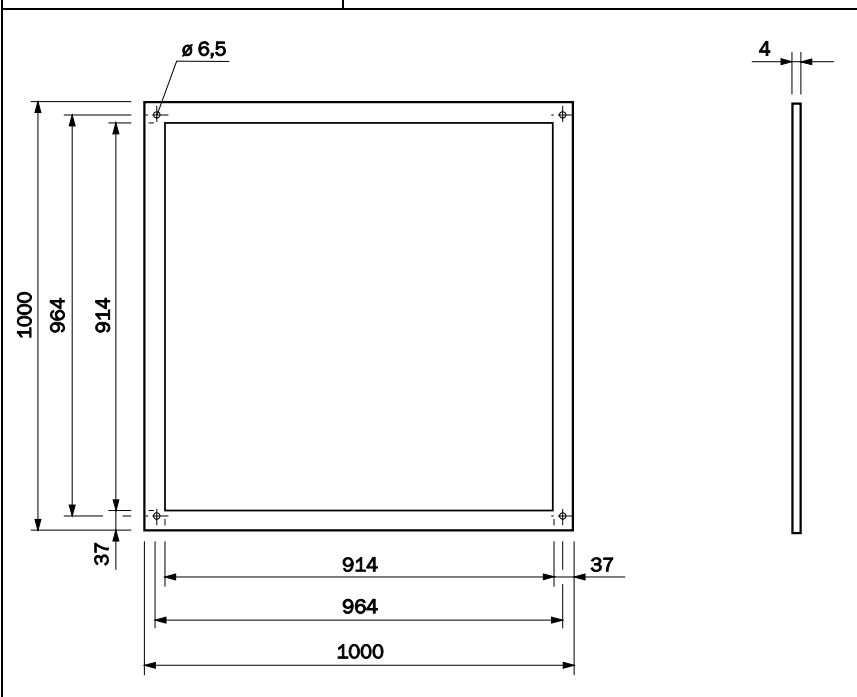
Abb. 22: Maßzeichnung
DME5000 am Halter
montiert



8.2 Zubehör

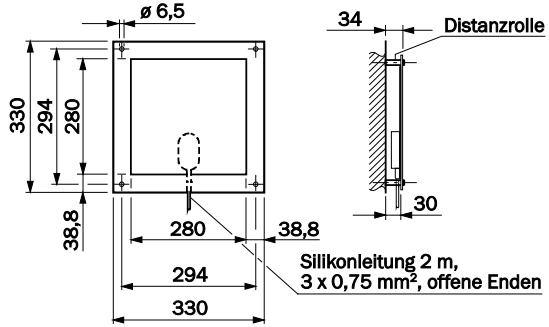
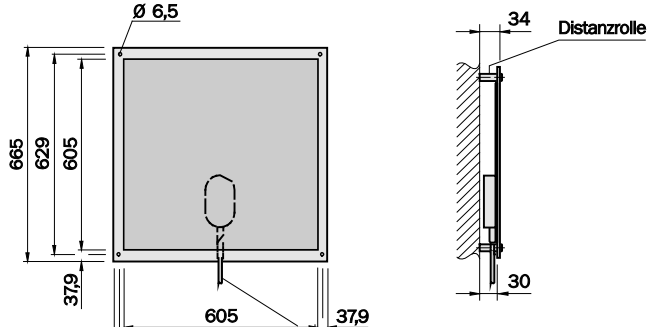
8.2.1 Reflektoren

Reflektor 0,3 x 0,3 m² Diamond Grade, montiert ¹⁾		Reflektor 0,6 x 0,6 m² Diamond Grade, montiert ¹⁾	
Typ: PL240DG	Bestell-Nr.: 1017910	Typ: PL560DG	Bestell-Nr.: 1016806
 Alle Maße in mm		 Alle Maße in mm	

Reflektor 1 x 1 m² Diamond Grade, montiert ¹⁾	
Typ: PL880DG	Bestell-Nr.: 1018975
 Alle Maße in mm	

¹⁾ Grundplatte: ALMG3

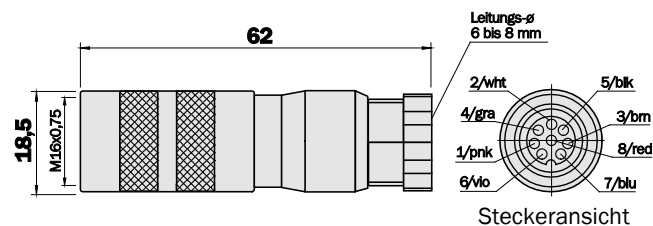
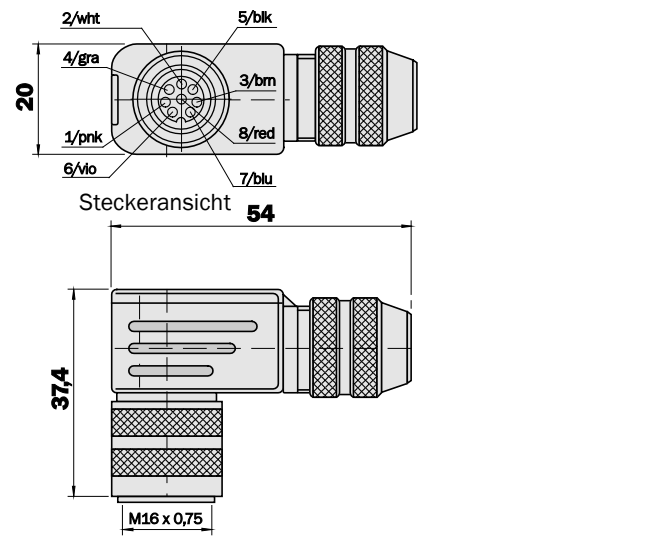
DME5000

Reflektor 0,3 x 0,3 m ² Diamond Grade, geregelte Heizung +20 °C AC 230 V/200 W, IP 64 ¹⁾		Reflektor 0,6 x 0,6 m ² Diamond Grade, geregelte Heizung +20 °C AC 230 V/900 W, IP 64 ²⁾	
Typ: PL240DG-H	Bestell-Nr.: 1022926	Typ: PL560DG-H	Bestell-Nr.: 1023888
 Alle Maße in mm		 Alle Maße in mm	

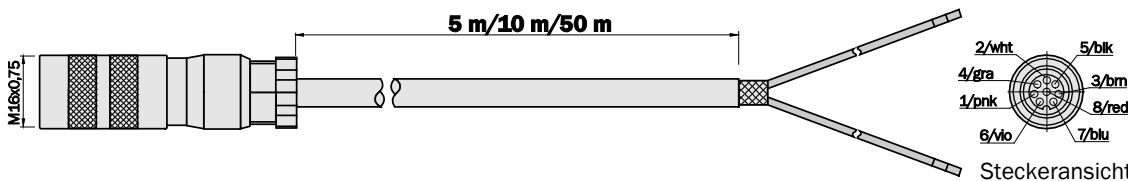
Reflexionsfolie Diamond Grade, Größe konfektionierbar		Reflexionsfolie Diamond Grade, Bogen 749 x 914 mm ²	
Typ: REF-DG-	Bestell-Nr.: 4019634	Typ: REF-DG	Bestell-Nr.: 5320565
			

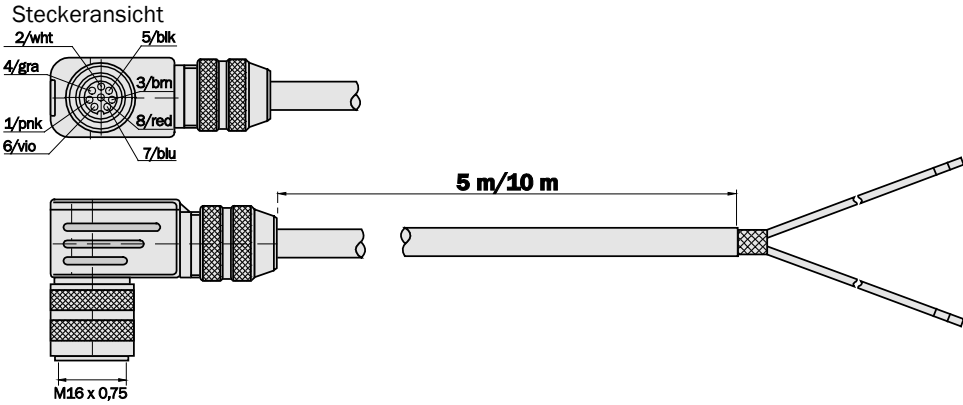
8.2.2 Stecker/Leitungen

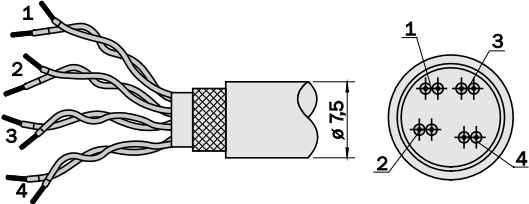
PROFIBUS®, SSI, RS 422 und DeviceNet (nur DME5000-xx4)

Leitungsdose M16, 8-polig, gerade, geschirmt		Leitungsdose M16, 8-polig, gewinkelt, geschirmt	
Typ: DOS-1608-GA	Bestell-Nr.: 6025726	Typ: DOS-1608-WA	Bestell-Nr.: 6025727
 Steckeransicht		 Steckeransicht	

¹⁾ Grundplatte: ALMG3

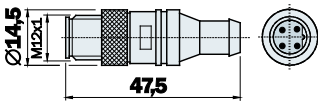
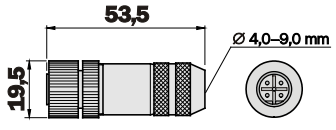
Leitungsdose M16, 8-polig, gerade, 5 m/50 m, geschirmt		Leitungsdose M16, 8-polig, gerade, 10 m, geschirmt	
Typ: DOL-1608-G05MA	Bestell-Nr.: 2026742	Typ: DOL-1608-G10MA	Bestell-Nr.: 2027193
Typ: DOL-1608-G50MA	Bestell-Nr.: 6032903		
			

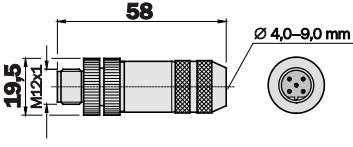
Leitungsdose M16, 8-polig, gewinkelt, 5 m, geschirmt		Leitungsdose M16, 8-polig, gewinkelt, 10 m, geschirmt	
Typ: DOL-1608-W05MA	Bestell-Nr.: 2026743	Typ: DOL-1608-W10MA	Bestell-Nr.: 2027194
			

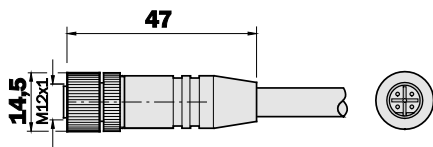
Leitung 2 x 0,5 mm², 6 x 0,25 mm², paarweise verdreht, abgeschirmt		Technische Daten	
Typ: LTG-2308-MW	Bestell-Nr.: 6026292	Temperaturbereich	bewegt -5 ... +70 °C
 Legende: 1 = Adernpaar blk/wht 2 = Adernpaar red/vio 3 = Adernpaar pnk/gra 4 = Adernpaar brn/blu 5 = Isolierfolie 6 = Schirm 7 = PUR-Mantel			festverlegt -40 ... +80 °C
		Mantel	PUR kieselgrau
		Schirm	verzinntes Kupfergeflecht

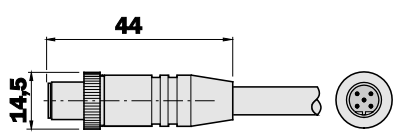
DME5000

PROFIBUS®

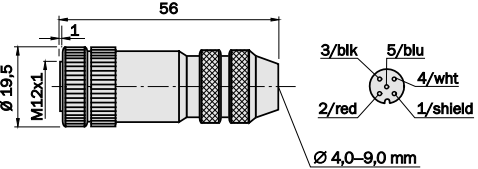
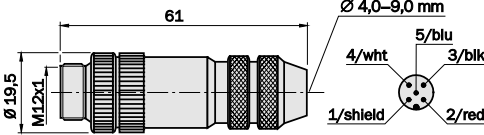
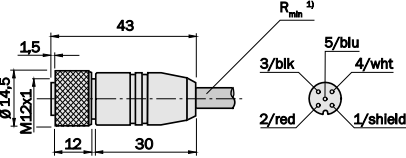
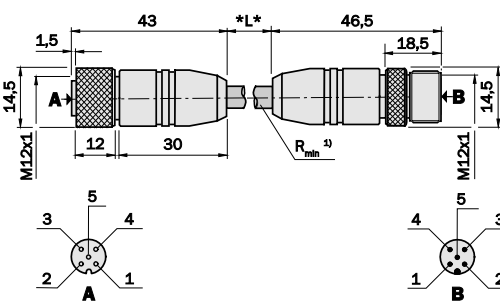
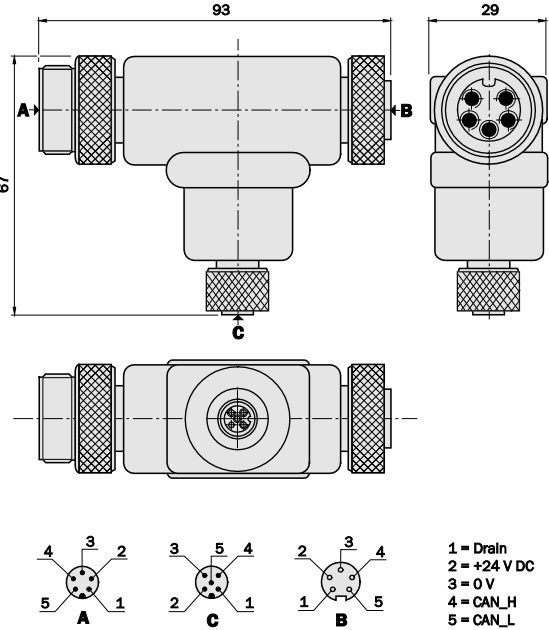
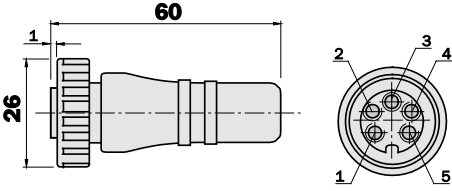
PROFIBUS® Abschlusswiderstand, M12, B-cod.		Bus in, Leitungsdose, M12, 5-polig, B-cod., geschirmt	
Typ: PR-STE-END	Bestell-Nr.: 6021156	Typ: PR-DOS-1205-G	Bestell-Nr.: 6021353
			

Bus out, Leitungsstecker, M12, 5-polig, B-cod., geschirmt		PROFIBUS-Leitung, 2 x 0,34 mm ² , Meterware	
Typ: PR-STE-1205-G	Bestell-Nr.: 6021354	Typ: LTG-2102-MW	Bestell-Nr.: 6021355
		Temperaturbereich	bewegt -5 ... +80 °C
			Festverlegt -40 ... +80 °C
		Mantel	PUR violett Ø 8 mm
		Schirm	AL-PT-Folie

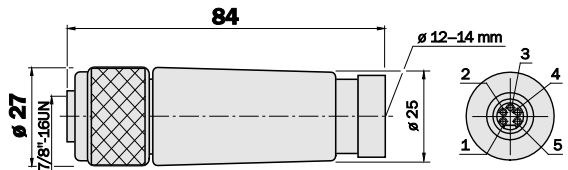
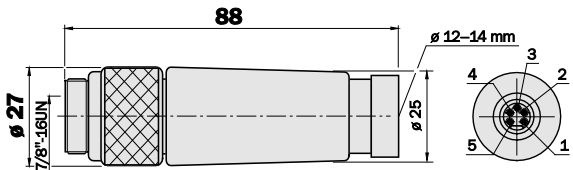
Bus in, Leitungsdose mit PROFIBUS-Leitung, 5 m, B-cod.		Bus in, Leitungsdose mit PROFIBUS-Leitung, 10 m, B-cod.	
Typ: DOL-12PR-G05	Bestell-Nr.: 6026006	Typ: DOL-12PR-G10	Bestell-Nr.: 6026008
			

Bus out, Leitungsstecker mit PROFIBUS-Leitung, 5 m, B-cod.		Bus out, Leitungsstecker mit PROFIBUS-Leitung, 10 m, B-cod.	
Typ: STL-12PR-G05	Bestell-Nr.: 6026005	Typ: STL-12PR-G10	Bestell-Nr.: 6026007
			

DeviceNet

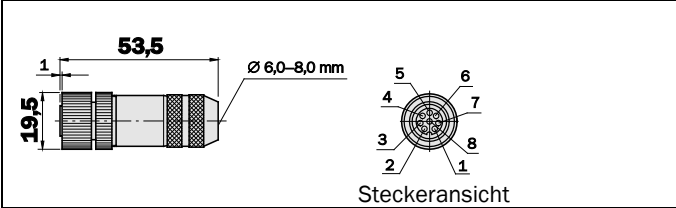
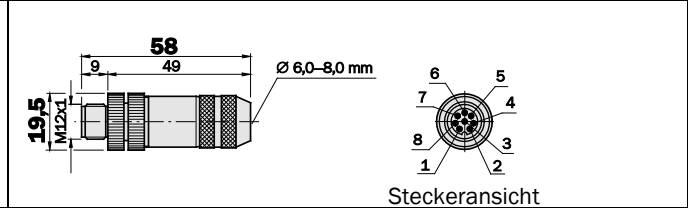
Leitungsdose, M12, 5-polig, gerade, geschirmt, 360°-Schirm auf Rändelmutter, konfektionierbar, A-cod.		Leitungsstecker, M12, 5-polig, gerade, geschirmt, 360°-Schirm auf Rändelmutter, konfektionierbar; A-cod.	
Typ: DOS-1205-GA	Bestell-Nr.: 6027534	Typ: STE-1205-GA	Bestell-Nr.: 6027533
			
Leitungsdose, M12, 5-polig, gerade, Leitung 6 m, Dropcable, A-cod.		Verbindungsleitung 6 m, Dose M12, 5-polig, gerade, Stecker M12, 5-polig, gerade, Dropcable, A-cod., Schirm auf Pin 1	
Typ: DOL-1205-G06MK	Bestell-Nr.: 6028326	Typ: DSL-1205-G06MK	Bestell-Nr.: 6028327
 1) Minimaler Biegeradius bei - ortsfester Verlegung: > 5 x Leitungsdurchmesser - flexiblem Einsatz: > 10 x Leitungsdurchmesser			
DeviceNet-T-Verteiler Dose M12, 5-polig, auf Stecker, Dose 7/8", 5-polig		DeviceNet-Abschlusswiderstand, Dose 7/8", 5-polig, gerade	
Typ: SD0-02D78-SF	Bestell-Nr.: 6028330	Typ: DOS-7805-GKEND	Bestell-Nr.: 6028329
			

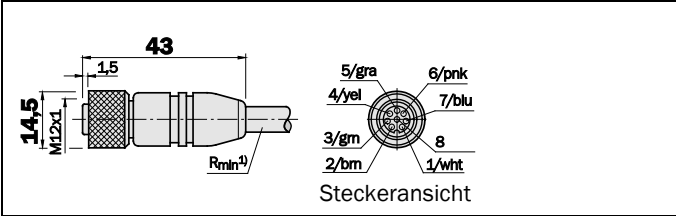
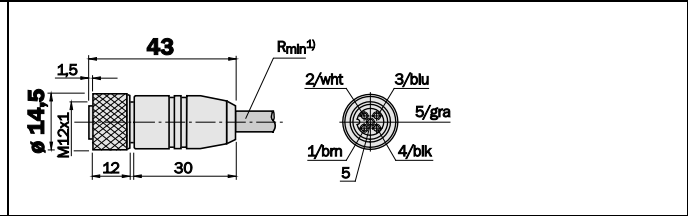
DME5000

DeviceNet-Leitungsdose, 7/8", 5-polig, gerade, PG16, konfektionierbar		DeviceNet-Leitungsstecker, 7/8", 5-polig, gerade, PG16, konfektionierbar	
Typ: DOS-7805-GK	Bestell-Nr.: 6028331	Typ: STE-7805-GK	Bestell-Nr.: 6028332
			

Leitung, 2 x 0,34 mm ² (V+, V-) bzw. 2 x 0,25 mm ² (CAN _H , CAN _L), Adern paarweise verdreht und mit AL-PT-Folie geschirmt		Pinbelegung
Typ: LTG-2804-MW	Bestell-Nr.: 6028328	1 Shield 2 red V+ 3 blk V- 4 wht CAN _H 5 blu CAN _L
Temperaturbereich	bewegt -10 ... +70 °C	
	festverlegt -40 ... +70 °C	
Mantel	PUR schwarz Ø 6,7 mm	
Abschirmung	Cu verzinkt	

Hiperface

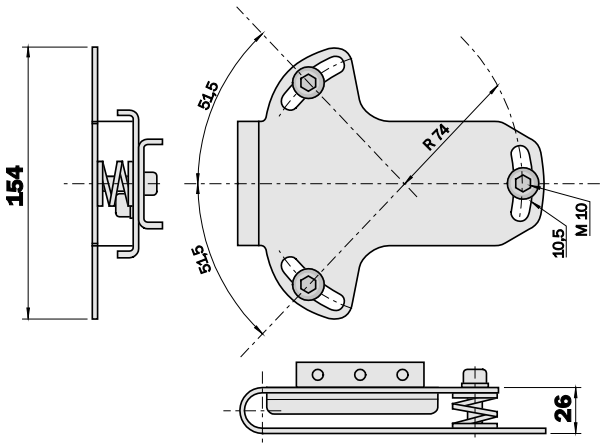
Leitungsdose, M12, 8-polig, gerade, konfektionierbar, A-cod., geschirmt		Leitungsstecker, M12, 8-polig, gerade, konfektionierbar, A-cod., geschirmt	
Typ: DOS-1208-GA	Bestell-Nr.: 6028369	Typ: STE-1208-GA	Bestell-Nr.: 6028370
			

Leitungsdose, M12, 8-polig, gerade, angespritzte Leitung mit Schirm über Rändelmutter, A-cod.		Leitungsdose M12, 5-polig, PUR, gerade, Schirm auf Rändelmutter, A-cod.	
2 m – DOL-1208-G02MAH1	Bestell-Nr.: 6032448	5 m – DOL-1205-G05MAC	Bestell-Nr.: 6036384
5 m – DOL-1208-G05MAH1	Bestell-Nr.: 6032449	10 m – DOL-1205-G10MAC	Bestell-Nr.: 6036385
10 m – DOL-1208-G10MAH1	Bestell-Nr.: 6032450	20 m – DOL-1205-G20MAC	Bestell-Nr.: 6036386
20 m – DOL-1208-G20MAH1	Bestell-Nr.: 6032451		
			

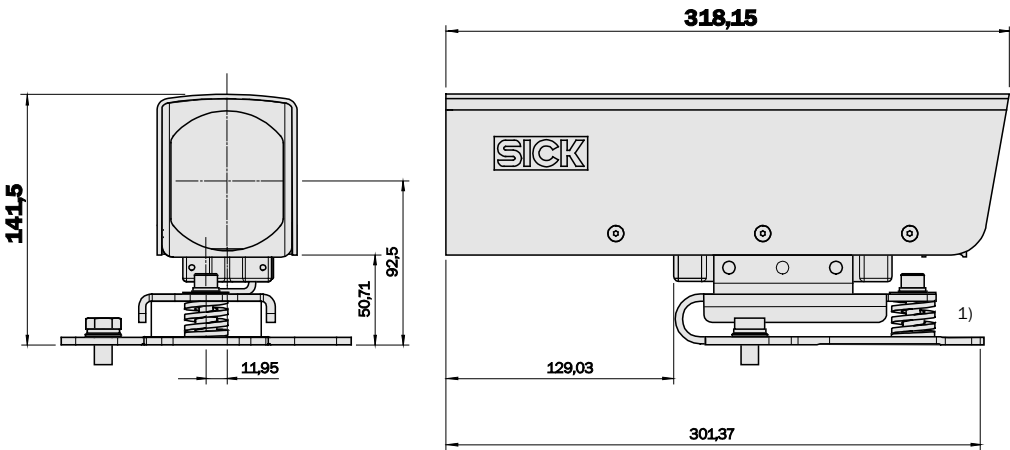
Leitung		Pinbelegung
Typ: LTG-3108-MW	Bestell-Nr.: 6032456	1 wht REFsin
Temperaturbereich	Bewegt –10 ... +70 °C festverlegt –40 ... +70 °C	2 brn +sin
Mantel	PUR schwarz Ø 6,8 mm	3 grn REFcos
Abschirmung	Cu verzinnt	4 yel +cos
		5 gra Data+
		6 pnk Data–
		7 blu GND
		8 red –

DME5000

8.2.3 Befestigungstechnik

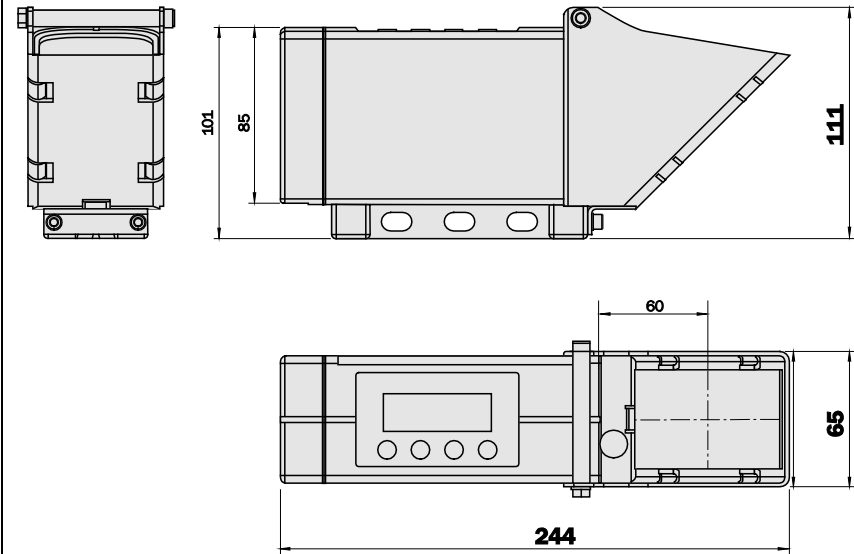
Ausrichthalterung DME5000, Edelstahl 1.4571		
Typ: BEF-AH-DME5	Bestell-Nr.: 2027721	
		

8.2.4 Wetterschutzgehäuse

Wetterschutzgehäuse DME5000, ALMG3 eloxiert		
Typ: WSG-DME5	Bestell-Nr.: 2027800	
 1) DME5000 Halterung nicht im Lieferumfang enthalten.		

8.2.5 Umlenkspiegel

Umlenkung Lichtaustritt nach oben	
Typ: USP-DME5	Bestell-Nr.: 2027710

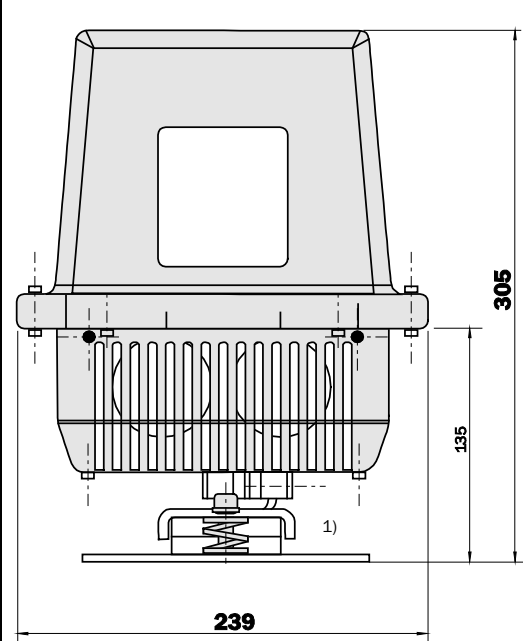
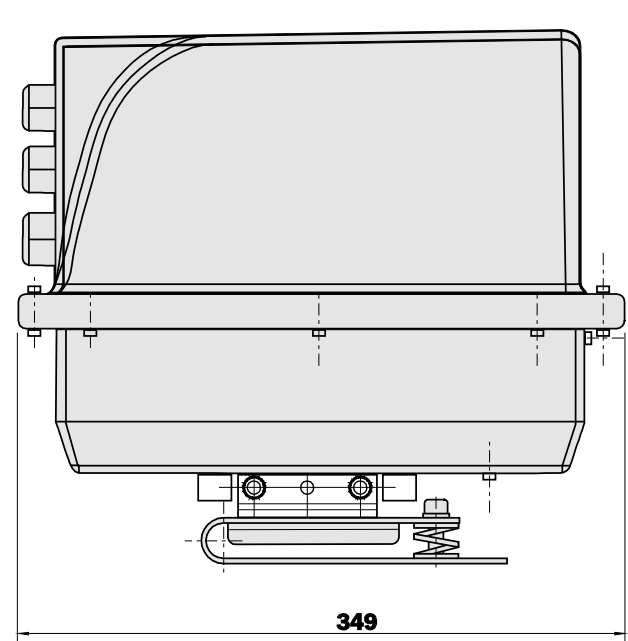


8.2.6 Schnittstellenadapter

Schnittstellenadapter DME5000	
	Bestell-Nr.: 1023359



8.2.7 Kühlgehäuse

Kühlgehäuse für DME5000		Technische Daten	
	Bestell-Nr.: 6036180	Gehäusematerial	Glasfaserverstärkter Kunststoff (GFK)
Technische Details siehe separates Datenblatt		Betriebsumgebungs-temperatur	-20 ... +75 °C (kurzzeitig +80 °C)
		Versorgungsspannung	DC 24 V ±20 %
		Stromaufnahme	15 A (bei DC 24 V)
		Schutzart	IP 54
 1)  ¹⁾ DME5000 Halterung im Kühlgehäuse integriert (im Lieferumfang enthalten).			

8.3 Technische Daten DME5000-1xx

DME5000-	111	112	113	114	115	117
Bestell-Nr.	1022949	1023668	1025248	1025832	1025833	1028243
Messbereich	0,15 ... 70 m					
Genauigkeit	± 2 mm					
Reproduzierbarkeit ¹⁾	0,5 mm					
Messwertausgabe	1 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms
Auflösung Datenschnittstelle (einstellbar)	0,05 ... 5 mm					1/32 ... 1/2 mm
Auflösung sin/cos (einstellbar)						0,25 ... 4 mm
Temperaturdrift (typ.)	0,1 mm/K					
Temperatureinfluss	1 ppm/K					
Luftdruckeinfluss	0,3 ppm/hPa					
Initialisierungszeit	Typ. 1,5 s					900 ms
Max. Verfahrensgeschwindigkeit	10 m/s (< 1 m/s bei Neuinitialisierung)					
Versorgungsspannung U _V ²⁾	DC 18 ... 30 V					
Restwelligkeit ³⁾	5 V _{SS}					
Stromaufnahme (ohne Heizung)	< 250 mA bei DC 24 V					
Lichtsender	Laserdiode (Rotlicht)					
Laserklasse	2 (EN 60825-1/C.D.R.H.)					
Max. Pulsleistung	≤1,9 mW					
Impulsdauer	6,8 ns					
Wellenlänge	655 nm					
Lebensdauer (bei 25 °C)	MTTF 50.000 h					
Lichtfleckdurchmesser/Entfernung	max. 130 mm/70 m					
Schaltausgänge MF1, MF2	B (push/pull)					
Output (MF1/MF2)	HIGH: U _V – (< 3 V); LOW < 2 V					
Input (MF1) ⁴⁾	HIGH: > 12 V; LOW < 3 V					
Ausgangsstrom ⁵⁾	100 mA (kurzschlussfest, überlastfest)					
Schnittstellen	SSI	PROFIBUS® 12 MBd	RS 422	DeviceNet 500 kBd		Hiperface
Betriebsumgebungstemperatur	–10 ... +55 °C					
Lagertemperatur	–25 ... +75 °C					
Heizung DME5000	121	122	123	124	Nicht lieferbar	127
Bestell-Nr.	1024083	1024084	1025249	1025836		1028244
Betriebsumgebungstemperatur	–40 ... +55 °C					
Stromaufnahme (mit Heizung)	< 1000 mA bei DC 24 V					
Schutzart	IP 65					
Elektrische Schutzklasse	VDE Klasse 2 (Bemessungsspannung 32 V)					

¹⁾ Statistischer Fehler 1 σ, Umfeldbedingungen konstant minimale Einschaltzeit: 10 min.

²⁾ Verpolsicher

³⁾ Darf U_V-Toleranzen nicht über- oder unterschreiten

⁴⁾ Nicht verpolgeschützt

⁵⁾ Max. 100 nF/20 mH

DME5000

EMV	EN 61000-6-2, EN 55011: Klasse B
Mechanische Belastung	Schock: EN 600 68-2-27/-2-29; Sinus: EN 600 68-2-6, Rauschen: EN 600 68-2-64
Gewicht	ca. 1650 g

8.4 Technische Daten DME5000-2xx

DME5000-	211	212	213	214	215	217
Bestell-Nr.	1024081	1024082	1025250	025834	1025835	1028245
Messbereich	0,15 ... 150 m					
Genauigkeit	± 3 mm					
Reproduzierbarkeit ¹⁾	1 mm					
Messwertausgabe	1 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms
Auflösung Datenschnittstelle (einstellbar)	0,05 ... 5 mm					1/32 ... 1/2 mm
Auflösung sin/cos (einstellbar)						0,25 ... 4 mm
Temperaturdrift (typ.)	0,1 mm/K					
Temperatureinfluss	1 ppm/K					
Luftdruckeinfluss	0,3 ppm/hPa					
Initialisierungszeit	Typ. 1,5 s					900 ms
Max. Verfahrgeschwindigkeit	10 m/s					
Versorgungsspannung U _V ²⁾	DC 18 ... 30 V					
Restwelligkeit ³⁾	5 V _{SS}					
Stromaufnahme (ohne Heizung)	< 250 mA bei DC 24 V					
Lichtsender	Laserdiode (Rotlicht)					
Laserklasse	2 (EN 60825-1/C.D.R.H.)					
Max. Pulsleistung	≤1,9 mW					
Impulsdauer	6,8 ns					
Wellenlänge	655 nm					
Lebensdauer (bei 25 °C)	MTTF 50.000 h					
Lichtfleckdurchmesser/Entfernung	max. 270 mm/150 m					
Schaltausgänge MF1, MF2	B (push/pull)					
Output (MF1/MF2)	HIGH: U _V – (< 3 V); LOW < 2 V					
Input (MF1) ⁴⁾	HIGH: > 12 V; LOW < 3 V					
Ausgangsstrom ⁵⁾	100 mA (kurzschlussfest, überlastfest)					
Schnittstellen	SSI	PROFIBUS® 12 MBd	RS 422	DeviceNet 500 kBd		Hiperface
Betriebsumgebungstemperatur	–10 ... +55 °C					
Lagertemperatur	–25 ... +75 °C					

¹⁾ Statistischer Fehler 1 σ , Umfeldbedingungen konstant minimale Einschaltzeit: 10 min.

²⁾ Verpolsicher

³⁾ Darf U_V -Toleranzen nicht über- oder unterschreiten

⁴⁾ Nicht verpolgeschützt

⁵⁾ Max. 100 nF/20 mH

Heizung DME5000	221	222	223	224	Nicht lieferbar	227
Bestell-Nr.	1024085	1024086	1025251	1025837		1028246
Betriebsumgebungstemperatur	-40 ... +55 °C					
Stromaufnahme (mit Heizung)	< 1000 mA bei DC 24 V					
Schutzart	IP 65					
Elektrische Schutzklasse	VDE Klasse 2 (Bemessungsspannung 32 V)					
EMV	EN 61000-6-2, EN 55011: Klasse B					
Mechanische Belastung	Schock: EN 600 68-2-27/-2-29; Sinus: EN 600 68-2-6, Rauschen: EN 600 68-2-64					
Gewicht	ca. 1650 g					

8.5 Technische Daten DME5000-3xx

DME5000-	311	312	313	314	315	317
Bestell-Nr.	1025244	1025245	1025252	1026002	1026003	1028247
Messbereich	0,15 ... 300 m					
Genauigkeit	± 5 mm					
Reproduzierbarkeit ¹⁾	2 mm					
Messwertausgabe	1 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms
Auflösung Datenschnittstelle (einstellbar)	0,05 ... 5 mm					1/32 ... 1/2 mm
Auflösung sin/cos (einstellbar)						0,25 ... 4 mm
Temperaturdrift (typ.)	0,1 mm/K					
Temperatureinfluss	1 ppm/K					
Luftdruckeinfluss	0,3 ppm/hPa					
Initialisierungszeit	Typ. 1,5 s					900 ms
Max. Verfahrgeschwindigkeit	10 m/s					
Versorgungsspannung U_V ²⁾	DC 18 ... 30 V					
Restwelligkeit ³⁾	5 V _{ss}					
Stromaufnahme (ohne Heizung)	< 250 mA bei DC 24 V					
Lichtsender	Laserdiode (Rotlicht)					
Laserklasse	2 (EN 60825-1/C.D.R.H.)					
Max. Pulsleistung	≤1,9 mW					
Impulsdauer	6,8 ns					
Wellenlänge	655 nm					
Lebensdauer (bei 25 °C)	MTTF 50.000 h					
Lichtfleckdurchmesser/Entfernung	max. 550 mm/300 m					
Schaltausgänge MF1, MF2	B (push/pull)					
Output (MF1/MF2)	HIGH: U_V - (< 3 V); LOW < 2 V					
Input (MF1) ⁴⁾	HIGH: > 12 V; LOW < 3 V					
Ausgangsstrom ¹⁾	100 mA (kurzschlussfest, überlastfest)					

¹⁾ Statistischer Fehler 1 σ , Umfeldbedingungen konstant minimale Einschaltzeit: 10 min.

²⁾ Verpolsicher

³⁾ Darf U_V -Toleranzen nicht über- oder unterschreiten

⁴⁾ Nicht verpolgeschützt

DME5000

Schnittstellen	SSI	PROFIBUS® 12 MBd	RS 422	DeviceNet 500 kBd	Hiperface
Betriebsumgebungstemperatur	-10 ... +55 °C				
Lagertemperatur	-25 ... +75 °C				
Heizung DME5000	321	322	323	324	Nicht lieferbar
Bestell-Nr.	1025246	1025247	1025253	1026004	327 1028248
Betriebsumgebungstemperatur	-40 ... +55 °C				
Stromaufnahme (mit Heizung)	< 1000 mA bei DC 24 V				
Schutzart	IP 65				
Elektrische Schutzklasse	VDE Klasse 2 (Bemessungsspannung 32 V)				
EMV	EN 61000-6-2, EN 55011: Klasse B				
Mechanische Belastung	Schock: EN 600 68-2-27/-2-29; Sinus: EN 600 68-2-6, Rauschen: EN 600 68-2-64				
Gewicht	ca. 1650 g				

¹⁾ Max. 100 nF/20 mH

9 Wartung

Das DME5000 ist wartungsfrei.

Wir empfehlen in regelmäßigen Abständen

- Linse und Reflektor zu reinigen,
- Verschraubungen und Steckverbindungen zu überprüfen.

10 Troubleshooting

Problem	Hiperface Statuscode	Ursache	Maßnahme
Keine Busanzeige		SSI: kein Taktsignal RS 422: request mode aktiv PROFIBUS®/DeviceNet: kein Datenfluss	SSI: Verdrahtung prüfen, Taktgeber prüfen. RS 422: – PROFIBUS®/DeviceNet: Verdrahtung und Schirmung prüfen.
Keine RDY-Anzeige		Nicht betriebsbereit Hardware defekt Sleepmodus aktiv	Gerät zur Reparatur einsenden. Sleepmodus deaktivieren.
LSR-Anzeige	31H	Vorausfallmeldung Messlaser	Der Messlaser ist noch betriebsbereit, aber am Ende Lebensdauer. Ersatzgerät bereithalten.
ATT-Anzeige	32H	Vorausfallmeldung Verschmutzung	Die Messwerte sind noch OK, optische Grenzflächen reinigen (Reflektor, Objektiv).
TMP-Anzeige	1E	Geräteinnentemperatur im Grenzbereich	Umgebungstemperatur prüfen, ggf. für bessere Belüftung sorgen. Gegen Strahlungswärme abschirmen, z. B. Abschatten bei direkter Sonneneinstrahlung. Bei tiefen Temperaturen Gerät mit Heizung verwenden.
PLB-Anzeige	34H	a) Lichtweg zum Reflektor unterbrochen	a) Lichtfleck auf dem Reflektor beobachten, darf nicht vom Reflektor abwandern, ggf. neu ausrichten oder größeren Reflektor verwenden.
		b) Optische Störeinflüsse c) Bei gleichzeitiger ATT-Anzeige: Objektiv/Reflektor verschmutzt d) Bei gleichzeitiger LSR-Anzeige: Laser defekt	b) Siehe Abschnitt 5.1 „Montage“ c) Objektiv/Reflektor reinigen. d) Laser defekt, Gerät ersetzen.
Auswirkung: Messwertausgabe wird auf „0“ gesetzt.			

Problem	Hiperface Statuscode	Ursache	Maßnahme
SERVICE (blinkende Anzeige)	33H	Hardwareproblem	Versorgungsspannung kontrollieren, Spannung aus/ein, Verkabelung gemäß Abschnitt 5.2.1. prüfen; falls nicht selbstreparierend: Gerät zur Reparatur einsenden.
		Geräteinnentemperatur außerhalb Spezifikation	Gerät zu kalt (Innentemperatur < -15 °C: Aufwärmphase abwarten, Spannung aus- und wieder einschalten. Evtl. Gerät mit Heizung verwenden). Gerät zu warm (Innentemperatur > 80 °C: Gerät abkühlen).
		Auswirkung: Messwertausgabe wird auf „0“ gesetzt.	

Problem	Ursache	Maßnahme
Parameter-änderungen über Bedientasten werden nicht dauerhaft gespeichert.	Während der Änderung war: - Buskommunikation aktiv, - kein Sichtkontakt zum Reflektor.	- Buskabel entfernen. - Lichtweg überprüfen.

PROFIBUS-Fehlermeldungen

Problem	Ursache	Maßnahme
Gerätefehler	Hardwareproblem	Versorgungsspannung kontrollieren, Verkabelung gemäß Abschnitt 5.2.1. prüfen, Spannung aus/ein, falls nicht selbstreparierend: Gerät zur Reparatur einsenden.
	Geräteinnentemperatur außerhalb Spezifikation.	Gerät zu kalt (Innentemperatur < -15 °C: Aufwärmphase abwarten. Evtl. Gerät mit Heizung verwenden). Gerät zu warm (Innentemperatur > 80 °C: Gerät abkühlen).
	Auswirkung: Messwertausgabe wird auf „0“ gesetzt.	

DME5000

Problem	Ursache	Maßnahme
Messfehler	Lichtweg wird durch Nebel, Staub o.ä. zu stark gedämpft.	Für freien Lichtweg sorgen.
	Objektiv oder Reflektor verschmutzt.	Optische Grenzflächen reinigen.
	Verfahrgeschwindigkeit zu hoch.	Maximale Verfahrgeschwindigkeit überprüfen.
	Lichtweg zum Reflektor unterbrochen.	Lichtfleck bei Verfahren immer auf dem Reflektor zu sehen?
	Auswirkung: Messwertausgabe wird auf „0“ gesetzt, PLB-Anzeige leuchtet im Display.	
Vorausfallkennung	Laserdiode am Ende Lebensdauer	Ersatzgerät für nächsten Wartungszyklus bereithalten.
	Lichtweg wird durch Nebel oder Staub gedämpft.	Lichtweg überprüfen.
	Objektiv oder Reflektor verschmutzt.	Optische Grenzflächen beim nächsten Wartungszyklus reinigen.
	Geräteinnentemperatur im Grenzbereich.	Umgebungstemperatur überprüfen.

11 Begriffserklärungen

11.1 PROFIBUS®

Alle Geräte werden in einer Busstruktur (Linie) angeschlossen. In einem Segment können bis zu 32 Teilnehmer (Master oder Slaves) zusammengeschaltet werden.

Am Anfang und am Ende jedes Segments wird der Bus durch einen aktiven Busabschluss abgeschlossen. Für einen störungsfreien Betrieb muss sichergestellt werden, dass die beiden Busabschlüsse immer mit Spannung versorgt werden.

Beim DME ist der Busabschluss nicht intern realisiert. Eine Versorgungsspannung für den Busabschluss steht am Bus-Ausgangsstecker zur Verfügung. Diese 5-V-Versorgungsspannung ist von der Versorgungsspannung des DME galvanisch getrennt. Die 5-V-Versorgungsspannung kann mit 100 mA belastet werden und ggf. für optische Koppelmodule verwendet werden.

Terminator für Busabschluss: siehe Abschnitt 9.2 „Zubehör“.

Bei mehr als 32 Teilnehmern müssen Repeater (Leistungsverstärker) eingesetzt werden, um die einzelnen Bussegmente zu verbinden.

Die max. Leitungslänge ist abhängig von der Übertragungsgeschwindigkeit, siehe Tabelle 2.

Die angegebene Leitungslänge kann durch den Einsatz von Repeatern vergrößert werden. Es wird empfohlen, nicht mehr als 3 Repeater in Serie zu schalten. Das DME unterstützt alle in Tabelle 2 genannten Übertragungsgeschwindigkeiten und stellt sich beim Aufstarten automatisch auf die Baudrate des Busmasters ein.

Tab. 2: Reichweite in Abhängigkeit der Übertragungsgeschwindigkeit

Baudrate (Bit/s)	9,6 K	19,2 K	45,45 K	93,75 K	187,5 K
Reichweite/Segment (m)	1200	1200	1200	1200	600

Baudrate (Bit/s)	500 K	1,5 M	3 M	6 M	12 M
Reichweite/Segment (m)	200	200	100	100	100

11.2 RS 422

Der RS-422-Standard erfüllt die Anforderungen an eine schnelle übertragungssichere Datenübertragung.

Vorgesehen ist diese Schnittstelle für die serielle Datenübertragung im Vollduplexverfahren mit einer Übertragungsrate bis 10 Mbaud und 1000 m Leitungslänge (DIN 66259, Teil 3).

Die Schnittstelle wird mit einem Datenkanal Senden (T) und einem Datenkanal Empfangen (R) betrieben. Die hohe Übertragungssicherheit wird durch die Auswertung der Differenzspannung zwischen jeweils einem verdrehten Adernpaar erreicht

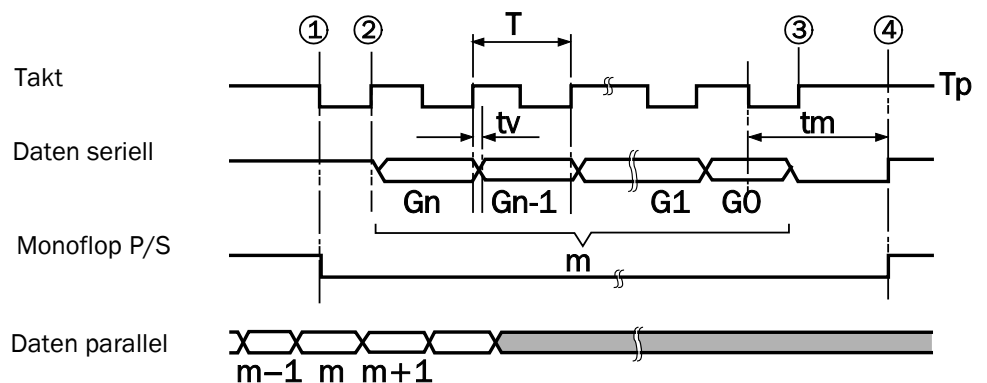
11.3 SSI

Die Datenübertragung bei Einstellung „SSI“ erfolgt auf Anforderung der Steuerung, wobei Zykluszeit und Übertragungsgeschwindigkeit in weiten Grenzen einstellbar sind.

Dazu wird von der angeschlossenen Steuerung eine Taktfolge an den Empfangseingang des DME gelegt. Mit jeder positiven Taktflanke wird ein Datenbit auf die Sendeleitung DME geschoben, beginnend mit dem höchstwertigen Bit. Zwischen zwei Taktfolgen liegt eine Taktpause von mindestens 30 µs. Der Bittakt liegt zwischen 70 kHz und 500 kHz und ist abhängig von der Leitungslänge.

Leitungslänge [m]	Übertragungsrate [kBaud]
< 25	< 500
< 50	< 400
< 100	< 300
< 200	< 200
< 400	< 100

Impulsdiagramm der Datenübertragung



m = gespeicherte parallele Information

t_v = Verzögerungszeit für den 1. Takt, max. 540 ns, für alle Weiteren max. 360 ns

G_n = höchstwertiges Bit im Gray-Code

T = Periodendauer des Taktsignals

G_0 = niederwertigstes Bit im Gray-Code

t_m = Monoflop-Zeit 15 µs bis 25 µs

T_p = Taktpause

11.4 DeviceNet

DeviceNet ist ein Feldbussystem und basiert auf der CAN-Spezifikation (Controller Area Network).

Die Verbindung erfolgt über Hybridkabel zur Spannungsversorgung und Datenübertragung (nach RS-485). Es gibt zwei standardisierte Kabeltypen:

- Stammleitung (Trunkcable)
- Stichleitung (Dropcable) mit kleineren Kabelquerschnitten.

Die Stammleitung wird beidseitig mit Widerständen abgeschlossen, die Stichleitungen benötigen keinen Busabschluss.

Maximal 64 Teilnehmer inkl. Master können angeschlossen werden.

Die maximale Leitungslänge ohne Repeater ist abhängig von der Übertragungsrate:

Übertragungsrate	125 kBd	250 kBd	500 kBd
Stammleitung	500 m	250 m	100 m
Stichleitung	6 m	6 m	6 m
Stichleitung kumulierte Länge	156 m	78 m	39 m

11.5 Hiperface

Hiperface steht für „High Performance Interface“ und ist die Standard-Schnittstelle für Motorfeedback-Systeme von SICK STEGMANN.

Diese Schnittstelle wurde speziell auf die Anforderungen der digitalen Antriebsregelung entwickelt und bietet dem Anwender vereinheitlichte und vereinfachte mechanische und elektrische Schnittstellen.

Elektrische Antriebe benötigen im Regelkreis, abhängig von Ausführung und Anwendung, die folgenden Informationen von entsprechenden Signalgebern:

- Positionsinformation inkremental
 - Positionsinformation über mehrere Umdrehungen absolut
- Alle diese Informationen können über Hiperface übertragen werden.

Hiperface beinhaltet hierzu eine hybride Schnittstelle aus:

- Analogem Prozessdatenkanal (Sinus-/Cosinussignale) und
- Bidirektionalem Parameterkanal (RS-485) zur Übertragung der absoluten Position und unterschiedlicher Parameter.

12 Anhang

12.1 Preset

Die Preset-Funktion erlaubt eine Automatisierung der Initialisierung von Regalbediengeräten und anderen Schienenfahrzeugen bei Wartung, Inbetriebnahme oder Austausch. Bei der Initialisierung wird an einer definierten Position (Initialisierungsposition) der gewünschte Ausgabewert eingestellt (Preset-Wert). Es existieren, je nach Gerätevariante, folgende Möglichkeiten zur Durchführung eines Presets:

1) Statischer Preset: Auslösung über Multifunktionseingang MF1 (Varianten DME5000-xx1, -xx3, -xx4, -xx7)

Vorgehensweise:

- Parameter „MF1/Function“ auf „Preset“ einstellen und gewünschten Preset-Wert eingeben.
- Fahrzeug an Initialisierungsposition fahren und MF1 aktivieren, z. B. über Näherungsinitiator, Lichtschranke oder Schalter.
- Der Ausgabewert des DME5000 entspricht danach an der Initialisierungsposition dem eingestellten Preset-Wert.

Hinweis Bei Variante DME5000-xx1 beachten, dass keine negativen Messwerte erzeugt werden (negative Werte führen bei SSI-Ausgabe zu Messwert „0“).
Bei Variante DME5000-xx3 kann der Preset alternativ hierzu über ein RS-422-Befehl erfolgen.

2) Statischer Preset: Auslösung über Multifunktionseingang MF1 (Variante DME5000-xx2, bei Verwendung des GSD Moduls „Class 2“, „4 byte in/out“)

Vorgehensweise:

- GSD Parameter „Preset mode“ auf „Preset mode“ einstellen.
- GSD Parameter „MF1 Function“ auf „Preset“ parametrieren und in GSD Parameter „Preset (steps)“ gewünschten Preset-Wert eingeben (Einheit des Preset-Wertes entspricht der Einstellung des Parameters „Auflösung“).
- Fahrzeug an Initialisierungsposition fahren und MF1 aktivieren, z. B. über Näherungsinitiator, Lichtschranke oder Schalter.
- Der Ausgabewert des DME5000 entspricht danach an der Initialisierungsposition dem eingestellten Preset-Wert.

3) Dynamischer, programmgesteuerter Preset: Auslösung über PROFIBUS-Schnittstelle (Variante DME5000-xx2, bei Verwendung des GSD Moduls „Class 2“, 4 byte in/out)

Vorgehensweise:

- GSD Parameter „Preset mode“ auf „Preset mode“ einstellen.
- gewünschten Preset-Wert über Bit 0 ... 24 der Ausgangsdaten zum DME5000 senden (Einheit des Preset-Wertes entspricht der Einstellung des Parameters „Auflösung“).
- Zur Auslösen des Presets Bit 31 in den Ausgangsdaten aktivieren; dieses Bit kann z. B. von einem Näherungsinitiator, einer Lichtschranke oder einem Schalter an der Initialisierungsposition stammen.

- Der Ausgabewert des DME5000 entspricht danach an der Initialisierungsposition dem eingestellten Preset-Wert.

Weitere Infos siehe Abschnitt 13.2, „PROFIBUS-Schnittstelle“.

Hinweis

Der Multifunktionseingang arbeitet flankengesteuert: Aktiv 0: 

Aktiv 1: 

Definitionen

Interner Messwert	Vom Messkern ermittelte aktuelle Distanz zum Reflektor
Ausgabewert	Interner Messwert + Offset
Preset-Wert	Parametrierbarer, gewünschter Ausgabewert an Initialisierungsposition Das Auslösen des Presets kann je nach Gerätevariante folgendermaßen erfolgen: - DME5000-xx1, -xx4, -xx7: MF1 - DME5000-xx3: MF1 bzw. RS-422-Kommando - DME5000-xx2: MF1 bzw. PROFIBUS-Kommando Funktion: - Das Auslösen des Presets führt geräteintern zur Berechnung eines Offset-Wertes, welcher zum internen Messwert addiert wird. (Offset = Preset-Wert – interner Messwert@Presetposition)  Achtung Bei der Variante DME5000-xx2 kann mit dem GSD-Parameter „Preset-Mode“ festgelegt werden, ob nach einem Neustart des PROFIBUS der über den Preset vorgegebene Ausgabewert an der Initialisierungsposition erhalten bleibt (Parametrierung auf „Preset-Mode“) oder ob der per GSD fest hinterlegte Offset-Wert zum DME übertragen wird (Parametrierung auf „Offset-Mode“).

12.2 PROFIBUS-Schnittstelle

Die DME4000 und DME5000 verwenden die identische GSD-Datei. Die aktuelle GSD-Datei zum Download sowie Hinweise zur Kompatibilität von Firmware und GSD-Datei finden Sie im Servicebereich bzw. auf der DME5000-Produktseite unter <http://www.sick.com>.

Das DME5000 kann wahlweise als Klasse-1- oder Klasse-2- (empfohlen) Encoder arbeiten. DME5000 ist dabei vom Typ linearer Absolut-Encoder. Angelehnt an das ENCODER-Profil (Klasse 2) ist ein ebenfalls implementiertes SICK-Profil. Beide Profilarten münden in die gleiche GSD-Datei. Im SICK-Profil ist neben einer von SPS gesteuerten Laserabschaltung auch die direkte Übertragung von Zustandsinformationsbits im zyklischen Messtelegramm vorgesehen.

Profil	Klasse	Funktionalität
ENCODER	Class 1	4-Byte-Input-Daten, gerätespezifische Parameter sind nur über die Display-Menüfunktion zugänglich.
	Class 2	4-Byte-Input-/4-Byte-Output-Daten, gerätespezifische Parameter sind über GSD zugänglich und überschreiben Parameter, die mit der Display-Menüfunktion eingegeben wurden, Ausnahme: PROFIBUS-Adresse und Offset bei parametrimtem Preset-Mode.
SICK	Class 1	siehe ENCODER-Class-1
	Class 2	4-Byte-Input-/4-Byte-Output-Daten, gerätespezifische Parameter sind über GSD zugänglich und überschreiben Parameter, die mit der Display-Menüfunktion eingegeben wurden, Ausnahme: PROFIBUS-Adresse und Offset bei aktivierter Preset-Funktion. Zusätzlich Statusbits 25 ... 31 Input-Daten und Steuerbits 29 ... 31 Output-Daten.

Empfohlene Einstellung: SICK-Profil Class 2: Dieses Profil bietet folgende Vorteile:

- In 4-Byte-Input-Daten sind Messwert und Diagnosebits enthalten, (Abschnitt 13.2.1).
- In 4-Byte-Output-Daten ist Preset-Aktivierung, Laser-ein/aus-Funktion enthalten, (Abschnitt 13.2.2).
- Extended diagnostics disabled: kürzere SPS-Zykluszeit durch Verzicht auf 16- bzw. 64-Byte-Diagnosedaten (Abschnitt 13.2.3.), nahezu volle Funktionalität bei nur 4-Byte-I/O-Daten.

12.2.1 Datenformat DME zu Master

(DDL_M_Data_Exchange)

Encoder-Profil	Bit 31 ... 0	Messwert, Einheit entsprechend Auflösung, Bit 25 ... 31 unbenutzt.	
SICK-Profil		Aktiv (1)	Nicht aktiv (0)
	Bit 31	Gerätefehler	Gerät OK
	Bit 30	Messfehler	Messwert OK
	Bit 29	Vorausfallmeldung	Gerät OK
	Bit 28	Nicht betriebsbereit	Betriebsbereit
	Bit 27	Laser aus (Stand by)	Laser ein
	Bit 26	MF2 aktiv	MF2 nicht aktiv
	Bit 25	MF1 aktiv	MF1 nicht aktiv
	Bit 24 ... 0	Messwert, Einheit entsprechend Auflösung	

12.2.2 Datenformat Master zu DME

(DDL_M_Data_Exchange)

		Aktiv (1)	Nicht aktiv (0)
Encoder-Profil	Bit 31	Preset-Ausführung	
	Bit 30 ... 0	Preset-Wert. Einheit entsprechend Auflösung. Wertebereich +/-250 m	
SICK-Profil		Aktiv (1)	Nicht aktiv (0)
	Bit 31	Preset-Ausführung	
	Bit 30	Nicht belegt	Nicht belegt
	Bit 29	Laser aus	Laser ein
	Bit 25 ... 28	Nicht belegt	Nicht belegt
	Bit 24 ... 0	Preset-Wert. Einheit entsprechend Auflösung. Wertebereich +/-250 m	

12.2.3 Diagnosedaten (bei aktiviertem Parameter „Extended Diagnostics“)

(DDL_M_Slave_Diag)

Encoder-Profil		Diagnose
Class 1	Octet 1 ... 16	Octet 7 ... 16
Class 2	Octet 1 ... 63	Octet 7 ... 63

Octet		Aktiv (1)	Nicht aktiv (0)
Octet 1 ... 6	DP Normdiagnose		
Octet 7	Diagnostic Header		
Octet 8 Alarms	Bit 0	Messfehler	
	Bit 3	Vorausfallmeldung	
	Bit 4	Gerätefehler	
	Bit 1, 2, 5, 6, 7	Nicht belegt	
Octet 9 Operating Status	Bit 1	Class 2	Class 1
	Bit 6	Extended Diagnostics	Normal Diagnostics
	Bit 7	Preset-Mode: Parameter Offset wird ignoriert	Parameter Offset wird übernommen
	Bit 0, 2, 3, 4, 5	Nicht belegt	
Octet 10	Encoder Type 7		
Octet 11 ... 14	Measuring step (linear)		
Octet 15 ... 16		nicht belegt	

DME5000

Octet		Aktiv (1)	Nicht aktiv (0)
Octet 17 Alarms	Bit 0	Gerätefehler	
	Bit 1	Geräteinnentemperatur zu hoch/zu niedrig	
	Bit 2	Plausibilität (siehe Anz. PLB)	
	Bit 3	Buskommunikation gestört	
	Bit 4, 5, 6, 7	Nicht belegt	
Octet 18	Supported alarms in Octet 17		
Octet 19	Supported alarms in Octet 8		
Octet 20 Warnings	Bit 0	Laser-Vorausfallmeldung	
	Bit 1 ... 7	Nicht verwendet	
Octet 21 Warnings	Bit 1	Geräteinnentemperatur	
	Bit 2	Verschmutzung	
	Bit 0, 3 ... 7	Nicht verwendet	
Octet 22	Supported warnings in Octet 20		
Octet 23	Supported warnings in Octet 21		
Octet 24 ... 25	Profile version		
Octet 26 ... 27	Software version		
Octet 28 ... 31	Operating time (Einheit 0.1h)		
Octet 32 ... 35	Offset in Einheiten entsprechend Auflösung		
Octet 36 ... 47	Nicht verwendet		
Octet 48 ... 57	Seriennummer (2 Leerzeichen + 8 gültige ASCII-Zeichen)		
Octet 58 ... 59	Reserviert		
Octet 60	Temperatur (2er Komplement)		
Octet 61	Pegel Messkanal (2er Komplement)		
Octet 62	MF-Status		
Octet 63	Bit 7	Laser ein	Laser aus
	Bit 0 ... 6	Nicht verwendet	

12.3 Inbetriebnahme DME5000 PROFIBUS® (Beispiel Siemens Step 7)

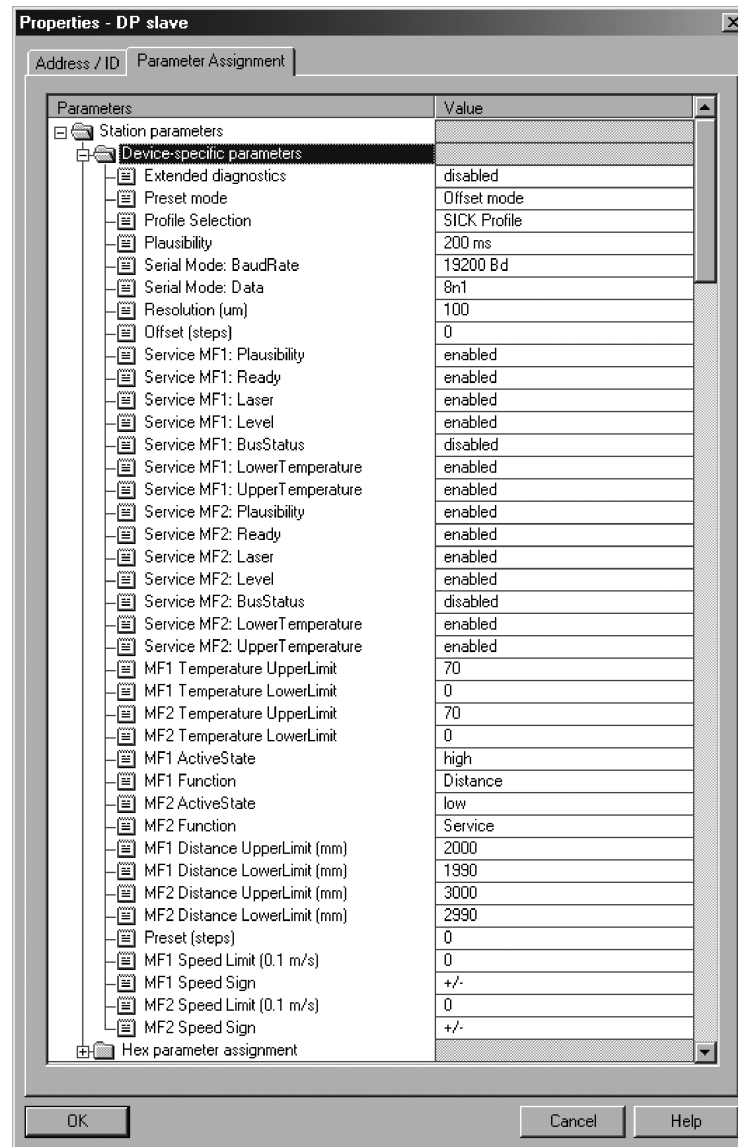
Das Beispiel führt zur im Anhang PROFIBUS-Profile empfohlenen Einstellung. Siehe auch Abbildung (Screenshot).

Schritt	Tätigkeit	Kapitel
1	8-poligen Gerätestecker anschließen und aufstecken	5.2
2	Sichtkontakt zum Reflektor herstellen, PROFIBUS-Adresse einstellen (default 006) (Menüpunkt 3.1.2.)	7.2
3	4-poligen PROFIBUS-Stecker „Bus in“ aufstecken	5.2
4	4-poligen PROFIBUS-Stecker „Bus out“ aufstecken/oder: Abschlusswiderstand aufstecken	5.2 bzw. 5.2.2
5	GSD Datei in das gsd-Verzeichnis kopieren (:\siemes\step7\s7data\gsd) (Hinweise zur gsd-Datei in Abschnitt 12.1. beachten)	Siemens
6	Hardware-Katalog aktualisieren	Siemens
7	DME5000 PROFIBUS® im Hardware-Katalog: PROFIBUS-DP\weitere Feldgeräte\Encoder\ DME5000 PROFIBUS®	
8	DME5000 auf DP-Mastersystem installieren und PROFIBUS-Adresse vergeben (vgl. Schritt 2, s. o.)	
9	Auswahl - Class 2: 4-Byte-I/O	
10	E/A-Adressen vergeben (Doppelklick auf E/A-Adresse)	
11	Parametrieren (Doppelklick auf E/A-Adresse - Menüpunkt „Parametrieren“)	Anhang PROFIBUS-Schnittstelle
12	GSD Parameter „Extended diagnostics“ disabled: gerätespezifische Diagnosedaten nicht senden	

**GSD Modul Class 2
auswählen**

disabled auswählen

Hinweis Bei Verwendung des SICK-Profiles kann zur Trennung der 7 Diagnosebits (Bit 25 ... 31) vom Messwert (Bit 0 ... 24) das Doppelwort mit der Operation SLD7 nach links und danach mit der Operation SRD7 nach rechts geschoben werden. Hierdurch werden alle 7 Diagnosebits durch „0“ ersetzt.



12.4 Schnittstellenadapter

Der Schnittstellenadapter (Best.-Nr. 1023359) dient als Servicezubehör zur Ankopplung eines DME5000 (außer DME5000-XX5) an einen Laptop mit serieller RS-232-Schnittstelle.

Im Lieferumfang des Schnittstellenadapters sind enthalten:

- Schnittstellenadapter
- Steckernetzteil 24 V
- Verbindungskabel Laptop – Schnittstellenadapter (9-polig Sub D)
- Verbindungskabel DME5000 – Schnittstellenadapter
- Software SOPAS Engineering Tool

Folgende Funktionen sind möglich:

- Up-/Download von Parametern
- Ändern von Parametern
- Klonen kompletter Parametrierungen
- Auslesen von Messwerten
- Grafische Messwertdarstellung/Datenlogger

SSI-Variante (DME5000-XX1) bzw. Hiperface-Variante (DME5000-XX7):

Mithören von Messwerten während SSI-/Hiperface-Betrieb über die als Monitor geschalteten Multifunktionsausgänge MF1/MF2. Für Hiperface ist ein zusätzliches Adapterkabel erforderlich (erhältlich auf Anfrage).

PROFIBUS-Variante (DME5000-XX2) bzw. DeviceNet-Variante (DME5000-XX4):

Mithören von Messwerten während PROFIBUS-/DeviceNet-Betrieb über die RS-422-Schnittstelle.

DeviceNet-Variante (DME5000-XX5):

Schnittstellenadapter nicht verwendbar.

Beispiel

Anschluss Mithörbetrieb: Der Frequenzumrichter erhält die Messwerte über die SSI-Schnittstelle des DME5000, über die Monitorschnittstelle MF1/MF2 werden Messwerte und Parameter zum Laptop gesendet.

**12.5 Sleepmodus**

Mit der Funktion Sleepmodus kann der Messlaser des DME5000 über den Eingang MF1 aus- und eingeschaltet werden. Bei ausgeschaltetem Laser ist das DME im Standby-Betrieb, die Ready-Anzeige im Display erlischt, als Messwert wird „0“ ausgegeben.

Um die Funktion zu überwachen, kann MF2 mit „Ready“ die Betriebsbereitschaft bei eingeschaltetem Laser signalisieren. Bei der PROFIBUS-, DeviceNet- und RS-422-Variante kann der Sleepmodus auch über die Schnittstelle aktiviert werden.

12.6 RS-422-Schnittstelle

Die serielle Datenübertragung des DME5000-XX3 erlaubt es, die Messwerte und andere definierte Betriebsdaten auszulesen. Alle Daten werden als ASCII-Zeichen übertragen, die in <STX> (0x02) und <ETX> (0x03) eingeschlossen sind.

Betriebsdaten (wie z. B. die Innentemperatur) werden auf ein Anforderungskommando übertragen. Messwerte werden in einem kontinuierlichen Datenstrom (continuous mode) oder nur auf Anforderung (request mode) übertragen.

Die Standardeinstellung des DME5000 ist der „request mode“. Befehle werden nur im „request mode“ akzeptiert.

12.6.1 Protokoll

Abhängig vom gewählten Protokoll überträgt das DME5000 Messwerte, wie unten dargestellt:

Protokoll	
Standard	<STX>8122<sign><7*[0...9]><ETX> (Anforderung) bzw. <STX>0322<sign><7*[0...9]><ETX> (kontinuierlich)
CRLF	<[sign]><7*[0...9]><CR><LF>
CPO	<[sign]><7*[0...9]>

12.6.2 Befehle

Anforderung Messwert/Status/Geschwindigkeit							
Messwert (Auflösung 0,1 mm fix)				<STX>0122<ETX>			
Empfangspegel (dB) in Hex-Format				<STX>0123<ETX>			
Innentemperatur (°C) in Hex-Format				<STX>0126<ETX>			
Geschwindigkeit (x 0,1 m/s) in Hex-Format				<STX>0135<ETX>			
Service-Status gemäß Display Icon 1: Icon aktiv, 0: Icon inaktiv				<STX>0125<ETX>			
MF2	MF1	TMP	LSR	BUS	ATT	PLB	RDY

Kontinuierliche Messwertausgabe	
Kontinuierliche Ausgabe ein (Auflösung 0,1 mm fix)	<STX>052201<ETX>
Kontinuierliche Ausgabe aus	<STX>052200<ETX>

Kontinuierliche Geschwindigkeitsausgabe	
Kontinuierliche Ausgabe ein Geschwindigkeit (x 0,1 m/s) in Hex-Format	<STX>053501<ETX>
Kontinuierliche Ausgabe aus	<STX>053500<ETX>

Spezielle Funktionen	
Laser aus (Sleepmodus ein)	<STX>0333<ETX>
Laser ein (Sleepmodus aus)	<STX>0332<ETX>
Preset-Aktivierung	<STX>0335<ETX>

12.6.3 Beispiele für Befehle (Standard-Protokoll)**Anforderung Messwert**

- zum DME <STX>0122<ETX>
- vom DME <STX>8122<[sign]><7*[0...9]><ETX>
Beispiel: 5378,8 mm <STX>8122+0053788<ETX>

Anforderung Empfangspegel

- zum DME <STX>0123<ETX>
- vom DME ¹⁾ <STX>8123<2*[0...F]><ETX>
Beispiel: -39 dB <STX>8123D9<ETX (0x100-0xD9=0x27=39)

Anforderung Innentemperatur

- zum DME <STX>0126<ETX>
- vom DME ¹⁸⁾ <STX>8126<2*[0...F]><ETX>
Beispiel: +45 °C <STX>81262D<ETX
Beispiel: -10 °C <STX>8126F6<ETX (0x100-0xF6=0x0A=10)

Anforderung Geschwindigkeit

- zum DME <STX>0135<ETX>
- vom DME ¹⁸⁾ <STX>8135<4*[0...F]><ETX>
Beispiel: +2,8 m/s <STX>8135001C<ETX>

Anforderung Service Status

- zum DME <STX>0125<ETX>
- vom DME <STX>8125<2*[0...F]><ETX>
Beispiel: MF2 u. PLB sichtbar in Display <STX>812582<ETX> (0x82=10000010)

MF2	MF1	TMP	LSR	BUS	ATT	PLB	RDY
1	0	0	0	0	0	1	0

Kontinuierliche Messwertausgabe ein

- zum DME <STX>052201<ETX>
- vom DME <STX>852201<ETX>
danach kontinuierlich vom DME <STX>0322<[sign]><7*[0...9]><ETX>
Beispiel: 5378,8 mm <STX>0322+0053788<ETX>

Kontinuierliche Messwertausgabe aus

- zum DME <STX>052200<ETX>
- vom DME <STX>852200<ETX>

Kontinuierliche Geschwindigkeitsausgabe ein

- zum DME <STX>053501<ETX>
- vom DME <STX>853501<ETX>
danach kontinuierlich vom DME <STX>0335<4*[0...F]><ETX>
Beispiel: +2,8 m/s <STX>0335001C<ETX>

Kontinuierliche Geschwindigkeitsausgabe aus

- zum DME <STX>053500<ETX>
- vom DME <STX>853500<ETX>

¹⁾ Negative Werte werden als 2-er-Komplement dargestellt.

12.7 DeviceNet-Schnittstelle

12.7.1 Allgemeines

Die Vendor-ID des DME5000-xx4 und DME5000-xx5 (DeviceNet) ist 808.

Der DeviceNet-Typ (Generic Type) ist 0.

Der Produktcode ist 3-stellig:

- ☐ DME5000-xx4 hat den Produktcode 4
- ☐ DME5000-xx5 hat den Produktcode 5

Grundlage ist die DeviceNet-Spezifikation 2.0, Errata 5.

Der Produktname ist „DME5000“.

12.7.2 Konfiguration

Die Konfiguration und Inbetriebnahme des DME5000 als DeviceNet-Slave wird anhand der Allen-Bradley-Software „RS Networx for DeviceNet (Revision 4.12)“ gezeigt:

Vorgehensweise:

DME5000-xx4

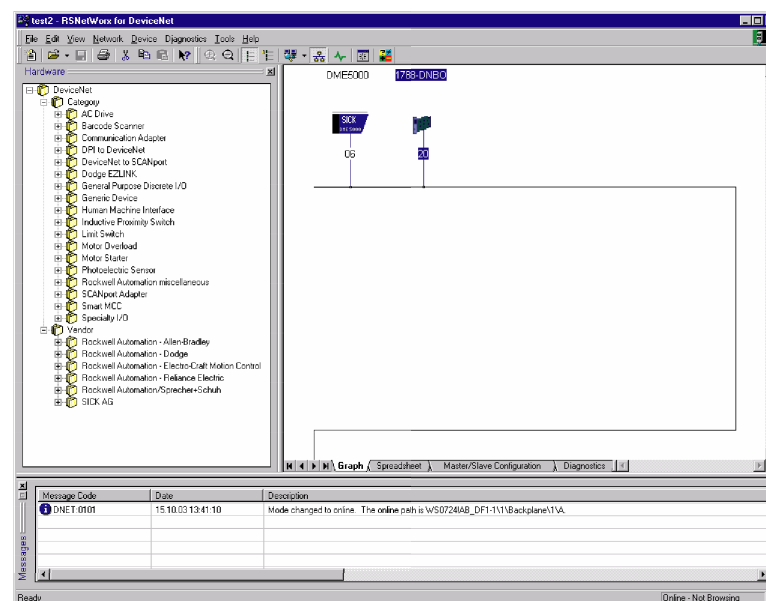
- 8-poligen M16-Gerätestecker aufstecken und anschließen.
- 5-poligen M12-DeviceNet-Stecker aufstecken und anschließen.

DME5000-xx5

- 5-poligen M12-DeviceNet-Stecker aufstecken und anschließen.
- ESD-Datei von der mitgelieferten Diskette importieren.
- Tools/EDS-Wizard anklicken und den Anweisungen des EDS Wizard folgen.

Im Folder „...\\DeviceNet\\Vendor\\SICKAG\\GenericDevice“ erscheint das DME5000.

- Mit dem Mauszeiger an den Bus anhängen (siehe Screenshot).
- Mit Doppelklick auf die Adresse (hier 06) die Slave-Adresse einstellen (vergleiche Seite 20 „3.1.2 Bus Address“). Die Baudrate muss ebenfalls übereinstimmen.

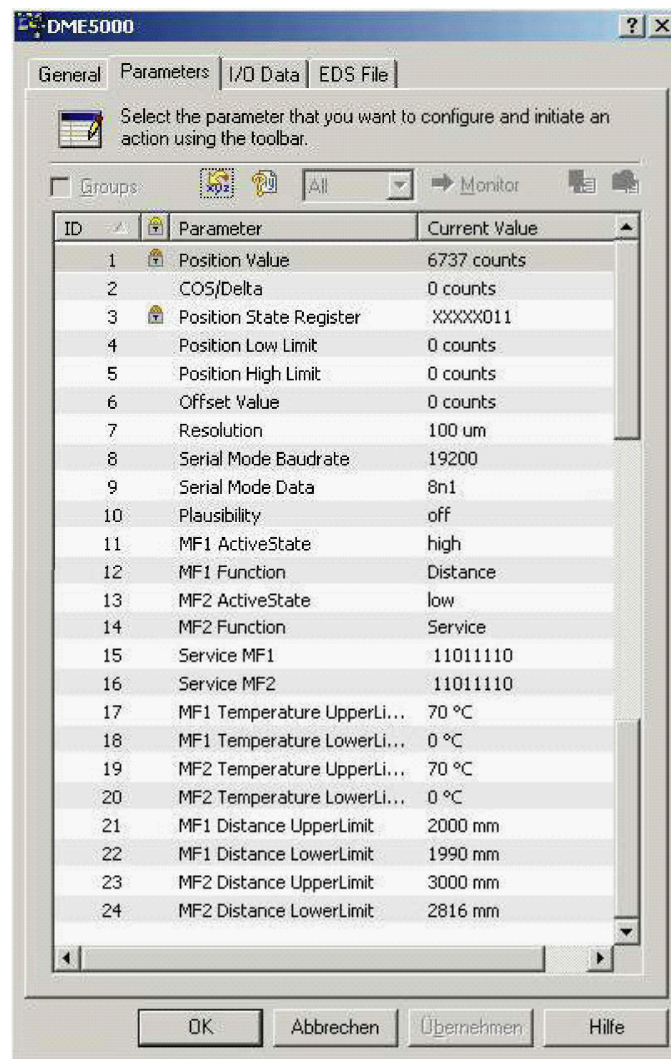


Die folgende Tabelle gibt eine Übersicht über die einzustellenden Parameter. Siehe auch Abbildung (Screenshot).

Parameter

ID	Parameter	Current Value	Kapitel 7 Menü
1	Position Value	7295 counts	
2	COS/Delta	0 counts	Anhang 13.3
3	Position State Register	0 counts	Siehe DeviceNet Specification
4	Position Low Limit	0 counts	Siehe DeviceNet Specification
5	Position High Limit	0 counts	Siehe DeviceNet Specification
6	Offset Value	0 counts	3.6
7	Resolution	100 µm	3.5
8	Serial Mode Baudrate	19200	3.2.1
9	Serial Mode Data	8n1	3.2.2
10	Plausibility	Off	3.7
11	MF1 ActiveState	High	3.3.1
12	MF1 Function	Distance	3.3.2
13	MF2 ActiveState	High	3.4.1
14	MF2 Function	Service	3.4.2
15	Service MF1	1101110	3.3.4
16	Service MF2	1101110	3.4.4
17	MF1 Temperature UpperLimit	70 °C	3.3.4.3
18	MF1 Temperature LowerLimit	0 °C	3.3.4.4
19	MF2 Temperature UpperLimit	70 °C	3.4.4.3
20	MF2 Temperature LowerLimit	0 °C	3.4.4.4
21	MF1 Distance UpperLimit	2000 mm	3.3.3.1
22	MF1 Distance LowerLimit	1990 mm	3.3.3.2
23	MF2 Distance UpperLimit	2000 mm	3.4.3.1
24	MF2 Distance LowerLimit	1990 mm	3.4.3.2

DME5000



ACHTUNG

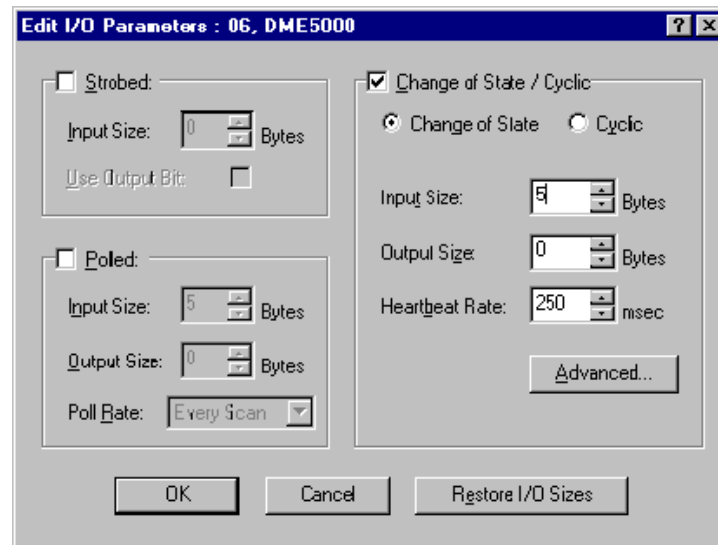
Parametrierung von MF1 und MF2

Gerätevarianten DME5000-xx5 sind nur mit einem 5-poligen DeviceNet-Stecker ausgerüstet. Die Multifunktionsein- und -ausgänge MF1 und MF2 sind hardwaremäßig nicht verfügbar.

Die Parametrierung von MF1 und MF2 ist trotzdem möglich und das Ergebnis kann im Diagnosebyte (siehe Abschnitt 13.7.3 „Datenaustausch“) über den Bus abgefragt werden. Eine Parametrierung als Eingang ist nicht möglich. Die Funktionen Sleepmodus und Preset sind über den „Class Instance Editor“ möglich.

12.7.3 Datenaustausch

Die Art des Datenaustausches wird im Fenster „Edit I/O Parameters“ eingestellt:



Es werden 5-Byte-Daten gesendet, in Byte 0 bis 3 wird der Messwert dargestellt, in Byte 4 sind Diagnosedaten:

Byte						
0	Position Value (low Byte Attribute 10)					
1	Position Value					
2	Position Value					
3	Position Value (High-Byte-Attribute 10)					
4	Laser on: 1	MF1 active: 1	MF2 active: 1	Reserved by DeviceNet	Warning: 1	Alarm: 1
	Laser off: 0	MF1 not active: 0	MF2 not active: 0		No warning: 0	No Alarm: 0
	7	6	5	4, 3, 2	1	0

Warnung:

Hier werden alle Vorausfallmeldungen als Sammelmeldung ausgegeben:

- Übertemperatur
- Verschmutzung
- Laservorausfallmeldung

Alarm:

Plausibilitätsfehler signalisiert, dass keine Messung möglich ist, parallel wird Messwert „0“ ausgegeben.

12.7.4 Polled Mode

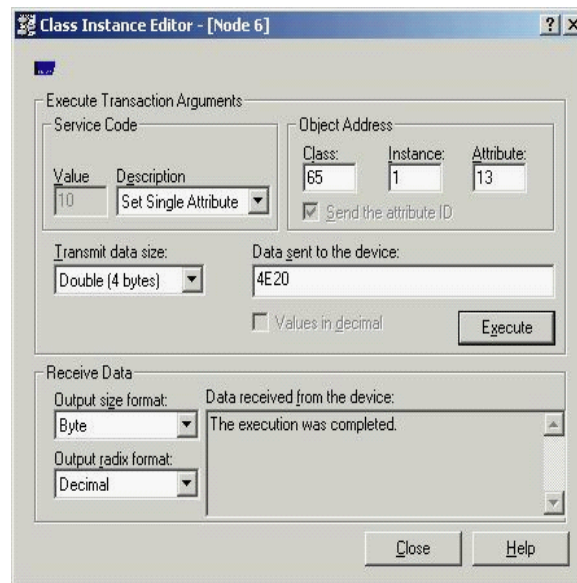
Der Prozessdatenaustausch zwischen DME5000 und DeviceNet-Master erfolgt standardmäßig über eine Polled I/O connection. Dabei werden die Slaves zyklisch vom Master abgefragt.

12.7.5 Change of State Mode

Im Change-of-State-Mode (COS/Delta) werden Daten zyklisch gesendet oder wenn der Wert des Parameters Delta überschritten wird.

12.7.6 Parameter Offset und Preset

Der Parameter Offset wird bei Auslösen der Presetfunktion überschrieben. Funktionsweise des Preset siehe Abschnitt 13.1. Ein Preset kann mit dem „Class Instance Editor“ ausgelöst werden:



- Description: Set single Attribute
- Class: 65
- Instance: 1
- >Execute<-Meldung: Execution was completed.

12.7.7 Sleepmodus (Laser aus)

Die Funktion Sleepmodus kann mit dem „Class Instance Editor“ aktiviert werden:

Laser aus

The screenshot shows the 'Class Instance Editor - [Node 6]' dialog box. The 'Execute Transaction Arguments' section is active. The 'Service Code' table has a single row with 'Value' 10 and 'Description' 'Set Single Attribute'. The 'Object Address' section shows 'Class: 64', 'Instance: 1', and 'Attribute: 15'. The 'Send the attribute ID' checkbox is checked. The 'Transmit data size' is set to 'Byte' and 'Data sent to the device' is '1'. The 'Values in decimal' checkbox is unchecked. The 'Execute' button is visible. The 'Receive Data' section shows 'Output size format: Byte', 'Output radix format: Decimal', and 'Data received from the device: The execution was completed.' The 'Close' and 'Help' buttons are at the bottom.

Value	Description
10	Set Single Attribute

Class:	Instance:	Attribute:
64	1	15

☒ Send the attribute ID

Transmit data size: Byte Data sent to the device: 1

☐ Values in decimal

Execute

Receive Data

Output size format: Byte Output radix format: Decimal

Data received from the device: The execution was completed.

Close Help

Laser ein

The screenshot shows the 'Class Instance Editor - [Node 6]' dialog box. The 'Execute Transaction Arguments' section is active. The 'Service Code' table has a single row with 'Value' 10 and 'Description' 'Set Single Attribute'. The 'Object Address' section shows 'Class: 64', 'Instance: 1', and 'Attribute: 15'. The 'Send the attribute ID' checkbox is checked. The 'Transmit data size' is set to 'Byte' and 'Data sent to the device' is '0'. The 'Values in decimal' checkbox is unchecked. The 'Execute' button is visible. The 'Receive Data' section shows 'Output size format: Byte', 'Output radix format: Decimal', and 'Data received from the device: The execution was completed.' The 'Close' and 'Help' buttons are at the bottom.

Value	Description
10	Set Single Attribute

Class:	Instance:	Attribute:
64	1	15

☒ Send the attribute ID

Transmit data size: Byte Data sent to the device: 0

☐ Values in decimal

Execute

Receive Data

Output size format: Byte Output radix format: Decimal

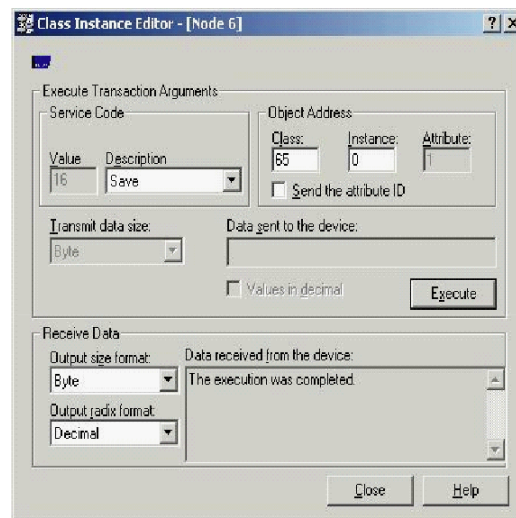
Data received from the device: The execution was completed.

Close Help

12.7.8 Parameter im DME5000 speichern

Mit dem Befehl „Download“ im Fenster „Parameters“ werden die Parameter zum DME5000 heruntergeladen und sind dort flüchtig gespeichert.

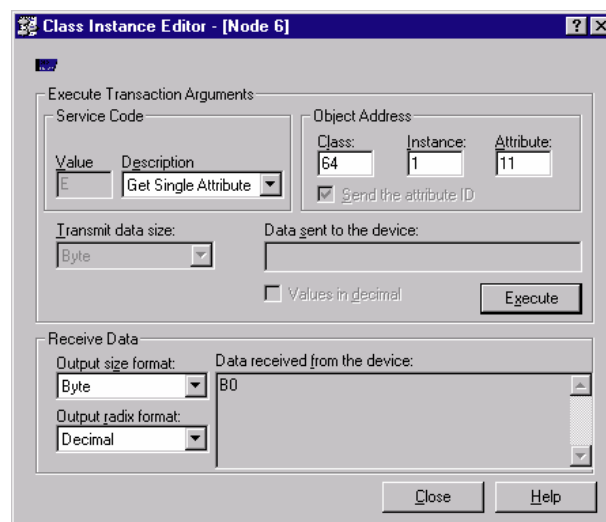
Mit dem „Class Instance Editor“ können die Parameter nichtflüchtig (permanent) im DME5000 gespeichert werden (Vorgehensweise siehe Screenshot).



- Description: Save
- Class: 65
- Instance: 1
- >Execute<-Meldung: Execution was completed.

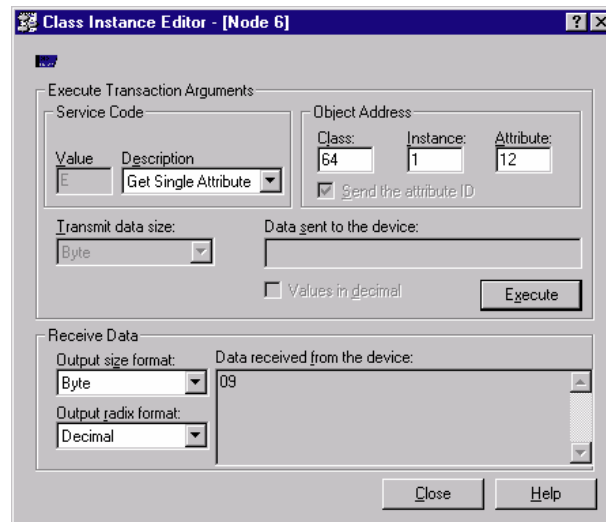
12.7.9 Zusätzliche Diagnosedaten

Als zusätzliche Diagnosedaten können folgende Parameter ausgelesen werden:



Empfangspegel

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 1
- Attribute: 11
- Receive Data: Beispiel: B0 → 0 x 100 - 0 x B0 = 0 x 47 → -71dB

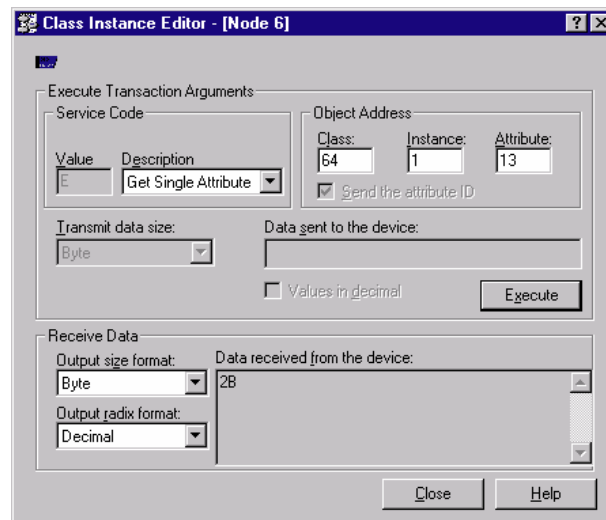


Fehlerstatus

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 11
- Attribute: 12
- Receive Data: Beispiel: 09 x 0 → 0000 1001

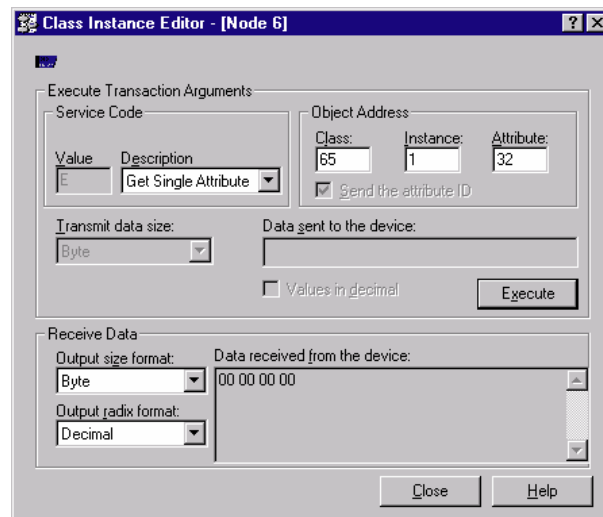
MF2	MF1	TMP	LSR	BUS	ATT	PLB	RDY
0	0	0	0	1	0	0	1

Icob Bus und RDY sind im Display sichtbar.



Temperatur

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 1
- Attribute: 13
- Receive Data: Beispiel: 2B → 0x2B → 43 °C



Betriebsstunden

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 1
- Attribute: 32
- Receive Data: Zeit: $0 \times 0142 = 322 \times 6 \text{ min} = 1932 \text{ min} = 32,2 \text{ h}$
 z. B. $01\ 02\ 03\ 04 = 0 \times 04030201 = 67305985 \times 6 \text{ min} = 403835910 \text{ min} = 6730598,5 \text{ h}$

12.8 Hiperface-Schnittstelle

Beim Einschalten stellt das DME5000 einen absoluten, digitalen Distanzwert zur Verfügung. Dieser wird vom Regler über den RS-485-Parameterkanal abgefragt. Bezug nehmend auf diesen Absolutwert zählt danach der Regler bei Verfahrung inkrementell die Nulldurchgänge der analogen sin/cos-Signale und bestimmt daraus die aktuelle Position. Über den RS-485-Parameterkanal kann parallel hierzu jederzeit ein absoluter Distanzwert abgefragt werden. Dies ermöglicht eine Kontrolle des inkrementell bestimmten Positionswertes.

Bei einem rotativen Motorfeedback-System werden die analogen sin/cos-Signale direkt durch die Abtastung der im Geber liegenden Codescheibe, die in starrer Verbindung mit der Motorwelle steht, erzeugt. Aus regelungstechnischer Sicht ergibt sich damit ein hochdynamisches, reines P-Verhalten mit sehr rauscharmen sin/cos-Signalen. Zusätzlich zum Zählen der sin/cos-Nulldurchgänge kann deshalb durch eine optionale, steuerungsseitig implementierte Arctan-Interpolation die Auflösung deutlich erhöht werden.

Das DME5000 arbeitet, im Gegensatz zu rotativen Systemen, nach dem Messprinzip der Lichtlaufzeitmessung. Der Messkern des DME5000 ermittelt dabei immer einen digitalen Distanzwert, aus welchem die analogen sin/cos-Signale über einen D/A-Wandler erzeugt werden. Deshalb weisen diese Signale ein erhöhtes Rauschen auf, welches steuerungsseitig keine Arctan-Interpolation zur Erhöhung der Auflösung zulässt, sondern ausschließlich das Zählen der Nulldurchgänge erlaubt.

Die Auflösung des Distanzwertes kann ausschließlich über den Parameter „Period Length“ eingestellt werden. Je nach Einstellung und der damit aktivierten Typ-Kennung ergeben sich die folgenden Auflösungen für den RS-485-Parameterkanal bzw. die Periodenlängen und die daraus abgeleitete Auflösung des analogen sin/cos-Prozessdatenkanals basierend auf der Zählung der Nulldurchgänge.

12.8.1 Typenspezifische Einstellung

Period Length (mm)	Typecode	Auflösung RS-485 (mm)	Auflösung sin/cos bei Zählung der 0-Durchgänge (mm)
1	90h	1/32	0,25
2	91h	1/16	0,5
4	92h	1/8	1
8	93h	1/4	2
16	94h	1/2	4

Hinweis Die Werkseinstellung des Parameters 3.1.6 „Period Length“ (1 mm) ergibt die bestmögliche Auflösung.
Die Werkseinstellung des Parameters 3.5 „Resolution“ (125 µm) darf nicht verändert werden.

12.8.2 Übersicht der unterstützten Befehle

Command byte	Funktion	Code 0 ¹⁾	Kommentar
42h	Position lesen.		
43h	Position setzen.	•	
44h	Analogwert lesen.		Temperatur (°C)
46h	Zähler lesen.		
47h	Zähler erhöhen.		
49h	Zähler löschen.	•	
4Ah	Daten lesen.		
4Bh	Daten speichern.		
4Ch	Status eines Datenfeldes ermitteln.		
4Dh	Datenfeld anlegen ²⁾ .		
4Eh	Verfügbaren Speicherbereich ermitteln.		
4Fh	Zugriffsschlüssel ändern.		
50h	Geberstatus lesen.		Gebertyp=22h
52h	Typenschild auslesen.		
53h	Geberreset.		
55h	Geberadresse vergeben.	•	
56h	Seriennummer und Programmversion lesen.		
57h	Serielle Schnittstelle konfigurieren.	•	

¹⁾ Die entsprechend gekennzeichneten Befehle beinhalten den Parameter „Code 0“. Code 0 ist ein Byte, das zur zusätzlichen Absicherung wichtiger Systemparameter gegen versehentliches Überschreiben ins Protokoll eingefügt ist. Bei Auslieferung ist „Code 0“ = 55h.

²⁾ Für Datenfelder stehen im EEPROM max. 1792 Byte zur Verfügung.

12.8.3 Übersicht der Hiperface-Standard-Statusmeldungen

Fehlertyp	Statuscode	Beschreibung
Initialisierung	03H	Tabelle über Datenfeld-Partitionierung defekt
Protokoll	07H	Geberreset durch Programmüberwachung
Protokoll	09H	Parityfehler
Protokoll	0AH	Checksumme der übertragenen Daten falsch
Protokoll	0BH	Unbekannter Befehlscode
Protokoll	0CH	Anzahl der übertragenen Daten falsch
Protokoll	0DH	Übertragenes Befehlsargument falsch
Daten	0EH	Das selektierte Datenfeld darf nicht beschrieben werden
Daten	0FH	Falscher Zugriffscode
Daten	10H	Angegebenes Datenfeld in seiner Größe nicht veränderbar
Daten	11H	Angegebene Wortadresse außerhalb Datenfeld
Daten	12H	Zugriff auf nicht existierendes Datenfeld
Vorausfall	1EH	Gebertemperatur kritisch

Weitere Statuscodes siehe Kapitel 11 „Troubleshooting“.

12.8.4 Verhalten bei Fehlern und Vorausfallmeldungen

DME5000 spezifische Statuscodes können dem Kapitel 11 „Troubleshooting“ entnommen werden. Bei Fehlern, der keine Distanzwertberechnung mehr zulassen (z. B. Plausibilitätsfehler infolge Lichtstrahlunterbrechung), werden die analogen sin/cos-Signale auf die Nulllinie gezogen. Ist der Lichtweg wieder frei, werden die Nulldurchgänge entsprechend des während der Unterbrechung zurückgelegten Weges mit einer Frequenz von max. 10 kHz nachträglich ausgegeben.

Über den RS-485-Parameterkanal wird im Fehlerfall der Messwert „0“ ausgegeben (bei Geräten mit Produktionsdatum < 23.10.2009 wurde der letzte gültige Wert über die RS-485 ausgegeben).

Sowohl Fehler als auch Vorausfallmeldungen können im Kommandobyte erkannt werden. Im fehlerfreien Zustand beinhaltet die Antwort auf einen über den RS-485-Parameterkanal zum DME5000 gesendeten Befehl immer das Kommandobyte des Befehls unmittelbar hinter dem Adressbyte. Im Fehlerfall oder bei anliegender Vorausfallmeldung wird im Kommandobyte der Antwort das MSB-Bit gesetzt.

Beispiel für Kommandobyte 42h (Position lesen):

Fehlerfreier Zustand: Kommandobyte in Antwort des DME5000: 42h

Fehlerfall/Vorausfall: Kommandobyte in Antwort des DME5000: C2h

Hinweis

Im Fehlerfall (z. B. Lichtstrahlunterbrechung) sollte das Fahrzeug angehalten und nach Behebung des Fehlers ein neuer Absolutwert über den RS-485-Parameterkanal angefragt werden.

This work is copyright-protected. The rights founded by this shall remain with company SICK AG. Reproduction of the work or parts of this work shall only be permissible within the limits of the legal provisions of copyright law. Changes and abbreviations of this work is prohibited without the express written agreement of SICK AG.

Inhalt/Contents

German Seite 2 – 72

English Page 73– 142



Table of Contents

Table of Contents

1	About this document.....	79
1.1	Information on the operating instructions.....	79
1.2	Icons and Abbreviations Used.....	79
1.3	Type Label	79
2	Safety information.....	80
2.1	Intended Use	80
2.2	Improper use	80
2.3	Modifications and conversions	80
2.4	Requirements for the qualification of personnel	80
2.5	Operational safety and particular hazards	81
2.5.1	Laser Warning Note	81
2.6	UL conformity	82
3	Function.....	83
4	Commissioning	84
4.1	Mounting.....	84
4.1.1	How to Align.....	85
4.1.2	Alignment of Adjacent Distance Measuring Devices	86
4.1.3	Alignment of Distance Measuring Device with Adjacent Data Transmission	86
4.2	Electrical Connection	87
4.2.1	Wiring Notes	89
4.2.2	PROFIBUS Termination	90
5	Operation.....	91
5.1	Operating Panel Setup.....	91
5.2	Operation.....	91
5.3	Operating Panel.....	91
6	Menu Structure.....	94
6.1	Flow Chart.....	94
6.2	Explanations on the Menu Structure	94
7	Example.....	104
7.1	Parameter Input at the Example "Code Input"	104
8	Technical Data.....	106
8.1	Dimensional Drawing.....	106
8.2	Accessories.....	107
8.2.1	Reflectors	107
8.2.2	Cables and Connectors.....	108
8.2.3	Attachment Method	114
8.2.4	Weather Protection hood	114
8.2.5	Passive Reflector.....	115
8.2.6	Interface Adapter	115
8.2.7	Cooling Casing.....	116
8.3	Technical Data DME5000-1xx.....	117
8.4	Technical Data DME5000-2xx.....	118
8.5	Technical Data DME5000-3xx.....	119

9	Maintenance	121
10	Troubleshooting	122
11	Terms	125
11.1	PROFIBUS®	125
11.2	RS-422	125
11.3	SSI	126
11.4	DeviceNet	127
11.5	Hiperface	127
12	Annex	128
12.1	Preset	128
12.2	PROFIBUS Interface	130
12.2.1	Data Format DME to Master	130
12.2.2	Data Format Master to DME	131
12.2.3	Diagnosis Data (for Activated Parameter "Extended Diagnostics")	131
12.3	Commissioning DME5000 PROFIBUS® (Example Siemens Step 7)	133
12.4	Interface Adapter	134
12.5	Sleep Mode	135
12.6	RS-422 Interface	135
12.6.1	Protocol	136
12.6.2	Commands	136
12.6.3	Examples for Commands (Standard Protocol)	137
12.7	DeviceNet Interface	138
12.7.1	General	138
12.7.2	Configuration	138
12.7.3	Data Exchange	141
12.7.4	Polled Mode	141
12.7.5	Change of State Mode	142
12.7.6	Parameter Offset and Preset	142
12.7.7	Sleep Mode (Laser Off)	143
12.7.8	Save Parameter in DME5000	144
12.7.9	Additional Diagnosis Data	144
12.8	Hiperface Interface	146
12.8.1	Type-Specific Settings	147
12.8.2	Overview of the Supported Commands	147
12.8.3	Overview of the Hiperface Standard Status Messages	148
12.8.4	Conduct in Case of Errors and Pre-failure Messages	148

1 About this document

1.1 Information on the operating instructions

These operating instructions provide important information on how to use devices from SICK AG.

Prerequisites for safe work are:

- Compliance with all safety notes and handling instructions supplied.
- Compliance with local work safety regulations and general safety regulations for device applications

The operating instructions are intended to be used by qualified personnel and electrical specialists.

Note Read these operating instructions carefully to familiarize yourself with the device and its functions before commencing any work.

The operating instructions are an integral part of the product. Store the instructions in the immediate vicinity of the device so they remain accessible to staff at all times. Should the device be passed on to a third party, these operating instructions should be handed over with it.

These operating instructions do not provide information on operating the machine or system in which the device is integrated. For information about this, refer to the operating instructions of the specific machine.

1.2 Icons and Abbreviations Used



Refers to the display buttons in the dimensional drawing (section 9.1 "Dimensional Drawing").

Note Notes explain benefits of certain settings and support you in making best use of the DME5000.



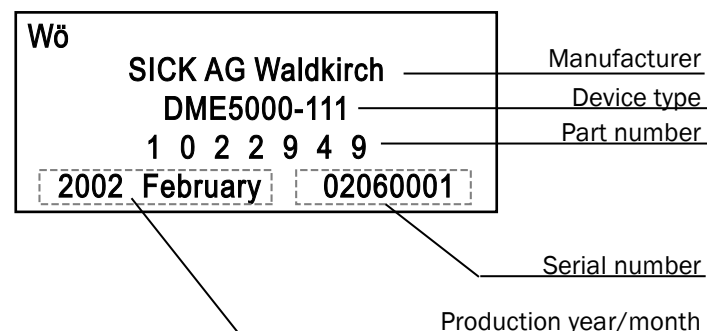
ATTENTION

Warning notes: Read and observe with care!

Warning notes protect from danger or help in preventing damage to the sensor.

1.3 Type Label

The type label can be used to determine the device type, serial number and part number.



2 Safety information

2.1 Intended Use

The DME5000 is an opto-electronic sensor used to record distances to a reflective tape that is moved linearly. It must not be used in potentially explosive areas.

Misuse

Different or additional use is considered to be improper use. SICK AG shall not be held liable for personal injury and damage to property resulting from this.

2.2 Improper use

Any use outside of the stated areas, in particular use outside of the technical specifications and the requirements for intended use, will be deemed to be incorrect use.

- The device does not constitute a safety component in accordance with the respective applicable safety standards for machines.
- The device must not be used in explosion-hazardous areas, in corrosive environments or under extreme environmental conditions.
- Any use of accessories not specifically approved by SICK AG is at your own risk.



WARNING

Danger due to improper use!

Any improper use can result in dangerous situations.

Therefore, observe the following information:

- Product should be used only in accordance with its intended use.
- All information in these operating instructions must be strictly observed.
- Shut down the product immediately in case of damage.

2.3 Modifications and conversions



IMPORTANT

Modifications and conversions to the device may result in unforeseeable dangers.

Interrupting or modifying the device or SICK software will invalidate any warranty claims against SICK AG. This applies in particular to opening the housing, even as part of mounting and electrical installation.

2.4 Requirements for the qualification of personnel

Personnel who work on and with the product must be suitably authorized, trained, and sufficiently qualified. Skilled personnel refers to the following:

- A member of staff who has received specialist training, which is backed up by additional knowledge and experience.
- A member of staff who knows the relevant technical terms and regulations.
- A member of staff who can appraise the work assigned to them, recognize potential hazards, and take suitable safety precautions.

Task	Qualification
Mounting and maintenance	- Technical training - Knowledge of current workplace safety regulations
Electrical installation	- Electrotechnical training - Knowledge of the current electrotechnical workplace safety regulations - Knowledge of the operation and control of the product in the particular application
Commissioning, configuration and operation	- Technical training - Knowledge of the operation and control of the product in the particular application

2.5 Operational safety and particular hazards

Please observe the safety notes and the warnings listed here and in other chapters of this product documentation to reduce the possibility of risks to health and avoid dangerous situations.



WARNING

Electrical voltage!

Electrical voltage can cause severe injury or death.

- Work on electrical systems must only be performed by qualified electricians.
- The power supply must be disconnected when attaching and detaching electrical connections.
- The product must only be connected to a voltage supply as set out in the requirements in the operating instructions.
- National and regional regulations must be complied with.
- Safety requirements relating to work on electrical systems must be complied with.



WARNING

Risk of injury and damage caused by potential equalization currents!

Electrical voltage can cause severe injury or death.

- Work on electrical systems must only be performed by qualified electricians.
- The power supply must be disconnected when attaching and detaching electrical connections.
- The product must only be connected to a voltage supply as set out in the requirements in the operating instructions.
- National and regional regulations must be complied with.
- Safety requirements relating to work on electrical systems must be complied with.

2.5.1 Laser Warning Note



CAUTION

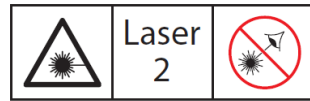
Optical radiation: Laser class 2

The human eye is not at risk when briefly exposed to the radiation for up to 0.25 seconds. Exposure to the laser beam for longer periods of time may cause damage to the retina.

The laser radiation is harmless to human skin.

- Do not look into the laser beam intentionally.
- Never point the laser beam at people's eyes.
- If it is not possible to avoid looking directly into the laser beam, e.g., during commissioning and maintenance work, suitable eye protection must be worn.
- Avoid laser beam reflections caused by reflective surfaces. Be particularly careful during mounting and alignment work.

- Do not open the housing. Opening the housing may increase the level of risk.
- Current national regulations regarding laser protection must be observed.



Laser radiation - Do not look into the laser beam - Laser class 2

This device complies with the following standards:

EN 60825-1:2014+A11:2021, IEC 60825-1:2014

Complies with 21 CFR 1040.10 and 1040.11 except for conformance with IEC 60825-1 Ed. 3., as described in Laser Notice No. 56, dated May 8, 2019.

Identical laser class for issue EN/IEC 60825-1:2007

If the laser warning label is concealed when the product is built into a machine or into paneling, a suitable additional laser warning label must be applied next to the laser output aperture on the machine or paneling.

2.6 UL conformity



NFPA79 applications only. Adapters including field wiring cables are available.

For more information visit: www.sick.com/DME5000



CAUTION

Hazardous radiation!

Using control elements or settings or executing procedures other than those specified in this document may result in dangerous exposure to radiation.

DME5000

3 Function

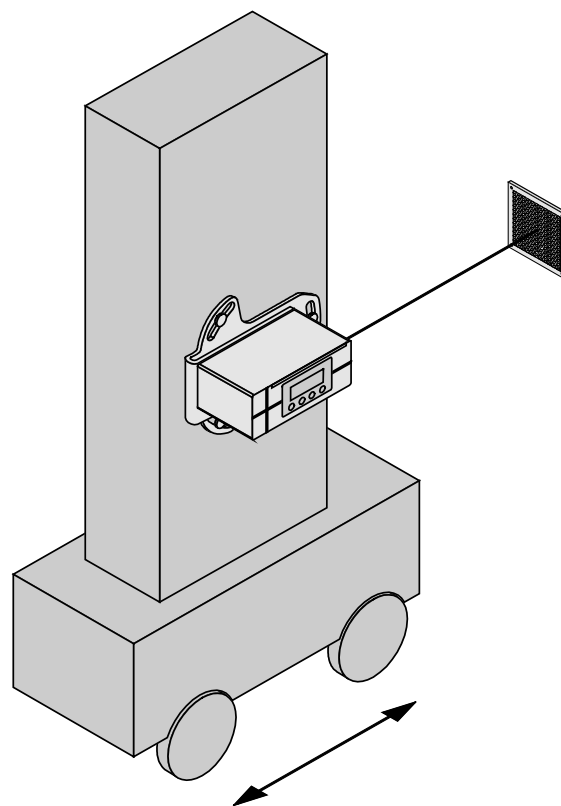
The distance measuring device DME5000 is a compact optical distance sensor. The DME is installed so that the emitted laser beam hits the reflector. The reflector or device move along the laser beam.

The DME receives the light reflected by the reflector and determines the distance between sensor and reflector by time of flight measurement.

The measured distance is submitted to a control or position control loop via a SSI-, RS-422-, DeviceNet-, Hiperface- or PROFIBUS-interface, depending on device model.

With its quick calculation of measurement values, the DME5000 is suitable for direct operation in a closed-loop position control via the SSI interface, e.g. with a frequency converter.

Fig. 1: Function DME5000



4 Commissioning

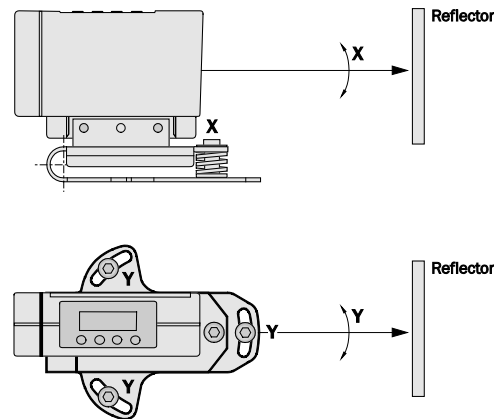
4.1 Mounting

The DME5000 and the reflector are attached so that the reflector is always in the sensor's field of view.

The DME5000 is aligned so that the light spot is well visible (even at large distances) at the reflector's center.

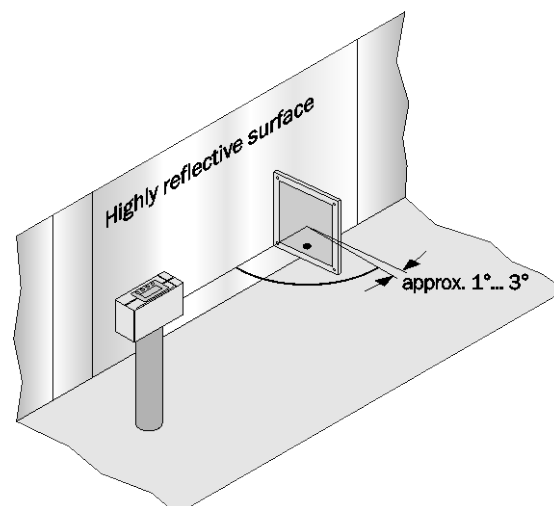
The alignment bracket, available as an accessory, enables easy alignment in X- and Y-directions:

Fig. 2: Alignment DME5000



Select the reflector size so that the light spot does not move off of the reflector in case of vibrations. If the reflector is attached to the moving part, a smaller reflective tape is usually sufficient. If there are any highly reflective surfaces (e.g. shelf profiles, palettes wrapped with stretch foil, rails) that reflect the light beam or stray light, the reflector must be aligned into the "free space": mount with a tilt of approx. $1^\circ \dots 3^\circ$ (X- or Y-direction). For different reflector sizes, see section 9.2 "Accessories" (page 107 and following)

Fig. 3: Alignment DME5000 in a highly reflective environment



DME5000

4.1.1 How to Align

- Move the vehicle and reflector close together.
- Align the DME5000 so that the light spot is at the center of the reflector.
- Increase the distance between vehicle and reflector and watch the light spot.
- If required, adjust the light spot to remain at the reflector center.

The signal damping displayed in display information field 1 indicates the current reception signal. On clean surfaces, the damping values listed in the table should not be exceeded.

Tab. 1: Damping values

DME5000	-1XX	-2XX	-3XX
Distance [m]	Level [dB]	Level [dB]	Level [dB]
13	-42	-42	-42
15	-43	-43	-43
20	-50	-47	-46
30	-57	-54	-53
40	-62	-59	-58
50	-66	-63	-62
60	-69	-66	-65
70	-71	-69	-68
80		-71	-70
90		-73	-72
100		-75	-74
110		-77	-76
120		-78	-77
130		-80	-79
140		-81	-80
150		-82	-81
160			-82
170			-83
180			-84
190			-85
200			-86
210			-87
220			-88
230			-89
240			-89
250			-90
260			-91
270			-91
280			-92
290			-93
300			-93

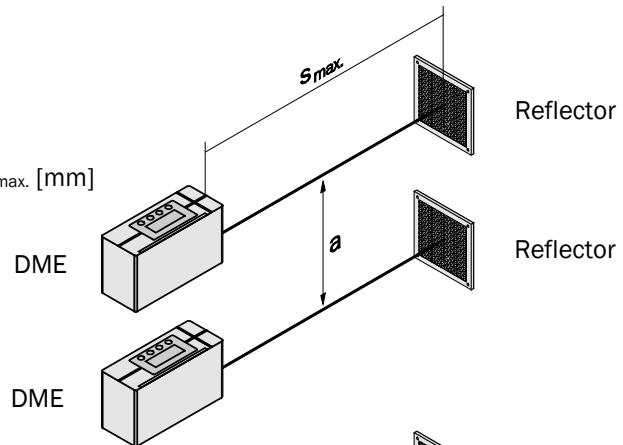
4.1.2 Alignment of Adjacent Distance Measuring Devices

To prevent mutual interference, the following minimum distances a must be kept.

Fig. 4: Alignment of adjacent DME5000

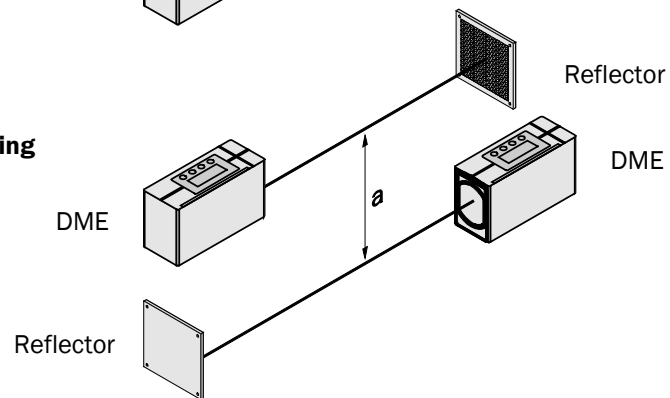
Parallel mounting

$$a \geq 100 \text{ mm} + 0.01 \times s_{\max.} [\text{mm}]$$



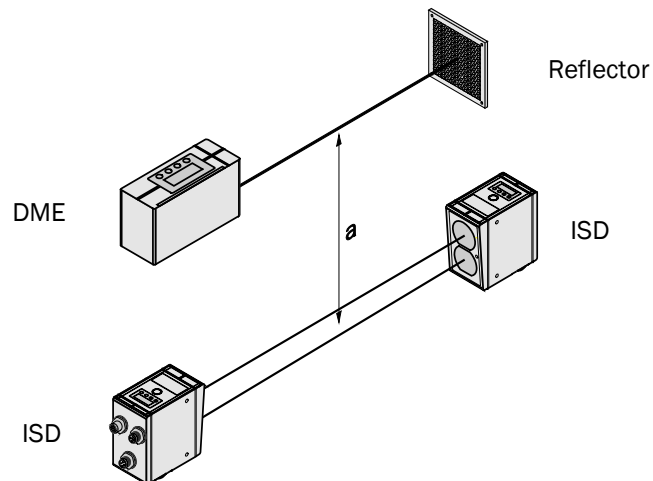
Anti-parallel mounting

$$a \geq 100 \text{ mm}$$



4.1.3 Alignment of Distance Measuring Device with Adjacent Data Transmission

Fig. 5: Alignment of adjacent DME5000 and ISD



For ISD300 / ISD400-1xxx / ISD400-6xxx optical data transmission a minimum beam distance of 100 mm independently of the maximum range $s_{\max}$ must be kept.

DME5000

4.2 Electrical Connection

Wire DME5000 according to connection diagram. Observe wiring notes (see section 5.2.1).
For plugs and cables, see section 9.2.2.

Fig. 6: Connection diagram
DME5000-xx1 (SSI)
DME5000-xx3 (RS-422)

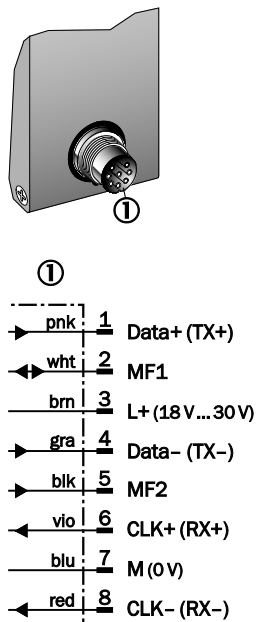
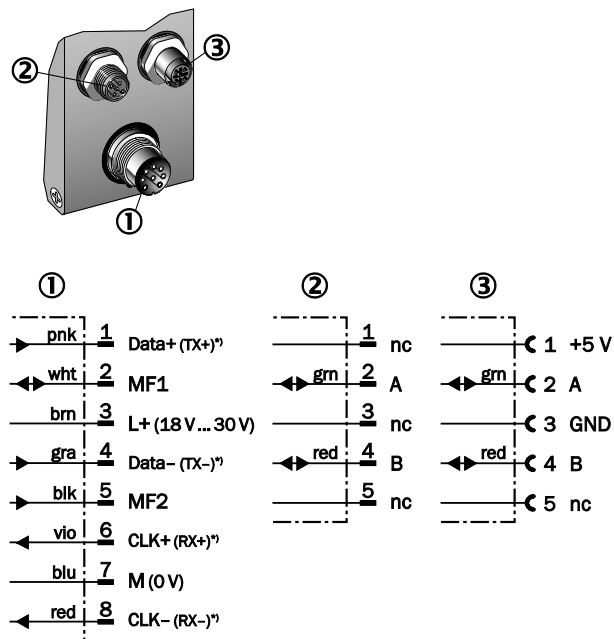
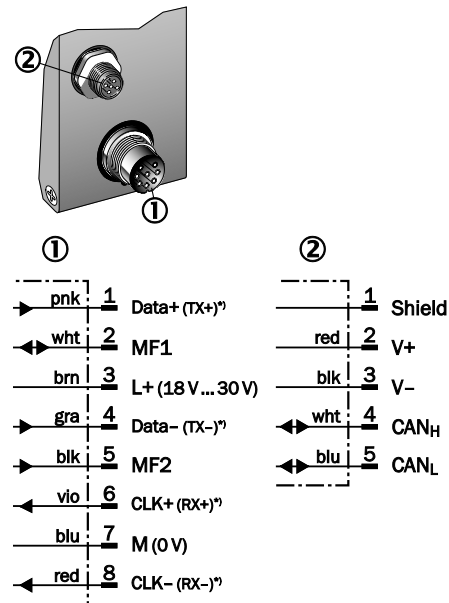


Fig. 7: Connection diagram
DME5000-xx2 (PROFIBUS®)



* For connection of interface adapter.

Fig. 8: Connection diagram
DME5000-xx4 (DeviceNet)



* For connection of interface adapter.

Fig. 9: Connection diagram
DME5000-xx5 (DeviceNet)

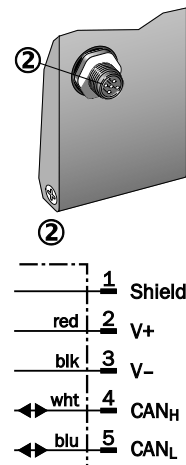
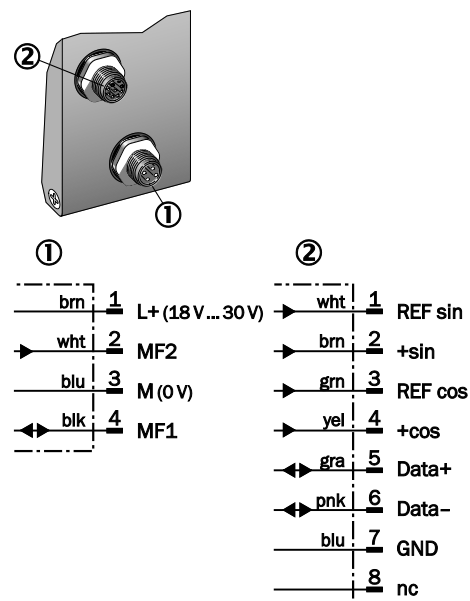


Fig. 10: Connection diagram
DME5000-xx7 (Hiperface)



4.2.1 Wiring Notes



ATTENTION

Generally, shielded cables are recommended for supply and interface (see section 9.2 "Accessories").

A proper and complete shielding concept is required for interference-free function. Especially the connection of the cable shield on the both sides on the switching cabinet and DME5000 must be ensured. The cable shield of the ready-made M16 cables is connected to the metal plug and thus the DME5000 housing. The cable shield at the switching cabinet must be connected to the operating ground with a large cross-section. Potential balancing currents through the cable shield must be prevented by suitable measures. Interference-free data transmission is only given when using shielded cables with twisted-pair wires

The PROFIBUS cable shields are connected to each other via the PROFIBUS plugs.

Key cable groups figures 11 to 13:

1 = Highly interference-resistant cables (analog measuring cables)

2 = Interference-sensitive cables (sensor cable, communications signals, bus cables)

3 = Cables that are sources of interference (control cables for inductive loads, motor brakes)

4 = Cables that are strong sources of interference (frequency converter output cables, supply to welding plants; power cables)

Fig. 11: Cross cables of groups 1, 2 and 3, 4 at right angles

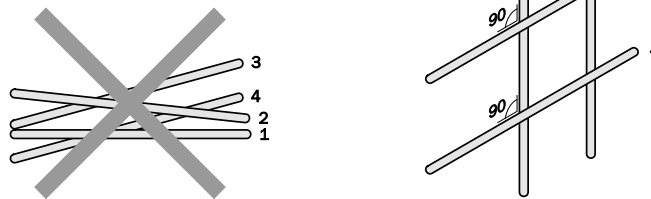


Fig. 12: Ideal: Place cables in different cable ducts

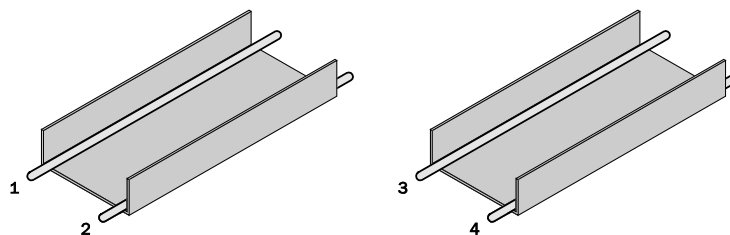


Fig. 13: Alternatively: Separate cables by metallic separation

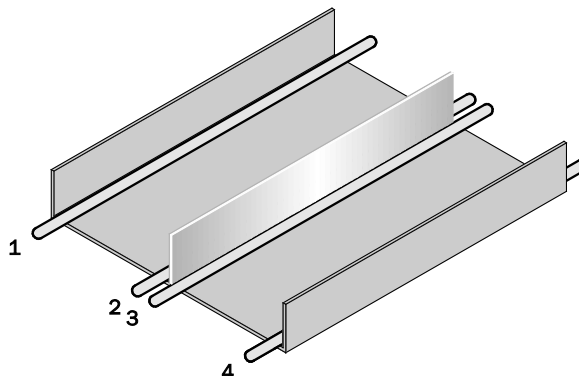


Fig. 14: No "pigtailed", connect shield short and over the entire surface, ground BOTH sides

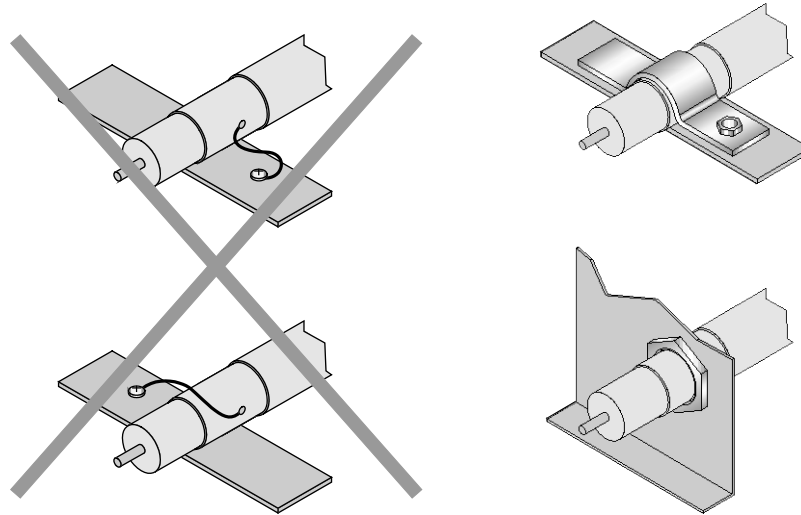
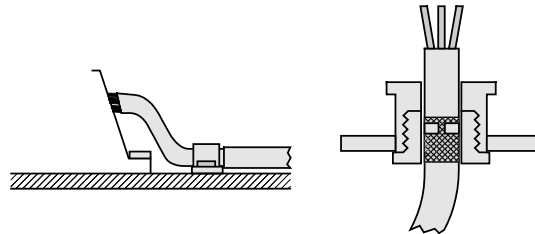
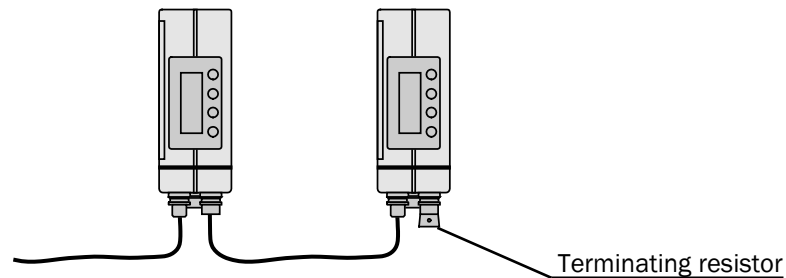


Fig. 15: Shield connection in plastic casings



4.2.2 PROFIBUS Termination

Fig. 16: PROFIBUS termination (see Accessories section 9.2.2.)

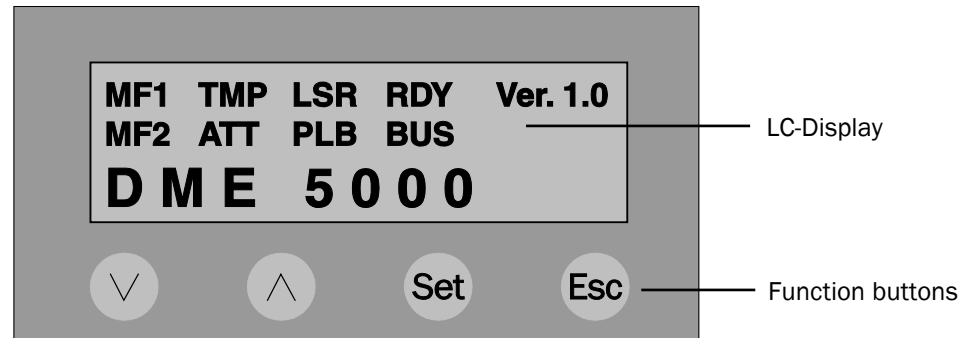


5 Operation

This chapter explains the operating panel and the general operation of the DME5000. For more detailed information on commissioning and operation of the DME5000 see chapter 5 "Commissioning".

5.1 Operating Panel Setup

Fig. 17: Display



The operating panel has two areas:

- LC-Display: Indicates the menu during parameterization
- Function buttons: To enter the parameters or functions

5.2 Operation

The DME5000 is equipped with a membrane keyboard.



ATTENTION

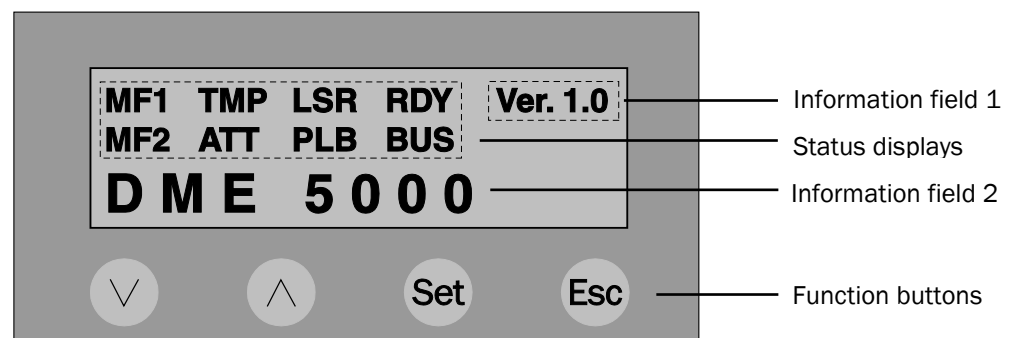
Only operate the input area with your fingers or a suitable pointer!

Never use any pointed or hard objects. They may damage the function buttons, which would make operation difficult or impossible.

5.3 Operating Panel

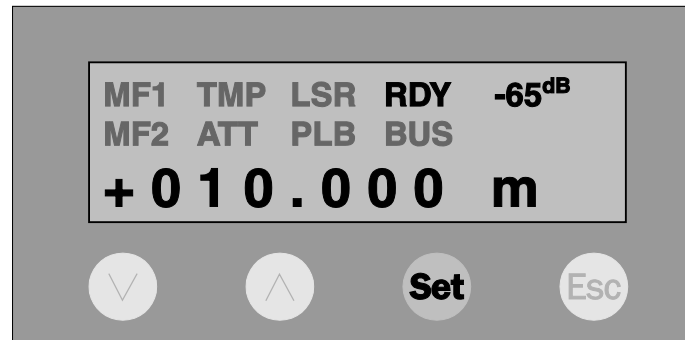
After application of the operating voltage (or after reset), the following display appears on the DME5000:

Fig. 18: Display after application of operating voltage



After approx. 1 s, the DME5000 is operational and shows the current distance value to the reflector, if in sight.

Fig. 19: Measured value display



Status displays

Display	Meaning	Is displayed	Is not displayed
MF1	Multifunctional in-/output	In-/output active	In-/output not active
MF2	Multifunctional output	Output active	Output not active
TMP	Device inside temperature	Pre-failure message: Internal device temperature has reached threshold range	Internal device temperature OK
ATT	Contamination	Pre-failure message: Reception level within the threshold range	Reception level OK
LSR	Laser	Pre-failure measuring laser	Laser OK
PLB	Plausibility	Measuring error Cause: e.g. light beam interruption, contamination, optical/electrical interferences	Measured value OK
RDY	Ready	When ready for operation	Initializing, hardware defect
BUS	Interface: SSI PROFIBUS® DeviceNet RS-422 Hiperface	Clock signal received Telegram transfer Telegram transfer Continuous mode –	No clock signal No telegram transfer No telegram transfer Request mode Independent of bus status

For removal measures in error messages/pre-failure messages, see chapter 11 "Troubleshooting".

DME5000

Information field 1 (example)

- 65 dB	Reception level: Current signal damping
Ver. 1.0	Software version
3.3.3.1	Submenu item (see Menu overview), parameter changes not possible.
3.3.3.1 !	"!": Code entered correctly: Parameter changes possible.
3.3.3.1 ?	"?": Entered parameter is invalid, previous valid parameter remains saved. Cause: e.g. lower switching limit > upper switching limit. Remedy: Correct parameters.

Information field 2 (example)

+ 010.000 m	Current distance value, displayed in measuring mode.
Code	Menu items and parameters are displayed here. "Code" appears by pressing of  .
Service	Flashing Service indication signals a hardware defect or over-/undertemperature.

Keys

	Guides through the menu structure, code, parameter input, parameter storage.
	Leaving a submenu item.
 	Selection of menu items, input of figures

6 Menu Structure

6.1 Flow Chart

The menu structure of the DME5000 is displayed on the inside of the rear cover flap in the form of a flow chart. Fold out this page for a better overview of the menu structure during the following explanations.

6.2 Explanations on the Menu Structure

Code

Code

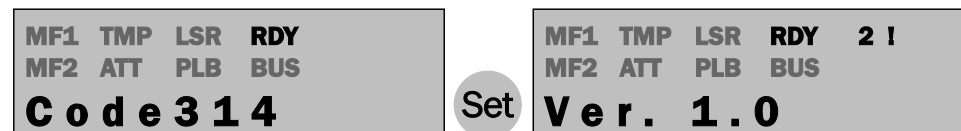
Protection from unintentional changes to the set parameters.

Code: 314

Function:

Menu access and changing of the parameters: Confirm code 314 with **Set**.

Successful input of the code is confirmed with a "!" in the display.



Parameter changes confirmed with **Set** are stored active and nonvolatile at once.

Note During parameter change, the reflector must be within the field of view of the sensor. No bus communication must be active. Bus address changes will only become active after restarting the device.

If code input is skipped or a different figure is entered (than 314), the valid parameters are displayed; they cannot be changed.

Note The option of viewing all parameters without the possibility of changing them makes it easier, e.g., to have parameters requested and transmitted by untrained staff.

2 Ver. 1.0

Software version

e.g. "Ver. 1.0"

3 Parameter

Parameter

Depending on device version, the interface, multifunctional in/output MF1, output MF2, resolution and an offset are set.

Resetting sets all parameters back to default.

Note For PROFIBUS devices, the parameters should not be set via the display when using the gsd module "Class 2", because they are overwritten with the parameters stored in the control unit when the PROFIBUS is restarted by the PROFIBUS master.
Exception: PROFIBUS address and offset with the preset function activated.

DME5000

Interface

Depending on device type, the menu only displays the respective device type interface.

3.1 SSI**SSI**

For SSI interface function, see chapter 12 "Terms – SSI".

3.1.1 Coding**Coding**

Binary	Gray (Default)
Measured value output in binary code	Measured value output in gray code

3.1.2 Mode**Mode**

Data format		
	Binary	Gray
25 bit (default)	Measured value: Bit 1 ... 24 LSB: Plausibility bit	Measured value, incl. plausibility bit encoded in gray code
24 bit + err	Measured value: Bit 1 ... 24 LSB: Plausibility bit	Measured value: Bit 1 ... 24 LSB: Plausibility bit
24 bit	Measured value: Bit 0 ... 23	Measured value: Bit 0 ... 23
Plausibility bit:	0: OK 1: Plausibility error	0: OK 1: Plausibility error

3.1.3 Activation**Activation**

On (default)	SSI interface in operation, RS-422-interface not in operation.
Off	RS-422-interface in operation, SSI-interface not in operation. The RS-422-interface enables parameterization of the DME with the interface adapter (see section 13.4 "Interface Adapter"). (Set baud rate and protocol in > 3.2 Serial <)

3.1.4 Monitor**Monitor**

On	Serial monitor interfaces in operation, multifunctional outputs MF1 and MF2 not in operation. Enables parameterization of the DME5000 with the interface adapter (see section 13.4 "Interface Adapter") or listening in on measured values via MF1 and MF2 during SSI operation. The active monitor interface is displayed in the menus 3.3.2 and 3.4.2 MF-Function as "Monitor". The SSI interface is fully functional (set baud rate and protocol in > 3.2 Serial <).
Off (default)	Multifunctional outputs MF1 and MF2 in operation as set in item 3.3/3.4.

3.1 Profibus**PROFIBUS®**

3.1.1 Profile**Profile**

Encoder	This profile corresponds to the standard encoder profile, for description, see section 13.2 "PROFIBUS Interface".
SICK (default)	This profile is based on the standard encoder profile. In addition to the measured value, warning, condition and error information are transmitted. For description, see section 13.2 "PROFIBUS Interface".

3.1.2 BusAddress**Bus Address**

Addr. 006 (default)	Set PROFIBUS address (001 ... 125)
----------------------------	---------------------------------------

Note Commissioning example with Siemens Step 7 see chapter 13 "Annex".

3.1 Hiperface**Hiperface****3.1.1 BusAddress****BusAddress**

Add 00 (default)	Setting of the Hiperface address (area 0 ... 31)
-------------------------	--

3.1.2 Baudrate**Baud rate**

0.6 kBd	Baud rate setting
1.2 kBd	
2.4 kBd	
4.8 kBd	
9.6 kBd (default)	
19.2 kBd	
38.4 kBd	

3.1.3 Data**Data**

8, o, 1	8-data bit, odd parity, 1 stop bit
8, e, 1 (default)	8-data bit, even parity, 1 stop bit
8, o, 1	8-data bit, no parity, 1 stop bit

3.1.4 Timeout**Timeout**

X1	1*11/ baud rate
X4 (default)	4*11/ baud rate

3.1.5 Monitor**Monitor**

On	Serial monitor interface in operation, multifunctional outputs MF1 and MF2 not in operation. Enables parameterization of the DME5000 with the interface adapter (see section 13.4 "Interface Adapter") or monitoring of measured values via MF1 and MF2.
Off (default)	Multifunctional outputs MF1 and MF2 in operation as set in item 3.3/3.4.

3.1.6 Period Len**Period Len**

1 Type code 90H (default)	Corresponding resolution 1 mm per period
2 Type code 91H	Corresponding resolution 2 mm per period
4 Type code 92H	Corresponding resolution 4 mm per period
8 Type code 93H	Corresponding resolution 8 mm per period
16 Type code 94H	Corresponding resolution 16 mm per period

Note For detailed description, see section 13.8 "Hiperface Interface".

3.1 RS 422**RS-422****3.1.1 Mode****Mode**

Request	Data transfer on request only
Continuous	Cyclic data transmission according to set baud rate

3.1.2 Protocol**Protocol**

Standard	<STX>8122<[sign]><7*[0...9]><ETX>
CRLF	<[sign]><7*[0...9]><CR><LF>
CP0	<[sign]><7*[0...9]>
CP1	Not assigned

Note For detailed description, see section 13.6 "RS-422 Interface".

3.1 DeviceNet**DeviceNet****3.1.1 Baudrate****Baud rate**

125 (default)	Baud rate setting (125, 250, 500 kBd)
----------------------	---------------------------------------

3.1.2 BusAddress**BusAddress**

Addr. 06 (default)	Setting of the DeviceNetaddress (area 0 ... 63)
---------------------------	---

Note For detailed description, see section 13.7 "DeviceNet Interface".

3.2 Serial**Serial****3.2.1 BaudRate****Baud rate**

19.2 (default)	Baud rate for RS-422-interface (max. 115.2 kBd) Baud rate for monitor interface via MF1 and MF2 (max. 38.44 kBd), only for DME5000 with SSI- or Hiperface interface For more detained description, see section 13.4 "Interface Adapter – Monitor-Mode".
-----------------------	---

3.2.2 Data**Data**

7,e,1	7-data bit, even parity, 1 stop bit
8,e,1	8-data bit, even parity, 1 stop bit
8,n,1 (default)	8-data bit, no parity, 1 stop bit

3.3

MF1**MF1**

Parameterizable output or input

3.3.1

Act.State**Act.State**

Parameterization of switching logic for MF1 = output

Active 1 (default)	HIGH-level at active output (closer/NO)
Active 0	LOW-level at active output (opener/NC)

Parameterization of switching logic for MF1 = input

Active 1 (default)	Activation of input with rising flank
Active 0	Activation of input with dropping flank

3.3.2

Function**Function**

Distance (default)	MF1 is used as distance switching output, see 3.3.3.
Service	MF1 is used as service output, see 3.3.4.
Sleep mode	MF1 is used for activation of sleep mode (laser off), confirmation by ready status Function description see section 13.5 "Sleep Mode".
Preset	MF1 is used as input for activation of the preset (overwriting the offset). Offset = Preset value - current measured value For function description, see section 13.1 "Preset".
SPEED	MF1 is used as speed switching output, see 3.3.5.
Monitor	(for SSI or Hiperface version only): Displayed if monitor interface is set to ON in 3.1.4 or 3.1.5.

3.3.3

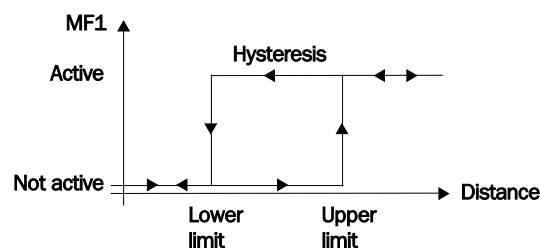
Distance**Distance**

MF1 is used as distance switching output.

Active when "UpperLimit" is exceeded.

Inactive when below "LowerLimit".

Function:



3.3.4 Service**Service**

Collective output for freely adjustable status messages in "OR" links that enable conclusions about the device condition.

		Active	Inactive
3.3.4.1 Laser	On (default)	Pre-failure message Laser diode	Laser OK
	Off	–	
3.3.4.2 Level	On (default)	Pre-failure message Contamination	Not contaminated
	Off	–	
3.3.4.3 UpperTemp(erature)	On (default)	Overtemperature monitoring: Internal device temperature > upper set temperature limit	Internal device temperature < upper set temperature limit
	Off	–	
3.3.4.4 LowerTemp(erature)	On (default)	Undertemperature monitoring: Internal device temperature < lower set temperature limit	Internal device temperature > lower set temperature limit
	Off	–	
3.3.4.5 Plausib(ility)	On	Defective measured value; causes: – Light beam interruption – Contamination – Optical/electrical interferences	Measured value OK
	Off	–	
3.3.4.6 Ready	On (default)	Initialization, Hardware error, Laser off	Ready, measured value OK
	Off	–	
3.3.4.7 Bus Status	On	Bus error SSI: no clock signal PB/DN: no telegram transfer RS-422/Hiperface: –	Data transfer OK RS-422/Hiperface: independent of bus status
	Off (default)	–	

3.3.5Speed

Speed

MF1 is used as speed switching output. Active when "Limit" is exceeded.
The switching hysteresis is fixed at ± 0.1 m/s.

		Active	Inactive
3.3.5.1Limit	Range 0.0 ... 9.9 m/s	Speed > Limit	Speed < Limit

3.3.5.2Sign	+/-	Monitoring in both movement directions
	+	Monitoring in movement direction "+" (increasing distance)
	-	Monitoring in movement direction "-" (decreasing distance)

3.4MF2

MF2

Parameterizable output

3.4.1Act.State

Active State

Parameterization of the switching logic

Active 1	HIGH-level at active output (closer/NO)
Active 0	LOW-level at active output (opener/NC)

3.4.2Function

Function

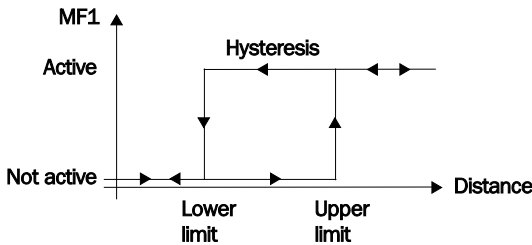
Distance see 3.4.3	MF2 is used as distance switching output.
Service (default) see 3.4.4	MF2 is used as service output.
Speed see 3.4.3	MF2 is used as speed switching output.
Monitor	(for SSI or Hiperface version only): Displayed if monitor interface is set to ON in 3.1.4 or 3.1.5.

3.4.3Distance

Distance

MF2 is used as distance switching output.
Active when "UpperLimit" is exceeded.
Inactive when below "LowerLimit".

Function:



3.4.4 Service⁶⁾**Service**

Collective output for freely adjustable status messages in "OR" links that enable conclusions about the device condition.

		Active	Inactive
3.4.4.1 Laser	On (default)	Pre-failure message Laser diode	Pre-failure message Laser diode
	Off	–	
3.4.4.2 Level	On (default)	Pre-failure message Contamination	Not contaminated
	Off	–	
3.4.4.3 UpperTemp(erature)	On (default)	Overtemperature monitoring: Internal device temperature > upper set temperature limit	Internal device temperature < upper set temperature limit
	Off	–	
3.4.4.4 LowerTemp(erature)	On (default)	Undertemperature monitoring: Internal device temperature < lower set temperature limit	Internal device temperature > lower set temperature limit
	Off	–	
3.4.4.5 Plausib(ility)	On (default)	Defective measured value, measured value output "0", causes: – Light beam interruption – Contamination – Optical/electrical interferences	Measured value OK
	Off	–	
3.4.4.6 Ready	On (default)	Initialization Hardware error, Measuring error, Laser off	Ready, Measured value OK
	Off	–	
3.4.4.7 Bus Status	On	Bus error SSI: no clock signal PB/DN: no telegram transfer RS-422/Hiperface: –	Data transfer OK RS-422/Hiperface: independent of bus status
	Off (default)	–	

3.4.5 Speed**Speed**

MF2 is used as speed switching output. Active when "Limit" is exceeded.

The switching hysteresis is fixed at ± 0.1 m/s.

		Active	Inactive
3.4.5.1 Limit	Range 0.0 ... 9.9 m/s	Speed > Limit	Speed < Limit

3.4.5.2 Sign	+/-	Monitoring in both movement directions
	+	Monitoring in movement direction "+" (increasing distance)
	-	Monitoring in movement direction "-" (decreasing distance)

3.5 Resolution**Resolution**

Setting the resolution affects the digital data interfaces only.

This parameter must not be changed in the Hiperface version. Changes to the resolution are only made by the parameter 3.1.6 "Period Length".

Adjustable: 50 ... 5000 μ m, default 100 μ m (or 125 μ m in the Hiperface version)

3.6 Offset**Offset**

The offset value is added to the internally determined distance value and acts on all outputs and the display.

Adjustable: ± 250 m

Note "0" is output via the SSI interface at a negative measured value.

Note If the preset function is active, the offset value is overwritten when the preset input is triggered; also see section 13.1 "Preset".

3.7 Plausibility**Plausibility**

This function verifies measured values for plausibility. Triggers when the light beam is interrupted, Contamination or optical/electrical interferences. Plausibility error leads to measured value output 0.

200 ms (Default)	Normal	Off
Error suppression by measured value extrapolation for max. 200 ms; errors > 200 ms result in error output.	Error suppression for 1 internal measuring cycle, error output if the error is pending for longer.	No verification of plausibility, error output only if measurement is no longer possible.

4 Temp +45 °C**Temperature**

Display of current internal device temperature.

DME5000

5

Reset**Reset**

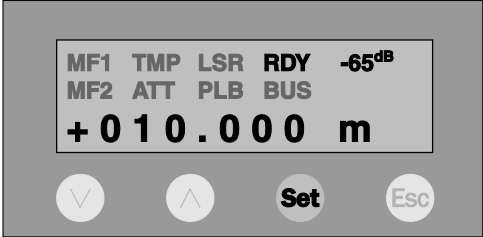
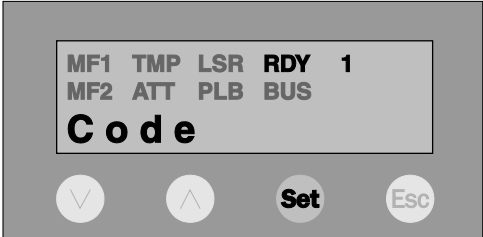
NO	YES
No reset	Reset to default values

7 Example

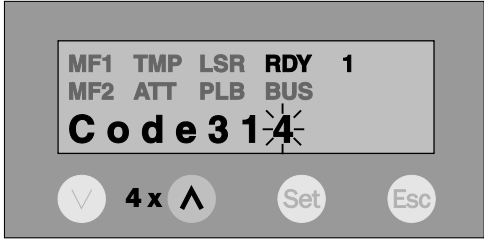
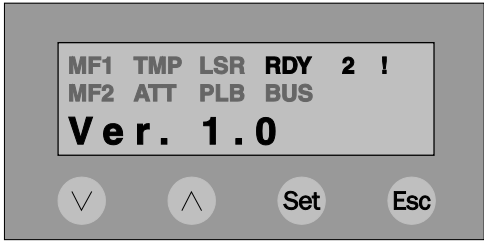
7.1 Parameter Input at the Example "Code Input"

Note All parameters can be set this way.

During parameter change, the reflector must be within the field of view of the sensor.

Step 1 Display	Apply operating voltage. 
Step 2 Display	Access the menu "CODE" with Set . 
Step 3 Display	Access the input field "CODE 000" with Set . The 1st figure flashes. 
Step 4 Display	Push Set 3 x for password "000" (parameter view only) or enter the desired 1st figure with Up (e.g. "3"). 

DME5000

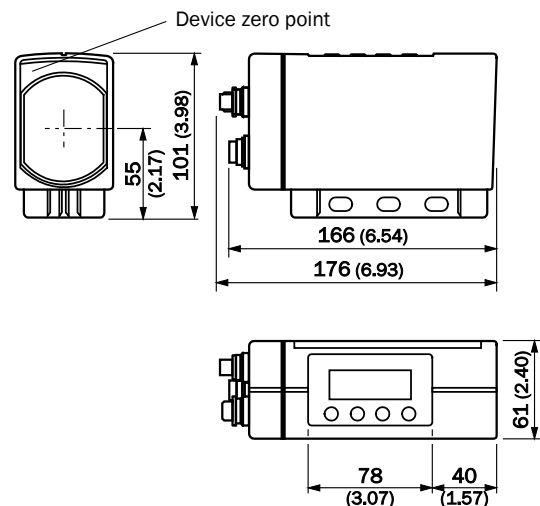
Step 5 Display	Move forward a digit with  and enter the desired 2nd figure with  (e.g. "1"). 
Step 6 Display	Move forward a digit with  and enter the desired 3rd figure with  (e.g. "4"). 
Step 7 Display	Push  to confirm the 3rd figure "4". 

Note The exclamation mark "!" in the display confirms: Parameterization mode.

8 Technical Data

8.1 Dimensional Drawing

Fig. 20: Dimensional drawing DME5000



All dimensions in mm (inch)

Fig. 21: Dimensional drawings rear view DME5000

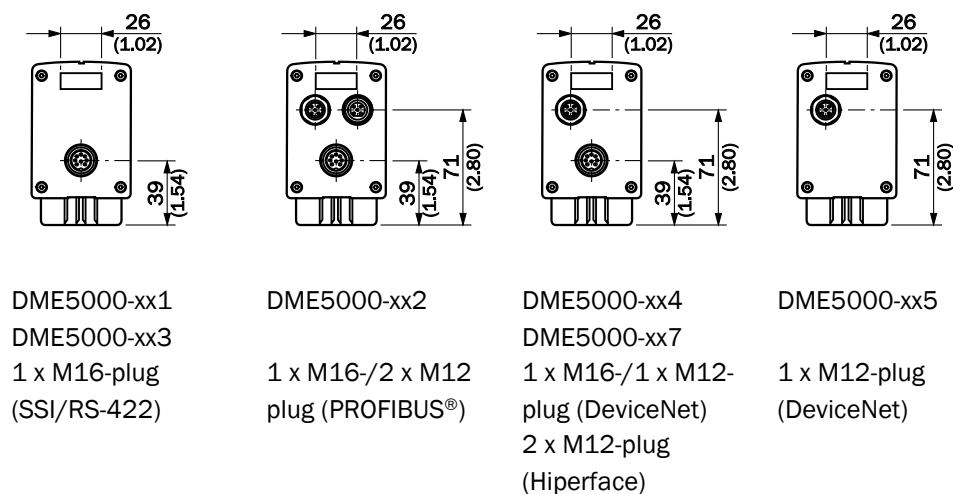
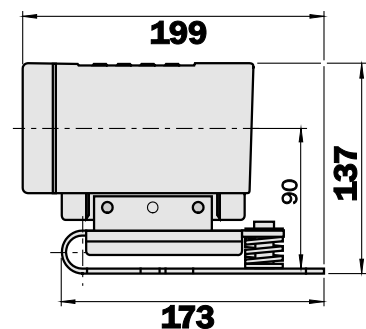
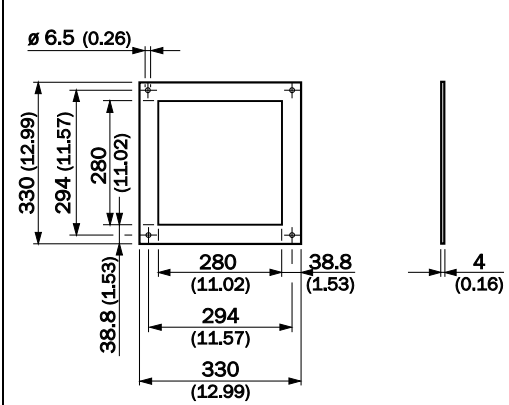
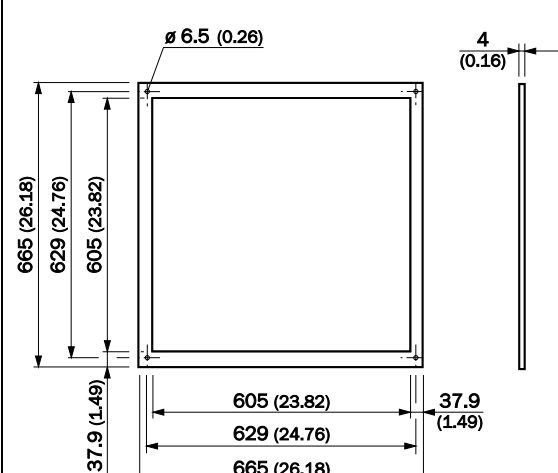


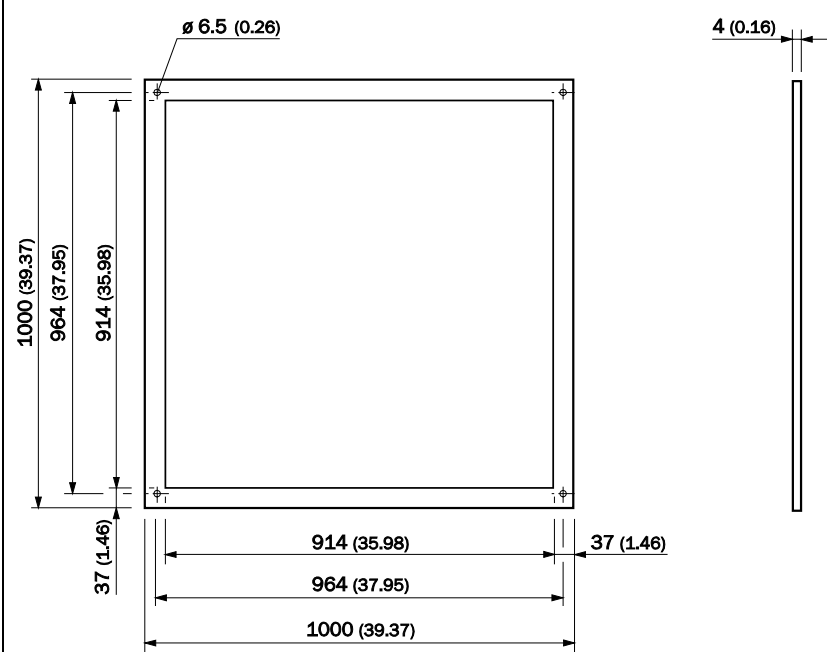
Fig. 22: Dimensional drawing DME5000 mounted on the holder



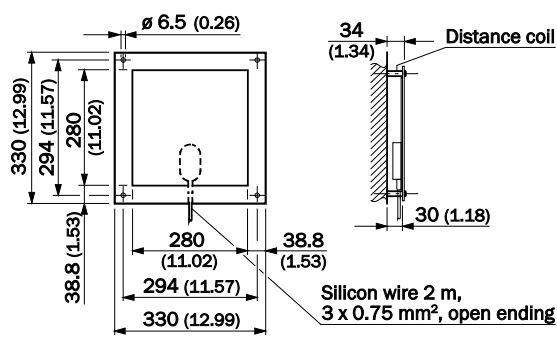
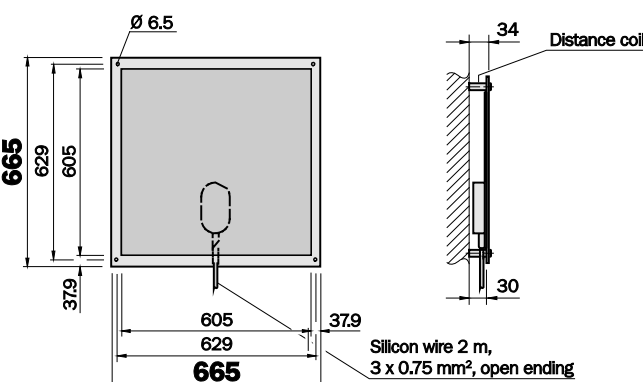
8.2 Accessories

8.2.1 Reflectors

Reflector 0.3 x 0.3 m ² Diamond Grade, mounted ¹⁾		Reflector 0.6 x 0.6 m ² Diamond Grade, mounted ¹⁾	
Type: PL240DG	Part no.: 1017910	Type: PL560DG	Part no.: 1016806
 All dimensions in mm (inch)		 All dimensions in mm (inch)	

Reflector 1 x 1 m ² Diamond Grade, mounted ¹⁾	
Type: PL880DG	Part no.: 1018975
 All dimensions in mm (inch)	

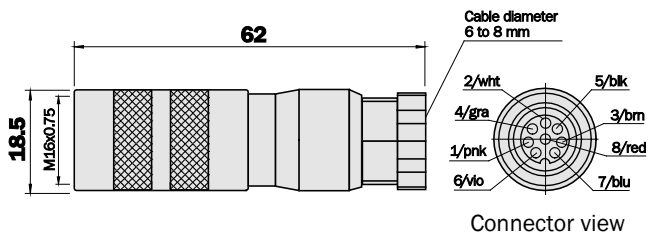
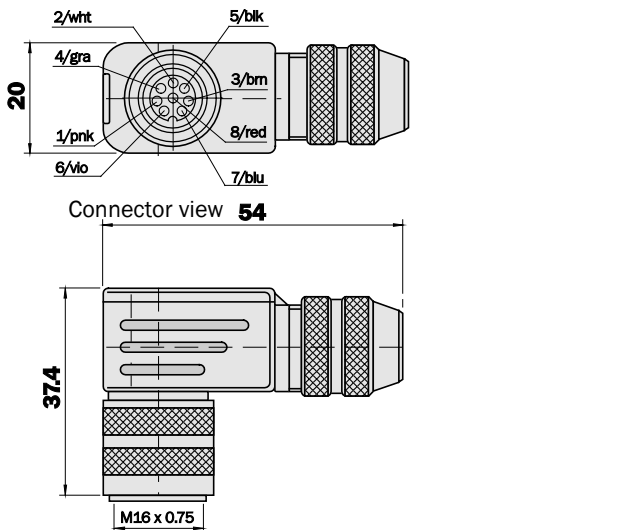
¹⁾ basic plate: ALMG3

Reflector 0.3 x 0.3 m ² Diamond Grade, controlled heating +20 °C AC 230 V/200 W, IP 64 ¹⁾		Reflector 0.6 x 0.6 m ² Diamond Grade, controlled heating +20 °C AC 230 V/900 W, IP 64 ²⁾	
Type: PL240DG-H	Part no.: 1022926	Type: PL560DG-H	Part no.: 1023888
 All dimensions in mm (inch)			

Reflective tape Diamond Grade, size customizable		Reflective tape Diamond Grade, curve 749 x 914 mm ²	
Type: REF-DG-	Part no.: 4019634	Type: REF-DG-	Part no.: 5320565
			

8.2.2 Cables and Connectors

PROFIBUS®, SSI, RS-422 and DeviceNet (DME5000-xx4 only)

Cable socket M16, 8-pin, straight, shielded		Cable socket M16, 8-pin, angle, shielded	
Type: DOS-1608-GA	Part no.: 6025726	Type: DOS-1608-WA	Part no.: 6025727
			

¹⁾ basic plate: ALMG3

DME5000

Cable socket M16, 8-pin, straight, 5 m/50 m, shielded		Cable socket M16, 8-pin, straight, 10 m, shielded	
Type: DOL-1608-G05MA	Part no.: 2026742	Type: DOL-1608-G10MA	Part no.: 2027193
Type: DOL-1608-G50MA	Part no.: 6032903		

5 m/10 m/50 m

Connector view

M16x0.75

2/wht 5/blk
4/gra 3/brn
1/pnk 8/red
6/vio 7/blu

Cable socket M16, 8-pin, angle, 5 m, shielded		Cable socket M16, 8-pin, angle, 10 m, shielded	
Type: DOL-1608-W05MA	Part no.: 2026743	Type: DOL-1608-W10MA	Part no.: 2027194

Connector view

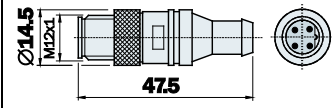
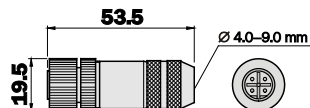
2/wht 5/blk
4/gra 3/brn
1/pnk 8/red
6/vio 7/blu

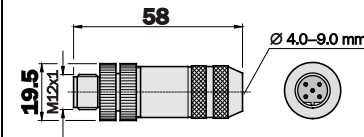
5 m/10 m

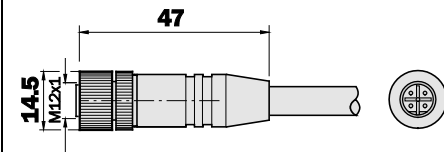
M16 x 0.75

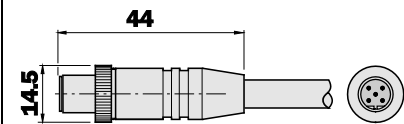
Cable 2 x 0.5 mm ² , 6 x 0.25 mm ² , twisted-pair, shielded		Technical Data	
Type: LTG-2308-MW	Part no.: 6026292	Temperature range	moved -5 ... +70 °C
Key: 1 = Wire pair blk/wht 2 = Wire pair red/vio 3 = Wire pair pnk/gra 4 = Wire pair brn/blu 5 = Insulation foil 6 = Shield 7 = PUR sleeve			firmly installed -40 ... +80 °C
		Sleeve	PUR pebble gray
		Shield	Tinned copper mesh

PROFIBUS®

PROFIBUS® terminating resistor, M12, B-coded		Bus in, cable socket, M12, 5-pin, B-coded, shielded	
Type: PR-STE-END	Part no.: 6021156	Type: PR-DOS-1205-G	Part no.: 6021353
			

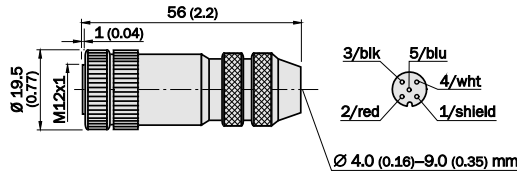
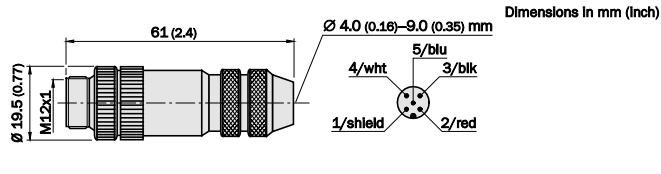
Bus out, cable plug, M12, 5-pin, B-coded, shielded		PROFIBUS-cable, 2 x 0.34 mm², yard goods	
Type: PR-STE-1205-G	Part no.: 6021354	Type: LTG-2102-MW	Part no.: 6021355
		Temperature range	moved -5 ... +80 °C
			Fixed -40 ... +80 °C
		Sleeve	PUR violet Ø 8 mm
		Shield	AL-PT-foil

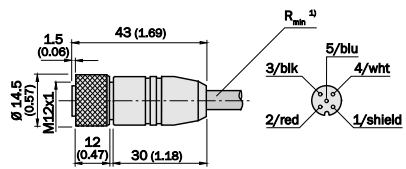
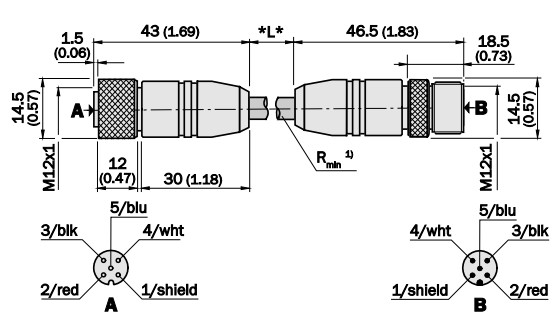
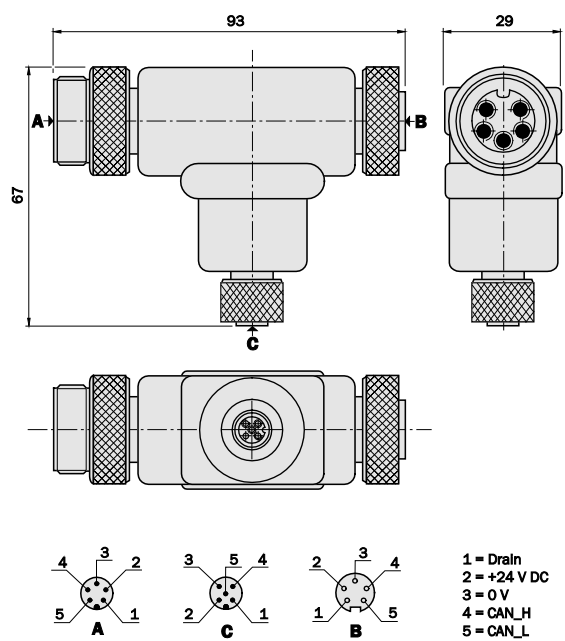
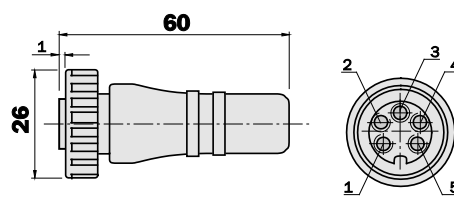
Bus in, cable socket with PROFIBUS-cable, 5 m, B-coded		Bus in, cable socket with PROFIBUS-cable, 10 m, B-coded	
Type: DOL-12PR-G05	Part no.: 6026006	Type: DOL-12PR-G10	Part no.: 6026008
			

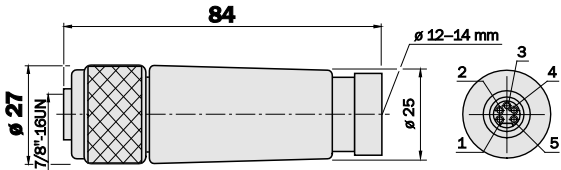
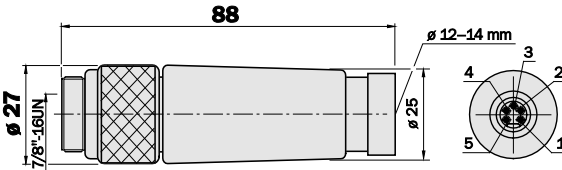
Bus out, cable plug with PROFIBUS-cable, 5 m, B-coded		Bus out, cable plug with PROFIBUS-cable, 10 m, B-coded	
Type: STL-12PR-G05	Part no.: 6026005	Type: STL-12PR-G10	Part no.: 6026007
			

DME5000

DeviceNet

Cable socket M12, 5-pin, straight, shielded 360°-Shield on knurled nut, customizable, A-coded		Cable plug M12, 5-pin, straight, shielded 360°-shield on knurled nut, customizable, A-coded	
Type: DOS-1205-GA	Part no.: 6027534	Type: STE-1205-GA	Part no.: 6027533
			

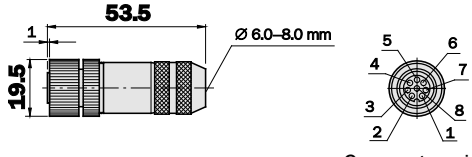
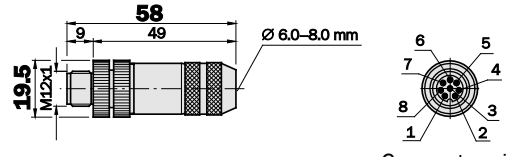
Cable socket M12, 5-pin, straight, Cable 6 m, drop cable, A-coded		Connection cable 6 m, socket M12, 5-pin, straight, plug M12, 5-pin, straight, drop cable, A-coded, shield to pin 1	
Type: DOL-1205-G06MK	Part no.: 6028326	Type: DSL-1205-G06MK	Part no.: 6028327
 Dimensions in mm (inch) 1) Minimum bending radius for - Permanently laid cable: > 5 x cable diameter - Flexibly laid cable: > 10 x cable diameter			
DeviceNet-T distributor socket M12, 5-pin, to plug, socket 7/8", 5-pin		DeviceNet terminal resistor, socket 7/8", 5-pin, straight	
Type: SD0-02D78-SF	Part no.: 6028330	Type: DOS-7805-GKEND	Part no.: 6028329
			

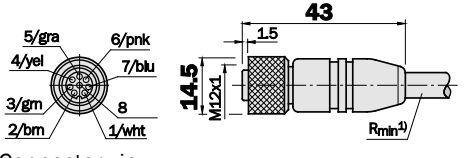
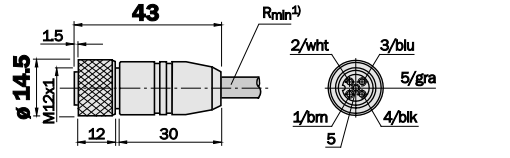
DeviceNet cable socket, 7/8", 5 pin, straight, PG16, customizable		DeviceNet cable plug, 7/8", 5 pin, straight, PG16, customizable	
Type: DOS-7805-GK	Part no.: 6028331	Type: STE-7805-GK	Part no.: 6028332
			

cable, 2 x 0.34 mm ² (V+, V-) or 2 x 0.25 mm ² (CAN _H , CAN _L), twisted-pair wires and shielded with AL-PT-foil		Pin assignment
Type: LTG-2804-MW	Part no.: 6028328	1 Shield 2 red V+ 3 blk V- 4 wht CAN_H 5 blu CAN_L
Temperature range	moved -10 ... +70 °C	
	firmly installed -40 ... +70 °C	
Sleeve	PUR black Ø 6.7 mm	
Shield	Cu tinned	

DME5000

Hiperface

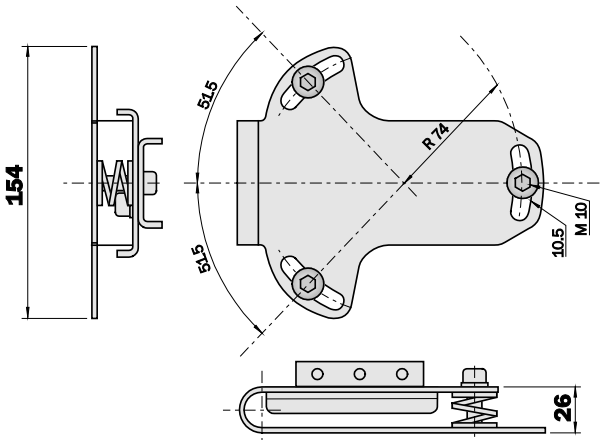
Cable socket M12, 8-pin, straight, customizable, A-coded, shielded		Cable plug M12, 8-pin, straight, customizable, A-coded, shielded	
Type: DOS-1208-GA	Part no.: 6028369	Type: STE-1208-GA	Part no.: 6028370
 Connector view		 Connector view	

Cable socket , M12, 8-pin, straight, molded-on cable with shield via knurled nut, A-coded		Cable socket M12, 5-pin, PUR, straight, shield on knurled nut, A-coded	
2 m – DOL-1208-G02MAH1	Part no.: 6032448	5 m – DOL-1205-G05MAC	Part no.: 6036384
5 m – DOL-1208-G05MAH1	Part no.: 6032449	10 m – DOL-1205-G10MAC	Part no.: 6036385
10 m – DOL-1208-G10MAH1	Part no.: 6032450	20 m – DOL-1205-G20MAC	Part no.: 6036386
20 m – DOL-1208-G20MAH1	Part no.: 6032451		
 Connector view			

Cable		Pin assignment
Type: LTG-3108-MW	Part no.: 6032456	1 wht REFsin
Temperature range	moved -10 ... +70 °C firmly installed -40 ... +70 °C	2 brn +sin
Sleeve	PUR black Ø 6.8 mm	3 grn REFcos
Shield	Cu tinned	4 yel +cos
		5 gra Data+
		6 pnk Data-
		7 blu GND
		8 red -

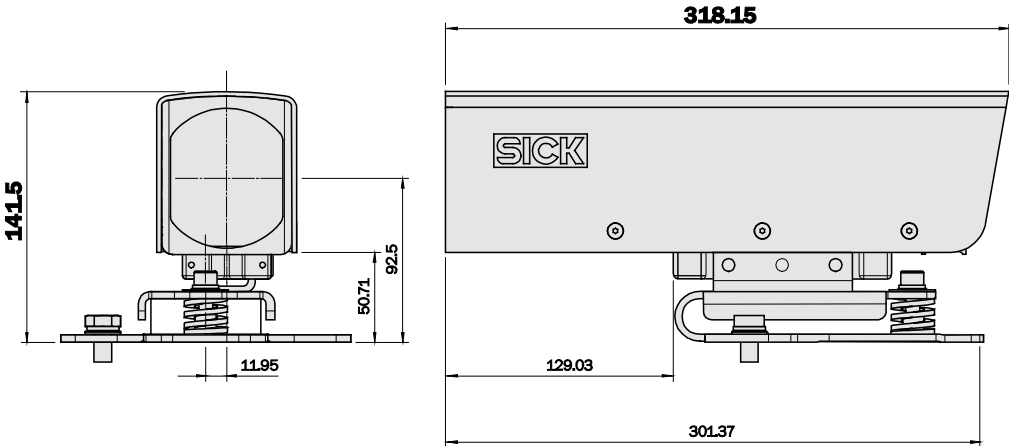
8.2.3 Attachment Method

Alignment bracket DME5000, stainless steel 1.4571		
Type: BEF-AH-DME5	Part no.: 2027721	



8.2.4 Weather Protection hood

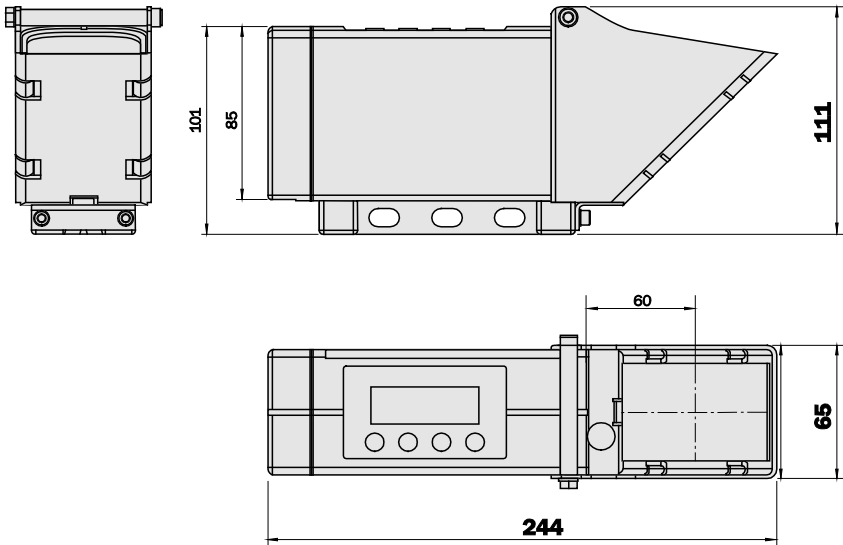
Weather protection hood DME5000, ALMG3 anodized		
Type: WSG-DME5	Part no.: 2027800	



¹⁾ DME5000 holder not included in the delivery.

DME5000

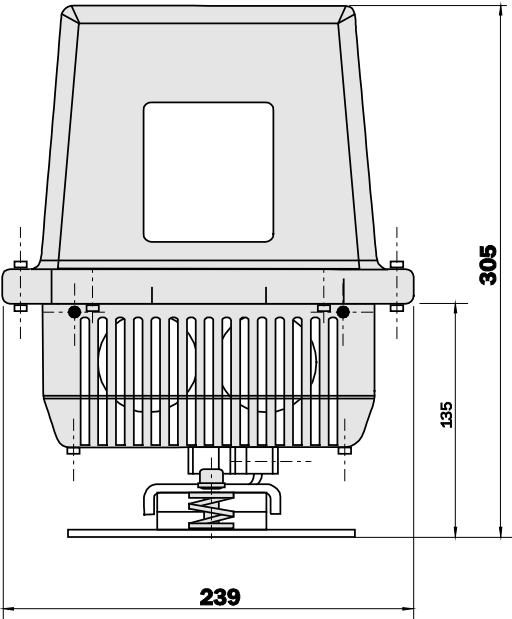
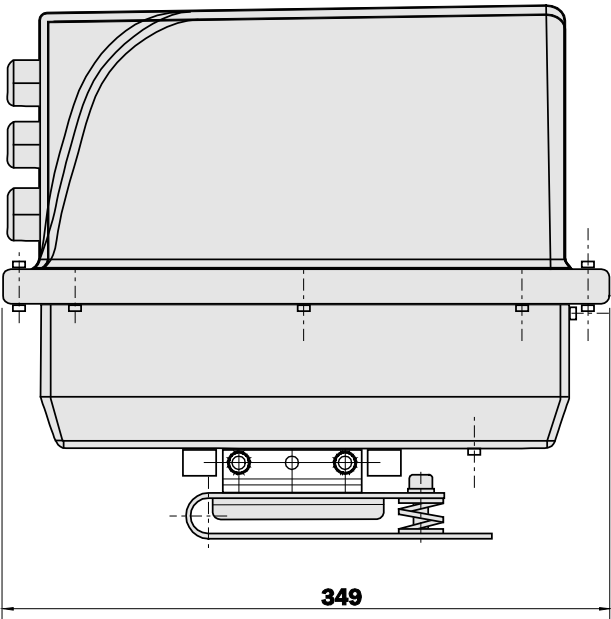
8.2.5 Passive Reflector

90° deflection mirror		
Type: USP-DME5	Part no.: 2027710	
 Technical drawing of the 90° deflection mirror showing three views: front, side, and top. Dimensions are provided in millimeters. - Front view: 101 mm height, 85 mm width. - Side view: 111 mm height. - Top view: 244 mm length, 65 mm width, 60 mm depth.		

8.2.6 Interface Adapter

Interface adapter DME5000	
	Part no.: 1023359
 Photograph of the SICK DME5000 Interface Adapter showing the front, side, and back views. The front view shows a black rectangular unit with a silver SICK logo and text: "DME5000", "Substation interface adapter", "1023 359", "DC 18 ... 30V", "Made in Germany". The side view shows a black rectangular unit with a silver SICK logo and text: "DME5000", "Substation interface adapter", "1023 359", "DC 18 ... 30V", "Made in Germany". The back view shows a black rectangular unit with a silver SICK logo and text: "DME5000", "Substation interface adapter", "1023 359", "DC 18 ... 30V", "Made in Germany".	

8.2.7 Cooling Casing

Cooling casing for DME5000		Technical Data	
	Part no.: 6036180	Casing material	Glass-fiber reinforced plastic (GFK)
For technical details, see separate datasheet		Operating ambience temperature	-20 ... +75 °C (short-term +80 °C)
		Supply voltage	DC 24 V ±20 %
		Power intake	15 A (at DC 24 V)
		Protection type	IP 54
  ¹⁾ DME5000 holder integrated in cooling casing (included in the delivery).			

DME5000

8.3 Technical Data DME5000-1xx

DME5000-	111	112	113	114	115	117
Part no.:	1022949	1023668	1025248	1025832	1025833	1028243
Measuring range	0.15 ... 70 m					
Accuracy	± 2 mm					
Repeatability ¹⁾	0.5 mm					
Measured value output	1 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms
Resolution data interface (adjustable)	0.05 ... 5 mm					1/32 ... 1/2 mm
Resolution sin/cos (adjustable)						0.25 ... 4 mm
Temperature drift (typ.)	0.1 mm/K					
Temperature influence	1 ppm/K					
Air pressure influence	0.3 ppm/hPa					
Initialization time	Type. 1.5 s					900 ms
Max. movement speed	10 m/s (< 1 m/s at reinitialization)					
Supply voltage U _V ²⁾	DC 18 ... 30 V					
Residual ripple ³⁾	5 V _{SS}					
Power intake (without heating)	< 250 mA at DC 24 V					
Light source	Laser diode (red light)					
Laser class	2 (EN 60825-1/C.D.R.H.)					
Maximum pulse power	≤1.9 mW					
Pulse duration	6.8 ns					
Wavelength	655 nm					
Service life (at 25 °C)	MTTF 50,000 h					
Light spot diameter/distance	max. 130 mm/70 m					
Switching outputs MF1, MF2	B (push/pull)					
Output (MF1/MF2)	HIGH: U _V – (< 3 V); LOW < 2 V					
Input (MF1) ⁴⁾	HIGH: > 12 V; LOW < 3 V					
Output current ⁵⁾	100 mA (short-circuit proof, overload proof)					
Interfaces	SSI	PROFIBUS® 12 MBd	RS-422	DeviceNet 500 kBd		Hiperface
Operating ambience temperature	–10 ... +55 °C					
Storage temperature	–25 ... +75 °C					
Heating DME5000	121	122	123	124	Not available	127
Part no.	1024083	1024084	1025249	1025836		1028244
Operating ambience temperature	–40 ... +55 °C					
Power intake (with heating)	< 1,000 mA at DC 24 V					
Protection type	IP 65					
Electrical protection class	VDE class 2 (rated voltage 32 V)					

¹⁾ Statistic error 1 σ, ambience conditions consistent at minimum activation time: 10 min

²⁾ Protected against polarity reversal

³⁾ U_V tolerances must not be exceeded or undercut

⁴⁾ Not protected against polarity reversal

⁵⁾ Max. 100 nF/20 mH

EMC	EN 61000-6-2, EN 55011: Class B
Mechanic load	Shock: EN 600 68-2-27/-2-29; Sine: EN 600 68-2-6; Noise: EN 600 68-2-64
Weight	approx. 1650 g

8.4 Technical Data DME5000-2xx

DME5000-	211	212	213	214	215	217
Part no.	1024081	1024082	1025250	025834	1025835	1028245
Measuring range	0.15 ... 150 m					
Accuracy	± 3 mm					
Repeatability ¹⁾	1 mm					
Measured value output	1 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms
Resolution data interface (adjustable)	0.05 ... 5 mm					1/32 ... 1/2 mm
Resolution sin/cos (adjustable)						0.25 ... 4 mm
Temperature drift (typ.)	0.1 mm/K					
Temperature influence	1 ppm/K					
Air pressure influence	0.3 ppm/hPa					
Initialization time	Type. 1.5 s					900 ms
Max. movement speed	10 m/s					
Supply voltage U _v ²⁾	DC 18 ... 30 V					
Residual ripple ³⁾	5 V _{SS}					
Power intake (without heating)	< 250 mA at DC 24 V					
Light source	Laser diode (red light)					
Laser class	2 (EN 60825-1/C.D.R.H.)					
Maximum pulse power	≤1.9 mW					
Pulse duration	6.8 ns					
Wavelength	655 nm					
Service life (at 25 °C)	MTTF 50.000 h					
Light spot diameter/distance	max. 270 mm/150 m					
Switching outputs MF1, MF2	B (push/pull)					
Output (MF1/MF2)	HIGH: U _v – (< 3 V); LOW < 2 V					
Input (MF1) ⁴⁾	HIGH: > 12 V; LOW < 3 V					
Output current ⁵⁾	100 mA (short-circuit proof, overload proof)					
Interfaces	SSI	PROFIBUS® 12 MBd	RS-422	DeviceNet 500 kBd		Hiperface
Operating ambience temperature	–10 ... +55 °C					
Storage temperature	–25 ... +75 °C					

¹⁾ Statistic error 1 σ , ambience conditions consistent at minimum activation time: 10 min

²⁾ Protected against polarity reversal

³⁾ U_V tolerances must not be exceeded or undercut

⁴⁾ Not protected against polarity reversal

⁵⁾ Max. 100 nF/20 mH

DME5000

Heating DME5000	221	222	223	224	Not available	227
Part no.	1024085	1024086	1025251	1025837		1028246
Operating ambience temperature	-40 ... +55 °C					
Power intake (with heating)	< 1,000 mA at DC 24 V					
Protection type	IP 65					
Electrical protection class	VDE class 2 (rated voltage 32 V)					
EMC	EN 61000-6-2, EN 55011: Class B					
Mechanic load	Shock: EN 600 68-2-27/-2-29; Sine: EN 600 68-2-6; Noise: EN 600 68-2-64					
Weight	approx. 1650 g					

8.5 Technical Data DME5000-3xx

DME5000-	311	312	313	314	315	317
Part no.	1025244	1025245	1025252	1026002	1026003	1028247
Measuring range	0.15 ... 300 m					
Accuracy	± 5 mm					
Repeatability ¹⁾	2 mm					
Measured value output	1 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms	2 ms
Resolution data interface (adjustable)	0.05 ... 5 mm					1/32 ... 1/2 mm
Resolution sin/cos (adjustable)						0.25 ... 4 mm
Temperature drift (typ.)	0.1 mm/K					
Temperature influence	1 ppm/K					
Air pressure influence	0.3 ppm/hPa					
Initialization time	Type. 1.5 s					900 ms
Max. movement speed	10 m/s					
Supply voltage U_V ²⁾	DC 18 ... 30 V					
Residual ripple ³⁾	5 V _{SS}					
Power intake (without heating)	< 250 mA at DC 24 V					
Light source	Laser diode (red light)					
Laser class	2 (EN 60825-1/C.D.R.H.)					
Maximum pulse power	≤1.9 mW					
Pulse duration	6.8 ns					
Wavelength	655 nm					
Service life (at 25 °C)	MTTF 50.000 h					
Light spot diameter/distance	max. 550 mm/300 m					
Switching outputs MF1, MF2	B (push/pull)					
Output (MF1/MF2)	HIGH: U_V - (< 3 V); LOW < 2 V					
Input (MF1) ⁴⁾	HIGH: > 12 V; LOW < 3 V					
Output current ¹⁾	100 mA (short-circuit proof, overload proof)					

¹⁾ Statistic error 1 σ , ambience conditions consistent at minimum activation time: 10 min

²⁾ Protected against polarity reversal

³⁾ U_V tolerances must not be exceeded or undercut

⁴⁾ Not protected against polarity reversal

Interfaces	SSI	PROFIBUS®12 MBd	RS-422	DeviceNet 500 kBd		Hiperface
Operating ambience temperature	-10 ... +55 °C					
Storage temperature	-25 ... +75 °C					
Heating DME5000	321	322	323	324	Not available	327
Part no.	1025246	1025247	1025253	1026004		1028248
Operating ambience temperature	-40 ... +55 °C					
Power intake (with heating)	< 1,000 mA at DC 24 V					
Protection type	IP 65					
Electrical protection class	VDE class 2 (rated voltage 32 V)					
EMC	EN 61000-6-2, EN 55011: Class B					
Mechanic load	Shock: EN 600 68-2-27/-2-29; Sine: EN 600 68-2-6; Noise: EN 600 68-2-64					
Weight	approx. 1650 g					

¹⁾ Max. 100 nF/20 mH

9 Maintenance

The DME5000 is maintenance-free.

We recommend to

- clean the lens and reflector,
- check screw and plug connections at regular intervals.

10 Troubleshooting

Problem	Hiperface Status code	Cause	Countermeasure
No bus display		SSI: No time signal RS-422: Request mode active PROFIBUS®/DeviceNet: No data flow	SSI: Check wiring, check encoder. RS-422: – PROFIBUS®/DeviceNet: Check wiring and shield.
No RDY display		Not ready for operation Hardware defective Sleep mode active	Send in device for repair. Deactivate sleep mode.
LSR display	31H	Pre-failure measuring laser	The measuring laser is still operational but at the end of its service life. Keep replacement device ready.
ATT display	32H	Pre-failure message contamination	The measured values are still OK, clean optical surfaces (reflector, lens).
TMP-display	1E	Internal device temperature has reached the threshold range	Check ambient temperature, improve ventilation if applicable. Shield against radiated heat, e.g. shade in case of direct solar irradiation. Use device with heating at low temperature.
PLB display	34H	a) Light path to reflector interrupted b) Optical interferences c) If ATT is displayed as well: Lens/reflector contaminated d) If LSR is displayed as well: Laser defective	a) Observe light spot on the reflector; it must not move off of the reflector; realign if required, or use larger reflector. b) See section 5.1 "Mounting". c) Clean lens/reflector d) Laser defective, replace device.
		Effect: Measured value output is set to "0".	

DME5000

Problem	Hiperface Status code	Cause	Countermeasure
SERVICE (flashing display)	33H	Hardware problem	Check supply voltage, power off/on, check wiring according to section 5.2.1; if not self-repairing: Send in device for repair.
		Internal device temperature outside of specifications	Device too cold (internal temperature < -15 °C: Wait for warm-up phase and turn supply voltage off and back on. Use device with heating if required). Device too hot (internal temperature > 80 °C: Cool off device).
		Effect: Measured value output is set to "0".	

Problem	Cause	Countermeasure
Parameter changes via operating keys are not saved permanently.	During change: - bus communication was active, - there was no visual contact with the reflector.	- Remove bus cable. - Check light path.

PROFIBUS error messages

Problem	Cause	Countermeasure
Device error	Hardware problem	Check supply voltage, check wiring according to section 5.2.1, power off/on; if not self-repairing: Send in device for repair.
	Internal device temperature outside of specifications	Device too cold (internal temperature < -15 °C: Wait for warm-up phase. Use device with heating if required). Device too hot (internal temperature > 80 °C: Cool off device).
	Effect: Measured value output is set to "0".	
Measuring error	Light path is damped too much by mist, dust, etc.	Ensure clear light path.
	Lens or reflector contaminated.	Clean optical surfaces.
	Movement too fast.	Check maximum movement speed.
	Light path to reflector interrupted.	Ensure that the light spot is visible on the reflector at all times when moving.
	Effect: Measured value output is set to "0", PLB display lights up.	

Problem	Cause	Countermeasure
Pre-failure recognition	Laser diode at the end of its service life	Keep replacement ready for next maintenance cycle.
	Light path is damped by mist or dust.	Check light path.
	Lens or reflector contaminated.	Clean optical surfaces during next maintenance cycle.
	Internal device temperature has reached the threshold range.	Check ambient temperature.

11 Terms

11.1 PROFIBUS®

All devices are connected in a bus structure (line). A segment can contain up to 32 components (master or slaves).

At the beginning and end of each segment, the bus is terminated by an active bus terminator. Interference-free operation requires that the two bus terminators are constantly supplied with power. The bus terminator of the DME is not internally implemented. A supply voltage for the bus terminator is available at the bus output plug. This 5 V supply voltage is galvanically separate from the DME supply voltage. The 5 V supply voltage can be charged with 100 mA and may be used for optical coupling modules.

Terminator for bus terminator: See section 9.2 "Accessories".

If there are more than 32 devices, repeaters must be used to connect the bus segments.

The max. cable length depends on the transmission speed; see table 2.

The indicated cable length can be increased by using repeaters. We recommend not using more than 3 repeaters in series. The DME supports all transmission speeds listed in table 2 and automatically adjusts to the bus master baud rate when starting up.

Tab. 2: Range depending on transmission speed

Baud rate (Bit/s)	9.6 K	19.2 K	45.45 K	93.75 K	187.5 K
Range /Segment (m)	1200	1200	1200	1200	600

Baud rate (Bit/s)	500 K	1.5 M	3 M	6 M	12 M
Range /Segment (m)	200	200	100	100	100

11.2 RS-422

The RS-422 standard meets the requirements to quick, transfer-safe data transmission.

This interface is intended for serial data transfer in the full duplex procedure with a transmission rate up to 10 MBaud and a cable length of 1000 m (DIN 66259, part 3).

The interface is operated with a data channel for transmission (T) and a data channel for reception (R). The high transfer safety is achieved by assessment of the difference voltage between each twisted-pair wire.

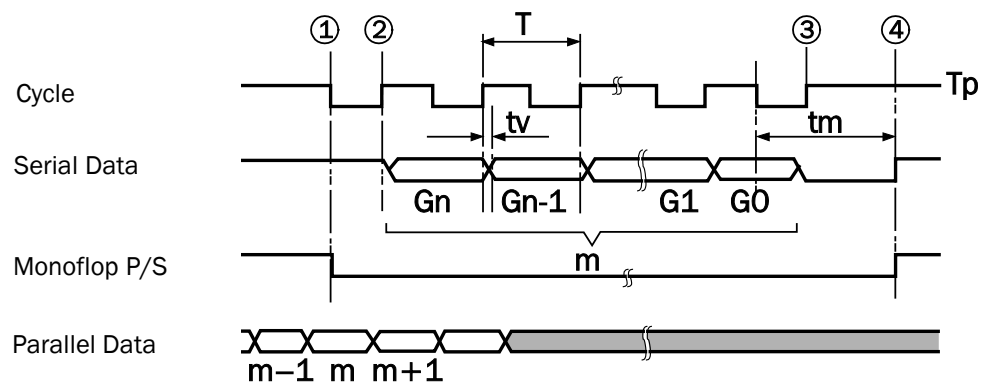
11.3 SSI

Data transfer with the setting "SSI" takes place on request of the control, with cycle time and transfer speed being adjustable in a large range.

For this, a cycle sequence is put on the DME reception input by the connected control unit. With each positive cycle flank, a data bit is pushed onto the DME transmission line, starting with the highest bit. Between two cycle sequences, there is a cycle break of at least 30 μ s. The bit cycle is between 70 kHz and 500 kHz and depends on the line length.

Line length [m]	Transmission rate [kBaud]
< 25	< 500
< 50	< 400
< 100	< 300
< 200	< 200
< 400	< 100

Impulse chart for data transmission



m = Stored parallel information

tv = Delay time for the 1st cycle, max. 540 ns, for all others max. 360 ns

G_n = Highest-value bit in gray code

T = Period duration of a cycle signal

G_0 = Lowest -value bit in gray code

tm = Mono flop time 15 μ s to 25 μ s

Tp = Cycle pause

11.4 DeviceNet

DeviceNet is a field bus system based on the CAN specification (Controller Area Network).

The connection is made by a hybrid cable for voltage supply and data transmission (pursuant to RS-485). There are two standardized cable types:

- Trunk cable
- Drop cable with smaller cable sections

The trunk cable is terminated with resistors on either end; the drop cables do not require any bus termination.

No more than 64 components, incl. master, can be connected.

The maximum cable length without repeater depends on the transmission rate:

Transmission rate	125 kBd	250 kBd	500 kBd
Trunk cable	500 m	250 m	100 m
Drop cable	6 m	6 m	6 m
Crop cable total length	156 m	78 m	39 m

11.5 Hiperface

Hiperface means "High Performance Interface" and is a standard interface for motor feedback systems by SICK STEGMANN.

This interface was specifically developed for the requirements of digital drive control and offers the user consistent and simplified mechanical and electrical interfaces.

Electrical drives require the following information from the corresponding signaling devices in the control circuit, depending on design and application:

- Position information incremental
- Position information via several turns absolute

All of this information can be transmitted via Hiperface.

For this, Hiperface contains a hybrid interface of:

- Analog process data channel (sine-/cosine signals) and
- Bidirectional parameter channel (RS-485) for transfer of absolute position and different parameters.

12 Annex

12.1 Preset

The preset function permits automation of initialization of stacker crane and other rail-bound vehicles during maintenance, commissioning or exchange. During initialization, the desired output value is set in a defined position (initialization position) (preset value). Depending on device version, there are the following options to perform a preset:

1) Static preset: Triggered via multifunctional input MF1 (versions DME5000-xx1, -xx3, -xx4, -xx7)

Procedure:

- Set parameter "MF1/Function" to "Preset" and enter desired preset value.
- Move vehicle to initialization position and activate MF1, e.g. via proximity initiator, photoelectric switch or switch.
- The DME5000 output value accordingly corresponds to the entered preset value at the initialization position.

Note For version DME5000-xx1, observe that no negative measured values are generated (negative values lead to measured value "0" in SSI-output).
For version DME5000-xx3, the preset can alternatively be set via a RS-422 command.

2) Static preset: Triggered via multifunctional input MF1 (version DME5000-xx2, when using the GSD module "Class 2", "4 byte in/out")

Procedure:

- Set GSD parameter "Preset mode" to "Preset mode".
- Set GSD parameter "MF1 Function" to "Preset" and enter desired preset value in GSD parameter "Preset (steps)" (preset value unit corresponds to setting of the parameter "Resolution").
- Move vehicle to initialization position and activate MF1, e.g. via proximity initiator, photoelectric switch or switch.
- The DME5000 output value accordingly corresponds to the entered preset value at the initialization position.

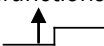
3) Dynamic programme-controlled preset: Triggered via PROFIBUS interface (version DME5000-xx2, when using the GSD module "Class 2", "4 byte in/out")

Procedure:

- Set GSD parameter "Preset mode" to "Preset mode".
- Send desired preset value to the DME5000 via bit 0 ... 24 of the output data (preset value unit corresponds to setting of the parameter "Resolution").
- To trigger the preset, activate bit 31 in the output data; this bit can originate, e.g. with a proximity initiator, photoelectric switch or switch at the initialization position.
- The DME5000 output value accordingly corresponds to the entered preset value at the initialization position.
For more information, see section 13.2, "PROFIBUS Interface".

DME5000

Note

The multifunctional input is flank-controlled: Active 0: 
 Active 1: 

Definitions

Internal measured value	Distance to the reflector determined by the measuring core
Output value	Internal measured value + offset
Preset value	Parameterizable desired output value at initialization position The preset can be triggered as follows depending on device version: - DME5000-xx1, -xx4, -xx7: MF1 - DME5000-xx3: MF1 or RS-422 command - DME5000-xx2: MF1 or PROFIBUS command Function: - Triggering the preset causes internal calculation of an offset value that is added to the internal measured value. (Offset = Preset value – internal measured value@preset position)  The version DME5000-xx2 permits specification of the GSD parameter "Preset Mode" to determine if the output value specified at the initialization position by the preset is retained after PROFIBUS restart (parameter to "Preset Mode") or whether the offset value firmly stored by GSD is transferred to the DME (parameter to "Offset Mode").

12.2 PROFIBUS Interface

The DME4000 and DME5000 use an identical GSD file. The current GSD file as well as notes on compatibility of firmware and GSD file can be found in the service area and on the product page at www.sick.com.

The DME5000 may work either as a class 1 or class 2 (recommended) encoder. DME5000 is a linear absolute encoder by type. The implemented SICK profile is also according to the ENCODER profile (class 2). Both profile types target the same GSD file. The SICK profile intends not only a PLC-controlled laser deactivation, but also direct transfer of status information bits in the cyclic measuring telegram.

Profile	Class	Function
ENCODER	Class 1	4-byte input data, device-specific parameters are only accessible via the display menu function.
	Class 2	4 byte input-/4-byte output data, device-specific parameters are accessible via GSD and overwritten parameters entered with the display menu function; exception: PROFIBUS address and offset with the preset mode parameters set.
SICK	Class 1	See ENCODER-Class-1
	Class 2	4 byte input-/4-byte output data, device-specific parameters are accessible via GSD and overwritten parameters entered with the display menu function; exception: PROFIBUS address and offset with the preset function activated. Additional status bits 25 ... 31 input data and control bits 29 ... 31 output data.

- **Recommended settings: SICK profile class 2: This profile has the following benefits:**
- **Measured value and diagnosis bits are already contained in 4-byte input data (section 13.2.1).**
- **4-byte output data contains preset activation, laser on/off function, (section 13.2.2).**
- **Extended diagnostics disabled: shorter PLC cycle time omitting of 16 or 64 byte diagnosis data (section 13.2.3.), nearly full function at only 4 byte I/O data.**

12.2.1 Data Format DME to Master

(DDL_M_Data_Exchange)

Encoder profile	Bit 31 ... 0	Measured value, unit, according to resolution, bit 25 ... 31 unused.	
SICK profile		Active (1)	Inactive (0)
	Bit 31	Device error	Device OK
	Bit 30	Measuring error	Measured value OK
	Bit 29	Pre-failure message	Device OK
	Bit 28	Not ready for operation	Ready
	Bit 27	Laser off (stand by)	Laser on
	Bit 26	MF2 active	MF2 inactive
	Bit 25	MF1 active	MF1 inactive
	Bit 24 ... 0	Measured value, unit according to resolution	

12.2.2 Data Format Master to DME

(DDLML_Data_Exchange)

		Active (1)	Inactive (0)
Encoder profile	Bit 31	Preset version	
	Bit 30 ... 0	Preset value Unit according to resolution. Value range +/- 250 m	
SICK profile		Active (1)	Inactive (0)
	Bit 31	Preset version	
	Bit 30	Not assigned	Not assigned
	Bit 29	Laser off	Laser on
	Bit 25 ... 28	Not assigned	Not assigned
	Bit 24 ... 0	Preset value Unit according to resolution. Value range +/- 250 m	

12.2.3 Diagnosis Data (for Activated Parameter "Extended Diagnostics")

(DDLML_Slave_Diag)

Encoder profile		Diagnosis
Class 1	Octet 1 ... 16	Octet 7 ... 16
Class 2	Octet 1 ... 63	Octet 7 ... 63

Octet		Active (1)	Inactive (0)
Octet 1 ... 6	DP standard diagnosis		
Octet 7	Diagnostic Header		
Octet 8 Alarms	Bit 0	Measuring error	
	Bit 3	Pre-failure message	
	Bit 4	Device error	
	Bit 1, 2, 5, 6, 7	Not assigned	
Octet 9 Operating Status	Bit 1	Class 2	Class 1
	Bit 6	Extended Diagnostics	Normal Diagnostics
	Bit 7	Preset-Mode: Parameter offset is ignored	Parameter offset is accepted
	Bit 0, 2, 3, 4, 5	Not assigned	
Octet 10	Encoder Type 7		
Octet 11 ... 14	Measuring step (linear)		
Octet 15 ... 16		Not assigned	

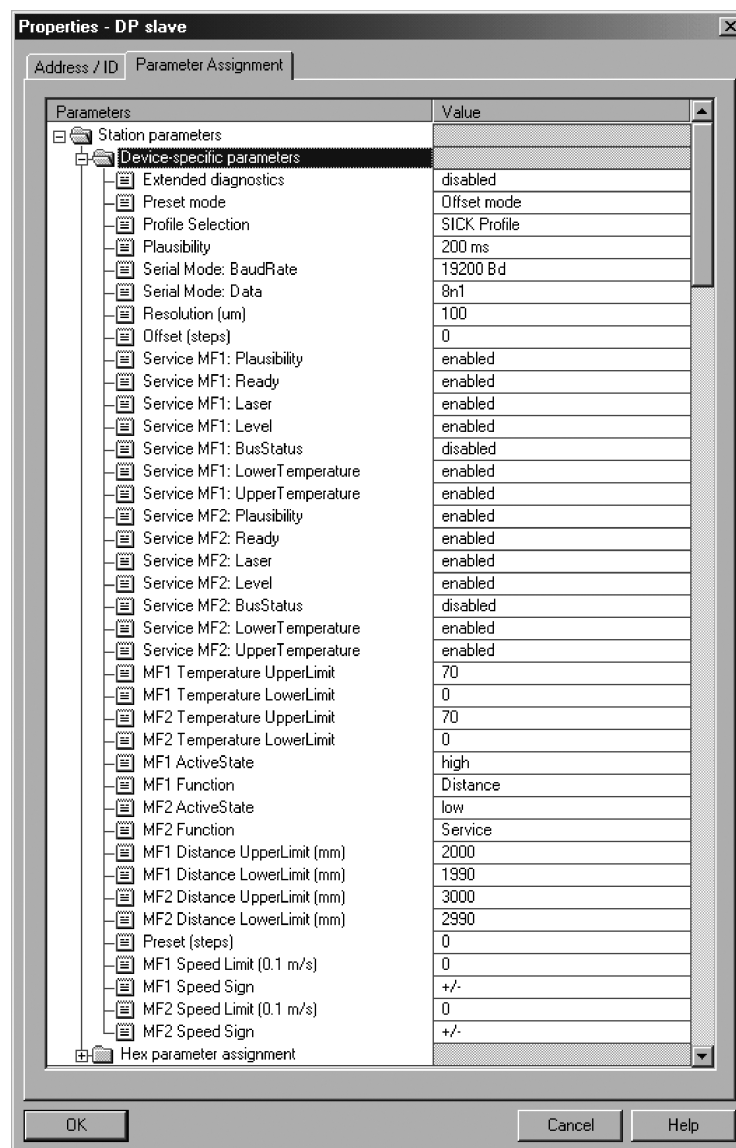
Octet		Active (1)	Inactive (0)
Octet 17 Alarms	Bit 0	Device error	
	Bit 1	Internal device temperature too high/too low	
	Bit 2	Plausibility (see disp. PLB)	
	Bit 3	Bus communication interference	
	Bit 4, 5, 6, 7	Not assigned	
Octet 18	Supported alarms in Octet 17		
Octet 19	Supported alarms in Octet 8		
Octet 20 Warnings	Bit 0	Laser pre-failure message	
	Bit 1 ... 7	Not used	
Octet 21 Warnings	Bit 1	Device inside temperature	
	Bit 2	Contamination	
	Bit 0, 3 ... 7	Not used	
Octet 22	Supported warnings in Octet 20		
Octet 23	Supported warnings in Octet 21		
Octet 24 ... 25	Profile version		
Octet 26 ... 27	Software version		
Octet 28 ... 31	Operating time (unit 0.1h)		
Octet 32 ... 35	Offset in units according to resolution		
Octet 36 ... 47	Not used		
Octet 48 ... 57	Serial number (2 spaces + 8 valid ASCII characters)		
Octet 58 ... 59	Reserved		
Octet 60	Temperature (complement of 2)		
Octet 61	Level measuring channel (complement of 2)		
Octet 62	MF status		
Octet 63	Bit 7	Laser on	Laser off
	Bit 0 ... 6	Not used	

12.3 Commissioning DME5000 PROFIBUS® (Example Siemens Step 7)

The example leads to the settings recommended in the annex PROFIBUS Profile. Also see figure (screenshot).

Step	Activity	Chapter
1	Connect and plug on 8-pin device	5.2
2	Establish visual contact with reflector, set PROFIBUS address (default 006) (menu item 3.1.2.)	7.2
3	Plug on 4-pin PROFIBUS-plug "Bus in"	5.2
4	Plug on 4-pin PROFIBUS-plug "Bus out"/or plug on terminal resistor	5.2 or 5.2.2
5	Copy GSD file in the gsd directory (:\siemes\step7\s7data\gsd) (observe notes on gsd file in section 12.1.	Siemens
6	Update hardware catalogue	Siemens
7	DME5000 PROFIBUS® in the hardware catalogue: PROFIBUS-DP\weitere Feldgeräte\Encoder\ DME5000 PROFIBUS®	
8	DME5000	
9	Selection - Class 2: 4-Byte-I/O	
10	Assign E/A addresses (double-click E/A address)	
11	Set parameters (double-click E/A address – menu item "Parameterize")	
12	GSD parameter "Extended diagnostics" disabled: Do not send device-specific diagnosis data	Annex PROFIBUS Interface

Note When using the SICK profile, the double word can be pushed to the left with operation SLD7 and then to the right with the operation SRD7 to separate the 7 diagnosis bits (bit 25 ... 31) of measured value (bit 0 ... 24). This replaces all 7 diagnosis bits by "0".



12.4 Interface Adapter

The interface adapter (order no. 1023359) is used as service accessory to connect a DME5000 (except DME5000-XX5) to a laptop with serial RS-232 interface.

The following is included in the interface adapter scope of delivery:

- Interface adapter
- Plug-in mains adapter 24 V
- Connection cable laptop – interface adapter (9-pin Sub D)
- Connection cable DME5000 – interface adapter
- Software SOPAS Engineering Tool

The following functions are available:

- Up-/download of parameters
- Editing parameters
- Cloning entire parameterizations
- Reading measured values
- Graphical measured values display/data logger

DME5000

SSI version (DME5000-XX1) or Hiperface version (DME5000-XX7):

Tracking measured values during SSI-/Hiperface operation via the multifunctional outputs MF1/MF2 set as monitor. An additional adapter cable is required for Hiperface (available on request).

PROFIBUS version (DME5000-XX2) or DeviceNet version (DME5000-XX4):

Tracking measured values during PROFIBUS-/DeviceNet operation via the RS-422 interface.

DeviceNet version (DME5000-XX5):

Interface adapter not usable.

Example

Connection tracking operation: The frequency converter receives the measured values via the SSI interface of the DME5000, measured values and parameters are sent to the laptop via the monitor interface MF1/MF2.

**12.5 Sleep Mode**

The sleep mode function can be used to switch the DME5000 laser off and on via input MF1. With the laser off, the DME is in standby operation; the ready display turns off, the measured value "0" is output.

To monitor the function, MF2 can signal readiness with the laser activated with "Ready". For the PROFIBUS, DeviceNet and RS-422 versions, the sleep mode can also be activated via the interface.

12.6 RS-422 Interface

The serial data transfer of the DME5000-XX3 makes it possible to read the measured values and other defined operating data. All data is transferred as ASCII characters included in <STX> (0x02) and <ETX> (0x03).

Operating data (like the internal temperature) are transferred on a request command. Measured values are transferred in a continuous data flow (continuous mode) or on request only (request mode).

The standard settings of the DME5000 are "request mode". Commands are only accepted in "request mode".

12.6.1 Protocol

Depending on the protocol selected, the DME5000 transfers measured values as displayed below:

Protocol	
Standard	<STX>8122<sign><7*[0...9]><ETX> (request) or <STX>0322<sign><7*[0...9]><ETX> (continuous)
CRLF	<sign><7*[0...9]><CR><LF>
CPO	<sign><7*[0...9]>

12.6.2 Commands

Request measured value/status/speed								
Measured value (resolution 0.1 mm fixed)						<STX>0122<ETX>		
Reception level (dB) in hex format						<STX>0123<ETX>		
Internal temperature (°C) in hex format						<STX>0126<ETX>		
Speed (x 0.1 m/s) in hex format						<STX>0135<ETX>		
Service status according to display icon 1: Icon active, 0: Icon inactive						<STX>0125<ETX>		
MF2	MF1	TMP	LSR	BUS	ATT			

Continuous measured value output	
Continuous output on (resolution 0.1 mm fixed)	<STX>052201<ETX>
Continuous output off	<STX>052200<ETX>

Continuous speed output	
Continuous output of a speed (x 0.1 m/s) in hex format	<STX>053501<ETX>
Continuous output off	<STX>053500<ETX>

Special functions	
Laser off (sleep mode on)	<STX>0333<ETX>
Laser on (Sleep mode off)	<STX>0332<ETX>
Preset activation	<STX>0335<ETX>

DME5000

12.6.3 Examples for Commands (Standard Protocol)**Request measured value**

- for the DME <STX>0122<ETX>
- from the DME <STX>8122<[sign]><7*[0...9]><ETX>
example: 5,378.8 mm <STX>8122+0053788<ETX>

Request reception level

- for the DME <STX>0123<ETX>
- from the DME ¹⁾ <STX>8123<2*[0...F]><ETX>
example: -39 dB <STX>8123D9<ETX> (0x100-0xD9=0x27=39)

Request internal temperature

- for the DME <STX>0126<ETX>
- from the DME ¹⁸⁾ <STX>8126<2*[0...F]><ETX>
example: +45 °C <STX>81262D<ETX>
example: -10 °C <STX>8126F6<ETX> (0x100-0xF6=0x0A=10)

Request speed

- for the DME <STX>0135<ETX>
- from the DME ¹⁸⁾ <STX>8135<4*[0...F]><ETX>
example: +2.8 m/s <STX>8135001C<ETX>

Request service status

- for the DME <STX>0125<ETX>
- from the DME <STX>8125<2*[0...F]><ETX>
example: MF2 a. PLB visible in display <STX>812582<ETX> (0x82=10000010)

MF2	MF1	TMP	LSR	BUS	ATT	PLB	RDY
1	0	0	0	0	0	1	0

Continuous measured value output on

- for the DME <STX>052201<ETX>
- from the DME <STX>852201<ETX>
then continuous from the DME <STX>0322<[sign]><7*[0...9]><ETX>
example: 5,378.8 mm <STX>0322+0053788<ETX>

Continuous measured value output off

- for the DME <STX>052200<ETX>
- from the DME <STX>852200<ETX>

Continuous speed output on

- for the DME <STX>053501<ETX>
- from the DME <STX>853501<ETX>
then continuous from the DME <STX>0335<4*[0...F]><ETX>
example: +2.8 m/s <STX>0335001C<ETX>

Continuous speed output off

- for the DME <STX>053500<ETX>
- from the DME <STX>853500<ETX>

¹⁾ Negative values are displayed as complement of 2.

12.7 DeviceNet Interface

12.7.1 General

The vendor-ID of the DME5000-xx4 and DME5000-xx5 (DeviceNet) is 808.

The DeviceNet type (generic type) is 0.

The product code has 3 digits:

- DME5000-xx4 has product code 4
- DME5000-xx5 has product code 5

The basis is the DeviceNet specification 2.0, errata 5.

The product name is "DME5000".

12.7.2 Configuration

Configuration and commissioning of the DME5000 as a DeviceNet slave is explained based on an Allen-Bradley software "RS Network for DeviceNet (Revision 4.12)":

Procedure:

DME5000-xx4

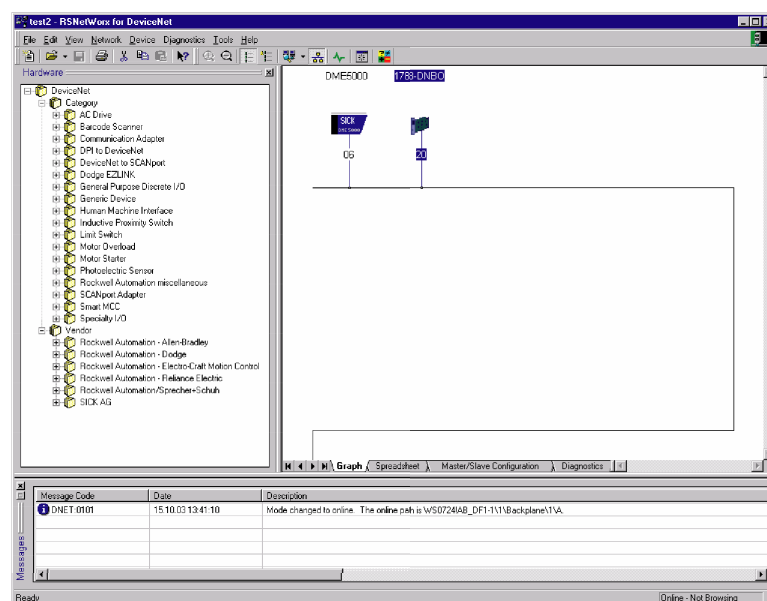
- Plug on and connect 8-pin M16 device
- Plug on and connect 5-pin M12 device

DME5000-xx5

- Plug on and connect 5-pin M12 device
- Import ESD file from included disc.
- Click Tools/EDS-Wizzard and follow the EDS wizard's instructions.

The DME5000 appears in the folder "...\\DeviceNet\\Vendor\\SICKAG\\GenericDevice".

- Attach to bus with the mouse pointer (see screenshot).
- Double-click the address (here 06) to set the slave address (compare page 20 "3.1.2 Bus Address"). The baud rate must match as well.

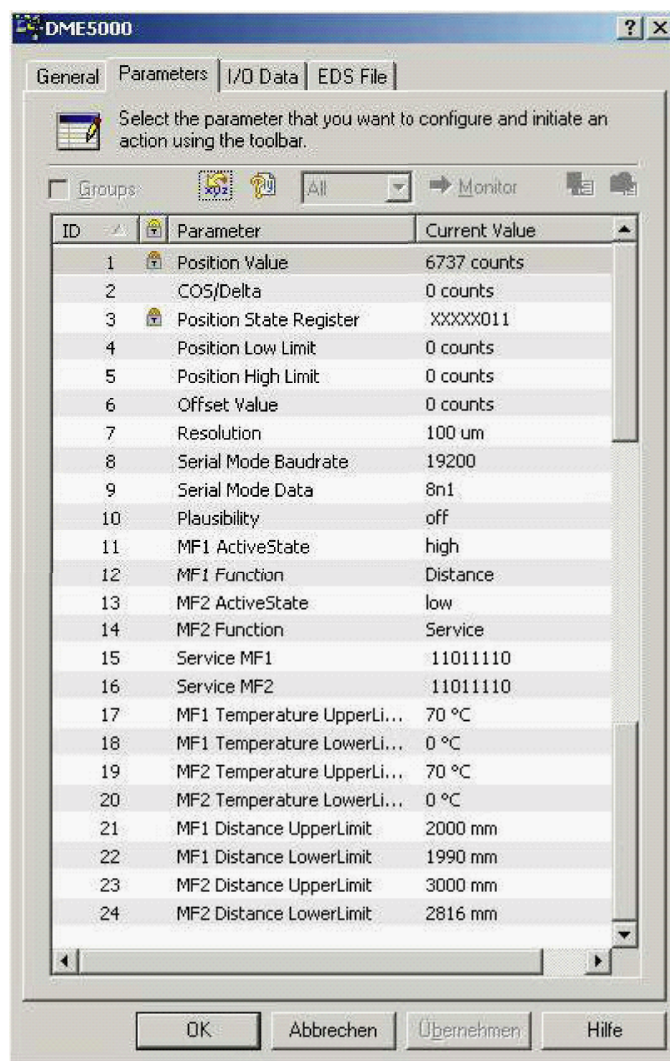


DME5000

The following table offers an overview of the parameters to be set. Also see figure (screenshot).

Parameter

ID	Parameter	Current Value	Chapter 7 Menu
1	Position Value	7295 counts	
2	COS/Delta	0 counts	Annex 13.3
3	Position State Register	0 counts	See DeviceNet Specification
4	Position Low Limit	0 counts	See DeviceNet Specification
5	Position High Limit	0 counts	See DeviceNet Specification
6	Offset Value	0 counts	3.6
7	Resolution	100 µm	3.5
8	Serial mode baud rate	19200	3.2.1
9	Serial Mode Data	8n1	3.2.2
10	Plausibility	Off	3.7
11	MF1 ActiveState	High	3.3.1
12	MF1 Function	Distance	3.3.2
13	MF2 ActiveState	High	3.4.1
14	MF2 Function	Service	3.4.2
15	Service MF1	1101110	3.3.4
16	Service MF2	1101110	3.4.4
17	MF1 Temperature UpperLimit	70 °C	3.3.4.3
18	MF1 Temperature LowerLimit	0 °C	3.3.4.4
19	MF2 Temperature UpperLimit	70 °C	3.4.4.3
20	MF2 Temperature LowerLimit	0 °C	3.4.4.4
21	MF1 Distance UpperLimit	2,000 mm	3.3.3.1
22	MF1 Distance LowerLimit	1,990 mm	3.3.3.2
23	MF2 Distance UpperLimit	2,000 mm	3.4.3.1
24	MF2 Distance LowerLimit	1,990 mm	3.4.3.2



ATTENTION

Parameterization of MF1 and MF2

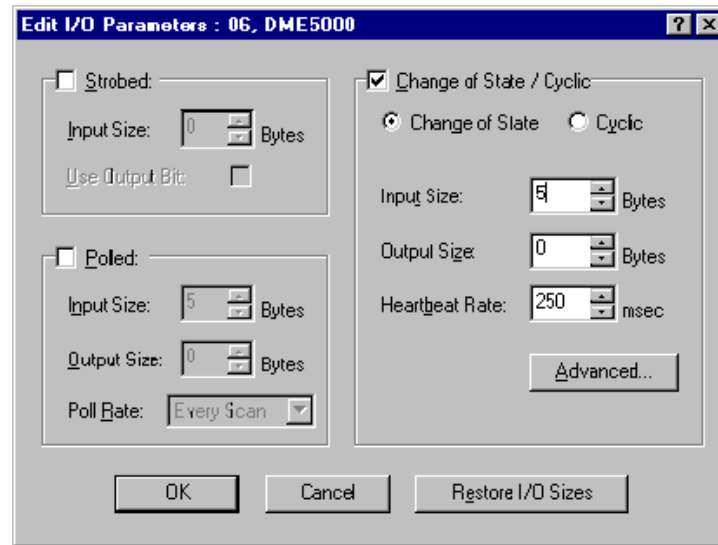
Device versions DME5000-xx5 are only equipped with a 5-pin DeviceNet plug. The multifunction in- and outputs MF1 and MF2 are not available in the hardware.

Parameters for MF1 and MF2 can be set anyway and the result can be requested in the diagnosis byte (see section 13.7.3 "Data Exchange") via the bus.

Parameterization as input is not possible. The functions speed mode and preset can be used via the "Class Instance Editor".

12.7.3 Data Exchange

The type of data exchange is set in the window "Edit I/O Parameters":



5-byte data are sent, bytes 0 to 3 are the measured value, byte 4 the diagnosis data:

Byte						
0	Position Value (low Byte Attribute 10)					
1	Position Value					
2	Position Value					
3	Position Value (High-Byte-Attribute 10)					
4	Laser on: 1	MF1 active: 1	MF2 active: 1	Reserved by DeviceNet	Warning: 1	Alarm: 1
	Laser off: 0	MF1 not active: 0	MF2 not active: 0		No warning: 0	No Alarm: 0
	7	6	5	4, 3, 2	1	0

Warning:

All pre-failure messages are output as collective message here:

- Overtemperature
- Contamination
- Laser pre-failure message

Alarm:

Plausibility error signals that no measurement is possible; measured value "0" is output at the same time.

12.7.4 Polled Mode

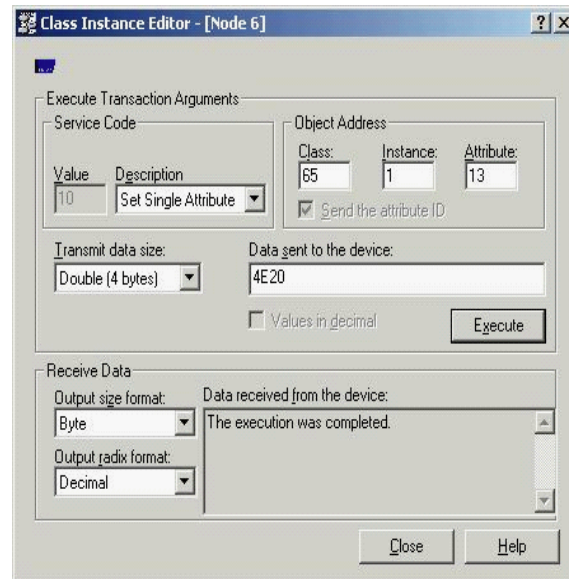
The process data exchange between DME5000 and DeviceNet-Master is by default performed by a polled I/O connection. The slaves are cyclically targeted by the master.

12.7.5 Change of State Mode

In Change-of-State-Mode (COS/Delta), data are sent cyclically or if the value of the parameter delta is exceeded.

12.7.6 Parameter Offset and Preset

The parameter offset is overwritten when the preset function is triggered. For preset function, see section 13.1. A preset can be triggered with the "Class Instance Editor":



- Description: Set single Attribute
- Class: 65
- Instance: 1
- >Execute< message: Execution was completed.

12.7.7 Sleep Mode (Laser Off)

The sleep mode function can be activated with the "Class Instance Editor":

Laser off

The screenshot shows the 'Class Instance Editor - [Node 6]' dialog box. The 'Execute Transaction Arguments' section is active. The 'Service Code' table has a single row with 'Value' 10 and 'Description' 'Set Single Attribute'. The 'Object Address' section shows 'Class' 64, 'Instance' 1, and 'Attribute' 15, with the 'Send the attribute ID' checkbox checked. The 'Transmit data size' is set to 'Byte' and 'Data sent to the device' is 1. The 'Values in decimal' checkbox is unchecked. The 'Receive Data' section shows 'Output size format' as 'Byte' and 'Output radix format' as 'Decimal'. The 'Data received from the device' text area contains 'The execution was completed.' The 'Execute' button is visible.

Value	Description
10	Set Single Attribute

Class	Instance	Attribute
64	1	15

Transmit data size: Byte

Data sent to the device: 1

Values in decimal: ☐

Execute

Receive Data

Output size format: Byte

Output radix format: Decimal

Data received from the device: The execution was completed.

Close Help

Laser on

The screenshot shows the 'Class Instance Editor - [Node 6]' dialog box. The 'Execute Transaction Arguments' section is active. The 'Service Code' table has a single row with 'Value' 10 and 'Description' 'Set Single Attribute'. The 'Object Address' section shows 'Class' 64, 'Instance' 1, and 'Attribute' 15, with the 'Send the attribute ID' checkbox checked. The 'Transmit data size' is set to 'Byte' and 'Data sent to the device' is 0. The 'Values in decimal' checkbox is unchecked. The 'Receive Data' section shows 'Output size format' as 'Byte' and 'Output radix format' as 'Decimal'. The 'Data received from the device' text area contains 'The execution was completed.' The 'Execute' button is visible.

Value	Description
10	Set Single Attribute

Class	Instance	Attribute
64	1	15

Transmit data size: Byte

Data sent to the device: 0

Values in decimal: ☐

Execute

Receive Data

Output size format: Byte

Output radix format: Decimal

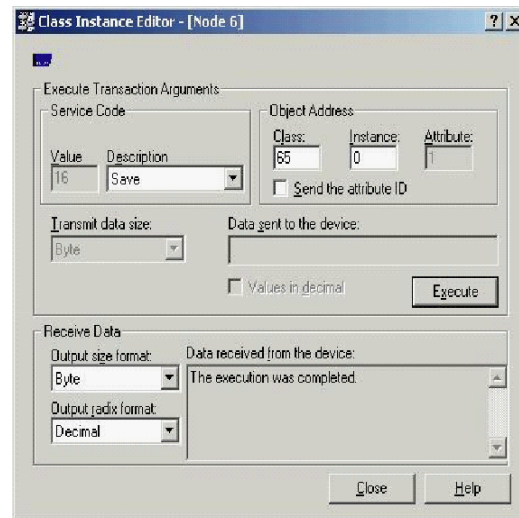
Data received from the device: The execution was completed.

Close Help

12.7.8 Save Parameter in DME5000

The command "Download" in the window "Parameters" downloads the parameters to the DME5000 and saves them there volatile.

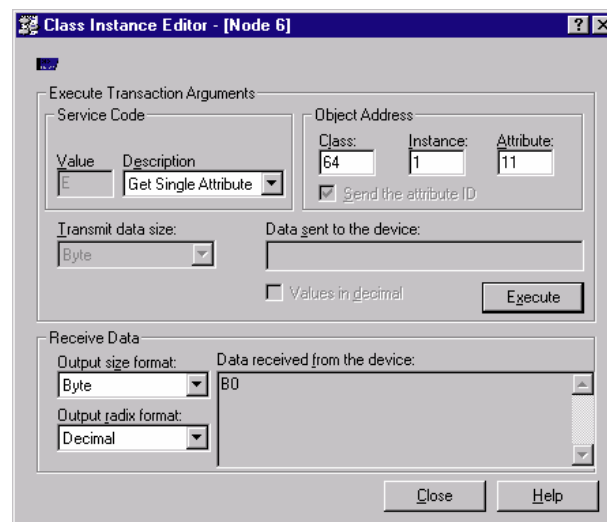
The "Class Instance Editor" can be used to permanently store the parameters in the DME5000 (for procedure, see screenshot).



- Description: Save
- Class: 65
- Instance: 1
- >Execute< message: Execution was completed.

12.7.9 Additional Diagnosis Data

The following parameters can be read as additional diagnosis data:



Reception level

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 1
- Attribute: 11
- Receive Data: Example: B0 → 0 x 100 – 0 x B0 = 0 x 47 → –71dB

Error status

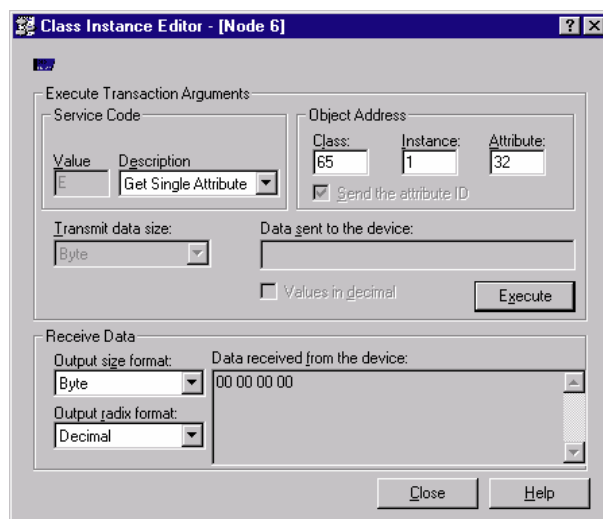
- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 11
- Attribute: 12
- Receive Data: Example: 09 x 0 → 0000 1001

MF2	MF1	TMP	LSR	BUS	ATT	PLB	RDY
0	0	0	0	1	0	0	1

Icob Bus and RDY are visible in the display.

Temperature

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 1
- Attribute: 13
- Receive Data: Example: 2B → 0x2B → 43 °C



Operating hours

- Description: Get single Attribute
- Class: 64
- Instance: 1
- Attribute: 32
- Receive Data: Time: $0 \times 0142 = 322 \times 6 \text{ min} = 1932 \text{ min} = 32,2 \text{ h}$
e.g. $01\ 02\ 03\ 04 = 0 \times 04030201 = 67305985 \times 6 \text{ min} =$
 $403835910 \text{ min} = 6730598.5 \text{ h}$

12.8 Hiperface Interface

When switching on, the DME5000 provides an absolute digital distance value. It is requested by the controller via the RS-485 parameter channel. Referring to this absolute value, the controller then incrementally counts the zero passes of the analog sin/cos signals when moving and uses them to determine the current position. The RS-485 parameter channel can be used at any time to request an absolute distance value in parallel to this. This enables verification of the incrementally determined position value.

For a rotating motor feedback system, the analog sin/cos signals are directly generated by scanning of the code disc inside the encoder, which is firmly connected to the motor shaft. From a control-technical view, this leads to a highly dynamic, pure P-behavior with very low-noise sin/cos signals. In addition to counting the sin/cos zero passes, optional Arctan interpolation implemented on the control side therefore can be used to clearly increase resolution.

In contrast to rotating systems, the DME5000 works according to the measuring principle of time of flight measurement. The measuring core of the DME5000 always determines a digital distance value used to generate the analog sin/cos signals via a D/A converter. These signals therefore exhibit increased noise, which does not permit any Arctan interpolation on the control side to increase resolution, but only counting of the zero passes.

Resolution of the distance value can only be set via the parameter "Period Length". The following table shows the resolutions for the RS-485 channel and the sin/cos process data channel. The resolution for the sin/cos process data channel is based on the number of the 0-passes.

12.8.1 Type-Specific Settings

Period Length (mm)	Type code	Resolution RS-485 (mm)	Resolution sin/cos when counting the 0-passes (mm)
1	90h	1/32	0,25
2	91h	1/16	0,5
4	92h	1/8	1
8	93h	1/4	2
16	94h	1/2	4

Note The factory settings of the parameter 3.1.6 "Period Length" (1 mm) leads to the best resolution.
The factory settings of the parameter 3.5 "Resolution" (125 µm) must not be changed.

12.8.2 Overview of the Supported Commands

Command byte	Function	Code 0 ¹⁾	Comment
42h	Read position.		
43h	Set position.	•	
44h	Read analog value.		Temperature (°C)
46h	Read counter.		
47h	Increase counter.		
49h	Delete counter.	•	
4Ah	Read data.		
4Bh	Save data.		
4Ch	Determine status of a data field.		
4Dh	Create data field ²⁾ .		
4Eh	Determine available memory range.		
4Fh	Change access key.		
50h	Read encoder status.		Encoder type=22h
52h	Read type label.		
53h	Encoder reset.		
55h	Assign encoder address.	•	
56h	Read serial number and programme version.		
57h	Configure serial interface.	•	

¹⁾ The commands marked accordingly contain the parameter "Code 0". Code 0 is a byte inserted in the protocol as protection against accidental overwriting of important system parameters.. At delivery, "Code 0" = 55h.

²⁾ In the EEPROM, max. 1792 byte are available for data fields.

12.8.3 Overview of the Hiperface Standard Status Messages

Error type	Status code	Labeling
Initialization	03H	Table over data field partitioning defect
Protocol	07H	Encoder rest by program monitoring
Protocol	09H	Parity error
Protocol	0AH	Checksum of transferred data incorrect
Protocol	0BH	Unknown command code
Protocol	0CH	Number of transferred data incorrect
Protocol	0DH	Transferred command argument incorrect
Data	0EH	The selected data field must not be written on
Data	0FH	Wrong access code
Data	10H	Indicated data field cannot be changed in its size
Data	11H	Indicated word address outside of data field
Data	12H	Access to non-existing data field
Pre-failure	1EH	Encoder temperature critical

For more status codes, see chapter 11 "Troubleshooting".

12.8.4 Conduct in Case of Errors and Pre-failure Messages

For DME5000-specific status codes, see chapter 11 "Troubleshooting". For errors that no longer permit distance value calculation (e.g. plausibility error due to light beam interruption), the analog sin/cos signals are drawn to the zero line. Once the light path is free again, the zero passes are output subsequently at a frequency of max. 10 kHz according to the path travelled during interruption.

The RS-485 parameter channel is used to output the measured value "0" in case of error (for devices with production date < 23 October 2009, the last valid value was output via the RS-485).

Both errors and pre-failure messages can be recognized in the command byte.

In error-free condition, the answer to a command sent to the DME5000 via the RS-485 parameter channel always contains the command byte of the command directly after the address byte. In case of error or when a pre-failure message is pending, the MSB bit is set in the answer's command byte.

Example for command byte 42h (read position):

Condition free of defects: Command byte in the DME5000 answer: 42h

Error case/pre-failure: Command byte in the DME5000 answer: C2h

Note In case of error (e.g. light beam interruption), the vehicle should be stopped and a new absolute value requested via the RS-485 parameter channel after removal of the error.

Australia
Phone +61 (3) 9457 0600
1800 33 48 02 – tollfree
E-Mail sales@sick.com.au

Austria
Phone +43 (0) 2236 62288-0
E-Mail office@sick.at

Belgium/Luxembourg
Phone +32 (0) 2 466 55 66
E-Mail info@sick.be

Brazil
Phone +55 11 3215-4900
E-Mail comercial@sick.com.br

Canada
Phone +1 905.771.1444
E-Mail cs.canada@sick.com

Czech Republic
Phone +420 234 719 500
E-Mail sick@sick.cz

Chile
Phone +56 (2) 2274 7430
E-Mail chile@sick.com

China
Phone +86 20 2882 3600
E-Mail info.china@sick.net.cn

Denmark
Phone +45 45 82 64 00
E-Mail sick@sick.dk

Finland
Phone +358-9-25 15 800
E-Mail sick@sick.fi

France
Phone +33 1 64 62 35 00
E-Mail info@sick.fr

Germany
Phone +49 (0) 2 11 53 010
E-Mail info@sick.de

Greece
Phone +30 210 6825100
E-Mail office@sick.com.gr

Hong Kong
Phone +852 2153 6300
E-Mail ghk@sick.com.hk

Hungary
Phone +36 1 371 2680
E-Mail ertesites@sick.hu

India
Phone +91-22-6119 8900
E-Mail info@sick-india.com

Israel
Phone +972 97110 11
E-Mail info@sick-sensors.com

Italy
Phone +39 02 27 43 41
E-Mail info@sick.it

Japan
Phone +81 3 5309 2112
E-Mail support@sick.jp

Malaysia
Phone +603-8080 7425
E-Mail enquiry.my@sick.com

Mexico
Phone +52 (472) 748 9451
E-Mail mexico@sick.com

Netherlands
Phone +31 (0) 30 229 25 44
E-Mail info@sick.nl

New Zealand
Phone +64 9 415 0459
0800 222 278 – tollfree
E-Mail sales@sick.co.nz

Norway
Phone +47 67 81 50 00
E-Mail sick@sick.no

Poland
Phone +48 22 539 41 00
E-Mail info@sick.pl

Romania
Phone +40 356-17 11 20
E-Mail office@sick.ro

Russia
Phone +7 495 283 09 90
E-Mail info@sick.ru

Singapore
Phone +65 6744 3732
E-Mail sales.gsg@sick.com

Slovakia
Phone +421 482 901 201
E-Mail mail@sick-sk.sk

Slovenia
Phone +386 591 78849
E-Mail office@sick.si

South Africa
Phone +27 10 060 0550
E-Mail info@sickautomation.co.za

South Korea
Phone +82 2 786 6321/4
E-Mail infokorea@sick.com

Spain
Phone +34 93 480 31 00
E-Mail info@sick.es

Sweden
Phone +46 10 110 10 00
E-Mail info@sick.se

Switzerland
Phone +41 41 619 29 39
E-Mail contact@sick.ch

Taiwan
Phone +886-2-2375-6288
E-Mail sales@sick.com.tw

Thailand
Phone +66 2 645 0009
E-Mail marcom.th@sick.com

Turkey
Phone +90 (216) 528 50 00
E-Mail info@sick.com.tr

United Arab Emirates
Phone +971 (0) 4 88 65 878
E-Mail contact@sick.ae

United Kingdom
Phone +44 (0)17278 31121
E-Mail info@sick.co.uk

USA
Phone +1 800.325.7425
E-Mail info@sick.com

Vietnam
Phone +65 6744 3732
E-Mail sales.gsg@sick.com

Detailed addresses and further locations at www.sick.com